

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»
WiFi

«ports»
in imagestr: IPcam
inout carControl: au2proto

«flow specification»
I2C

«ports»
inout SDA: bool
inout SCL: bool