

Valosensori **Huom!** Ei värisensori

Nxt2-robotti ja Ev3-ohjelmointiympäristö

LEGO on tehnyt kolmenlaisia valosensoreita

1. NXT:n valosensori (kuvassa)
2. NXT2:n värisensori
3. EV3:n värisensori



Punainen ledi

Reflected valo: heijastunut

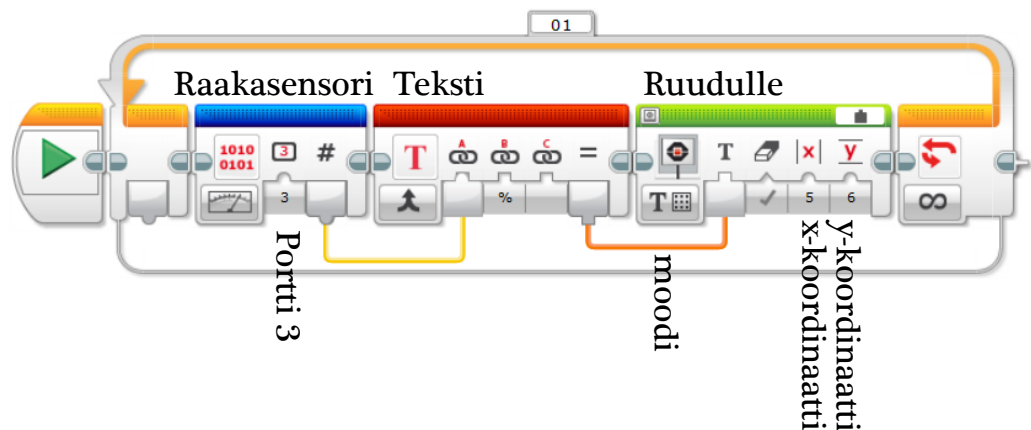
Sytyttää punaisen ledin (alempi), jonka valo heijastuu pinnasta

Ambient light: ympäröivä

NXT:n valosensorin saa toimimaan Ev3:n graafisessa ympäristössä ainakin kahdella eri tavalla

1

Käytä sensorien raakaulostuloa, mutta ulostulo on noin välillä 0 - 1023. Tällä tavoin tehtynä odotus-, silmukka- ja Switch-blokit eivät toimi. Valoa on vaikea sytyttää ja blokki näyttää pimeän (ei valon) määrää.



2

Käytä äänianturia, mutta ulostulo on n. 17 (musta) - 70 (kirkas).

dB-moodi: heijastunut valo

dBa-moodi: taustavallo

Siitä kannattanee tehdä MyBlock

Huom! Äänianturi täytyy ladata Mindstorms.com-sivuilta.

Kts. ultraääni-ohjeesta lisätietoja, jos tarvitset

