# Lista metodi che il socket chiama per aggiornare UI e ML

* updateAccel(xyz)
  + xyz: array di 3 float
* updateGyro(xyz)
  + xyz: array di 3 float
* updateMagn(xyz)
  + xyz: array di 3 float
* updateIrDistance(dist1, dist2)
  + dist: float
* updateBatt(val)
  + val: percentuale int
* updateCpuTemp(val)
  + val: temperatura float
* updateRPMFeedback(val):
  + val: rpm motori
* setMLEnabled(val)
  + *Avvia modalità automatica machine learning*
  + val: boolean, attivo o no

# Lista metodi che l’interfaccia e il ML possono chiamare

* connect(ip)
  + *Connetti il client*
  + ip: stringa
  + return boolean successo
* disconnect()
  + *Disconnetti client*
* move(speed)
  + *Movimento continuo fino a stop*
  + speed: PWM (0-255), intero
* move(speed, degPerMin)
  + *Movimento continuo fino a stop*
  + speed: PWM (0-255), intero, negativo per indietro
  + degPerMin: gradi al minuto di rotazione (velocità), intero, negativo per antiorario
* rotate(angle):
  + *Movimento che si ferma al termine della rotazione del rover*
  + angle: int da -180 a 180
* stop()
  + *Ferma i movimenti continui*
* setMLEnabled(val)
  + *Avvia modalità automatica machine learning*
  + val: boolean, attivo o no