

Inicializace vstupů, Zapnutí a nastavení interruptů ,Nastavení časovače

Pulse pin nastavený na OD (Open Drain), HIZ (High Impedance)

HIZ – toto nastavení umožňuje, aby pin byl „odpojen“ a tím pádem nemá téměř žádný vliv

OD – je nastaven kvůli ochraně zařízení

```
void init(void) {
    CLK_HSIPrescalerConfig(CLK_PRESCALER_HSIDIV1); // taktovani MCU na
16MHz

    // Piny
    GPIO_Init(GPIOE, GPIO_PIN_0, GPIO_MODE_IN_PU_IT); // DATA in PIN
    GPIO_Init(GPIOG, GPIO_PIN_0, GPIO_MODE_OUT_OD_HIZ_SLOW); // Trigger
    GPIO_Init(BTN_PORT, BTN_PIN, GPIO_MODE_IN_FL_NO_IT); // Tlačítko
    GPIO_Init(GPIOD,GPIO_PIN_3,GPIO_MODE_OUT_PP_LOW_SLOW); //Signalizace

    // Interrupty
    EXTI_SetExtIntSensitivity(EXTI_PORT_GPIOE,
EXTI_SENSITIVITY_RISE_FALL);
    ITC_SetSoftwarePriority(ITC_IRQ_PORTE, ITC_PRIORITYLEVEL_1);
    enableInterrupts();

    // Časovač
    TIM4_TimeBaseInit(TIM4_PRESCALER_16, 0xffff);
    TIM4_Cmd(ENABLE);

    // UART
    init_uart1();
    init_milis();
}
```

Hlavní část kódu

```
int main(void) {
    uint32_t current_time = 0;
    uint32_t last = 0;
    int i = 0;

    initialize_system();

    while (1) {
        if (milis() - current_time > 1000 ) {
            GPIO_WriteReverse(LED_PORT, LED_PIN);
            current_time = milis();
            printf("\nTimer value: %u\n", TIM2_GetCounter());
            stav = START;
        }

        switch (stav) {
            case SLEEP:
                last = milis();
                break;

            case START:
                if (milis() - last < 19) {
                    GPIO_WriteLow(PULSE_PORT, PULSE_PIN);
                } else {
                    last = milis();
                    TIM2_SetCounter(0);
                    previous_counter = 0;
                    current_index = 0;
                    data = 0LL;
                    GPIO_WriteHigh(PULSE_PORT, PULSE_PIN);
                    stav = READ_DATA;
                }
                break;

            case READ_DATA:
                if (milis() - last > 6) {
                    last = milis();

                    uint64_t m = 1LL << 39;
```

```

uint8_t bit_count = 0;
while (m) {
    if (data & m) {
        putchar('1');
    } else {
        putchar('0');
    }
    if (++i % 8 == 0){
        putchar(' ');
    }
    m >>=1;
}
printf("\n");
uint8_t RH_H = data >> 32;
uint8_t RH_L = data >> 24;
uint8_t temp_H = data >> 16;
uint8_t temp_L = data >> 8;
uint8_t kontrola = data;

printf("\n");
printf("RH: %d %, Teplota: %d.%d °C\n", RH_H,
temp_H, temp_L);

if (temp_H > 27 || RH_H > 75) {
    GPIO_WriteHigh(GPIOD, GPIO_PIN_3);
} else {
    GPIO_WriteLow(GPIOD, GPIO_PIN_3);
}

stav = SLEEP;
}
break;

default:
    stav = SLEEP;
    break;
}
}
}

```

Popis hlavní části kodu

Na začátku máme nastavení proměnných

- Co 5ms se pošle signál který zapne senzor
- Stav == SLEEP => srovnává last s milis
- Stav == START
 - Pošle startovní signál (LOW)
 - Po uplynutí potřebného času se vrátí na HIGH
- STAV READ_DATA

Funkce **while** (m)

– běží dokud proměnná **m** není 0.

Funkce prochází data a provede logický AND na **m** a **data**.

Pokud výsledek je nenulový znamená to že bit v proměnné data je 1.

Funkce **if** (++i % 8 == 0) – toto pouze pomáhá s čitelností binárního kodu pokud by jsme ho chtěli tisknout

Načtou se data(binární)

následně se rozdělí na teplotu a vlhkost(16/16 bitů + 8 bitů checksum).

dále se těch 16 bitů rozdělí na 8 a 8 (8 pro před desetinnou čárkou a 8 za)

V případě připojení UART vytiskne.

Pokud není UART tak pouze při přesáhnutí nastavené teploty a vlhkosti spustí LED připojen.