**Chaos**

**תיאור המחלקה:**

מחלקה עוטפת המכילה את כל חלקי הפרויקט הדרושים לתקשורת מול הרכב וחלקיו

המחלקה מתחברת למחשב מרוחק דרך TCP , במחשב המרוחק פועל GUI , המחלקה ומקבלת מהמחשב המרוחק פקודות שולחת אליו את הנתונים המתקבלים מהרכב.

**פונקציות הממשק:**

RaceCar &RaceCar::connect(const string& client\_ip, const unsigned short& client\_port,const string& server\_ip)

**תיאור הפונקציה:**

הפונקציה מתחברת אל הלקוח לארדואינו ולמצלמה

ויצרת שני חוטים אחד עבור המצלמה ואחד עבור הארדואינו .

**פרמטרים:**

client\_ip – ה ip של המחשב המרוחק שרוצה לקבל מידע מהרכב

client\_port ה Port של המחשב המרוחק שרוצה לקבל מידע מהרכב

server\_ip – הip של המחשב המארח( שיושב על הרכב)

**ערך החזרה:**

מצביע לממשק.

RaceCar &RaceCar::arduinoCommunications()

**תיאור הפונקציה:**

הפונקציה מקבלת קלט מהמשתמש ושולחת פקודות אל הארדואינו .

**פרמטרים:**

**אין**

**ערך החזרה:**

מצביע לממשק.

RaceCar &RaceCar::getCameraOutput()

**תיאור הפונקציה:**

הפונקציה מקבלת קלט מהמצלמה ושולחת אותו אל הלקוח .

**פרמטרים:**

**אין**

**ערך החזרה:**

מצביע לממשק.

RaceCar &RaceCar::sendFlowOutput()

**תיאור הפונקציה:**

הפונקציה מקבלת קלט מהOptic sensor ושולחת אותו אל הלקוח .

**פרמטרים:**

**אין**

**ערך החזרה:**

מצביע לממשק.