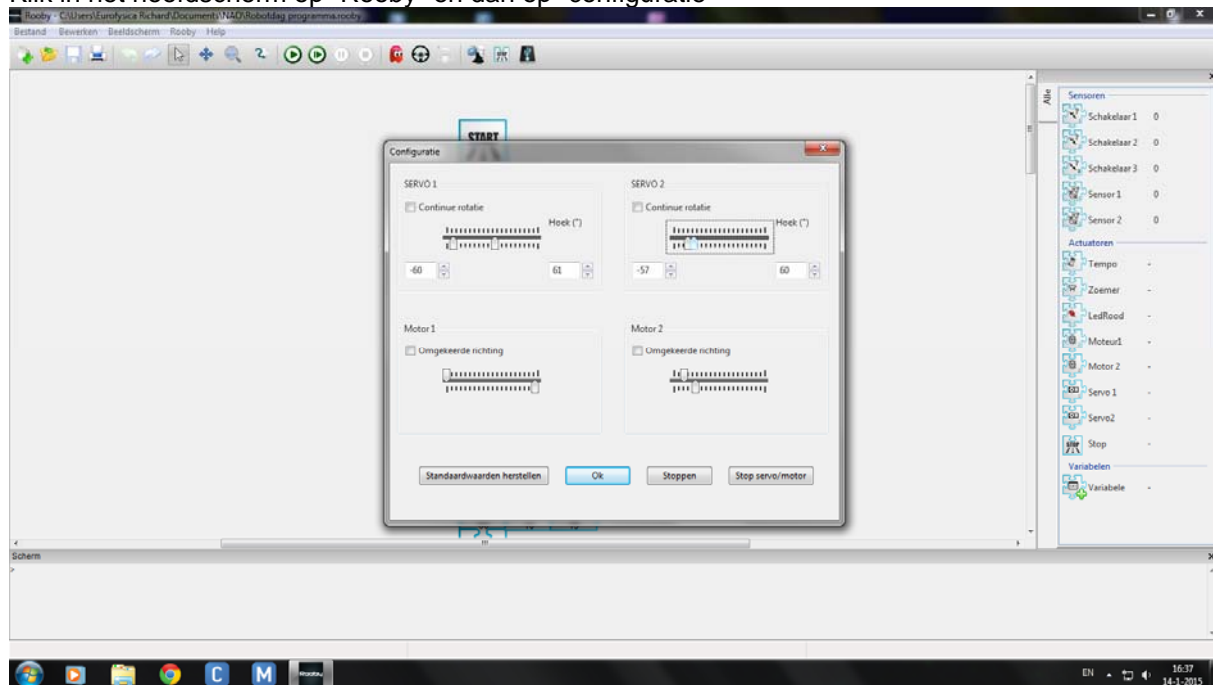
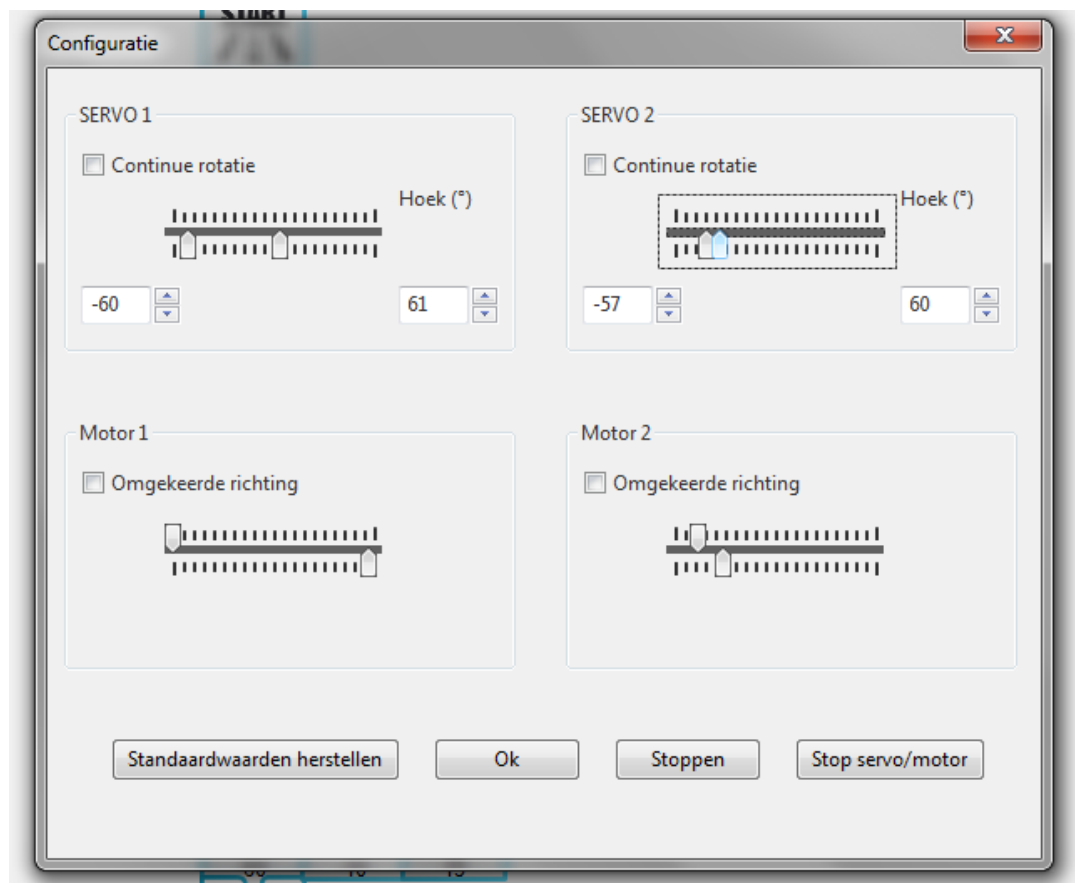


Sluit de Rooby via USB aan. Deze maakt nu verbinding met de pc.
Klik in het hoofdscherm op “Rooby” en dan op “configuratie”



Afbeelding 1: overzicht met configuratiescherm



Configuratiescherm



Klik nu met de muis op het rechterpijltje van servo 2 (in bovenstaand scherm blauw) . Stel nu met de pijltjestoetsen van de PC de maximale uitwijking van de wielen naar LINKS in.

Klik nu met de muis op het linkerpijltje van servo 2 (in bovenstaand scherm grijs) . Stel nu met de pijltjestoetsen van de PC de maximale uitwijking van de wielen naar RECHTS in.

Zorg er voor dat bij beide instellingen de wielen niet tegen het chassis aan lopen.