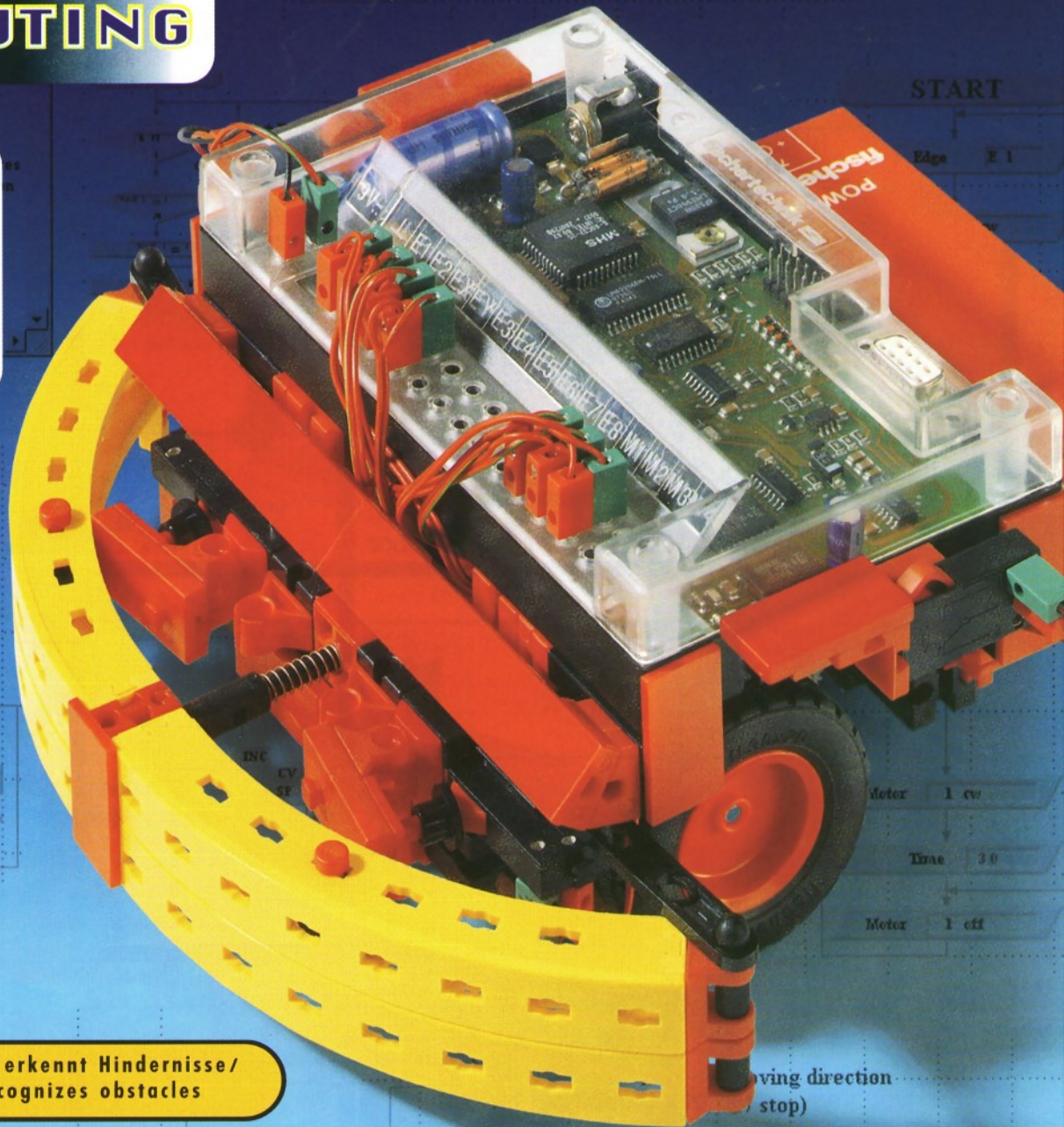
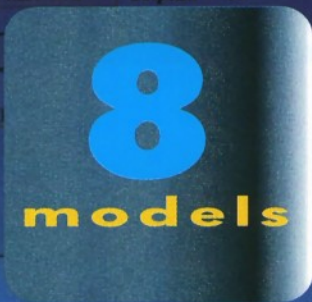
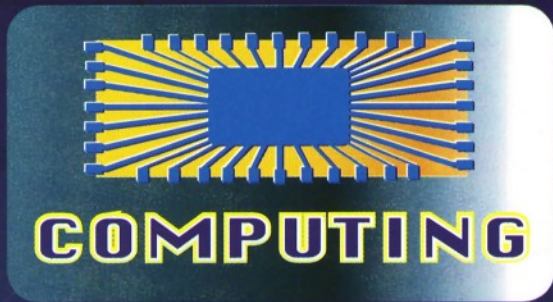
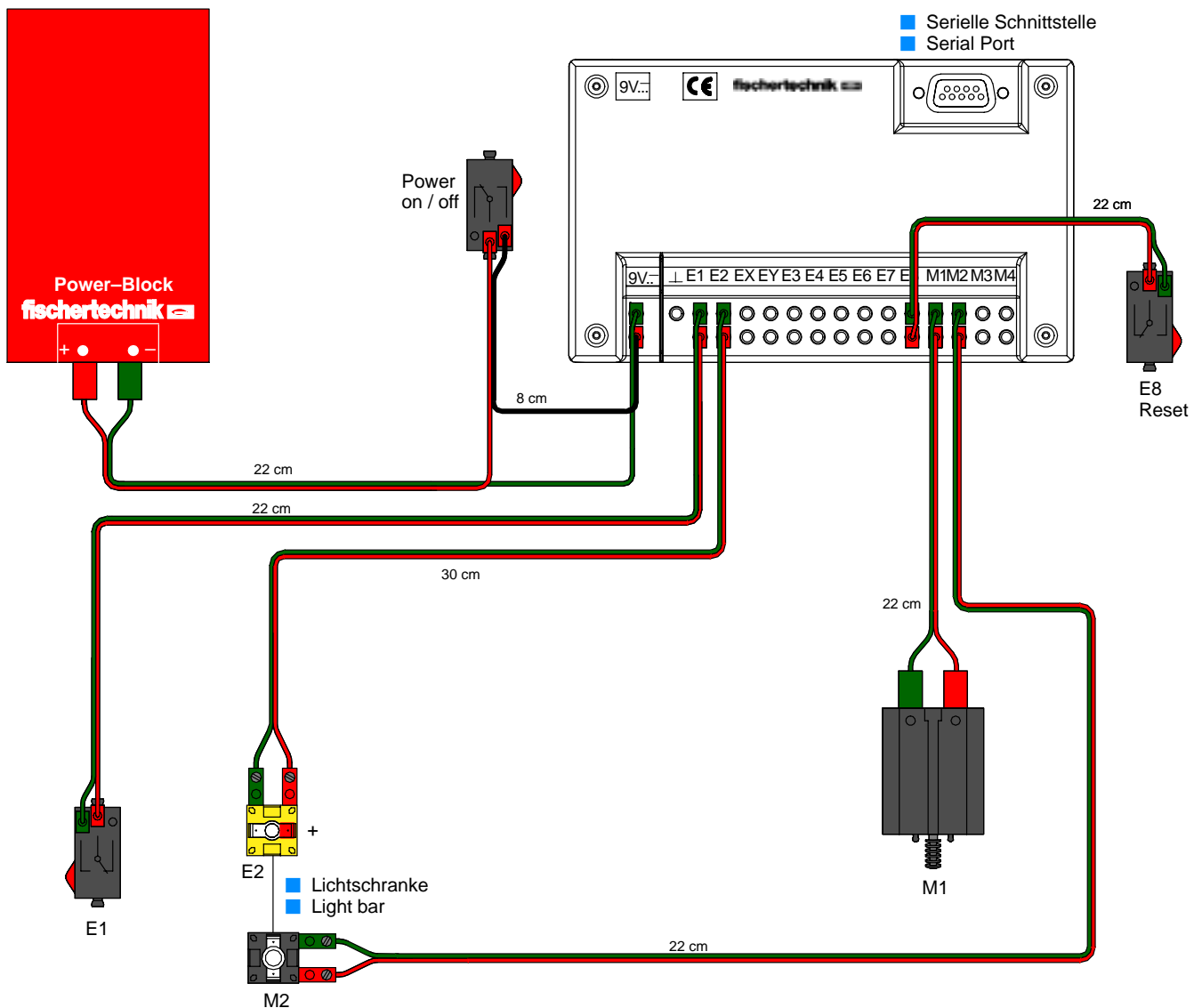


