# Seriële communicatie tabel:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Arduino** | **RX/TX** | **ESP8266** | **WIFI** | **Visual Studio** |
| Arduino ontvangt bericht over de poging. | << | ESP8266 probeert te verbinden met wifinetwerk. |  |  |
| Arduino ontvangt bericht. | << | ESP8266 herkent nieuwe client en stuurt bericht erover door naar Arduino. | << | Visual Studio verbind met ESP8266. |
| Als Arduino het commando herkent als een bestaand commando, dan wordt hierover een bericht gestuurt. | << | ESP8266 ontvangt data via TCP en stuurt door naar de Arduino. | << | Er wordt vanuit Visual Studio met het “#-%” protocol een commando verstuurt. |
| Arduino stuurt bericht over geldig commando via seriële communicatie. | >> | ESP8266 ontvangt data en stuurt het via wifi door naar alle verbonden wifi clients. | >> | Visual Studio ontvangt het bericht van de Arduino. |
| Arduino ontvangt data en laat motor Y 200 stappen bewegen. | << | ESP8266 ontvangt data via TCP en stuurt door naar de Arduino. | << | “DY200”  D voor Distance, Y voor motor Y, en 200 voor het aantal stappen. |
| Arduino ontvangt data en zet de snelheid van motor Z op 40. | << | ESP8266 ontvangt data via TCP en stuurt door naar de Arduino. | << | “SZ40”  S voor Speed, Z voor motor Z, en 40 voor de snelheid (0-100). |
| Arduino ontvangt data en zet het calibratiepunt van motor X op de huidige positie in stappen van motor X. | << | ESP8266 ontvangt data via TCP en stuurt door naar de Arduino. | << | “CX”  C voor Calibratie, en X voor motor X. |
| Arduino ontvangt data en reset alle motoren naar hun calibratiepunt. | << | ESP8266 ontvangt data via TCP en stuurt door naar de Arduino. | << | “Reset” |
| Arduino ontvangt data en zet alle motoren op dezelfde relatieve positie in stappen als hun calibratiepunt. | << | ESP8266 ontvangt data via TCP en stuurt door naar de Arduino. | << | “View” |