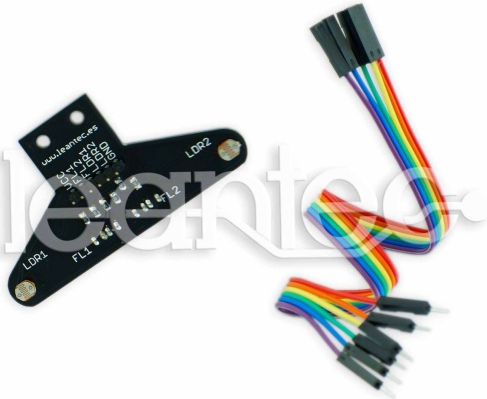


## LRE-F22



### Descripción:

El sensor **LRE-F22** esta diseñado para la construcción de robot seguidores de líneas y seguidores de luz.

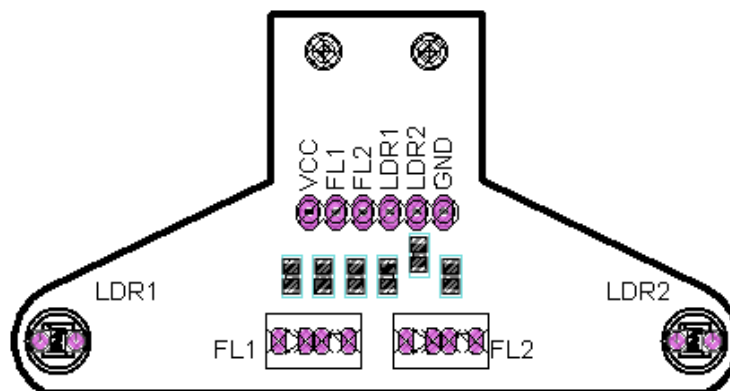
En su cara inferior tiene dos sistemas formados por un led infrarrojo y un fototransistor, cada uno, de modo que podemos detectar la cantidad de luz rebotada del material que tenga justamente enfrente. Estos sistemas (led y

fototransistor) son los que usamos para la construcción de nuestro robot seguidor de línea.

En su cara superior incorpora un par de resistencias LDR las cuales detectan la intensidad lumínica que las rodea. Las LDR son las que necesitamos para el montaje del robot seguidor de luz.

El sensor tambien tiene unos orificios de 3,2mm para su fácil sujeción.

### Descripción de las partes de sensor:



**-LDR1 y LDR2**, son dos resistencias dependientes de la luz, las cuales las usaremos para nuestro robot seguidor de luz. Estas están soldadas en la cara superior

**-FL1 y FL2**, son los dos sensores que usaremos para nuestro robot seguidor de línea. Estos están soldados en la cara inferior.

**-Descripción de los pines;** estos están separados una décima de pulgada (standar).

-VCC: 5V.

-FL1: Salida sensor FL1.

-FL2: Salida sensor FL2.

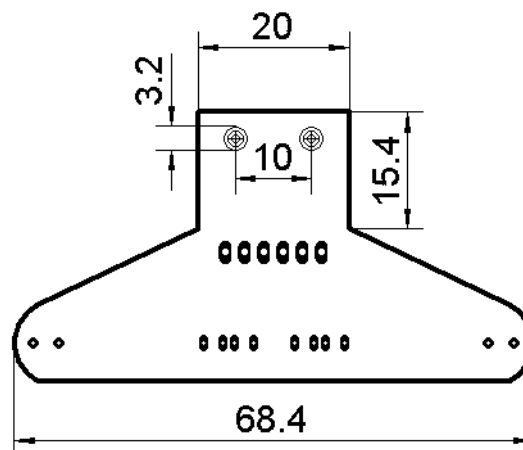
-LDR1: Salida sensor LDR1.

-LDR2: Salida sensor LDR2.

-GND: Masa.

**-Orificios para la instalación**, situados en la parte superior del sensor.

**Dimensiones:** (todas las dimensiones están en milímetros)



### Características:

-Voltaje de trabajo: 5V.

-Corriente de trabajo: 40mA.

-Peso: 8g.

-Temperatura de trabajo: -40°C a 60°C.