Mobile Robots



MR2- erkennt Hindernisse/
recognizes obstacles

Schaltplan Circuit diagram



■ Beispielprogramm: impuls.mdl

Funktionsweise

Die von Motor M1 angetriebene rotierende Bauplatte unterbricht bei jeder Umdrehung einmal die Lichtschranke. Gleichzeitig zählt der Taster an E1 über das Impulsrad acht Impulse pro Umdrehung. Nach zehn Umdrehungen stoppt der Motor. Die gezählten Impulse werden im Passiv-Modus am Bildschirm mit dem Softwarebaustein Terminal angezeigt. Dieser Versuch zeigt, welche Auflösung beim Zählen von Impulsen mit einem Impulsrad erreichbar ist. Mit den Impulsrädern werden bei den mobilen Robotern die zurückgelegten Wegstrecken "gemessen".

■ Program example: pulse.mdl

Operational description:

Once every rotation, the turning base plate driven by motor M1 interrupts the light barrier. At the same time, the feeler on E1 counts eight pulses per rotation from the pulse wheel. The motor stops after ten rotations of the plate. The number of pulses counted is displayed on the screen by the terminal software building block in the passive mode.

This test shows the resolution that can be achieved by counting pulses with a pulse wheel. Pulse wheels are used by mobile robots to "measure" the distances they have traveled.

