Het communicatie protocol is de string: “t:XXr:XXs:XXXXtd:Xrd:X”.

t=tilt ° r=rotate ° s=speed =toerental (RPM) td/rd =tilt/rotate direction

De komma werd weggelaten omdat floats 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>)%20to%20your%20board

of als de bovenste niet werkt;

<https://www.instructables.com/Raspberry-Pi-Arduino-Serial-Communication/>