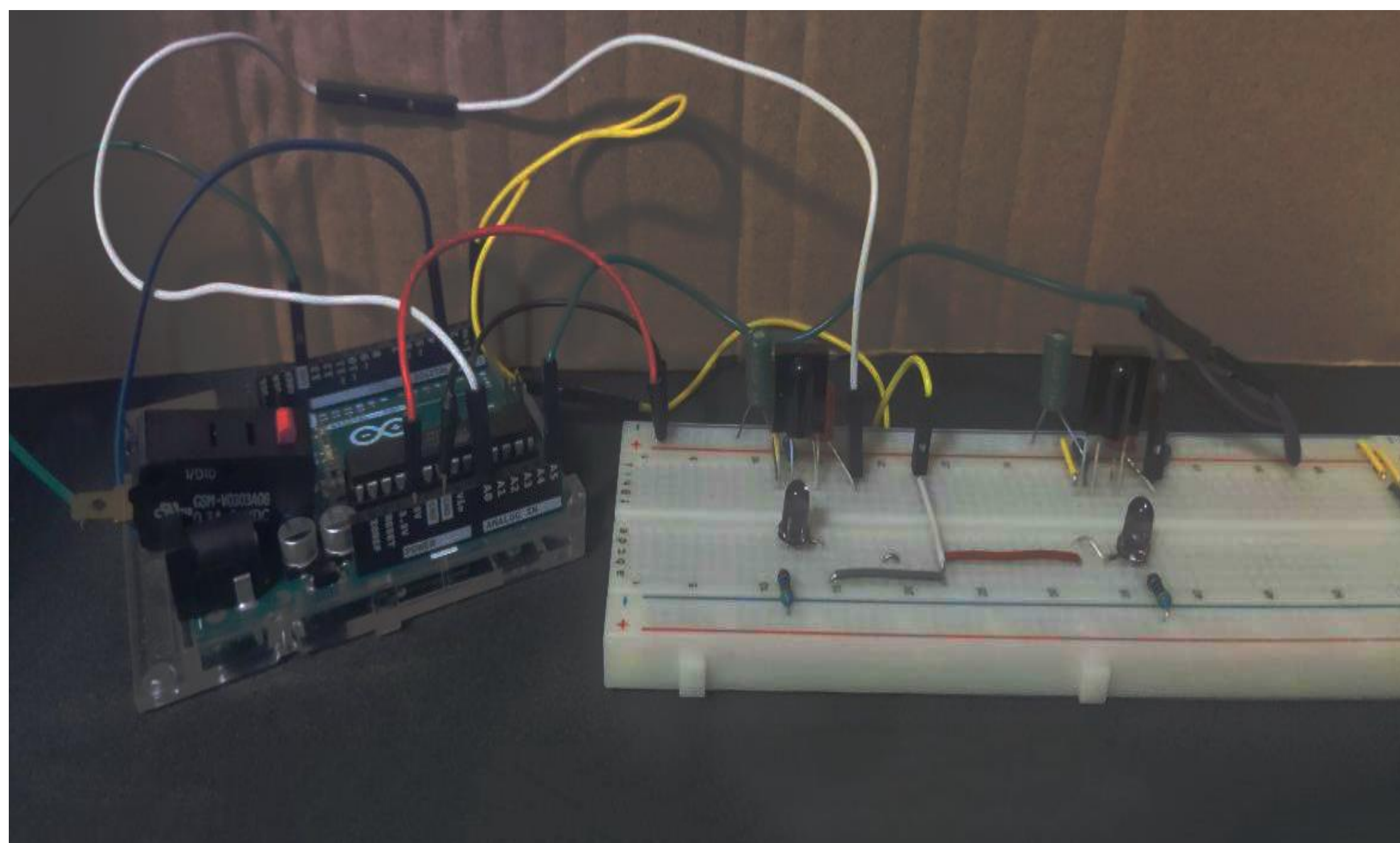
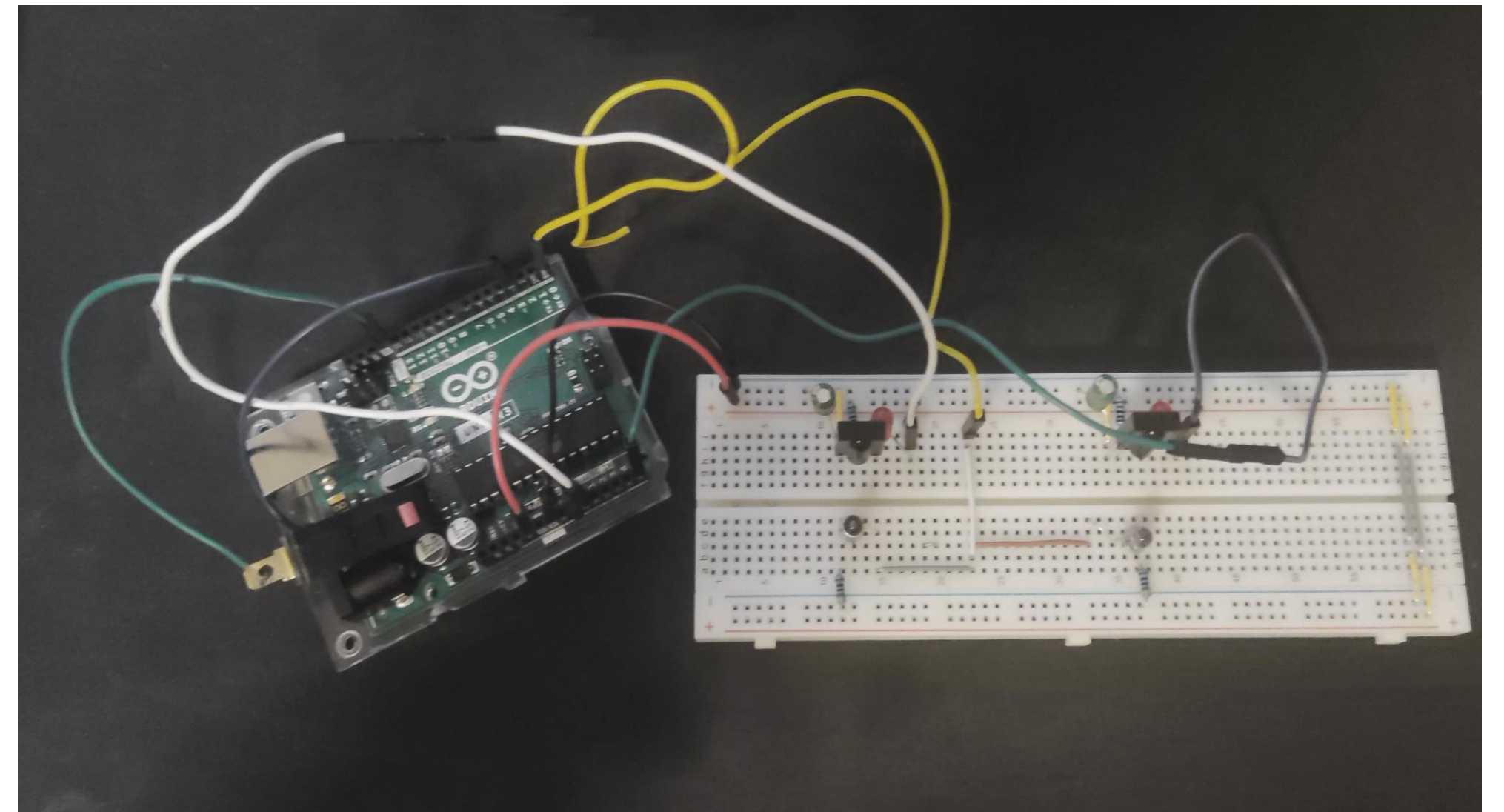


Kay Jörns und Luis Bauhofer

Infarot Lichtschanke mit dem Arduino UNO

Ziele:

1. Hinderniss erkennen mit dem Infarot-Sensor
2. Geschwindigkeit auswerten mit dem Arduino UNO



Schaltung des Aufbaus

1. Infarot LED strahlt durchgehend wobei die Lichtschanke das Licht erkennt.
2. Bei Unterbrechung des Lichts wird Strom ausgegeben welches im Arduino UNO interpretiert wird.

```
21:51:57.663 -> 9303 ms
21:51:58.107 -> 9720 ms
21:51:58.107 -> Delta Zeit: 417 ms
21:51:58.107 -> Geschwindigkeit: 0.15m/sBereit
21:52:24.058 -> 11385 ms
21:52:25.559 -> 12898 ms
21:52:25.593 -> Delta Zeit: 1513 ms
21:52:25.593 -> Geschwindigkeit: 0.04m/s
```

Geschwindigkeit wird ermessen durch zwei verschiedene Zeitpunkte und Ausgegeben im Serial-Monitor.