Wysyłając do servera taki ciąg danych ja w workspace „d”, otrzymuje aktualna pozycje, odczytuje ją i zapisuje do „d2” następnie ruszyłem robotem i ponownie wysyłałem ciąg danych „d” i otrzymałem d3. Zrobiłem tak kilka razy dla przykładu.

Tak naprawdę ważnych jest kilka instrukcji

d=[0;0;0;14;0;0;10;36;65;88;73;83;95;65;67;84]

t=tcpip('192.168.1.100',7000)

fopen(t)

d=[0;0;0;14;0;0;10;36;65;88;73;83;95;65;67;84]

fwrite(t,d)

d2=fread(t,t.BytesAvaliable) - odczytanie wszystkiego co jest w buforze

char(d2') - zamiana z kodu ASCII dla podglądu ale łatwiej chyba będzie operować na otrzymanym workspace

wszystko to w jakąś pętle, i chyba najtrudniejsze to przypisanie wartości do odpowiednich zmiennych.

Fajnie jak by odczyt danych z robota był generowany za pomocą jakiegoś przycisku i żeby można było zakończyć odczytywanie.

Mniej więcej wiem jak to zrobić ale zależy mi na czasie.