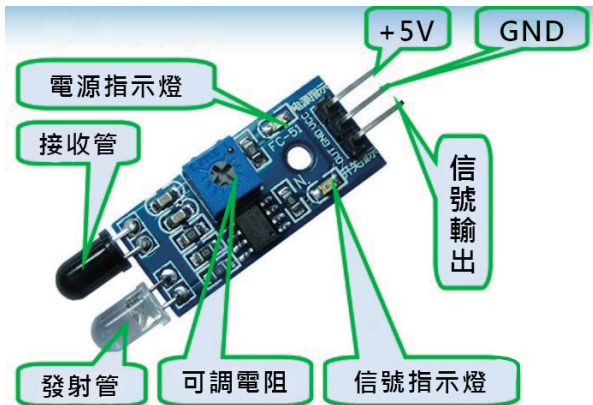


紅外線障壁傳感器

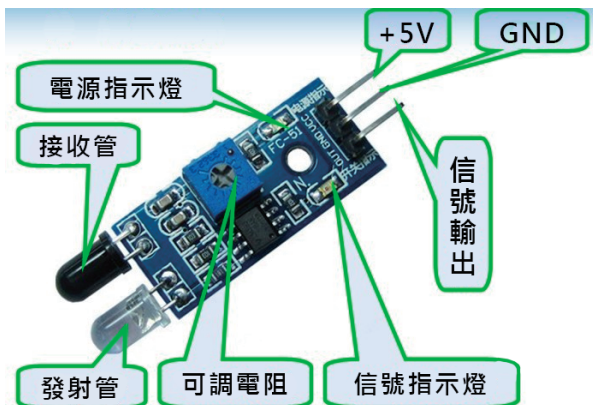
具有一對紅外線發射與接收管，可作紅外循跡用，也可以作為紅外避障使用。模塊上配置一個電位器旋鈕，可通過此電位器調節檢測距離，當用作避障時有效距離範圍2~30cm，循跡時可達2-15cm，滿足大部分循跡、避障使用。由於探測距離可以通過電位器調節、具有乾擾小、便於裝配、使用方便等特點，此傳感器廣泛應用於機器人避障、避障小車、流水線計數及黑白線循蹟等眾多場合。



- ◆ 傳感器主動紅外線反射探測,因此目標的反射率和形狀是探測距離的關鍵。其中黑色探測距離最小,白色最大;小面積物體距離小,大面積距離大。
- ◆ 傳感器模塊輸出端口OUT可直接與單片機IO口連接即可，也可以直接驅動一個5V繼電器；連接方式：VCC-VCC / GND-GND / OUT-IO
- ◆ 比較器採用LM393，工作穩定；
- ◆ 可採用3-5V直流電源對模塊進行供電。當電源接通時，紅色電源指示燈點亮；
- ◆ 具有3mm的螺絲孔，便於固定、安裝

紅外線障壁傳感器

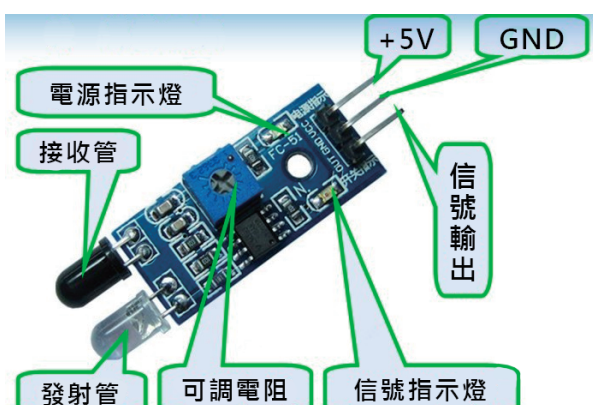
具有一對紅外線發射與接收管，可作紅外循跡用，也可以作為紅外避障使用。模塊上配置一個電位器旋鈕，可通過此電位器調節檢測距離，當用作避障時有效距離範圍2~30cm，循跡時可達2-15cm，滿足大部分循跡、避障使用。由於探測距離可以通過電位器調節、具有乾擾小、便於裝配、使用方便等特點，此傳感器廣泛應用於機器人避障、避障小車、流水線計數及黑白線循蹟等眾多場合。



- ◆ 傳感器主動紅外線反射探測,因此目標的反射率和形狀是探測距離的關鍵。其中黑色探測距離最小,白色最大;小面積物體距離小,大面積距離大。
- ◆ 傳感器模塊輸出端口OUT可直接與單片機IO口連接即可，也可以直接驅動一個5V繼電器；連接方式：VCC-VCC / GND-GND / OUT-IO
- ◆ 比較器採用LM393，工作穩定；
- ◆ 可採用3-5V直流電源對模塊進行供電。當電源接通時，紅色電源指示燈點亮；
- ◆ 具有3mm的螺絲孔，便於固定、安裝

紅外線障壁傳感器

具有一對紅外線發射與接收管，可作紅外循跡用，也可以作為紅外避障使用。模塊上配置一個電位器旋鈕，可通過此電位器調節檢測距離，當用作避障時有效距離範圍2~30cm，循跡時可達2-15cm，滿足大部分循跡、避障使用。由於探測距離可以通過電位器調節、具有乾擾小、便於裝配、使用方便等特點，此傳感器廣泛應用於機器人避障、避障小車、流水線計數及黑白線循蹟等眾多場合。



- ◆ 傳感器主動紅外線反射探測,因此目標的反射率和形狀是探測距離的關鍵。其中黑色探測距離最小,白色最大;小面積物體距離小,大面積距離大。
- ◆ 傳感器模塊輸出端口OUT可直接與單片機IO口連接即可，也可以直接驅動一個5V繼電器；連接方式：VCC-VCC / GND-GND / OUT-IO
- ◆ 比較器採用LM393，工作穩定；
- ◆ 可採用3-5V直流電源對模塊進行供電。當電源接通時，紅色電源指示燈點亮；
- ◆ 具有3mm的螺絲孔，便於固定、安裝