Aksi belirtilmedikçe her bir değişken 1 bayt.

GUI ye gelen veri:

jet1\_durum

jet1\_rpm (2bayt) 0 130000

jet1\_itki 0 200

jet1\_egt -10 1000

jet1\_batVoltage 0 20

jet2\_durum

jet2\_rpm (2bayt) 0 130000

jet2\_itki 0 200

jet2\_egt -10 1000

jet2\_batVoltage 0 20

jet3\_durum

jet3\_rpm (2bayt) 0 130000

jet3\_itki 0 200

jet3\_egt -10 1000

jet3\_batVoltage 0 20

jet4\_durum

jet4\_rpm (2bayt) 0 130000

jet4\_itki 0 200

jet4\_egt -10 1000

jet4\_batVoltage 0 20

jet1\_roll\_ref -45 45

jet1\_roll\_actual -45 45

jet1\_roll\_temp 0 100

jet1\_pitch\_ref -45 45

jet1\_pitch\_actual -45 45

jet1\_pitch\_temp 0 100

jet2\_roll\_ref -45 45

jet2\_roll\_actual -45 45

jet2\_roll\_temp 0 100

jet2\_pitch\_ref -45 45

jet2\_pitch\_actual -45 45

jet2\_pitch\_temp 0 100

jet3\_roll\_ref -45 45

jet3\_roll\_actual -45 45

jet3\_roll\_temp 0 100

jet3\_pitch\_ref -45 45

jet3\_pitch\_actual -45 45

jet3\_pitch\_temp 0 100

jet4\_roll\_ref -45 45

jet4\_roll\_actual -45 45

jet4\_roll\_temp 0 100

jet4\_pitch\_ref -45 45

jet4\_pitch\_actual -45 45

jet4\_pitch\_temp 0 100

servo\_battery 0 20

jetquad\_roll\_ref -45 45

jetquad\_roll\_actual -45 45

jet\_quad\_roll\_min -45 45

jet\_quad\_roll\_max -45 45

jetquad\_pitch\_ref -45 45

jetquad\_pitch\_actual -45 45

jet\_quad\_pitch\_min -45 45

jet\_quad\_pitch\_max -45 45

jetquad\_yaw\_ref 0 360

jetquad\_yaw\_actual 0 360

jet\_quad\_yaw\_min 0 360

jet\_quad\_yaw\_max 0 360

jetquad\_z\_ref 0 10

jetquad\_z\_actual 0 10

jet\_quad\_z\_min 0 10

jet\_quad\_z\_max 0 10

estop (0 veya 1 olacak)

tahmini\_kutle 0 70

otonom(lqr) (0 veya 1 olacak)

hover\_servo\_angle 0 45

kumanda\_roll 500 2500

kumanda\_pitch 500 2500

kumanda\_yaw 500 2500

kumanda\_z 500 2500

kumanda\_thrust 500 2500

kumanda\_servo 500 2500

kumanda\_lqr (0 veya 1 olacak)

kumanda\_estop (0 veya 1 olacak)

3 başlangıç, 77 bayt data, 2 checksum

~~Gelen veride her bir bayt arasında # işareti bulunacak.~~

Veri paketinin başında başlangıç sekansı olacak 0xAB, 0xCD, 0xEF şeklinde 3 byte olacak. Paketin sonunda da 2 byte’tan oluşan checksum bulunacak. Checksum, başlangıç sekansı ve diğer tüm verilerin toplamından oluşacak.

veri her 100 milisaniyede bir gelecek.

Gelen veri bayt olarak geleceği için her bir değişken belli bir min,max değeri arasına map

edilecek ve o şekilde gerçek değer elde edilecek. O min ve max değerleri henüz belli değil,

her şey monte edildikten sonra belli olacak.

jetquad roll, pitch, yaw, z "min" ve "max" değerleri için textbox yanında bi de araçtan gelen

min ve max değerlerini gösteren labeller olursa çok iyi olur. Resimde çizdim nasıl olacağını.

-------------------------------------------------------------

GUI den giden veri:

estop (0 veya 1 olacak)

başlangıc\_arac\_kutlesi 0 70

jet\_quad\_roll\_min -45 45

jet\_quad\_roll\_max -45 45

jet\_quad\_pitch\_min -45 45

jet\_quad\_pitch\_max -45 45

jet\_quad\_yaw\_min 0 360

jet\_quad\_yaw\_max 0 360

jet\_quad\_z\_min 0 10

jet\_quad\_z\_max 0 10

Giden veri şu şekilde gidecek, herhangi bir verinin bulunduğu textboxa sayı girildiği zaman

enter a basarak o veriyi başına ve sonuna belli bir işaret koyarak bayt olarak gönderecez.

Gerçek değerinden bayt değerine map edilecek tabi, ama bu mapin min ve max değerleri

henüz belli değil.

