

ibd Bil [signaler]

: PsoC

: Strømforsyning

propulsion: torque

I2C :I2C

retning: rotation

: motorctrl

: Pi

retning: PWM

: Styrtej

: Wi-Fi

image: light

«flow specification»  
**motorctrl**

«ports»  
out motorSpeed: PWM  
out forward: bool  
out reverse: bool

«flow specification»  
**Wi-Fi**

«ports»  
in imagestr: IPcam  
inout carControl: au2proto

«flow specification»  
**I2C**

«ports»  
inout SDA: bool  
inout SCL: bool