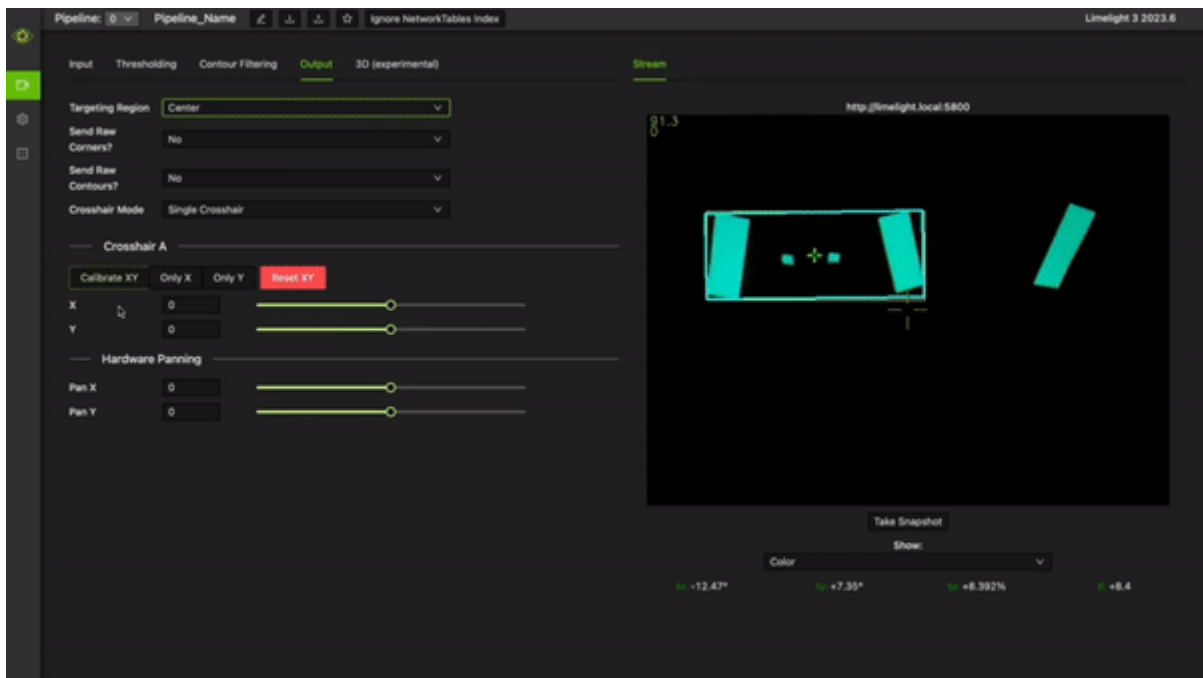


# Calibração de mira

As miras do Limelight transformam a calibração angular 2D em um processo simplificado. Em vez de armazenar desvios angulares no código, você pode alinhar manualmente seu robô a um alvo e clicar no botão "calibrar".

Calibrar uma mira move o "zero" dos seus dados de mira. Isso é muito útil se o Limelight não estiver perfeitamente centrado no seu robô.



## Modo de mira única

Posicione o seu robô na sua localização e rotação ideais para pontuar e clique em "calibrar". Agora, um tx e ty de "zero" equivalem a um robô perfeitamente alinhado. Se o seu robô precisar ser recalibrado para um novo campo, simplesmente realize uma partida de treino para encontrar o alinhamento perfeito para o seu robô e clique em "calibrar" durante a partida.

## Modo de mira dupla

Imagine um robô com uma câmera ou atirador fora do eixo que precisa lançar objetos do jogo em um gol de várias posições no campo. À medida que o robô se aproxima do gol, sua mira deve ajustar em tempo real para compensar. O modo de mira dupla foi criado para essa funcionalidade. Alinhe o seu robô na sua posição e rotação mais próxima de pontuação e calibre a mira "A". Alinhe

o seu robô na sua posição e rotação mais distante de pontuação e calibre a mira "B". Ao calibrar no modo de mira dupla, as miras também armazenam um valor de área. Você perceberá que, à medida que o seu robô se move entre as distâncias mínima e máxima de pontuação, a mira se move entre a mira "A" e a mira "B". Isso é feito verificando a área do alvo e comparando-a com as duas áreas de alvo vistas durante a calibração.

---

Revisão #3

Criado 15 dezembro 2023 11:20:14 por Enzo

Atualizado 18 dezembro 2023 12:28:48 por Luca Carvalho