

Werkstatt Tagebuch Fabian Exel – Der handgesteuerte Handroboter

Tag 2; 14.28.2018

Ich habe die Funktionsweise eines Accelerometers ausgetestet . Die Werte auszulesen funktioniert genauso wie bei einem analogen Sensor, nur dass man hier 3 Werte auszulesen hat, was daran liegt dass dieser Sensor die X-Achse, die Y-Achse und die Z-Achse aufnimmt. Die Veränderung eines Wertes bedeutet hier dann, wie sich die Lage auf der jeweiligen Achse sich geändert hat. Das rechnet der Sensor durch die Beschleunigung aus. Anschluss an den Arduino sieht so aus, dass an den beiden äußeren Pins jeweils GND & Vcc anliegt und zwischen den beiden 3 Pins für je eine Achse, die man mit den analogen Ausgängen des Arduinos verbindet.

Später wurden auch noch die Servos getestet, das Ergebnis war dass alle Servos funktionieren. Nur bei den hochwertigen muss man beachten, dass Vcc und DigitalINPUT vertauscht sind.

Gegen Ende wurde noch mit der Preisliste angefangen. Da eigentlich alle Teile da sind, müssen keine neuen gekauft werden. Trotz allem wurden die Preise überschlagen und zusammen kostet die Hardware ungefähr 134€.