

## Lectura del sensor de luz conectado a la Interfaz, usando Robolab 2.5

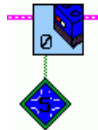
Por Flavio Garbanzo  
Área de robótica y aprendizaje por diseño  
Febrero 2004

¿ Cómo observar el valor medido por el sensor de luz, conectado a una Interfaz LEGO, utilizando Robolab 2.5?

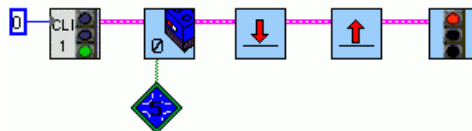
En Robolab 2.5 y con el RCX el valor de un sensor se puede leer en la pantalla, por medio del botón "View". Con la Interfaz LEGO es necesario crear esa pantalla en el monitor de la PC .


### Exploración

Para indicarle a la Interfaz LEGO qué tipo de sensor se usa en determinado puerto, hay que inicializar en cero ese sensor. Esto se hace con la instrucción:



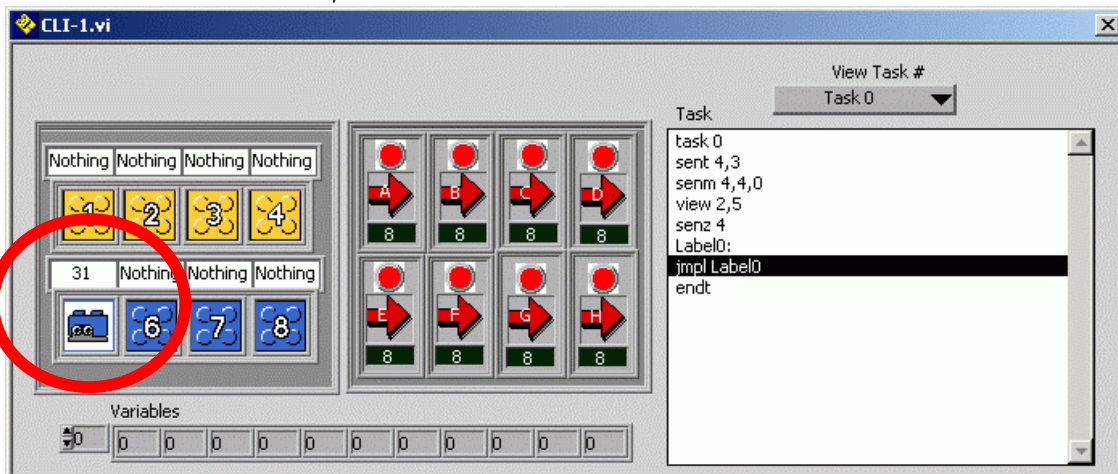
Una vez que se ha especificado el tipo de sensor, la interfaz sigue midiendo constantemente el valor de ese sensor, aunque no lo presente en pantalla. Para observarlo en pantalla se puede programar y ejecutar un programa como el que se muestra en el siguiente ejemplo:



Observe que este programa únicamente inicializa el sensor y luego entra en un ciclo sin fin, para mantener la ejecución. Una vez que se inicia el programa, aparece una ventana titulada "Start CLI-1.vi". Esta ventana permanece abierta mientras el programa esté en ejecución, y permite terminarlo si se presiona el botón de check .



Para observar el valor del sensor, hay que marcar la casilla "View" como se muestra en la ilustración de la derecha. Una vez marcada la casilla, se abre una ventana nueva titulada "CLI-1.vi", que contiene los valores de todos los sensores conectados en la interfaz, así como la condición de las salidas a los motores.



Observe que el valor del sensor se muestra en la parte superior de la casilla correspondiente al puerto donde está conectado. En este caso, el valor del sensor de luz se muestra en el área delimitada con rojo.

Este mismo procedimiento se puede seguir para mostrar el valor de otros sensores: el sensor de temperatura y el sensor de rotación, con sólo cambiar la instrucción del sensor que se inicializa al sensor que se desea visualizar.