**Modulbeskrivelse/Klassebeskrivelser**

**Modulbeskrivelse af klassen “Motor”**

**Ansvar:**

Kontrol af bilens motor, så den kan køre fremad eller baglæns med en variabel hastighed. Den har også ansvaret at standse bilens motor

Motor();

Parametre:

Returværdi:

Beskrivelse:

Void Forward (unsigned char speed)

Parametre: unsigned char speed (0-255)

Returværdi:

Beskrivelse:

**Modulbeskrivelse af Klassen “ledDriver”**

**Ansvar:**

LedDriveren har ansvar for at håndtere lys og ud fra værdier sætte lysstyrken for for- og baglys.

Void initLED( void );

Parametre: void

Returværdi: void

Beskrivelse: Sætter porte (Port H) til outputs og timer (Timer 4) til at lave PWM signal.

Void frontLight(unsigned char);

Parametre: unsigned char duty\_cycle (0-100)

Returværdi: void

Beskrivelse: Sætter styrken på forlyset ud fra parametren duty cycle

Void backLight(unsigned char);

Parametre: unsigned char duty\_cycle (0-100)

Returværdi: void

Beskrivelse: Sætter styrken på baglyset ud fra parametren duty cycle

**Modulbeskrivelse af SOMO funktioner**

**Ansvar:**

SOMO funktionerne har til ansvar, at afspille valgte lyde når vi bl.a. starter, rammer refleks eller kommer i mål.