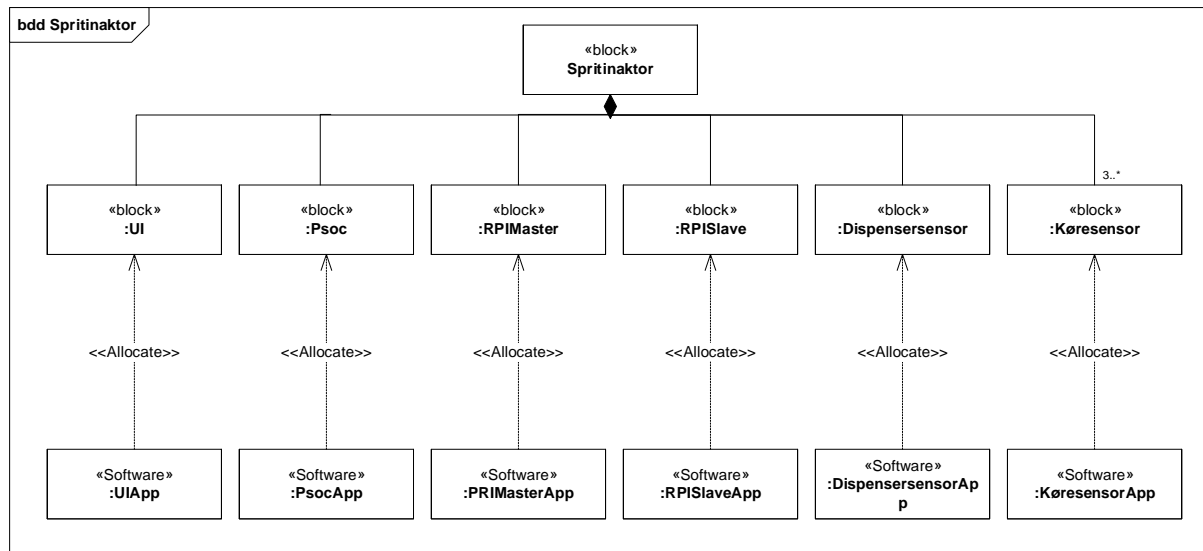


Systemarkitektur

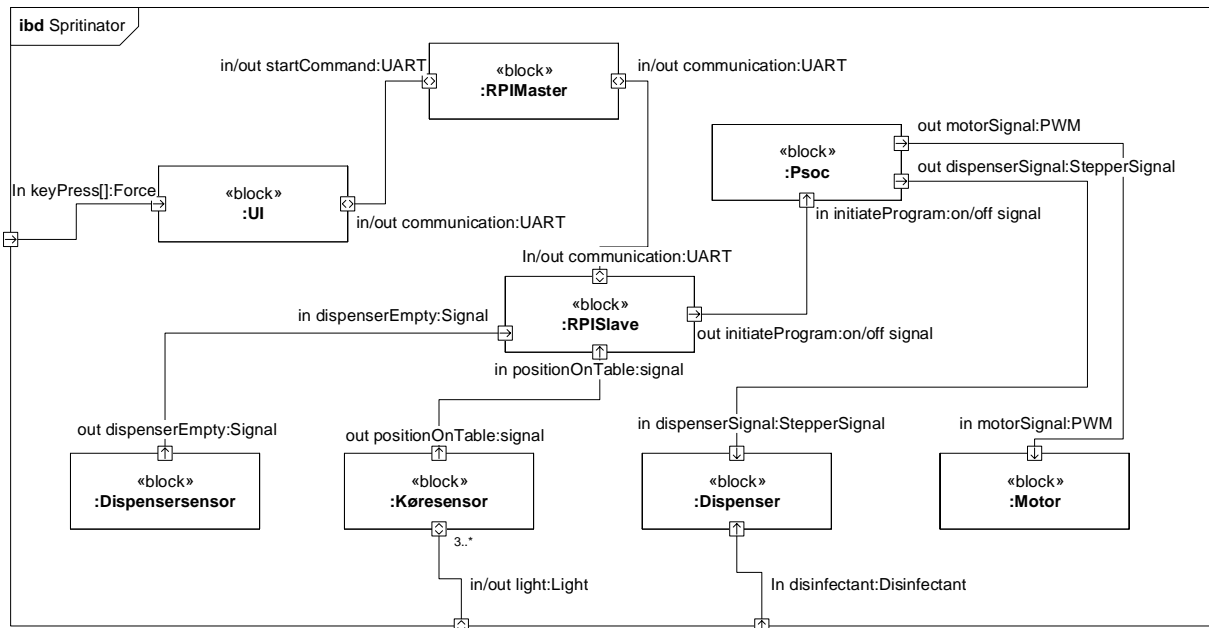
Softwareallokering (BDD)



Block beskrivelse(kort):

Block	Beskrivelse
UI	Giver brugeren mulighed for at kunne tænde og slukke for Sprintinator og kan give forskellige beskeder til brugeren om vedrørende kørsel, så som advarsel hvis der ikke er mere sprit i beholderen eller hvis robotten er faldet af bordet.
PSoC	PSoC'ens funktion er at være robottens styreenhed. Den skal være pre-programmeret, og skal kunne sørge for at robotten kører sit program. PSoC modtager sin start funktion fra RPISlave.
PRIMaster	RPIMaster's funktion er at videregive start funktionen fra PC'en til RPISlave. PRIMaster skal også kunne modtage retur fra RPISlave, hvis der kommer en fejlmeddelelse.
RPISlave	RPISlave's funktion er at være modtager af den funktion der kommer fra RPIMaster og videregive den til PSoC'en, samt sende fejlmeddelelser retur til RPIMaster.
Dispensersensor	Dispensersensorens funktion er at returnere til RPISlave om der er nok sprit i vores dispenser beholder.
Køresensor	Kørersensorernes funktion er at holde robotten inden på bordet, så den ikke kører af bordet. Der skal være tre styk, én foran der skal registrere når robotten er nået til bordenden og derefter rotere 90°, og to sensorer i højre side der skal sørge for at robotten ikke kører ud over kanten, når den kører langs siden af bordet.

IBD



Domænemodel

(Den er vist ikke helt rigtig lige nu)

