	חיישן מגע מתג	שם
	37783	מספר קטלוגי
	30x15x7,5mm	גודל
	3,4g	משקל
	max. 2A, 50V	כח מתג

תיאור: חיישן המעביר מידע דיגיטלי לבקר (0/1) בהתאם למצבו (לחוץ/לא לחוץ)

ניתן לחוות את החיישן בשני דרכים אפשריות, המשפיעות מתי יחזיר 0 ומתי יחזיר 1.
מצב *Normally Open* – החיישן יחזיר 0 כאשר אינו לחוץ במצב מעגל פתוח



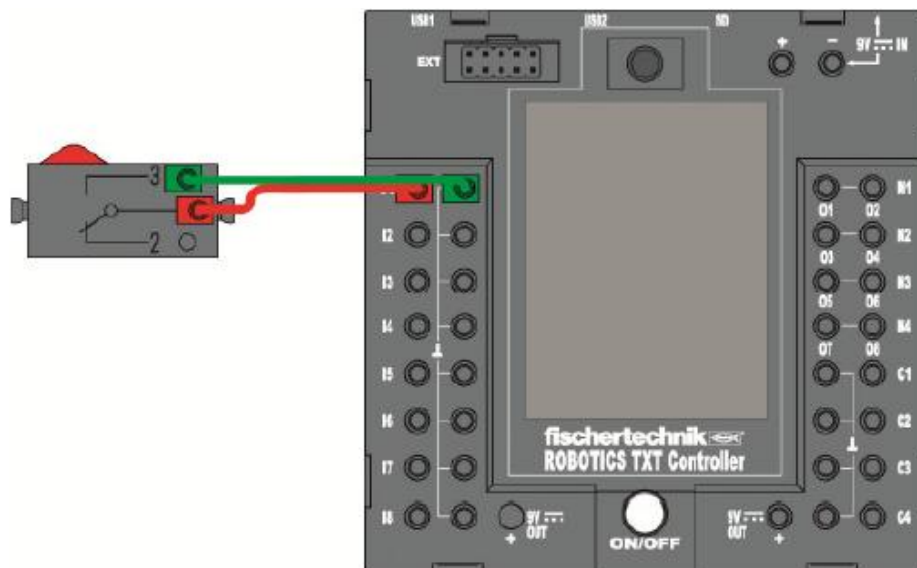
מצב *Normally Closed* – החיישן יחזיר 1 כאשר אינו לחוץ במצב מעגל סגור



חוטי חיבור: לכניסות החיישן 1,3 עבור *Normally Open*, ו-1,2 עבור *Normally Closed*
טווח ערכים מוחזרים: 0/1

חיבור לבקר: כניסות קלט 1/18, חיבור מסוג התנגדות דיגיטלית $5k\Omega$

תרשים חיבור לבקר:



Scratchx

כאשר לוחצים על

הגדר סוג קלט I1 ל מתג

לעולמים

אם האם מתג I1 סגור אז

הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

אם לא אז

הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

אם מתג I1 נפתח קבע מהירות מנוע M1 ל 0 קדימה

קבע מהירות מנוע M2 ל 0 קדימה

אם מתג I1 נסגר קבע מהירות מנוע M1 ל 8 קדימה

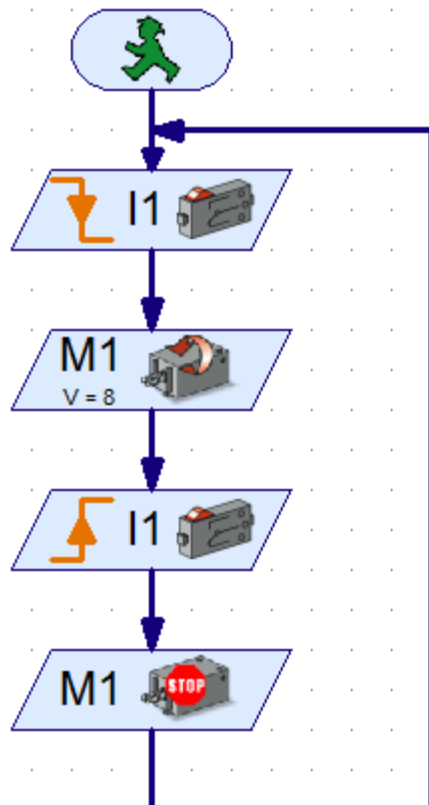
קבע מהירות מנוע M2 ל 8 קדימה

בודקים את מצב המתג=חיישן המגע בלולאה אינסופית כך שכאשר לוחצים על חיישן המגע המנועים יופעלו והרכב יסע קדימה. כאשר החיישן אינו לחוץ המנועים יקבלו פקודות לא לפעול (לפעול במהירות 0)

מימוש אלטרנטיבי העובד עם שתי פקודות כובע של הרובוט ללא צורך בפקודות סקראץ' נוספות.

כאשר לוחצים על חיישן המגע המנועים יופעלו והרכב יסע קדימה. כאשר נרפה מהחיישן המנועים יקבלו פקודות להפסיק מלפעול (לפעול במהירות 0)

ROBOPro



המתן ללחיצה על המתג
וברגע שנלחץ הפעל
את המנוע

המתן לשחרור המתג
וברגע ששוחרר עצור
את המנוע