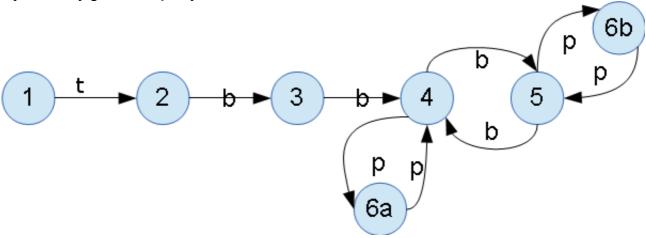
| Nazwa pinu: | Opis:                        |
|-------------|------------------------------|
| PA0         | Przycisk 1 - "User Button"   |
| PE3         | Przycisk 2 - "Change Button" |
| PD7         | Wejście DHT11                |
| PA1         | Wejście sygnału o obrotach   |
| PB2         | Register pin - wyświetlacz   |
| PB7         | Enable pin - wyświetlacz     |
| PC12        | Dane – 4 do wyświetlacza     |
| PC13        | Dane – 5 do wyświetlacza     |
| PB12        | Dane – 6 do wyświetlacza     |
| PB13        | Dane – 7 do wyświetlacza     |

Uproszczony graf wewnętrznych stanów układu:



b – przycisk "User Button"

t - czas

p – przerwanie od drzwi lub bagażnika

### Stan 1:

Podczas trwania tego stanu na wyświetlaczu wyświetla się animacja z nazwą projektu, po upływie pewnego czasu program przechodzi w kolejny stan.

## Stan 2:

W tym stanie użytkownik ustawia odpowiednią godzinę i datę, przejścia pomiędzy ustawianiami powoduje użytkownik przyciskiem "User Button", a zmiany wartości konkretnych zmiennych przyciskiem "Change Button".

## Stan 3:

W stanie tym następuj zapisanie do RTC ustawionych wartości dla czasu i daty, na wyświetlaczu wyświetla się informacja: "Ustawiono date";

# Stan 4:

Na wyświetlaczu pokazywane są aktualna data i godzina, oraz temperatura i wilgotność;

### Stan 5:

Informacja o aktualnej prędkości obrotowej silnika w RPM oraz pasek w którym każda 'pełna' czcionka symbolizuje 1 000 RPM.

Ilość obrotów mierzona jest przez układ stm32 za pomocą zliczania okresu pomiędzy kolejnymi impulsami sygnału prostokątnego. W przerwaniu zewnętrznym następuje uruchamianie timera, który liczy czas pomiędzy kolejnymi zboczami narastającymi.

```
void EXTI1 IRQHandler(void) {
^{\prime *} Make sure that interrupt flag is set */
if (EXTI_GetITStatus(EXTI_Line1) != RESET) {
    /* Do your stuff when PDO is changed */
   if (nrZbocza==0) {
           TIM2 -> CNT = 0;
           TIM Cmd(TIM2, ENABLE);
           nrZbocza=1;
    }else{
            czasImpulsu= TIM2->CNT;
           TIM Cmd(TIM2, DISABLE);
           nrZbocza=0;
    /* Clear interrupt flag */
    EXTI ClearITPendingBit(EXTI Line1);
                                                        t3
            t1
                                    t2
```

t1, t2, t3 – czasy pomiędzy kolejnymi impulsami

### Stan 6:

Do stanu tego program wchodzi pod wpływem przerwań generowanych przez zbocza narastające na pinach PC6, PC7, PC8. Piny te gdy są podpięte w samochodzie do instalacji oświetleniowej w kabinie i bagażniku przez układ z diodą zenera sygnalizują otwarcie drzwi bądź bagażnika. Na wyświetlaczu ukazuje się informacja np."Bagażnik otwarty". Przejście do tego stanu możliwe jest jedynie ze stanu 4 lub 6.