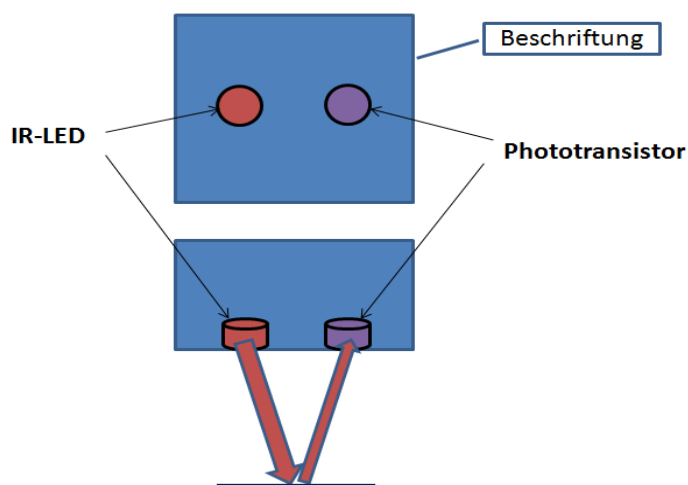
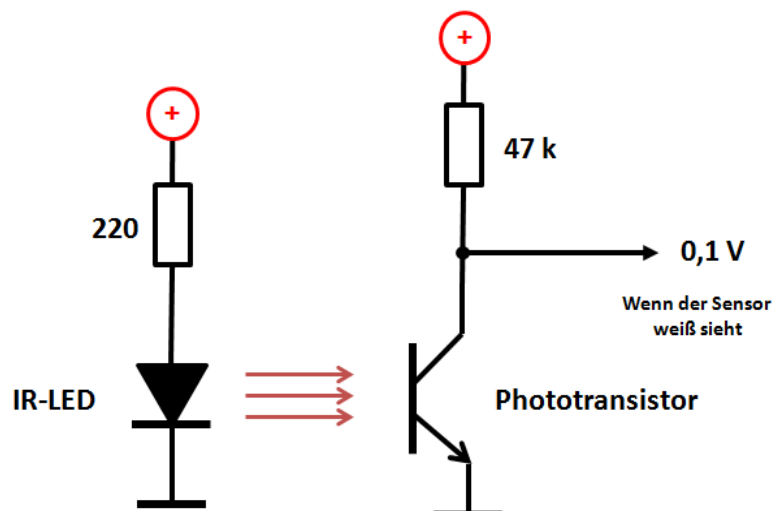


1. Der Roboter braucht Augen, um die schwarze Linie am Boden zu sehen.
2. Heute bauen wir die Sensorplatine mit drei Infrarot-Reflexlichtschranken.

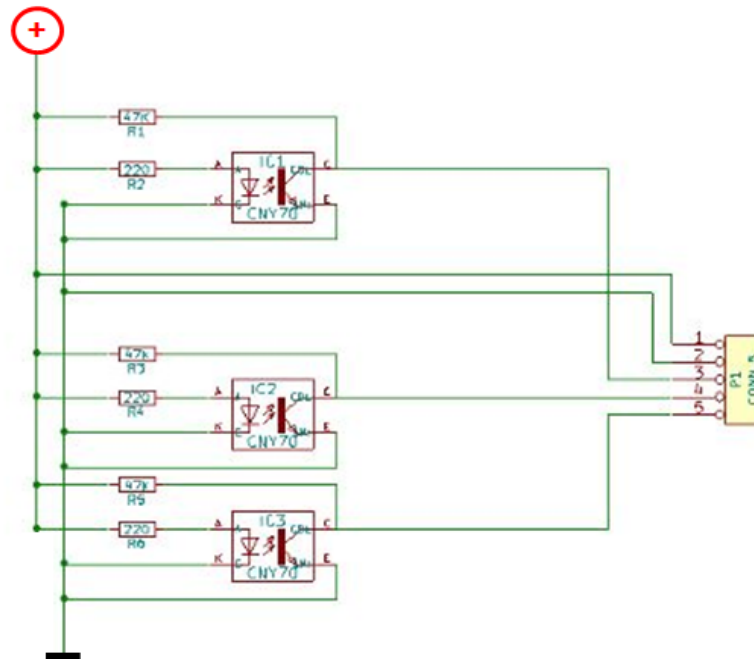
Wirkungsweise CNY 70



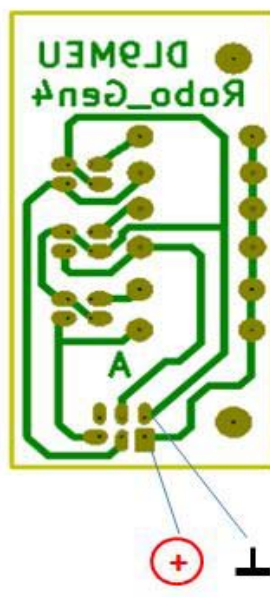
Die Infrarot-Leuchtdiode sendet das Licht auf die Unterlage, die es unterschiedlich stark reflektiert. Das reflektierte Licht wird vom Phototransistor gemessen.



