## Receiver

### Klassediagram

**Figur XX** viser et klassediagram over *Receiver*.



**Figur 1** Klassediagram over klassen Receive

### Funktionsbeskrivelser

Følgende giver et overblik over funktionerne i klassen *Receiver*.

|  |  |
| --- | --- |
| **Funktion** | Constructor |
| **Parametre** | Pointer til køen fra klassen *MIDI Module* |
| **Returværdi** | Ingen |
| **Beskrivelse** | Kalder funktionen *connect* |

|  |  |
| --- | --- |
| **Funktion** | Destructor |
| **Parametre** | Ingen |
| **Returværdi** | Ingen |
| **Beskrivelse** | Kalder funktionen *disconnect* |

|  |  |
| --- | --- |
| **Funktion** | Start |
| **Parametre** | Ingen eller antal læsninger |
| **Returværdi** | Ingen |
| **Beskrivelse** | Kalder funktionen *receive*. Det medsendte parameter angiver antallet af læsninger. Hvis der medsendes 0, eller intet medsendes, kaldes *receive* i en uendelig løkke. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Funktion** | Receive |
| **Parametre** | Ingen |
| **Returværdi** | Ingen |
| **Beskrivelse** | Aflæser og tømmer Rx-bufferen fra UART-noden *ttyAMA0*, som indeholder data modtaget fra Body over Bluetooth. Reagerer herefter på den først modtagne byte:  Startbyte = 0x0F: Modtaget sensordata pakkes. Registreres det at en ny omgang sensordata er påbegyndt, sendes den sidste pakker videre til *MIDI Module*.  Startbyte = 0xF0: Modtaget preset videresendes til *Controller*.  Ellers: Modtaget data ignoreres. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Funktion** | Connect |
| **Parametre** | Ingen |
| **Returværdi** | Ingen |
| **Beskrivelse** | Opretter *read only*, blocking forbindelse til noden *ttyAMA0*, som håndterer UART-forbindelsen på de benyttede ben på Rock. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Funktion** | Disconnect |
| **Parametre** | Ingen |
| **Returværdi** | Ingen |
| **Beskrivelse** | Afbryder forbindelsen til og frigiver noden *ttyAMA0*. |