避障模块

1. 主要用途：

红外避障传感器是专为轮式机器人设计的一款距离可调式避障传感器。其具有一对红外线发射与接收管，发射管发射出一定频率的红外线，当检测方向遇到障碍物（反射面）时，红外线反射回来被接收管接收，此时指示灯亮起，否则灯不亮。

1. 元件接口作用：
2. GND: 接地或者电源负极。
3. +: 连接电源正极。
4. Out：输出避障传感器感测到的信号（即是否有障碍物）
5. EN：不需要使用。
6. 接口连接：
7. GND：连接arduino 2560实验板的GND接口。
8. +: 连接arduino 2560实验板的’ +5V’接口。
9. out：连接自定义接口，示例程序中为2.
10. 函数说明：

Avoid(int sensorpin)：构造函数，在定义对象时，初始化传感器接口。

Int getPin(): 返回传感器接口的值，有高低两种值。

1. 模块连通效果：

避障模块调试、烧制成功后， 当模块上的LED灯发射的红外信号被障碍物反射接收到时，arduino实验板上的LED灯亮，否则灯不亮。