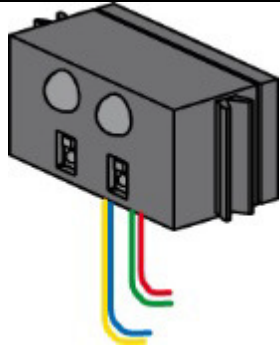


מספר קטלוגי	128598		
שם	חיישן מסלול אינפרה-רד		
גודל	30x15x15mm		
משקל	7,3g		
מתח כניסה	6-10 VDC	צריכת זרם	ca.30mA

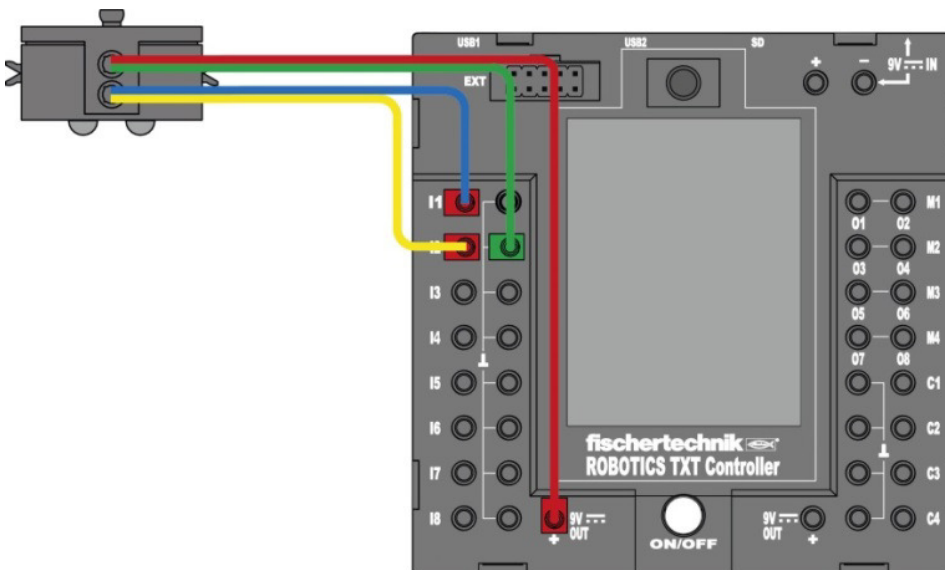
חיישן המעביר שני ערוצי מידע דיגיטלי לבקר עבור שתי העיניים שלו, כאשר כל אחת מחוברת לכניסת קלט אחרת.

חוטי חיבור: אדום=9VDC, ירוק=הארקה, צהוב, כחול=סיגנל (מידע)

חיבור לבקר: כניסות קלט I1-I8, ו- 9V OUT

טווח ערכים מוחזרים: קלט דיגיטלי בהתאם לזיהוי המסלול: שחור=0 (0V) או לבן=1 (מקסימום 9V בהתאם למתח)

תרשים חיבור לבקר:



Scratchx

כאשר לוחצים על

הגדר סוג קלט I1 ל חיישן מסלול

לעולמים

אם **האם** **חיישן מסלול** **I1** **סגור**

הפעל מנוע **M1** **במהירות** **8** **קדימה**

הפעל מנוע **M2** **במהירות** **8** **קדימה**

ואם לא

הפעל מנוע **M1** **במהירות** **0** **קדימה**

הפעל מנוע **M2** **במהירות** **0** **קדימה**

כאשר **חיישן אינפרה-רד** **I1** **נסגר**

קבע מהירות מנוע **M1** **ל** **0** **קדימה**

קבע מהירות מנוע **M2** **ל** **0** **קדימה**

כאשר **חיישן אינפרה-רד** **I1** **נפתח**

קבע מהירות מנוע **M1** **ל** **8** **קדימה**

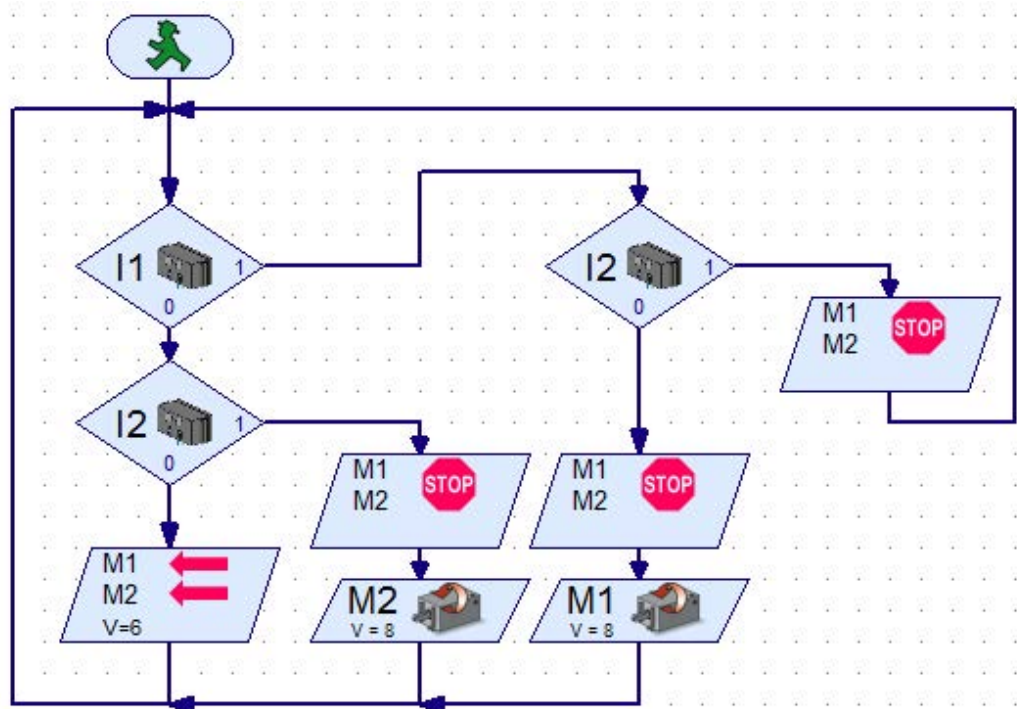
קבע מהירות מנוע **M2** **ל** **8** **קדימה**

בודקים את מצב חיישן האינפרה-רד הדיגיטלי באחת מכניסות הקלט שלו (I1) כלומר אם הוא סגור וערכו 1, כלומר הוא נמצא על שטח לבן, נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם ל-0, אחרת אם ערכו 0 והוא על שטח שחור נפעיל אותם במהירות מקסימלית 8 וננוע קדימה.

מימוש אלטרנטיבי העובד עם שתי פקודות כובע של הרובוט

I1 כאשר החיישן המחובר לכניסה נסגר, כלומר עבר מ-0 ל-1 במעבר משטח שחור ללבן נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם ל-0 כאשר החיישן נפתח, כלומר עבר מ-1 ל-0 במעבר משטח לבן לשחור נפעיל את המנועים במהירות 8 המקסימלית

ROBO Pro



אם שני כניסות חיישן האינפרה-רד הדיגיטלי מחזיחת ערך 0 - כלומר החיישן מעל שטח שחור נפעיל את שני המנועים וננוע קדימה

אם כניסה אחת מחזירה 0 והשניה מחזירה 1 - החיישן מזהה סטייה מהמסלול ונפעיל מנוע אחד בלבד לשם התקדמות בקשת לשם תיקון וחזרה למסלול

אם שתי כניסות הקלט מחזיחת 1 כך שהחיישן כולו מעל איזור לבן נעצור את שני המנועים