Dane ruchu wysłane z telefonu trafiają w mikrokontrolerze do ogólnej listy „Job” która zawiera w sobie listy zadań „Task”. Jeśli podczas ustawiania parametrów ruchu osi, zostanie zaznaczona opcja „Blend” to ruch tej osi i kolejnej zostanie zapisany w jednej liście „Task”. Dla osi w których nie zaznaczono tej opcji mikrokontroler utworzy odrębne listy z pojedyńczą osią.

Osie znajdujące się w liście „Task” uruchamiane są jednocześnie”.

Na przykład:

Oś A = Blend

Task 1

Oś B = Blend

Oś C != Blend Task 2

Oś Z != Blend Task 3

STATUS

MOVE

JOB

TASK

EJOB

ETASK

Status Value Check

Create Move

Create Task

End Task

Create Job

End Job

CONNECT(2)

DISCONNECT(3)

Send Status: Connected(2)

Send Status: DisConnected(3)

TRANSFER(1)

Send Status: Data OK(1)

Buffor Load

Is Buffor Full?

NO

YES

Fill Frame

Is Frame OK ?

NO

Send Status: Data ERROR

YES

Frame Type Check

ISR(USARTD1\_RXC\_vect)

Bluetooth->Read() == 1

Frame\_Fillf()

Frame\_Fillf() == 1

switch(Frame\_Check(ReceivingFrame))