

Matrixborden

25. Als sensor 1 wordt gepasseerd, wordt de SET van M hoog, de aan/uit van de teller ook, de teller begint te tellen.

Als nu sensor 2 wordt gepasseerd voordat de teller op 64 staat (P wordt dan hoog) wordt M en tevens de teller gereset. De teller springt terug op 0 en P blijft laag.

In alle andere gevallen wordt P even hoog, totdat sensor 2 hoog wordt.

P wordt net even hoog als de auto die 1,0 m aflegt in $\frac{64}{1384} = 0,0462428$ sec:

$$v = \frac{s}{t} = \frac{1}{0,0462428} = 21,625 \text{ m/s} = 78 \text{ km/u}$$

26.

