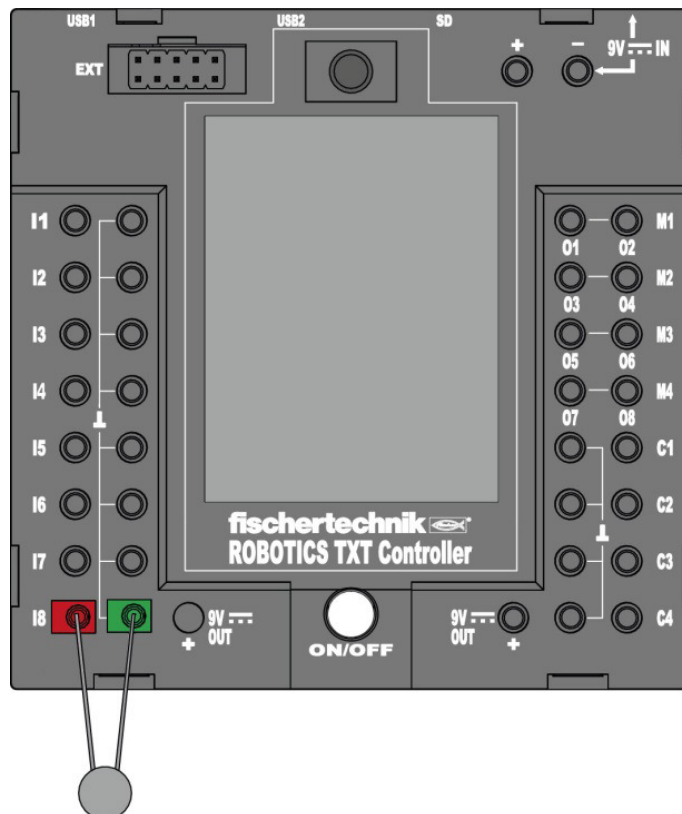
	NTC (Negative Temperature Coefficient) חיישן טמפרטורה	שם
	36437	מספר קטלוגי
	5x5x2,5mm (ללא חיבורים לבקר)	גודל
	0,4g	משקל
	450mW	כח מקסימלי

תיאור: חיישן המעביר מידע אנלוגי לבקר בהתאם לרמת הטמפרטורה בסביבתו.

סובלנות להתנגדות $\pm 10\%$
 ערך נגד ב-25 מעלות $1,5k\Omega$

חיווט החיישן: שתי רגלי מתכת עם מחברים ל-2 כניסות חיישן
 טווח ערכים מוחזרים מהחיישן: 0-15000 לטווח טמפרטורות בין מינוס 55 ל-180 מעלות צלזיוס
 חיבור החיישן לבקר: החיישן יחובר לכניסת קלט 11-18, חיבור מסוג התנגדות אנלוגית $5k\Omega$

תרשים חיבור לבקר:



Scratchx

כאשר לחצים על

הגדר סוג קלט I1 ל חיישן טמפרטורה

לעולמים

אם $I1 > 1500$ **אם**

- 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 ערכו של חיישן טמפרטורה $I1 > 1500$

- הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה
- הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

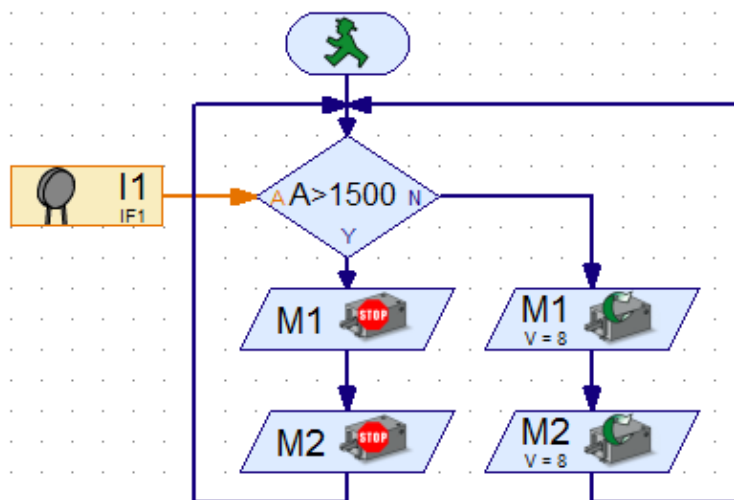
כאשר ערכו של חיישן טמפרטורה $I1 < 1500$

- הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה
- הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

בדקים את מצב חיישן הטמפרטורה האנלוגי בכניסת הקלט של (I1) אם ערכו גדול מ-1500 נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם ל-0, אחרת נפעיל את המנועים במהירות מקסימלית 8 וננוע קדימה. חיישן הטמפרטורה מחזיר ערך גדול יותר ככל שרמת החום יורדת לכן המנועים יעצרו כשהחיישן יתקרב מתחת ל-25 מעלות

מימוש אלטרנטיבי לאותה תכנית שלעיל באמצעות שני פקודות כובע המייצגות שני מצבים בבדיקת החיישן שברובוט: כאשר ערכו גדול יותר מ-1500 יופעל תסריט עצירת המנועים בקביעת מהירות 0, וכאשר ערכו נמוך יותר המנועים יופעלו בעוצמה מקסימלית של 8

ROBOPro



בדיקת ערכו של חיישן הטמפרטורה בלולאה ועצירת המנועים אם ערכו גדול מ-1500, אחרת המנועים יופעלו בעוצמה מקסימלית. 1500 מייצג את ערך החיישן ב-25 מעלות צלזיוס