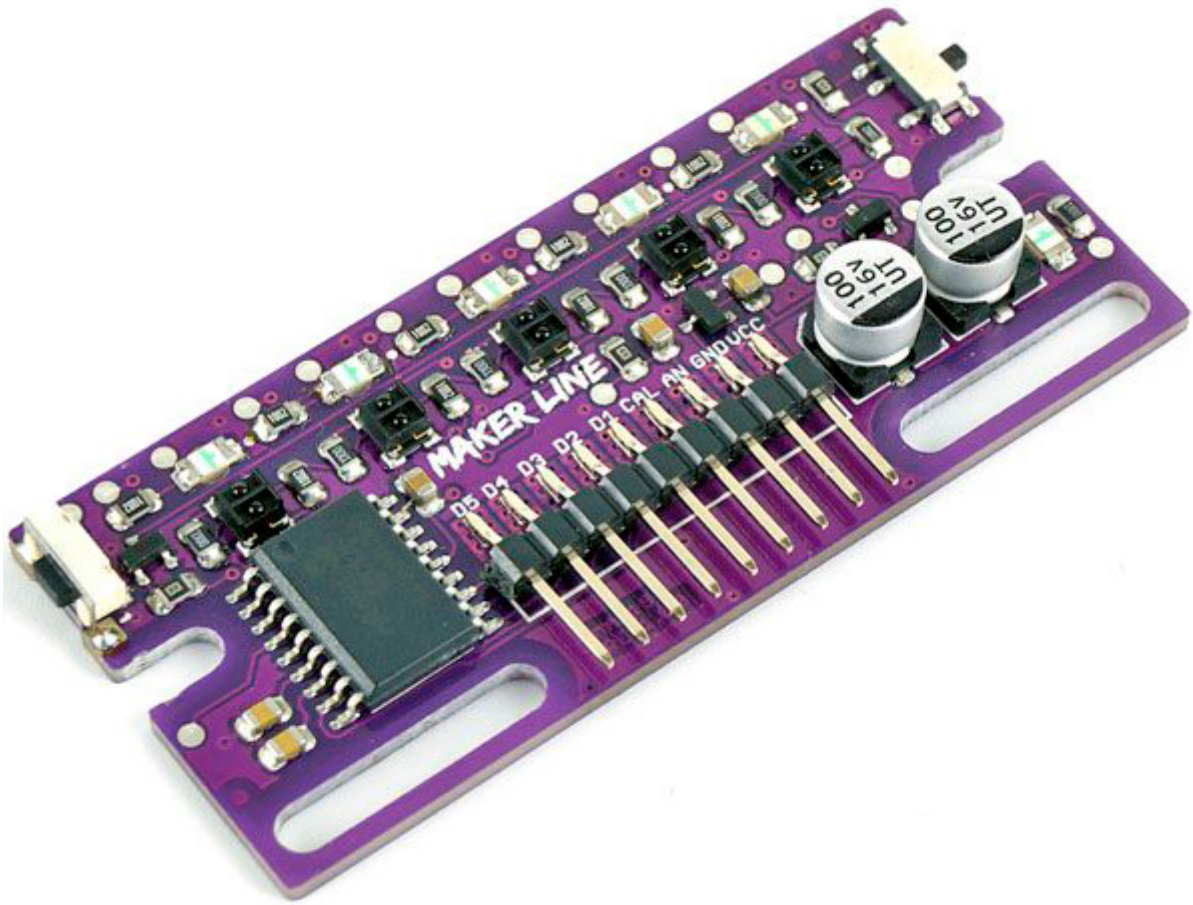
MAKER-LINE - Sensore di linea con calibrazione automatica

