Praktikum Linienroboter

Teil 6: „Hindernis Erkennen“

Version 1.2, 10.02.2025

Damit der Roboter Hindernisse erkennt, nutzen wir einen Ultraschall-Sensor.

Die Messung wird gestartet durch:

digitalWrite(<ABSTAND\_TRIGGER>, HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(<ABSTAND\_TRIGGER>, LOW);

Time = pulseIn(DISTANCEECHO, HIGH); // Receive Signal

Distance = (Time/2)\*0,03432; // Distance in cm

Fügen Sie anschließend den Hindernis-Sensor zu Ihrem Programm hinzu. Der Roboter soll in keinem Fahrmodus (Licht oder Linie Folgen) mit einem Hindernis kollidieren.

So sieht das Signal des Ultraschallsensors.

