

Camada externa

Command Emitter
* Envia os comandos que controlam o robô.

Sensors
* Qualquer sensor, acoplado ou não ao robô.

Camada de comunicação

ROS

Camada interna

Hardware Driver
* Código que comunica o hardware com o sistema

Command Assembler
* Trata todos os comandos recebidos adequando-os às devidas regras e os enviado aos respectivos destinos.

Command Priority Decider
* Decide qual comando será enviado ao robô.

Command Standardize
* Padroniza os comandos recebidos para funcionar corretamente com a camada interna



