**Lasersensor**

Lasersensormodulen kommer att vara monterad längst bak i mitten av roboten, och dess syfte är att detektera träff av en laser från en annan kamprobot.

Lasersensormodulen har följande pinnar:

* VCC: kopplas till 5V
* 3x GND: minst 2st bör kopplas till jord
* LASER: utgång som ger logisk 1:a vid detektering av laser
* AKTIVERA: negativ flank aktiverar laserdetektorn

Efter spänningstillslag samt efter varje detektering av laser måste signalen *AKTIVERA* ges en fallande flank för att återaktivera detekteringen. Förutom att detektera laser kan modulen även användas som en IR-fyr, men det kommer inte att användas i det här fallet.

**Pseudokod**

AKTIVERA = 1

AKTIVERA = 0 //aktivera sensorn

While(1){

if(LASER == 1){

AKTIVERA = 1

Skicka data för träff till MS

AKTIVERA = 0 //Återaktivera sensorn

}

}