**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 flouts 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**](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/**](https://www.instructables.com/Raspberry-Pi-Arduino-Serial-Communication/)