

Klasse telemetrie.cpp zum Senden von Daten ins WLAN (benutzt funker.cpp) :

```
#include "telemetrie.h"
#include "funker.h"
#include <avr/delay.h>

funker funker;

telemetrie::telemetrie()
{
    funker.sendbyte(65); // A
    funker.sendbyte(84); // T
    funker.sendbyte(43); // +
    funker.sendbyte(67); // C
    funker.sendbyte(73); // I
    funker.sendbyte(80); // P
    funker.sendbyte(83); // S
    funker.sendbyte(84); // T
    funker.sendbyte(65); // A
    funker.sendbyte(82); // R
    funker.sendbyte(84); // T
    funker.sendbyte(61); // =
    funker.sendbyte(34); // "
    funker.sendbyte(84); // T
    funker.sendbyte(67); // C
    funker.sendbyte(80); // P
    funker.sendbyte(34); // "
    funker.sendbyte(44); // ,
    funker.sendbyte(34); // "
    funker.sendbyte(49); // 1
    funker.sendbyte(57); // 9
    funker.sendbyte(50); // 2
    funker.sendbyte(46); // .
    funker.sendbyte(49); // 1
    funker.sendbyte(54); // 6
    funker.sendbyte(56); // 8
    funker.sendbyte(46); // .
    funker.sendbyte(52); // 4
    funker.sendbyte(46); // .
    funker.sendbyte(50); // 2
    funker.sendbyte(34); // "
    funker.sendbyte(44); // ,
    funker.sendbyte(49); // 1
    funker.sendbyte(13); //CR
    funker.sendbyte(10); //LF
}
```

```

_delay_ms(100);

funker.sendbyte(65); // A
funker.sendbyte(84); // T
funker.sendbyte(43); // +
funker.sendbyte(67); // C
funker.sendbyte(73); // I
funker.sendbyte(80); // P
funker.sendbyte(77); // M
funker.sendbyte(79); // O
funker.sendbyte(68); // D
funker.sendbyte(69); // E
funker.sendbyte(61); // =
funker.sendbyte(49); // 1
funker.sendbyte(13); //CR
funker.sendbyte(10); //LF
_delay_ms(100);

funker.sendbyte(65); // A
funker.sendbyte(84); // T
funker.sendbyte(43); // +
funker.sendbyte(67); // C
funker.sendbyte(73); // I
funker.sendbyte(80); // P
funker.sendbyte(83); // S
funker.sendbyte(69); // E
funker.sendbyte(78); // N
funker.sendbyte(68); // D
funker.sendbyte(13); //CR
funker.sendbyte(10); //LF
_delay_ms(100);

funker.sendbyte(255);
funker.sendbyte(255);
_delay_ms(10);
}

void telemetrie::send_data()
{
    data[1] = data[1] + 1000;
    hb1 = (data[1] / 256);
    lb1 = data[1] - hb1 * 256;

    data[2] = data[2] + 1000;
    hb2 = data[2] / 256;
    lb2 = data[2] - hb2 * 256;
}

```

```
data[3] = data[3] + 1000;
hb3 = data[3] / 256;
lb3 = data[3] - hb3 * 256;

funker.sendbyte(hb1);
funker.sendbyte(lb1);
funker.sendbyte(hb2);
funker.sendbyte(lb2);
funker.sendbyte(hb3);
funker.sendbyte(lb3);

funker.sendbyte(255);
funker.sendbyte(255);
}
```

Definitionsdatei der Klasse telemetrie.cpp zum Senden von Daten ans WLAN :

```
class telemetrie
{
public:

    int data[4];                //Attribute
    unsigned char lb1,hb1,lb2,hb2,lb3,hb3;

    telemetrie();              //Konstruktor
    void send_data();          //Methode

};
```