**Parcial Sensores 2 Comunicaciones por TCP/IP**

**Matías Macías Gómez**

Lo primero es conectar el dispositivo a internet y una terminal serial para ver la dirección IP a la cual se tienen que conectar los clientes para leer los datos del servidor.

El dispositivo utiliza el puerto: 23:

Una vez establecida la conexión ya se pueden obtener los datos de los sensores y cambiar el estado del actuador de la siguiente manera.

**Lectura:**

Para la lectura de valor de los sensores el comando debe estar en el siguiente formato:

Sensor 1:\n\r 🡪(Para el sensor 1)

Sensor 2:\n\r 🡪(Para el sensor 2)

Siempre el retorno de carro debe de estar al final de la cadena, es además muy importante el espacio entre la palabra sensor y su índice.

El servidor responderá de la siguiente manera:

Sensor 1: (*valor del sensor*)\n

**Escritura:**

Para la escritura del estado del actuador el comando es el siguiente:

Actuador:on\n\r 🡪(Para encender)

Actuador:off\n\r 🡪(Para apagar)

Este es todo sin espacios y nuevamente el de retorno de carro debe de ir al final.

El servidor responderá de la siguiente manera:

Actuador Encendido\n

O

Actuador Apagado\n