





chargePowerIn: DC ibd SumoBot chargePowerIn : DC powerOut : DC powerln : DC powerOut : DC «block» «block» **PSU** Batteri powerOut : DC MC powerOut : DC powerln : DC powerln : DC motorCommandInRight : seriel ${\color{red}\text{``block''}}{robotKom} : SumoBotKom$ robotKom : SumoBotKom motorCmdOutRight : seriel «block» Central Computer IF robotKom : SumoBotKom Motorstyring MC powerIn: DC motorCommandInLeft: seriel «block» motorCmdOutLeft : seriel «block» påkørtSignal : digital Microcontroller motorCtrlOut[2]: PWM robotKom : SumoBotKom påkørsel : Force Attack Sensor robotAngreb: force motorCtrlIn[2]:PWM påkørselRegistrering : digital $\begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} \beg$ Motor motorDrive: torque «flowSpecifikation» SumoBotKom In robotKommando: seriel Out scoreStatus: digital