

Der Ultraschallsensor

Der Ultraschallsensor wird von oben in die Halterung geschoben und danach wird das Gehäuse von vorne aufgesteckt. Die beiden Augen des Sensors schließen dann bündig mit dem Gehäuse ab. Die Halterung wird dann von oben auf das Gehäuse vorne oder hinten aufgeschoben und die Anschlüsse für die Kabel müssen nach oben geführt werden. Für den Betrieb des Ultraschallsensors verwendet man eine [Bibliothek](#). Diese ist in der `robotlibrary` enthalten.

Für die neueste Version des Roboters (Theo III) gibt es verschiedene Varianten von Halterungen, die ein Verstellen und alternative Befestigungen ermöglichen.

Revision #9

Created 29 November 2022 12:14:20 by Marcus Jacobs

Updated 15 February 2026 11:48:58 by Marcus Jacobs