

## PROTOCOLLO DI COMUNICAZIONE – TIVA <-> RASPBERRY PI

*rev. 1F (07/04/2015)*

Collegamento fisico:

UART-SERIALE 115200 8N1

*su tiva (porta UART0):*

U1RX: (PB0)

U1TX: (PB1)

*su RPI (/dev/ttyAMA0)*

TX: GPIO 14

RX: GPIO 15

*Passaggio delle informazioni:*

scambio di messaggi di lunghezza fissa

Messaggi del Raspberry PI (4byte):

(direttive oppure richieste lettura sensori)

<comando(8bit)><dato(8bit)><checksum(8bit)><carattere\_terminatore(8bit)>

*!Nota! - Il tiva prenderà in considerazione solamente i 3byte prima del carattere terminatore*

*Carattere terminatore:*

\*

*Lista comandi:*

*F* - avanti

*B* - indietro (retromarcia)

*I* - indietro (180 gradi)

*S* - stop

*R* - gira a destra (+ 90°)

*L* - gira a sinistra (- 90°)

*G* - direzione in gradi assoluta (relativa all'angolo attuale)

*D* - richiesta di informazione di un determinato sensore

*P* – rilascia Rescue Pack

Comando	Dato	Tipo di dato
G	Gradi	Intero
D	ID Sensore	Binario

Messaggi del Tiva (5byte):

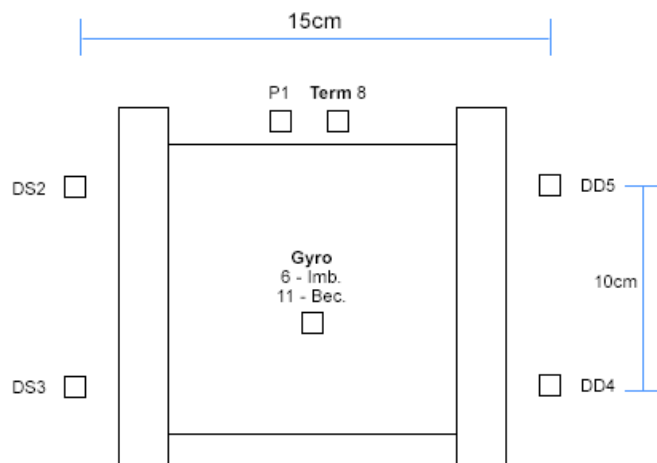
(risposta a richieste o comandi)

<tag(8bit)><dato(16bit)><checksum(8bit)><carattere\_terminatore(8bit)>

Tag (1byte)	Dato (16bit)	Dettagli	Tipo di dato
Numero sensore	Misura sensore	Big endian	Intero
Comando ricevuto (F/B/I/S/R/L/G/P)	True/False o valore di spostamento, rotazione, ecc	-	Binario
E	Errore	-	-

Sensori:

ID	Tipologia
1 .. 5	Distanza (cm)
6	Angolo Imb. (0 – 360°)
7	Luminosità (0 – 255)
8	Temperatura (20 – 40)
9	Velocità (cm/s)
10	Distanza percorsa (cm)
11	Angolo Becc. (0 – 360°)



Checksum:

XOR di tutti i byte del messaggio e del valore fisso 0xA9