Jedes große Bauteil bekommt eine Klasse zugewiesen. Die wichtigen Bauteile sind hier: die Sensoren, die Motoren, die Motortreiber und der Raspberrypi. Für die Sensoren haben wir drei Klassen: Einmal eine „abstrakte“ Klasse Sensor, welche definiert, dass jeder Sensor ein Signal auslesen(get\_value) und die Bezeichnung des Pins ausgeben(get\_location) kann. Wir haben dann zwei Klassen, namentlich LightSensor und DistanceSensor, welche von Sensor erben, und jeweils die Methode zum Signalauslesen, sowie den Konstruktor überschreiben.