Het communicatie protocol is de string: “t:XXXXXr:XXXXXs:XXX...XX”.

t=tilt ° r=rotate ° s=speed =toerental (RPM)

De getallen worden hier als volgt voorgesteld XXX(,weglaten komma)XX.

De komma werd weggelaten omdat floats er veel langer over doen om verwerkt te worden. Wat de spoedige werking van ons systeem zou tegenwerken.

We werken maar op 2 cijfers na de komma omdat de minimale bewegingshoek gelijk is aan;

Links naar scriptjes;

<https://roboticsbackend.com/raspberry-pi-arduino-serial-communication/#:~:text=The%20easiest%20way%20is%20to,Arduino%20IDE>)%20to%20your%20board

of als de bovenste niet werkt;

<https://www.instructables.com/Raspberry-Pi-Arduino-Serial-Communication/>