* **RP6 Base:** op de base zitten de rupsbanden en de aansluitingen voor sensoren en voor de control unit**.**
* **RP6 Control:** Hier komen de meeste sensoren/ledjes e.d. op, deze printplaat zorgt dat alle sensoren e.d. met elkaar en met de chip verbonden zijn.
* **Bumper** **Sensor**: Als de bumper sensor ingedrukt wordt moet de RP6 stoppen en een andere actie maken.
* **IR Sensor**: Deze infrarood sensor moet reageren op de afstandsbediening
* **IR communication**: Regelt dat de binnenkomende opdrachten van de IR sensor doorgegeven worden aan de daarvoor bestemde onderdelen.
* **Status LEDS**: De LEDs moeten de status waarin de robot zich verkeerd aangeven.
* **Atmega32 microcontroller**: Hier wordt het programma opgeslagen en tevens is dit het regelcentrum van de robot. Alle commando’s worden vanuit hier verzonden en komen hier binnen.
* **Motor current sensor**: Deze stuurt de motor aan en zal zo geprogrammeerd moeten worden.
* **5v voltage regulator**: Deze regelt de spanning over alle onderdelen.
* **New Gearing System**: Deze wordt aangedreven door de motor en laat de RP6 rijden.
* **Start Stop button**: Hiermee moeten we de robot kunnen starten en stoppen.
* **Mosfet H-Bridges:** Hiermee worden de Base en de control gekoppeld
* **Sharp IR analog Distance sensor:** Deze meet de afstand tot een object en zal zorgen dat onze robot niet te dicht bij de muren komt.
* **Light** **Sensor**: Als het te donker wordt (waarschijnlijk doordat De RP6 op een muur af rijdt) moet er een andere richting gekozen worden.
* **L2c Electronic Compass**: Dit compass zorgt ervoor dat de robot ten aller tijden aan kan geven in welke richting het staat (of waar het noorden is).