Interface afspraken met de andere Aquabots groep

8 dec. 21  
Door Arco Geluk en Timo de Haan

NMEA berichten over Ethernet volgens UDP.

Getallen in de velden worden gestuurd als tekst.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| RR(Roer)AAA(welke) | Gemeten roerstand | Checksum |
| !RRAAA | 0..1000 | \*hex |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| MR(motor)AAA(welke) | Gemeten snelheid | Checksum |
| !MRAAA | 0..1000 | \*hex |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| BS(besturing), XX(wat), A(welke), | Variable | Checksum |
| !BS(besturing)RR(Roer)A(welke), | 0..1000(500 midden) | \*hex |
| !BS(besturing)MR(Motor)A(welke), | 0..1000(500 stil) | \*hex |