**Van Arduino naar server:**

Opbouw json: {“COMMAND”: “<command hier>”, <rest van de data>}

* Handshake: {“COMMAND”: “HANDSHAKE”, “NAME”: “<robotnaam”, “GAME”: “<gamenaam>”}
* State: {“COMMAND”: “STATE”, “VALUE”: “READY/NOTREADY”} (notready bijv als geen controller verbonden is)
* Point: {“COMMAND”: “POINT”}
* Ping: {“COMMAND”: “PING”}

**Van server naar Arduino:**

Verzenden van chars

* h -> get handshake
* b -> begin game (robot mag gaan rijden)
* s -> stop game (robot mag niet meer rijden)
* p -> get ping