

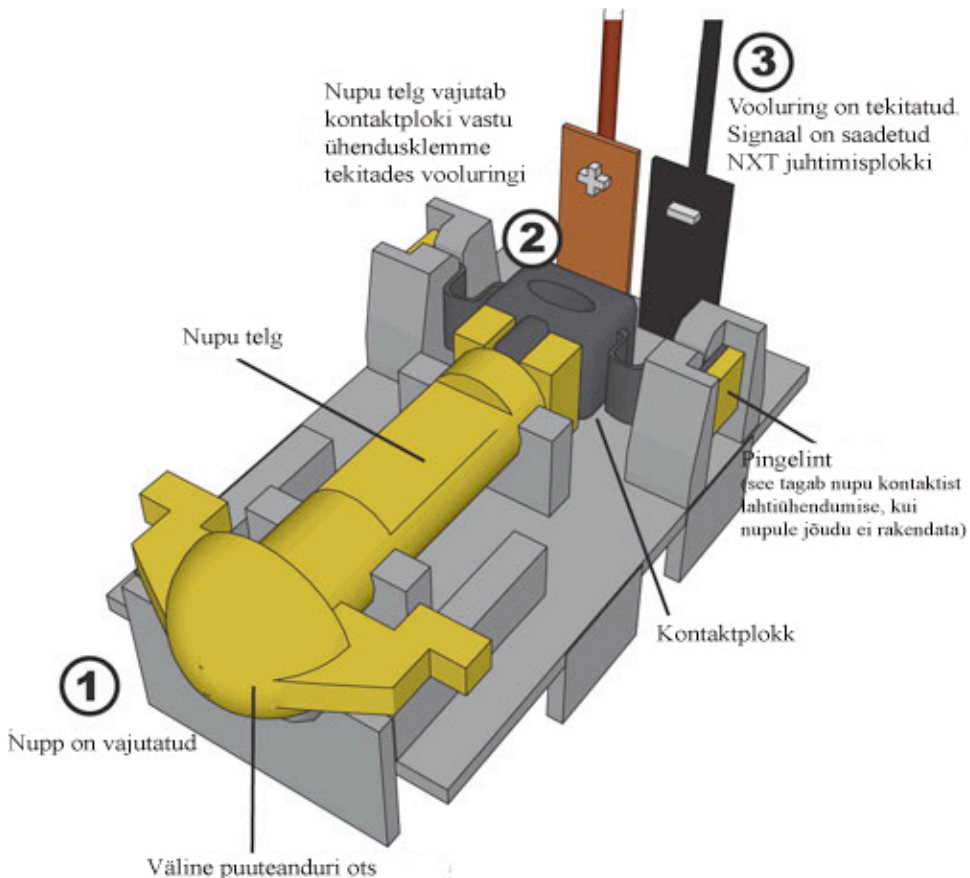
## ***Puuteandur [Touch Sensor]***

Puuteandur annab robotile kontaktitaju. See andur edastab juhtplokkile signaali, kui puuteandurit on vajutatud ja kui see on uuesti lahti lastud, siis signaal lakkab. Kuidas puuteandur välja näeb on näha pildil 1.



*Pilt 1. Puuteandur.*

Puuteandur töötab üldiselt nagu tavaline lüliti. Kui puuteanduri välist nuppu on vajutatud, siis nuputelg lükkab ühendusklotsi vastu kontakte, tekitades nii vooluringi. Kui vooluring on tekkinud, saadetakse signaal NXT juhtimisblokki. Pingelint tagab selle, et kui jõudu nupule enam ei rakendata, siis ühendusklots eemaldatakse kontaktidest ja vooluring katkeb. Pildilt 2 on näha puuteanduri ehitus.



*Pilt 2. Puuteanduri ehitus.*

## **Puuteanduri kasutusvõimalused**

Puuteandurit saab kasutada näiteks roboti liikumisteele jääva objekti tuvastamiseks. Puuteandurit kasutades peab arvestama sellega, et see andur reageerib ainult füüsilise kontakti peale. Kui anduri nuppu on vajutatud, siis saadetakse signaal NXT juhtimiplokki. Puuteanduril saab valida kolme erineva režiimi vahel, mille peale ta reageerib. Kas nupu vajutamise peale (*Pressed*), nupu lahtilaskmise peale (*Released*) või mõlemad juhud (*Bumped*) ehk signaal saadetakse juhtimisplokki alles siis, kui nuppu on vajutatud ja see uuesti ka lahti lastud.