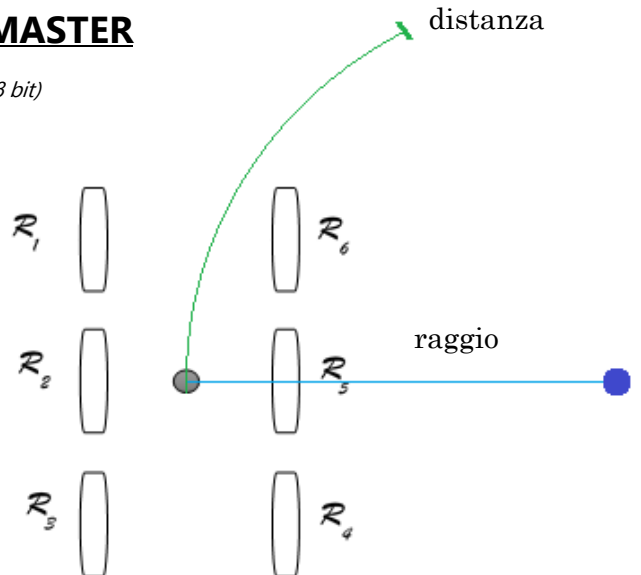


dati CONSOLE – MASTER

I dati sono tutti char (8 bit)

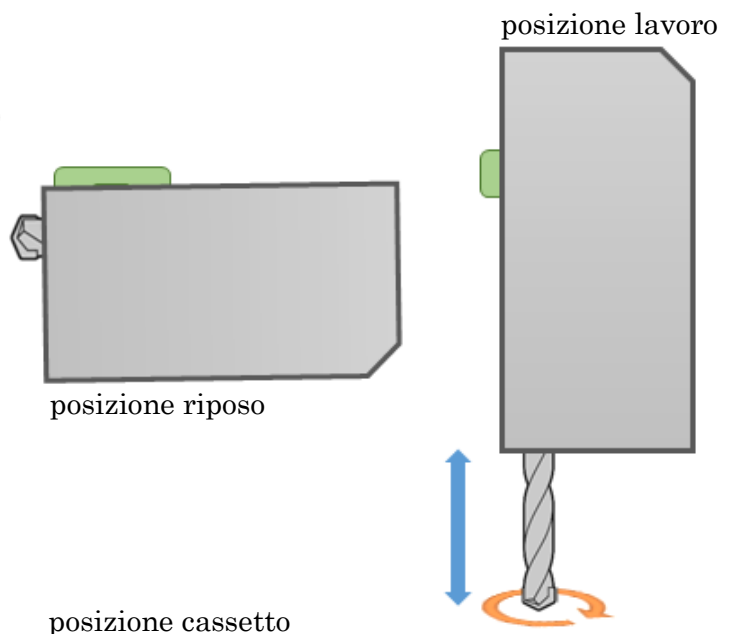
RUOTE

- *console_raggioRuote (2 byte)*
 - ✓ **-2** ruota su sé stesso verso sinistra
 - ✓ **2** ruota su sé stesso verso destra
 - ✓ **0** ferma tutto
 - ✓ **1** procede dritto
 - ✓ **-1** procede all'indietro
 - ✓ **da -32768 a $-(L/2)$ cm** raggio sinistro
 - ✓ **da $(L/2)$ a 32767 cm** raggio destro
- *console_distanzaRuote (2 byte)*
 - ✓ **0** distanza massima (procede ad oltranza fino a stop)
 - ✓ **se ruota su sé stesso** angolo di rotazione in gradi ($1^\circ - 180^\circ$)
 - ✓ **altri casi** distanza da percorrere in cm
- *console_velocitàRuote (1 byte)*
 - ✓ **0 – 255** velocità (0 – fermo, 255 massima velocità)



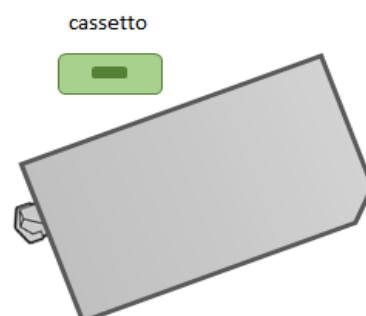
TRAPANO

- *console_posizioneTrapano (1 byte)*
 - ✓ **0** a riposo
 - ✓ **1** a lavoro
- *console_puntaTrapano (1 byte)*
 - ✓ **0** punta rialzata
 - ✓ **1** punta abbassata
- *console_rotazioneTrapano (1 byte)*
 - ✓ **0** punta non rotante
 - ✓ **1** punta rotante



