

Protocolo de Comunicação

A comunicação é realizada através do componente módulo **bluetooth** com o perfil de comunicação SSP (Serial Port Profile) conectado ao **Arduino**, criando uma conexão virtual entre os dispositivos para a troca de comandos.

A Aplicação para Android envia para o módulo **bluetooth** um caractere diferente para cada **botão** em cada situação, que por sua vez, aciona cada **servo** para realizar um movimento pré-determinado.

Cada comando transmitido em no máximo 4 bits, números inteiros de 0 a 255 e caracteres.

Tratamento dos comandos

Ao receber um comando para direcionar o movimento a um **servo** específico, o programa recebe um **caractere** simples e um número **inteiro** e para determinar o angulo movimento.

Receber comando: !

Servo 1 (controle da Garra): a ou A

Servo 2 (controle do Servo do eixo Central): c ou C

Servo 3(controle do Servo do eixo Lateral): d ou D

Servo 4 (controle da Base): b ou B

Angulação do Servo 1: 100 - 135

Angulação do Servo 2: 80 - 115

Angulação do Servo 3: 60 - 100

Angulação do Servo 4: 35 - 160