Sensorer

Roboten är utrustad med fyra radarsensorer:

- Två sensorer är riktade åt höger.
- En sensor är riktad framåt.
- En sensor är riktad bakåt.

Sensorerna används för att bestämma robotens position i huset och för att styra dess rörelse längs en fördefinierad bana.

De två högerriktade sensorerna mäter avståndet till väggen och används för att hålla roboten i en rak linje parallellt med väggen. Genom att jämföra mätvärdena från dessa sensorer kan roboten upptäcka avvikelser i sin orientering och korrigera sin kurs vid behov.

Den framåtriktade och den bakåtriktade sensorn används för att identifiera start- och stoppositionerna längs robotens bana. Genom att övervaka avstånden framför och bakom roboten kan dessa sensorer avgöra när roboten har nått förutbestämda referenspunkter längs sin färdväg.

From:
https://wiki.envirologic.se/ - **Envirologic Support Wiki**

Permanent link:
https://wiki.envirologic.se/doku.php/sensorer?rev=1780643688

Last update: **2026/06/05 00:14**