1. לזהות מי התחבר
2. צריך להעביר תמונה (מהרובוט לשרת)
3. להעביר הודעות תנועה (פקודות תנועה) מהשרת לרובוט
4. להעביר הוראות תפעול למנגנון פריקה
5. הרובוט יעדכן את השרת על ביצוע של דברים
6. הרובוט יעדכן את השרת במיקום שלו
7. תחילה וסיום של התקשורת
8. SLEEP (הרובוט יעבור לIDLE)
9. START (כשמתחיל משהו)

תחילת תקשורת:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| שרת |  | רובוט |
|  | 🡪 | ('R',type,[cur\_pos],[cur\_face]) |
| ('S',ack) | 🡨 |  |

תמונה

נניח שהעברת תמונה מתחילה בסימן התחלה, ואז שולחים באפרים בגודל עד חסם קבוע לפי הסדר והודעת סיום.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| שרת |  | רובוט |
|  | 🡪 | ('R',type,[cur\_pos],[cur\_face]) |
| ('S',ack) | 🡨 |  |
|  | 🡪 | ('R', type, seq, actual\_size,data) |
|  | 🡪 | ('R',type,[cur\_pos],[cur\_face]) |

הוראות תנועה

הוראה הוראה

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| שרת |  | רובוט |
| ('S',type,dir) | 🡨 |  |
|  |  | ('R',ack) |

הוראות תפעול

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| שרת |  | רובוט |
| ('S',type) | 🡨 |  |
|  |  | ('R',ack) |