Prezzo: 11.89 €

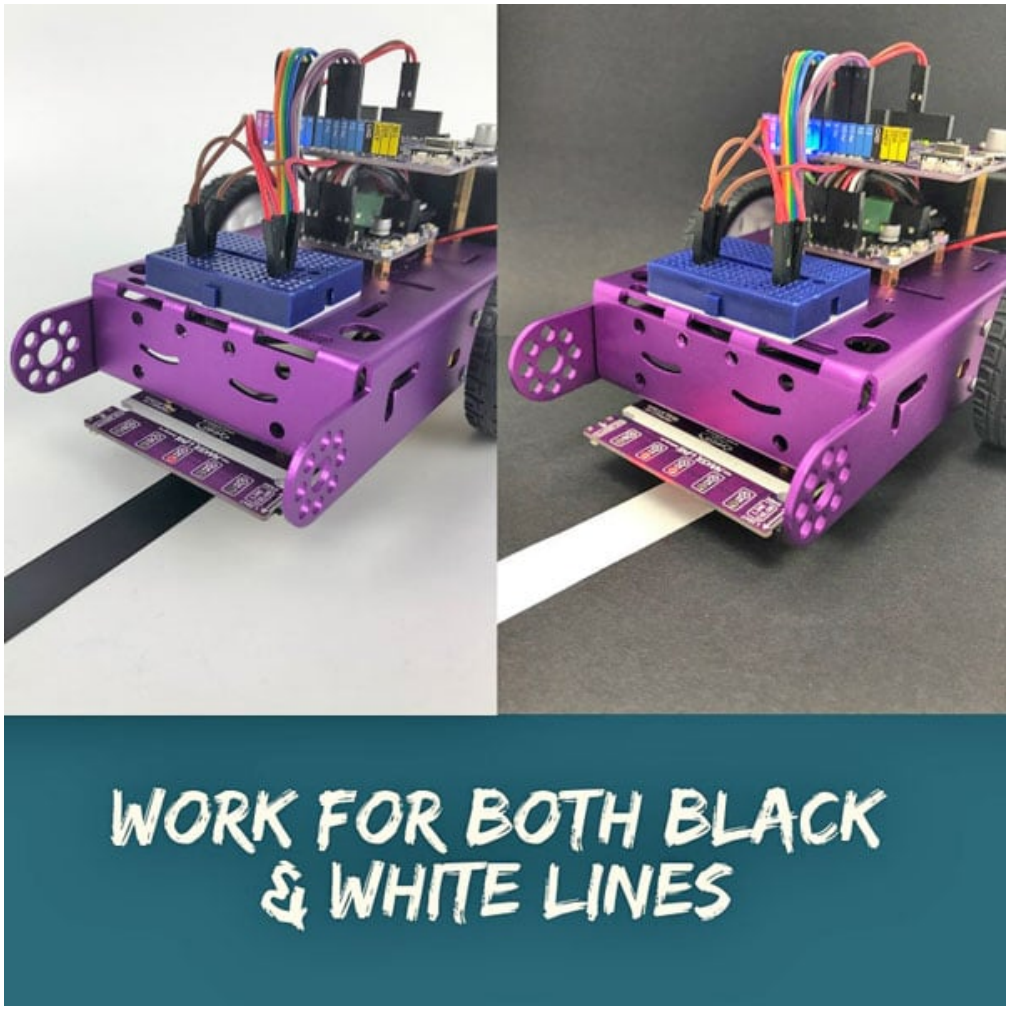
Tasse: 2.61 €

Prezzo totale (con tasse): 14.50 €

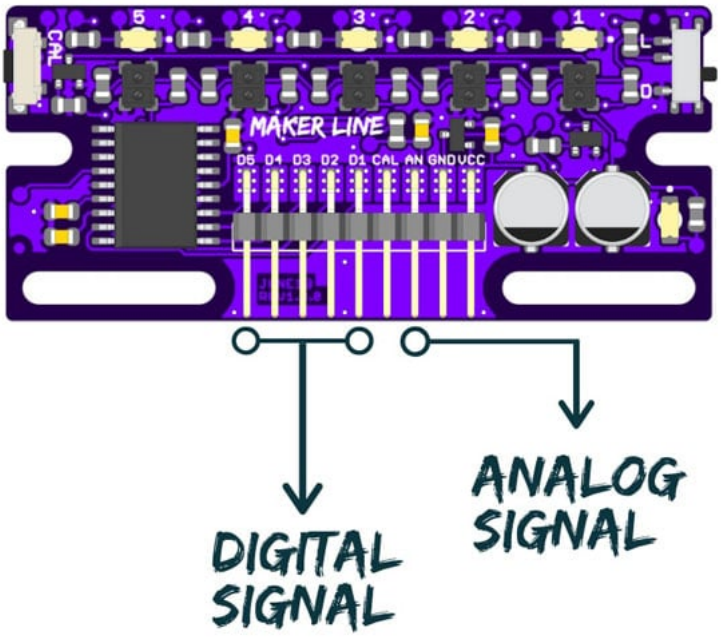


Maker Line è un sensore di linea con calibrazione automatica. Dotato di 5 sensori IR è in grado di rilevare linee con larghezza compresa tra 13 e 30 mm, di colore scuro o chiaro. Il colore della linea è selezionabile come linea chiara (bianca) o scura (nera). Anche la calibrazione del sensore è semplificata. Non è più necessario regolare un trimmer, basta premere il pulsante di calibrazione per 2 secondi per accedere alla modalità di calibrazione, scorrere l'array di sensori lungo la linea, premere di nuovo il pulsante e il gioco è fatto. I dati di calibrazione vengono salvati in una memoria EEPROM e rimarranno intatti anche se il sensore viene spento e riacceso. Pertanto, la calibrazione deve essere eseguita una sola volta a meno che l'altezza del sensore, il colore della linea o il colore di sfondo non siano cambiati. Maker Line dispone anche di due tipi di uscite: 5 per le uscite digitali che rappresentano lo stato di ogni sensore IR, 1 uscita analogica in cui la sua tensione rappresenta la posizione della linea. L'uscita analogica offre anche una risoluzione più elevata rispetto alle singole uscite digitali. Ciò è particolarmente utile quando è richiesta un'elevata precisione. Supporta un'ampia gamma di controller come Arduino, Raspberry Pi, ecc.

