



Les ports de communication

- I²C :
 - 1 : *non connecté*
 - 2 : les 4 capteurs suivants sont connectés en série
 - > accéléromètre (*accelerometer*)
 - > lecteur de ligne (*line reader*)
 - > capteur d'intensité lumineuse (*light sensor*)
 - > télémètre (*range finder*)
- AD – Analogic Digital :
 - 1 : télécommande (*remote control*)
 - 2 : DEL arrière (*rear LED*)
- Serial :
 - *non connecté*
- Servo :
 - 1 : servo pour la caméra
 - 2 : servo pour le télémètre et le capteur d'intensité lumineuse

Les diodes électroluminescentes (LED)

- LEDs témoins d'un état courant – non contrôlables par l'utilisateur
 - OnOff
 - éteint : le robot est éteint
 - vert :
 - clignote : le robot est en démarrage (attendre)
 - solide : le robot est démarré et prêt à l'usage
 - rouge :
 - clignote : en procédure de fermeture (attendre)
 - Communication :
 - éteint : le robot est éteint ou en démarrage
 - vert : non connecté et disponible pour une connexion
 - bleu : connecté
- LEDs contrôlables par l'utilisateur
 - Phares (*blinkers*) :
 - rouge seulement
 - contrôle possible : ouvert/fermé
 - Yeux (Eyes) :
 - couleur
 - contrôle possible :
 - ouvert/fermé
 - couleur (rouge/vert/bleu)