

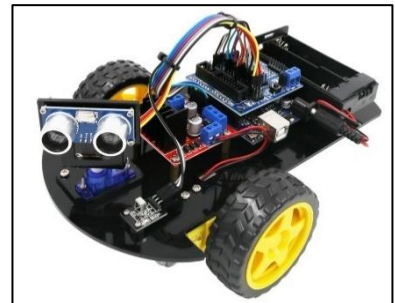
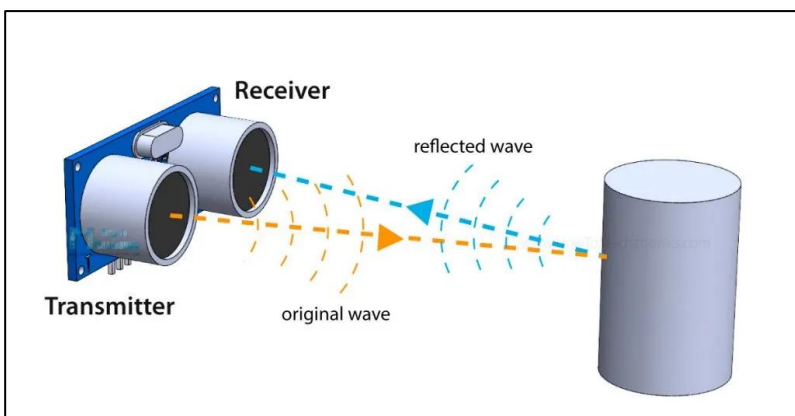
Ultrasonic

Ένας αισθητήρας ultrasonic (HC-SR04) έχει 4 ακροδέκτες

- Τροφοδοσία ($V_{cc}=5V$)
- Trigger
- Echo
- Γείωση ($Gnd=0V$)

Ο συγκεκριμένος αισθητήρας, με την βοήθεια κυμάτων, μπορεί να μετρήσει σε πόση απόσταση βρίσκεται ένα εμπόδιο μπροστά του. Για να το επιτύχει αυτό, μετράει τον χρόνο που χρειάζεται να φτάσει το κύμα στο εμπόδιο και να γυρίσει πίσω.

Τέτοιοι αισθητήρες αποτελούν τα 'μάτια' συστημάτων εκπαιδευτικής ρομποτικής.



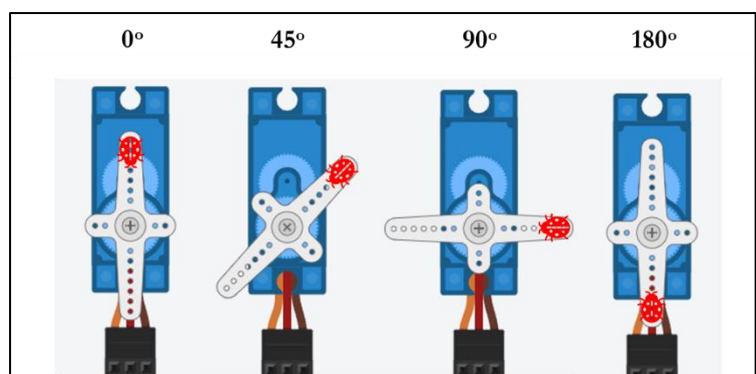
<https://howtomechatronics.com/tutorials/arduino/ultrasonic-sensor-hc-sr04/>

Servo

Ένας σερβοκινητήρας έχει 3 ακροδέκτες

- Γείωση ($Gnd=0V$)
- Τροφοδοσία ($V_{cc}=5V$)
- Σήμα

Ο σερβοκινητήρας μπορεί -με κατάλληλα PWM σήματα- να περιστρέψει συγκεκριμένες μοίρες τον άξονά του. Το εύρος περιστροφής του συνήθως είναι από 0 μοίρες έως 180.



Στον κώδικα θα συμπεριληφθεί η βιβλιοθήκη 'Servo.h' ώστε να χρησιμοποιήσουμε την συνάρτηση `myservo.write(pos)`; με το όρισμά της να είναι οι μοίρες που θέλουμε να κάνει περιστροφή ο κινητήρας.

<https://docs.arduino.cc/learn/electronics/servo-motors>