Übertragung Per TCP Verbindung ASCII kodiert.

# **Befehle Server-> Roboter**

# moveMotor

moveMotor,anglePerSecondLeft ,anglePerSecondRight,distanceAngleLeft,distanceAngleRight;

Bsp.:

moveMotor 30 30 60 60;

# moveSensor

moveSensor,anglePerSecond, totalAngle;

Bsp.:

moveSensor,10,100;

# getUltrasonic;

Fordert die aktuellen Daten des Ultraschallsensors vom Roboter an.

# getGyroscope

Fordert die aktuellen Daten des Gyroskopsensors an.

# reset

Setzt den Roboter zurück.

# getStatus

Fordert Statusinformationen vom Roboter an.

# **Befehle Roboter -> Server**

# returnUltrasonic

returnUltrasonic,sensorvalue;

Bsp.: returnUltrasonic,130;

# returnGyroscope

returnGyroscope,sensorvalue;

Bsp.: returnGyroscope,130;

# returnMotorInterrupt

returnMotorInterrupt,reachedDistanceLeftAngle, reachedDistanceRightAngle;

Bsp.: returnMotorInterrupt,15,20;

# returnMotorCompleted

# returnSensorCompleted

## returnResetCompleted

# returnStatus

returnStatus,BatteryPoints;

# returnMessage

returnMessage,Text;