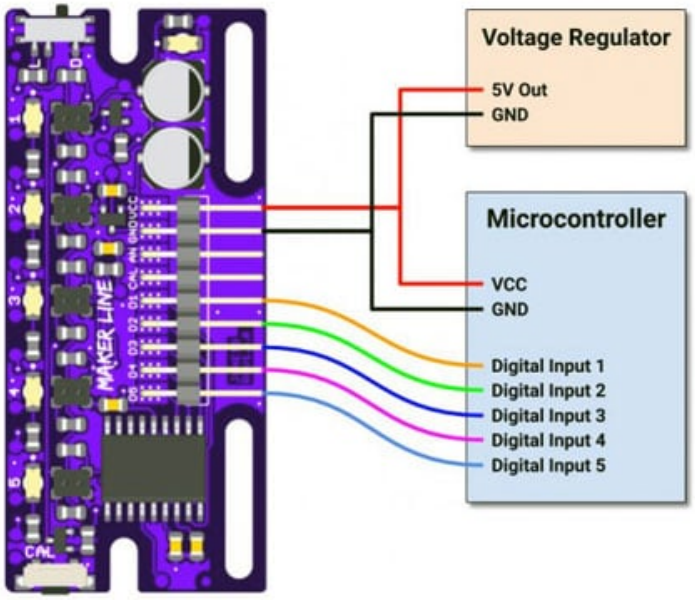
Your browser does not support the video tag.

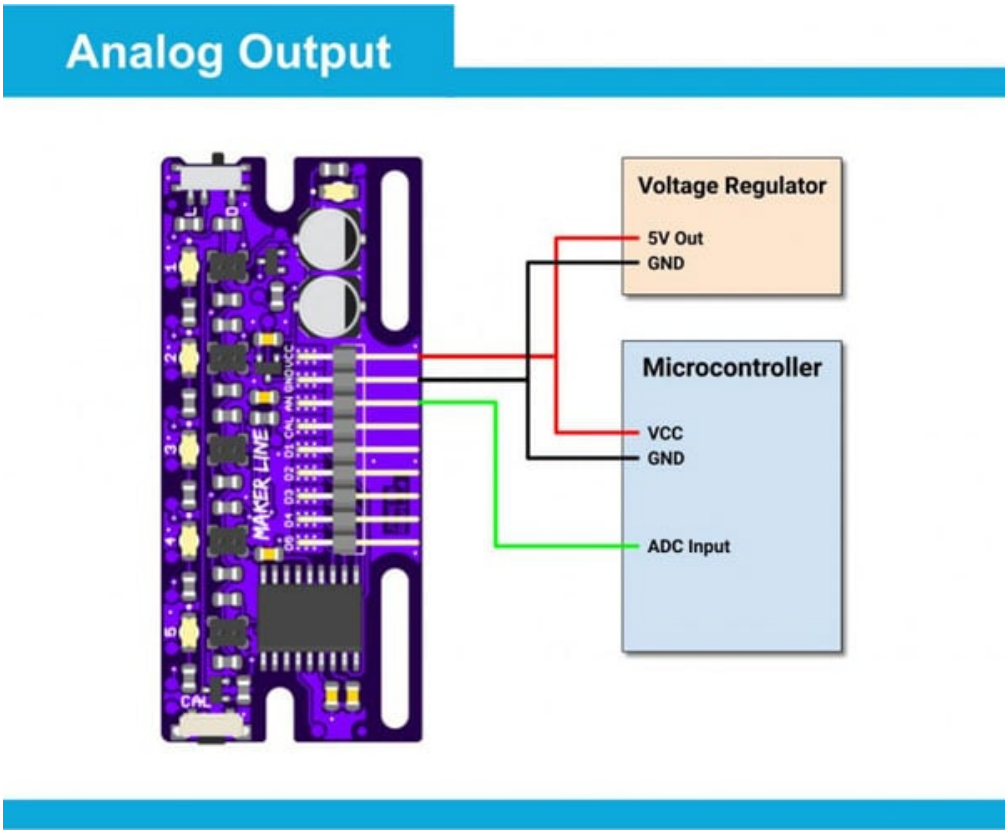


SUPPORT DUAL OUTPUT



Digital Output





Caratteristiche tecniche

- **Alimentazione:** da 3,3 VDC a 5 VDC (con protezione da inversione di polarità)
- **Larghezza della linea consigliata:** da 13 mm a 30 mm
- **Colore della linea selezionabile (chiaro o scuro):** Sì
- **Frequenza di aggiornamento del sensore:** 200 Hz
- **Distanza di rilevamento (altezza):** da 4 mm a 40 mm (Vcc = 5 V, linea nera su superficie bianca)
- **Due tipi di uscite:** 5 per le uscite digitali che rappresentano lo stato di ogni sensore IR, 1 uscita analogica che rappresenta la posizione della linea

Documentazione e link utili

- Datasheet
- Tutorial: Building A Low-Cost Line Following Robot