IR-sensorn

IR-sensorn sitter på robotens främre del där den har som uppgift att upptäcka andra kamprobotar. Sensorn detekterar IR-ljusvågor som andra robotar sänder ut från sina s.k. ”fyrar” och på så sätt identifieras motståndaren framför.

IR-sensormodulen har dessa följande 3 pinnar:

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

Eftersom att IR-sensorn inte kan ta emot kontinuerliga ljuspulståg för att avkodas direkt, så varierar insignalen mellan av och på med en viss repetitivitet.