Die Schaltung:

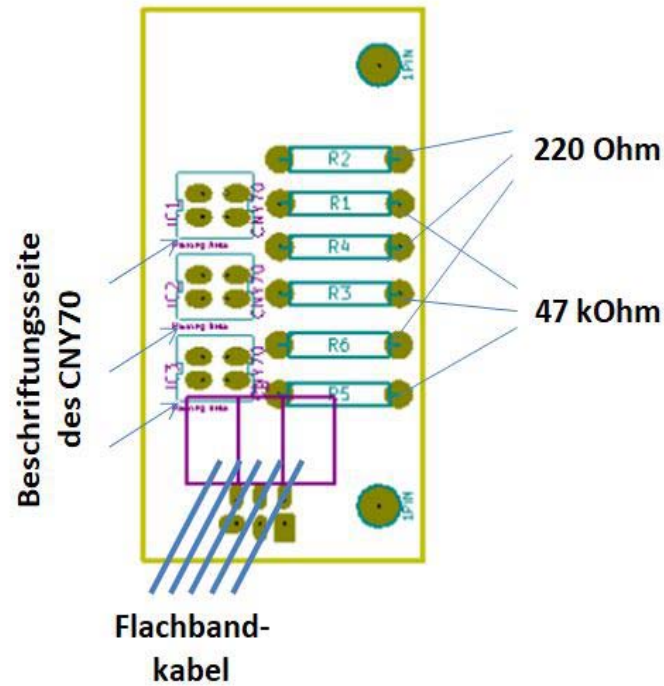


Das Layout der Sensorplatine von der Bestückungsseite gesehen:

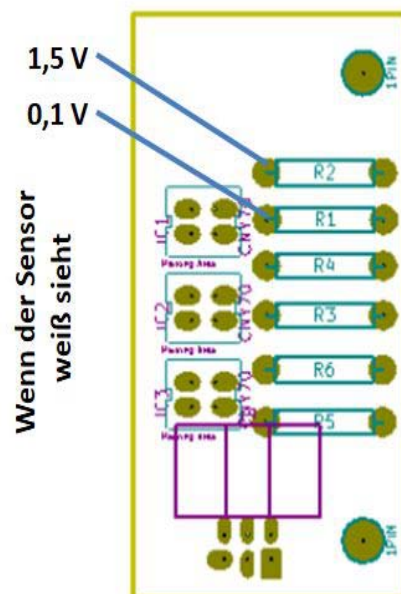


Plus (+) ist Pin 1 des Flachbandkabels, markiert als rechteckiger Löt-pad.

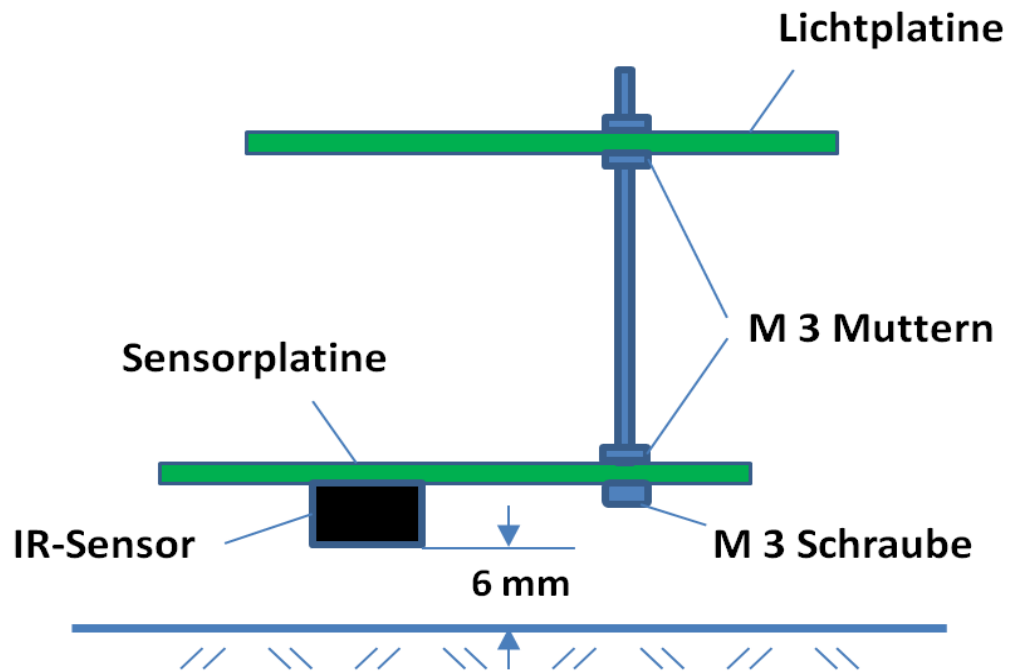
So ist zu bestücken:



Und das sind die Spannungen, die sich im Betrieb einstellen:



Die Montage erfolgt so, dass die Sensoren 6 mm Luftspalt zum Boden haben.



Am besten mit einem 6 mm Bohrer einstellen und prüfen.