### Receiver

Receiver-klassen har til opgave at modtage, sortere og videresende alle meddelelser fra Body, modtaget over Bluetooth.

Når et objekt af klassen oprettes, oprettes en forbindelse der læser på noden *ttyAMA0*, håndterer UART-forbindelser på en Raspberry Pi, mens denne forbindelse lukkes igen ved nedlæggelse af noden.

**Figur XX** viser et sd-diagram over operationerne som udføres af klassen Receiver.



**Figur 1** Sekvensdiagram over operationerne udført af klassen Receiver

Receiver kan udføre to typer af operationer, som begge initieres af indkommende beskeder over bluetooth. Operationerne er indrammet i de to yderste **opt**-kasser, og initieres af indholdet af den først byte i forsendelsen, startbyten.

Operationen i **opt1** initieres af brugeren, når der på Body-enheden skiftes preset. Der modtages en startbyte, som indikerer at den følgende byte er det ønskede preset, og preset-valget sendes hernæst videre til Controller-klassen.

Operationen i **opt2** initieres for hver aktive sensor 50 gange i sekundet af Body-enheden, når outputtet fra den aktuelle sensor er blevet aflæst. Der modtages en startbyte, som indikerer at den følgende byte er sensorens ID, mens de efterfølgende tre bytes er sensor-outputtet i op til tre dimensioner. Hvis ID’et er større end sidst modtagede ID, tilføjes dataene til en datapakke. Er ID’et derimod mindre end eller lig med sidst modtagede ID, sendes datapakken til MIDImodule-klassen, og en ny datapakke påbegyndes med de medsendte data.