# Připojení vozíku Smart Cart s motorem

# Nastavení podmínky pro automatické zastavení



### Připojení

SPARKvue	- 0 ×
	PASCO
vyberte cestu	
Ruční zadání Data senzoru Vzdálený sběr dat	
Rubni zadání da do tabulty, a zobrazení v gradu.	
Otevřete experiment PASCO Vytvořte nový experiment Otevřete uložený experiment	
SPARKvue	
Konfigurace dat senzoru	
Připojená zařízení 😵 Zvo	
Vyberte bezdrátové zařízení, které chcete připojit.	
406-746 Smart Cart	
Připojování	
Připojení Smart Cart 406–746	

# Zvolíme "Smart Cart Motor"

		- 0 X
		Zrušit
6	Zvolte měření pro šablony	Šablony
	Smart Cart snímače polohy	
	Poloha	
-	Rychlost	Graf Tabulka a graf Čísla Číslice a graf
	Zrychlení	Pokusy Rychlého startu
	Smart Cart Force Senzor	Smart Cart Motor
	🗹 Síla	Zachování hybnosti
	Smart Cart Acceleration Senzor	Hybnost a impuls síly
	Zrychlení, X	
	Zrychlení, Y	Druhý Newtonův zákon
	Zrychlení, Z	Poloha rychlost zrychlení
	Zrych, výslednice	rolona, rychiost, zrychichi

Protože budeme měřit sílu, upravíme si grafy.



Klikneme do oblasti spodního grafu a následně graf odstraníme pomocí x.

Nyní klikneme na Poloha (m) a nastavíme novou veličinu Síla N



#### Nastavíme motor vozíku

Rychlost nastavíme na -30 a zaškrtneme Automatický, aby se motor spustil zároveň s měřením.



### Nastavení podmínky pro automatické zastavení vozíku na základě nárazu na překážku

Stiskneme Nastavení vzorkování



Nastavíme si větší vzorkovací frekvenci 50 Hz



#### Vytvoříme podmínku pro ukončení měření při srážce

Na základě měření – Zrychlení x – Je nad - 1

Typ podmínky:	Na základě měření
Měření:	Zrychlení, x, 406-746
Podmínka:	Je nad