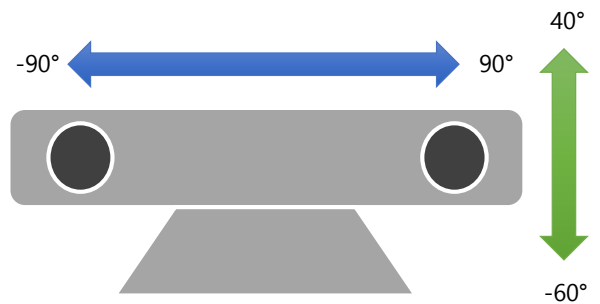
CASSETTO

- *console_Cassetto (1 byte)*
 - ✓ **0** chiusura
 - ✓ **1** apertura



TELECAMERA

- *console_rotazioneCamera (1 byte)*
 - ✓ -60° (basso) a 40° (alto)
- *console_inclinazioneCamera (1 byte)*
 - ✓ -90° (sinistra) a 90° (destra)



dati PERIFERICHE – MASTER

Dove non specificato i dati sono char (8 bit)

RUOTE

- | | |
|---|--|
| ✓ periferiche_Ruote[x].velocitaAttuale | velocità attuale ruota X (uint) |
| ✓ periferiche_Ruote[x].distanzaAttuale | distanza attuale percorsa ruota X (uint) |
| ✓ periferiche_Ruote[x].pwmAttuale | PWM attuale ruota X (uint) |
| ✓ periferiche_Ruote[x].angoloAttuale | angolo attuale ruota X |

TELECAMERA

- | | |
|----------------------------------|-----------------------------|
| ✓ periferiche_CameraXY[0] | rotazione camera attuale |
| ✓ periferiche_CameraXY[1] | inclinazione camera attuale |

TRAPANO

- ✓ **periferiche_Trapano** N.B. Stessi bit in invio (attuali)

CASSETTO

- ✓ **periferiche_Cassetto** 1 – Aperto, 0 – Chiuso

ALIMENTAZIONE

- ✓ **periferiche_statoBatterie**

dati MASTER - PERIFERICHE

Dove non specificato i dati sono char (8 bit)

RUOTE

- ✓ **ruote[x].velocita** velocità ruota X (uint)
- ✓ **ruote[x].distanza** distanza percorsa ruota X (uint)
- ✓ **ruote[x].direzione** direzione ruota X
 - **1** dritto
 - **0** fermo
 - **-1** indietro
- ✓ **ruote[x].angolo** angolo ruota X (uint)

TELECAMERA

- ✓ **cameraXY[0]** rotazione camera
- ✓ **cameraXY[1]** inclinazione camera

TRAPANO

- ✓ **trapano** N.B. Stessi bit in invio

CASSETTO

- ✓ **cassetto** 1 – Aperto, 0 – Chiuso

ID di comunicazione CAN

ID errore periferiche

canERROR_mov1	0x01
canERROR_mov2	0x02
canERROR_mov3	0x03
canERROR_mov4	0x04
canERROR_mov5	0x05
canERROR_mov6	0x06
canERROR_rot1	0x07
canERROR_rot3	0x08
canERROR_rot4	0x09
canERROR_rot6	0x0A
canERROR_trapano	0x0B
canERROR_camera	0x0C
canERROR_sensori	0x0D
canERROR_alimentazione	0x0E
canERROR_cassetto	0x0F

ID invio dati master

canTX_ruote	0x20
canTX_mov1	0x21
canTX_mov2	0x22
canTX_mov3	0x23
canTX_mov4	0x24
canTX_mov5	0x25
canTX_mov6	0x26
canTX_rot1	0x27

canTX_rot3	0x28
canTX_rot4	0x29
canTX_rot6	0x2A
canTX_trapano	0x2B
canTX_camera	0x2C
canTX_sensori	0x2D
canTX_alimentazione	0x2E
canTX_cassetto	0x2F
canTX_tutto	0x30

ID ricezione dati periferiche

canRX_mov1	0x41
canRX_mov2	0x42
canRX_mov3	0x43
canRX_mov4	0x44
canRX_mov5	0x45
canRX_mov6	0x46
canRX_rot1	0x47
canRX_rot3	0x48
canRX_rot4	0x49
canRX_rot6	0x4A
canRX_trapano	0x4B
canRX_camera	0x4C
canRX_sensori	0x4D
canRX_alimentazione	0x4E
canRX_cassetto	0x4F