

## OIT

Toen de NXT werd uitgebracht, waren er vier sensoren bij:

- De Touch Sensor (tastsensor): geeft een booleaanse waarde, waar of niet waar.
- De Sound Sensor (geluidssensor): registreert hoe hard een geluid is.
- De Light Sensor (lichtsensor): kan registreren hoe veel licht gereflecteerd wordt.
- De Ultrasonic Sensor (ultrasone sensor): meet afstanden door ultrasoon geluid te verzenden en te ontvangen. De tijd die een golf nodig heeft om terug te komen kan vertaald worden naar een afstand.

De latere versie ( die wij hebben) heeft nog 6 extra sensoren:

- De Color Sensor (kleursensor): kan kleuren waarnemen.
- De Accelerometer Sensor (versnellingsmeter): kan reageren op versnelling en een hoekversnelling in 3 assen.
- De Compass Sensor (kompasensor): een magnetisch kompas op de Z-as (nul graden is het noorden).
- De Gyro Sensor: kan een hoeksnelheid meten in de Z-as (in graden per seconde).
- De Infrared Sensor: reageert op infrarood licht.

Externe sensoren die door andere partijen geleverd kunnen worden:

- **NXT Angle Sensor:** Hij kan de absolute hoek en de RPM berekenen.
- **NXT Magnetic Sensor:** Hiermee kun je een robot bouwen die magnetische velden kan herkennen.
- **NXT PIR Sensor:** Deze sensor kan mensen en dieren detecteren.
- **NXT Force Sensor:** Een sensor die een kracht kan berekenen.
- **NXT Barometric Sensor:** Kan de atmosfeer druk en temperatuur berekenen.

iRover II:

Kleuren sensor: Om de kamer waarin hij rijdt te scannen

2 Touch sensors: Blijft rijden totdat de touch sensors iets raken.

STAND3R:

De IR sensor: Om hem te kunnen besturen met een controller.

De color sensor: Om hem te balanceren

De gyro sensor: Om te kijken of hij daadwerkelijk staat of niet.