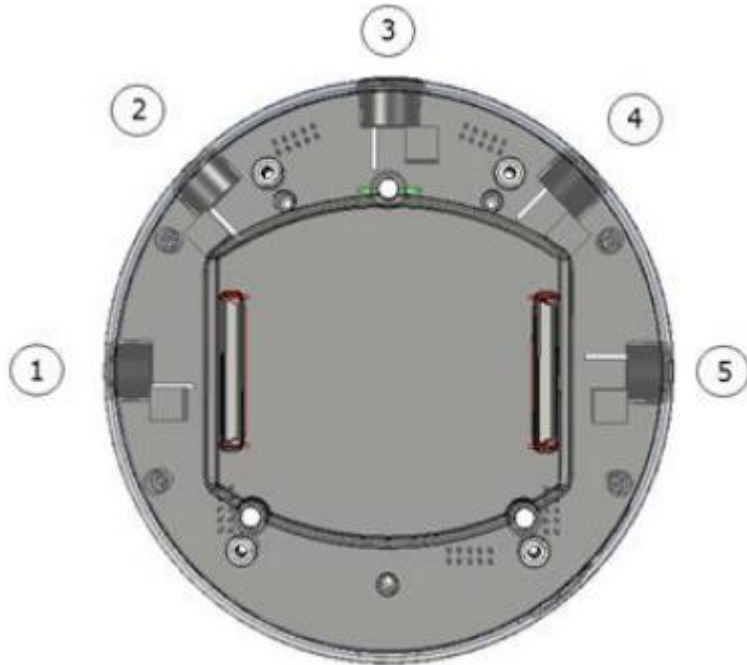


## Capteurs à ultrasons

Cinq capteurs sont placés autour du robot



Ces capteurs sont des émetteurs-récepteurs, ce qui signifie qu'ils peuvent émettre et recevoir les impulsions.

La fréquence nominale de ces capteurs est de 40 kHz  $\pm$  1 kHz. La valeur retournée est la distance à l'objet en centimètres, avec une tolérance de  $\pm$  2 cm. Plage de mesure est de 25 à 200 cm.