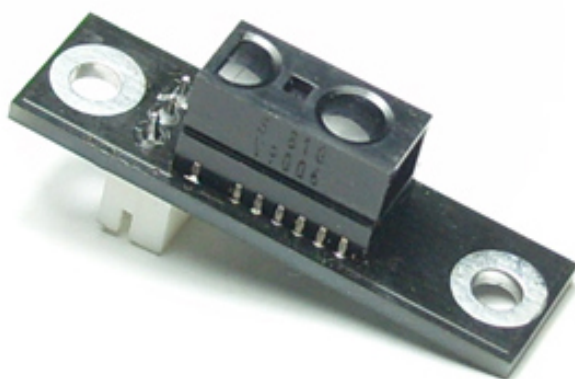




## Anti Drop Users Manual



*Dreamfactory* 梦工厂

### Anti Drop Users Manual

TEL: (北京总部) 庄先生 010-60899387

(成都办事处) 卫先生 15902808530

(上海办事处) 桑先生 13774201234

## Anti Drop

- A. 注意！在没有认真阅读本说明之前，请勿给模块加电！错误接线将导致模块永久性损坏或烧毁微控制器。
- B. 注意！请认真查看引脚功能说明，正确接线！请勿将电源反接，否则将导致模块永久性损坏。
- C. 注意！请勿使用超出额定电压的电源！保证电源的稳定，如果出现高压脉冲，可能会导致微控制器永久性损坏。
- D. 注意！本产品无防水防潮功能，请在干燥环境下保存或使用！不可将重物堆积在上面。

## 概述

机器人在家里到处走动，如果走到楼梯或有台阶的地方，它如何判断呢？为了体现机器人的智能化，那么我们就为它安装相应的传感器，防止它继续前进而掉下摔坏。

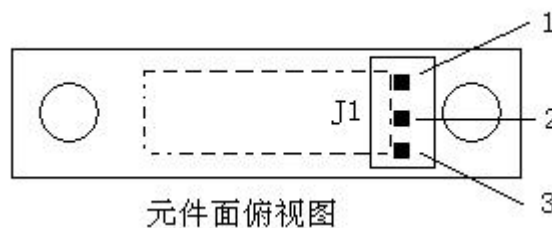
为此我们就根据这个问题专为机器人设计了一款防跌落传感器，该传感器采用夏普公司的距离传感器，有效测距 10cm，开关量输出。合理的安装传感器就可以准确的检测出台阶，从而让机器人考虑是否该绕道而行。

防跌落传感器还能当作近距离避障传感器使用。

## 性能描述

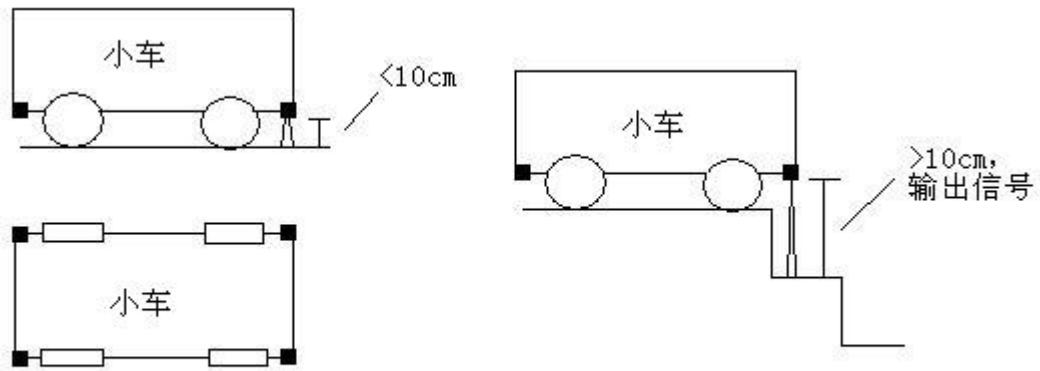
1. 工作电源：+2.7~6.2V
2. 工作电流：<10mA
3. 工作温度范围：0°C~+70°C
4. 三线制接口：电源正、信号输出、电源地
5. 检测距离：10cm
6. 开关量输出：高电平=VCC-0.6V，低电平=0.6V
7. 模块尺寸：35mm × 10mm × 15mm
8. 模块重量：约 5g

## 引脚定义



- |                |          |
|----------------|----------|
| <b>1: S</b>    | TTL 电平输出 |
| <b>2: +VCC</b> | 电源+5V 输入 |
| <b>3: GND</b>  | 电源地      |

## 模块的应用



## ■ 黑块表示防跌落传感器安装位置

防跌落传感器一般安装在轮子前方机器人的外沿，安装高度为离地面小于 10cm 为宜，具体可根据实际情况调整，以此实现探测地面的不平度或楼梯而调整机器人前进方向，实现防跌落功能。

使用中常遇到的问题：

1. 如果遇到技术问题，请登陆到我们的售后论坛留言，我们会尽快解答您的问题。

时间	版本	备注
2008年6月	V1.0	
2009年12月	V2.0	修改模块引脚定义

Copyright DFRobot