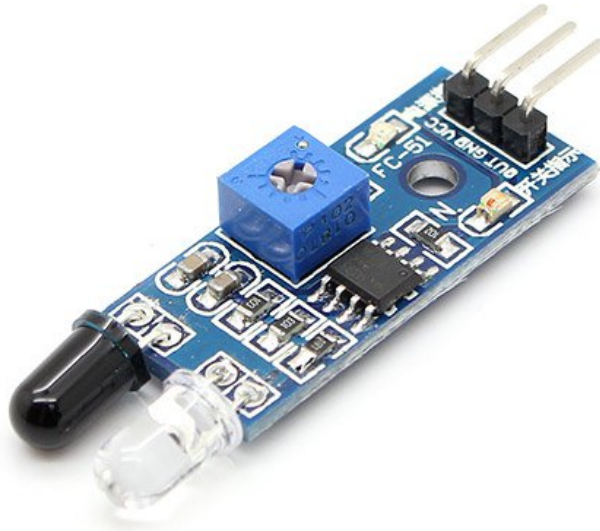
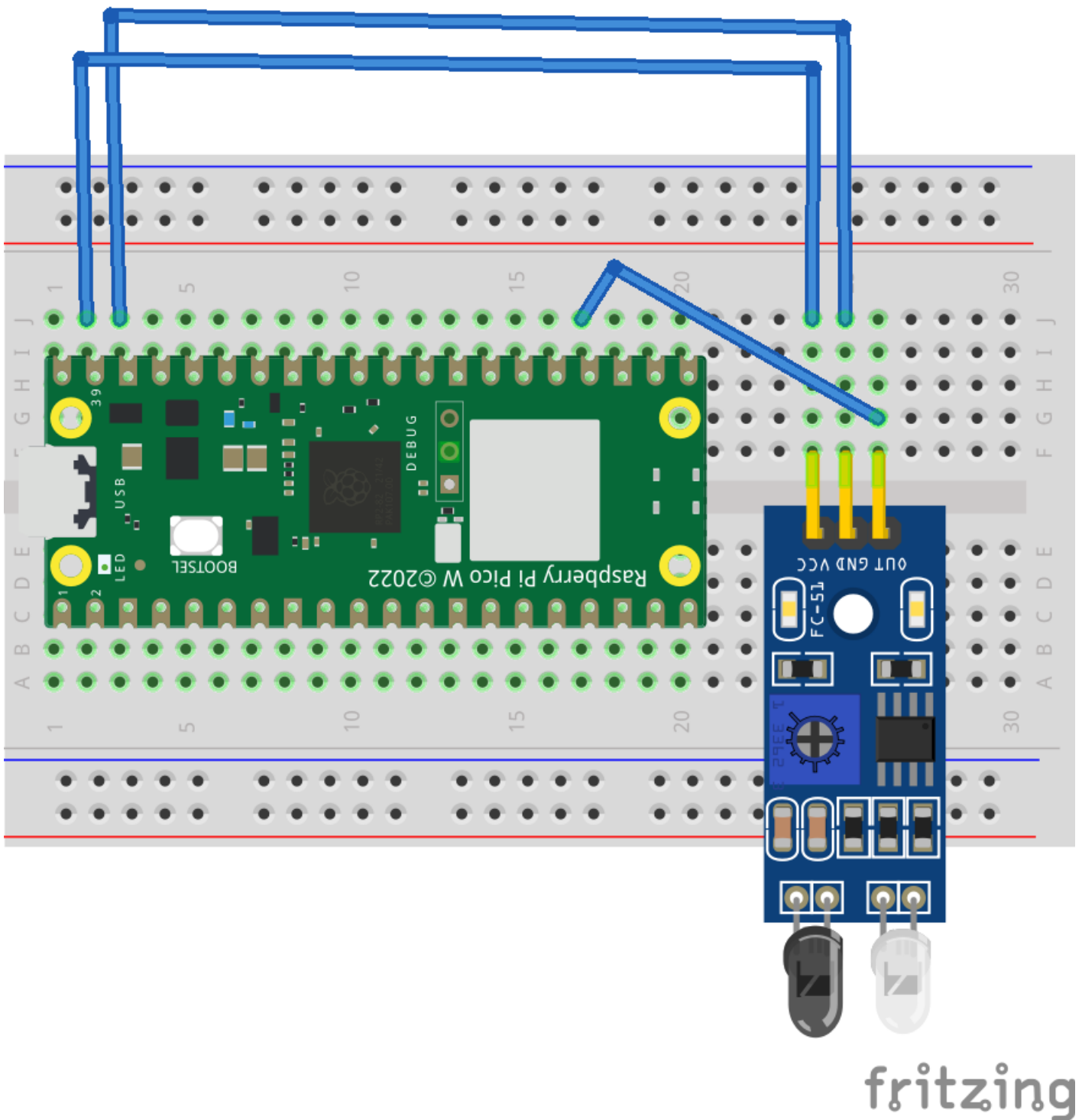


Der Infrarotsensor



Der IR-Sensor wird folgendermaßen an den Pico angeschlossen. Der OUT-Pin kann natürlich auch geändert werden.



So wird der Infrarotsensor ausgelesen:

```
from machine import *\nimport utime\n\n# Der Pin für den Infrarotsensor wird initialisiert.\nir=Pin(16,Pin.IN,Pin.PULL_UP)\n\nwhile True:\n    print(ir.value()) #Es wird einmal der Wert ausgegeben, der am Pin anliegt.
```

```
while ir.value() == 0: # Solange der Wert 0 bleibt, ändert sich die Anzeige nicht.  
    utime.sleep_ms(50)  
print(ir.value()) # Ist/Wird der Wert 1, wird erneut auf der Konsole ausgegeben.  
while ir.value() == 1:  
    utime.sleep_ms(50) # Solange der Wert 1 bleibt, ändert sich die Anzeige nicht.
```

Revision #2

Created 18 May 2024 17:05:23 by Marcus Jacobs

Updated 1 June 2024 08:00:08 by Marcus Jacobs