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

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

ערך נגד ב-LUX 10 $3-11k\Omega$

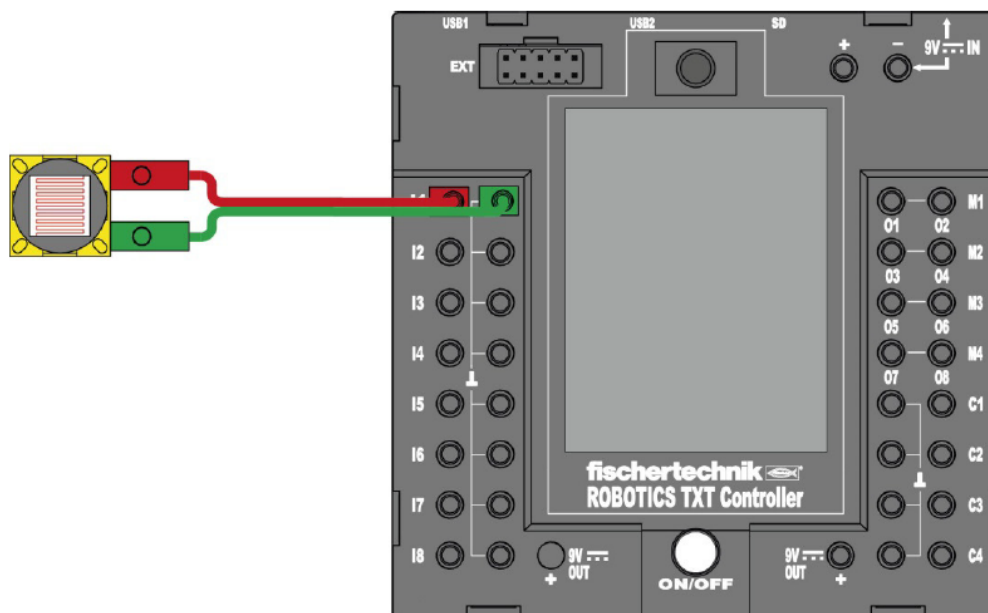
ערך נגד ב-LUX 100 $1,2k\Omega$

חיווט החיישן: חוט כפול ל-2 כניסות חיישן

טווח ערכים מוחזרים מהחיישן: 0-15000

חיבור מחסום האור לבקר: החיישן יחובר לכניסת קלט 1-18, חיבור מסוג התנגדות אנלוגית $5k\Omega$

תרשים חיבור לבקר:



Scratchx

כאשר לוחצים על

הגדר סוג קלט I1 ל התנגדות אנלוגית

לעולמים

אם קרא ערכו של חיישן אור I1 **700 <** **אז**

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

בודקים את מצב חיישן הצבע (I1) האנלוגי בכניסת הקלט שלו אם ערכו גדול מ-700 נפסיק את פעולת המנועים בקביעת ערכם 0-7, 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

כאשר ערכו של חיישן אור I1 > 700

הפעל מנוע M1 במהירות 0 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 0 קדימה

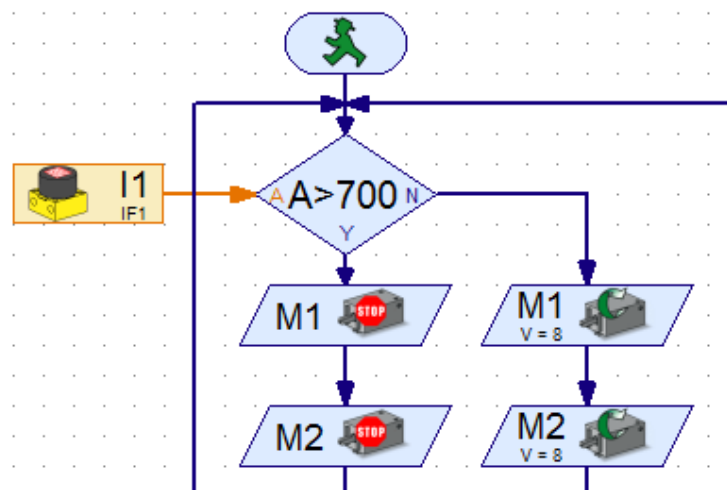
כאשר ערכו של חיישן אור I1 < 700

הפעל מנוע M1 במהירות 8 קדימה

הפעל מנוע M2 במהירות 8 קדימה

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