	פוטו-רזיסטור חיישן אור אנלוגי	שם
	36437	מספר קטלוגי
	15x15x15mm	גודל
	2,8g	משקל
	600nm	אורך גל

תיאור: חיישן המעביר מידע אנלוגי לבקר בהתאם לכמות האור בסביבתו.

ערך נגד ב-LUX 10 $3-11k\Omega$

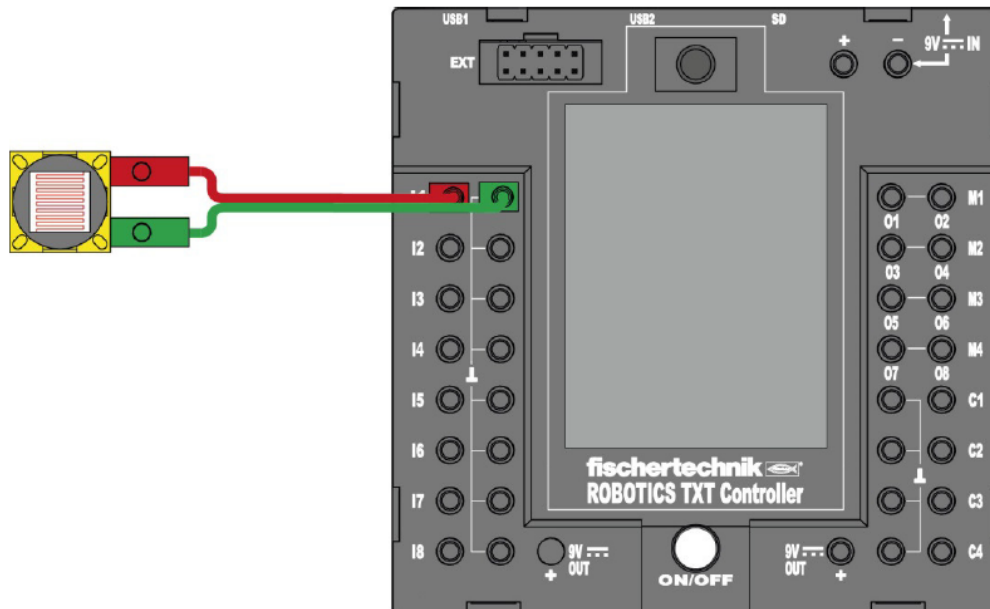
ערך נגד ב-LUX 100 $1,2k\Omega$

חיווט החיישן: חוט כפול ל-2 כניסות חיישן

טווח ערכים מוחזרים מהחיישן: 0-15000

חיבור מחסום האור לבקר: החיישן יחובר לכניסת קלט 11-18, חיבור מסוג התנגדות אנלוגית $5k\Omega$

תרשים חיבור לבקר:



Scratchx

כאשר לוחצים על

הגדר סוג קלט ל I1 חיישן מרחק

לעולמים

אם קרא ערכו של חיישן אור I1 > 700 **אם**

הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

ואם לא

הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

כאשר ערכו של חיישן אור I1 > 700

הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

כאשר ערכו של חיישן אור I1 < 700

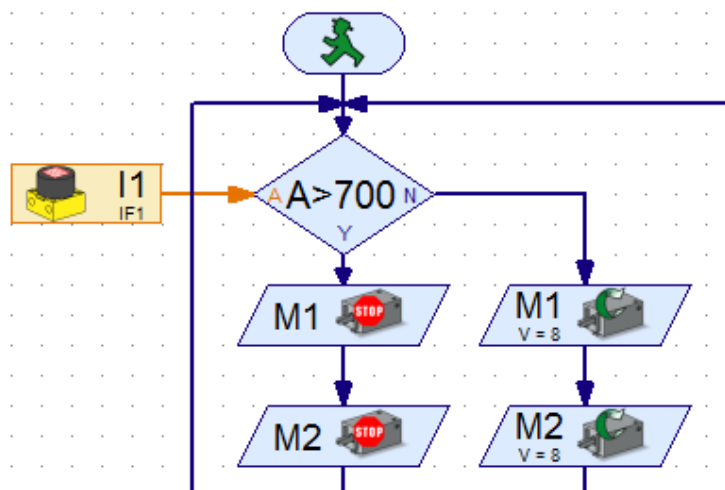
הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

בודקים את מצב חיישן הצבע (I1) האנלוגי בכניסת הקלט שלו אם ערכו גדול מ-700 נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם ל-0, אחרת נפעיל את המנועים במהירות מקסימלית 8 וננוע קדימה. חיישן האור מחזיר ערך גדול יותר ככל שכמות האור יורדת לכן המנועים יעבדו כאשר החיישן יואר

מימוש אלטרנטיבי לאותה תכנית שלעיל באמצעות פקודות כובע המייצגות שני מצבים בבדיקת חיישן האור שברובם: כאשר ערכו גדול יותר מ-700 יופעל תסריט עצירת המנועים בקביעת מהירות 0, וכאשר ערכו נמוך יותר המנועים יופעלו בעוצמה מקסימלית של 8

ROBOPro



בדיקת ערכו של חיישן האור בלולאה העוצרת את המנועים אם ערכו גדול מ-700, אחרת מפעילה אותם במהירות מקסימלית של 8