	<p>חיישן מגנטיות</p>	<p>שם</p>
	<p>36120</p>	<p>מספר קטלוגי</p>
	<p>25xØ4 mm</p>	<p>גודל</p>
	<p>3,5g</p>	<p>משקל</p>
	<p>max. 0,5A, 50V</p>	<p>כח מתג</p>

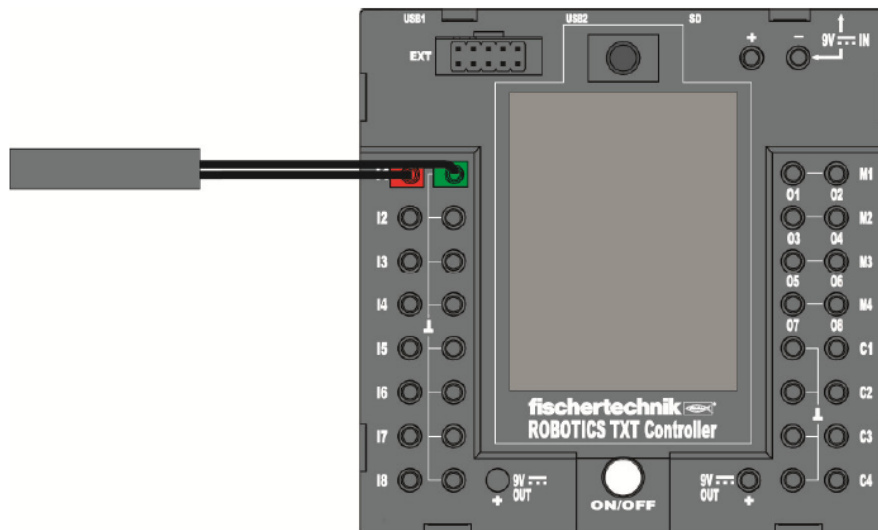
תיאור: חיישן המעביר מידע דיגיטלי לבקר (0/1) בהתאם למצבו (חש שדה מגנטי קרוב / לא חש שדה מגנטי קרוב)

חוטי חיבור: 2 חוטים, שחורים, אורך 30 ס"מ

טווח ערכים מוחזרים: 0/1

חיבור לבקר: כניסות קלט 11-18, חיבור מסוג התנגדות דיגיטלית 5kΩ

תרשים חיבור לבקר:



Scratchx

כאשר לחיצים על

הגדר סוג קלט I1 ל חיישן מגנטיות

לעולמים

אם האם חיישן מגנטיות I1 סגור

הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

אם לא

הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

כאשר חיישן מגנטיות I1 נסגר

הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

כאשר חיישן מגנטיות I1 נפתח

הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה

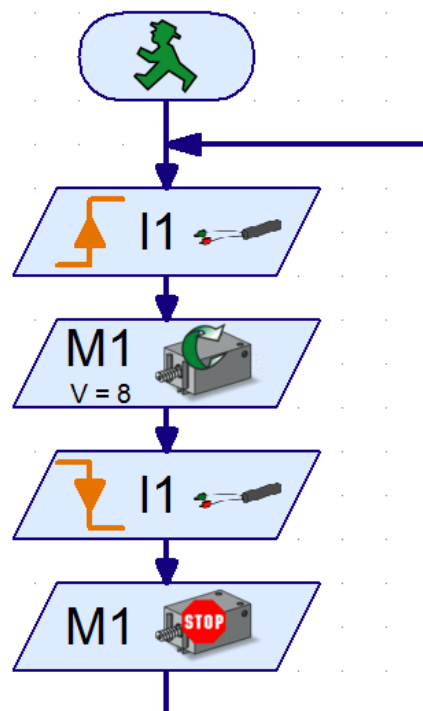
הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

בדוקים את מצב חיישן המגנטיות הדיגיטלי בכניסת הקלט שלו (I1) אם הוא סגור וערכו 1, כלומר חש בשדה מגנטי קרוב, נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם ל-0, אחרת אם ערכו 0 נפעיל את המנועים במהירות מקסימלית 8 וננוע קדימה.

מימוש אלטרנטיבי העובד עם שתי פקודות כובע של הרובוט

כאשר החיישן המחובר לכניסה I1 נסגר, כלומר עבר מ-0 ל-1 כאשר חש בשדה מגנטי קרוב, נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם ל-0, ואם נפתח מ-1 ל-0 נפעיל את המנועים במהירות מקסימלית 8 וננוע קדימה.

ROBOPro



המתן למצב בו חיישן המגנטיות אינו חש בשדה מגנטי קרוב והפעל את המנוע

המתן למצב בו חיישן המגנטיות חש בשדה מגנטי קרוב ועצור את המנוע