

SENSORI

**ingresso UNA CERTA GRANDEZZA E
NE FORNISCE IN uscita UNA DI
NATURA DIFFERENTE**

informazioni DAL mondo reale
PER UNA FUTURA ELABORAZIONE

**ACQUISIRE ED ELABORARE MOLTISSIME
INFORMAZIONI DIVERSE**

***TEMPERATURA, RADIAZIONI, PRESSIONE, MOVIMENTO,
ORIENTAMENTO, PROSSIMITÀ, DISTANZA***

**E CONVERTITI IN UN SEGNALE
analogico o digitale**

**DISPOSITIVO (COMPUTER O
MICROCONTROLLER) IN GRADO DI
ELABORARLI PER scopi diversi**

**MICROCONTROLLER UN SEGNALE GIÀ
ELABORATO, *digitale* o
analogico . QUESTO IMPLICA CHE
PER OGNI SENSORE IL TRATTAMENTO
DEL SEGNALE È DI TIPO DIVERSO**

DEL SEGNALE ELABORATO:

1. sensori che inviano segnali `0/1` (accesso/spento, presente/assente, on/off, click del mouse, etc...)
2. sensori che inviano segnali `continui` (distanza in cm, temperatura in gradi, coordinate del mouse, etc...)

**UN SENSORE COLLEGATO AL
MICROCONTROLLER POSSIAMO
PENSARE AL SEGNALE DI UN SENSORE
COME UN OGGETTO (GRAFICO) DI
*CYCLING74 MAX***

**ESSERE PENSATO COME UN bang
OPPURE TALVOLTA COME UN toggle,
MENTRE UN SENSORE CONTINUO PUÒ
ESSERE PENSATO COME UNO slider
O UN fader.**

**PRESENZA: RILEVA LA PRESENZA DI UN
CORPO VIVO (UOMO O ANIMALE)
INVIANDO UN SEGNALE DI 1 QUANDO IL
CORPO ENTRA NEL CAMPO D'AZIONE DEL
SENSORE**

BANG

**VIENE PREMUTO, INVIA 0 QUANDO
VIENE RILASCIATO**

TOGGLE

INVIA LA DISTANZA IN CM

SLIDER

VARIABILE SULLA BASE DELL'AZIONE MANUALE SU UNA MANOPOLA

TEMPERATURA

LUMINOSITÀ

**RAGGIO A INFRAROSSI, QUINDI BASATO SUL CALORE
CIRCOSTANTE. SE L'AMBIENTE CAMBIA PER LA
PRESENZA DI UN CORPO, IL SENSORE INVIA UN
SEGNALE PARI A 1**

(DISTANZA)

DISTANZA DI UN OSTACOLO DAL SENSORE

GIROSCOPIO)

**OGGETTO IN MOVIMENTO RISPETTO AL PIANO
VERTICALE**

**giroscopio : MISURA L'ORIENTAMENTO RISPETTO
A 3 ASSI**

