IR-sensorn

IR-sensorn sitter på robotens främre del där den har som uppgift att upptäcka andra kamprobotar. Sensorn söker IR-ljusvågor som andra robotar sänder ut från sina s.k. ”fyrar” och på så sätt kan vi avgöra om vi har fienden framför oss.

IR-sensormodulen har dessa följande 3 pinnar:

* VCC: kopplas till 5V matningsspänning
* GND: kopplas till jord
* OUT: modulens analoga utsignal

IR-sensorn är satt i en bestämd frekvens som den registrerar, OUT signalen blir hög då den upptäcker ljusvåg inom dess bestämda frekvens, vinkel och längd som den kan registrera.

Sensorn avkodar ingenting, men skickar data som kan avläsas.