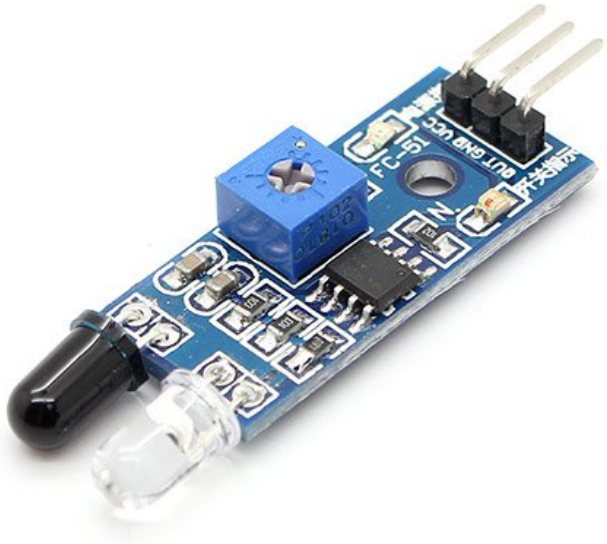
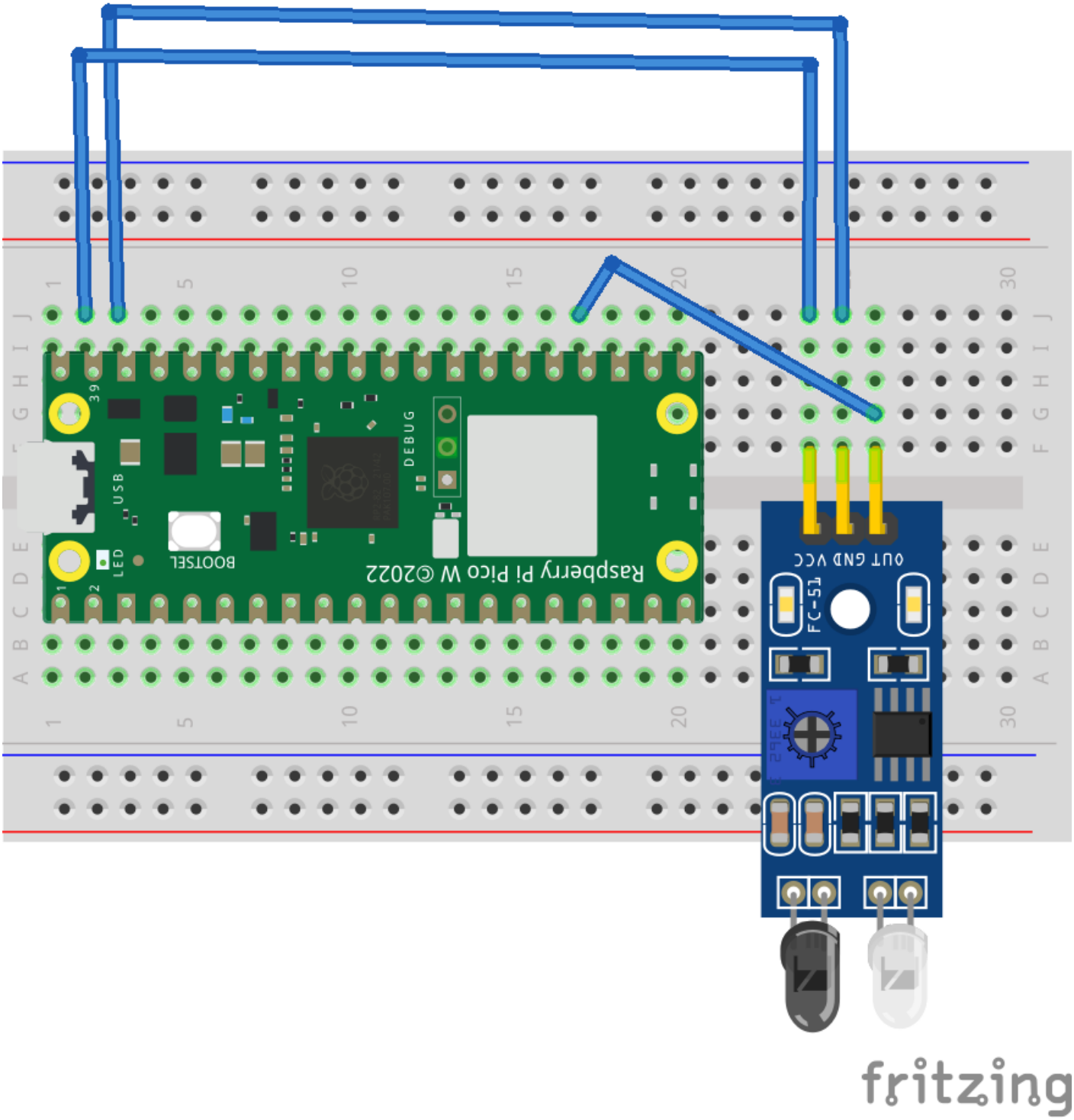
# Der Infrarotsensor




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




So kann der Infrarotsensor ausgelesen werden:

```
from machine import *
import time

# Der Pin für den Infrarotsensor wird initialisiert.
ir=Pin(16,Pin.IN,Pin.PULL_UP)

while True:
```

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

Für die Benutzung in den Robotern verwenden wir die Roboterbibliothek.

---

Revision #4
Created 2024-05-18 17:05:23 UTC by Marcus Jacobs
Updated 2025-09-28 08:35:49 UTC by Marcus Jacobs