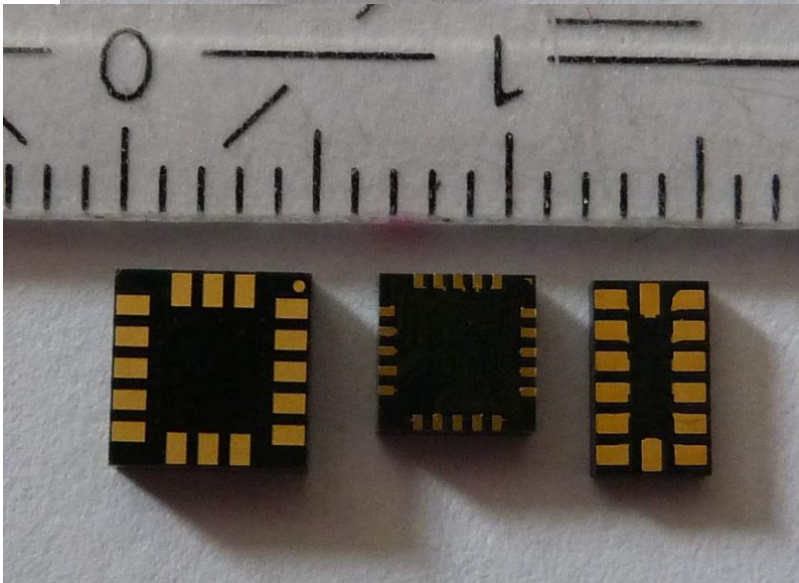
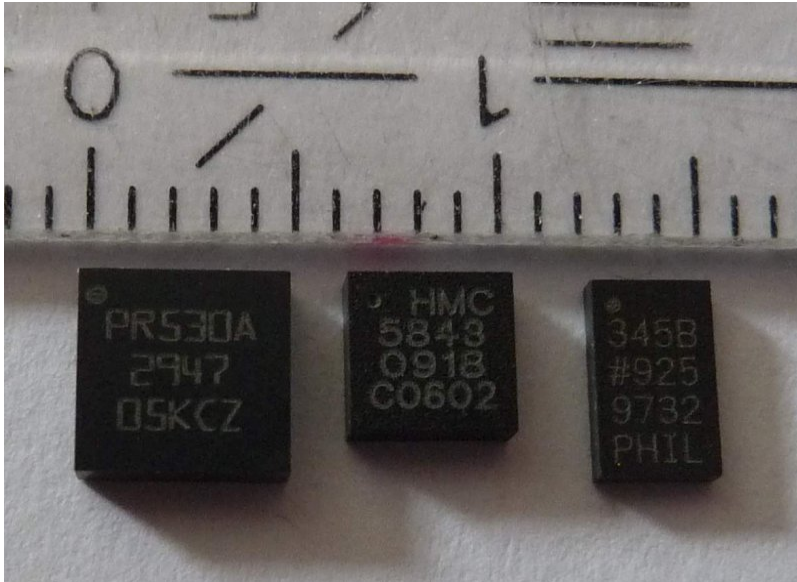


Inertial Measure Unit (IMU) - Sensoren

Geschrieben von: Michael Fauth

Mittwoch, den 11. August 2010 um 17:00 Uhr - Aktualisiert Mittwoch, den 11. August 2010 um 20:23 Uhr

Um meinem Roboter zu ein wenig mehr Orientierung im Raum zu verhelfen werde ich mich an einer "Inertial Measure Unit" kurz IMU versuchen. Die dazu benötigten Sensoren sind heute eingetroffen. Zu tiefes Luftholen sollte beim Umgang mit diesen Dingen vermieden werden - akute Inhalationsgefahr!



Inertial Measure Unit (IMU) - Sensoren

Geschrieben von: Michael Fauth

Mittwoch, den 11. August 2010 um 17:00 Uhr - Aktualisiert Mittwoch, den 11. August 2010 um 20:23 Uhr

Von links nach rechts:

- LPR530AL 2-Achsen (X, Y) Gyroskop, 5 x 5 x 1,5 mm LGA-16
- HMC5843 3-Achsen Magnetfeldsensor, 4 x 4 x 1,3 mm LCC-20
- ADXL345 3-Achsen Beschleunigungssensor, 3 x 5 x 1 mm LGA-14

Ich muss zugebe, der HMC5843 hat mich aufgrund seiner Größe etwas überrascht, ich hätte das Datenblatt wohl doch etwas eingehender studieren sollen. Jedenfalls freue ich mich schon darauf, diese Kerlchen einzulöten. Im übrigen hätte man für das gleiche Geld auch ziemlich gut Essen gehen können ;)