```
1 #include <stdio.h>
   #include<stdbool.h>
 3
 4 #define SENSORES 5
   #define DISTANCIA_MINIMA 0.5
 5
 6 #define DISTANCIA_MAXIMA 30.0
 7
8 typedef struct {
9
      double valorNumerico;
10
       char valorAlfabetico;
11 } tRangoPotencia;
12
13 void leerDistanciaSensoresVecinos (double distancias[]);
14
15 void escribirDistanciaSensoresVecinos (const double distancias[]);
16
17 double leerRealEnRango (double rangoInf, double rangoSup);
18
19 double calcularPotenciaTransmision (const double distancias[]);
20
21 bool modificarDistanciaSensorVecino ( double distancias[], int *sensorVecino);
22
23 int leerEnteroEnRango(int rangoInf,int rangoSup);
24
25 void calcularRangoPotencia (double potenciaTransmitida, tRangoPotencia *rangoPotencia);
26
27 void escribirRangoPotencia (tRangoPotencia rangoPotencia);
28
29 int main (void) {
30
       double distancia [SENSORES];
31
32
      int opcion = 0;
33
      double potencia;
      int sensor;
34
35
       tRangoPotencia rangoPotencia;
36
37
       leerDistanciaSensoresVecinos(distancia);
38
       escribirDistanciaSensoresVecinos(distancia);
39
40
41 do{
           42
                       1. Calcular la potencia de transmision
43
           printf("\n*
                                                                               *");
                                                                                *");
44
           printf("\n*
                        2. Modificar modificar la distancia a un sensor vecino
                                                                                *");
45
           printf("\n*
                        3. Calcular rango de la potencia de transmision
                                                                                *");
46
           printf("\n*
                       4. Salir
           47
48
           printf("\nTeclee una opcion: ");
49
           scanf("%d", &opcion);
50
           fflush(stdin);
51
52
       switch(opcion){
53
54
       case 1:
              printf("\nEsta usted en la OPCION 1: Calcular la potencia de transmision\n");
55
56
              potencia = calcularPotenciaTransmision(distancia);
57
58
              printf("La potencia que ha de transmitir el sensor es de %.lf microWatios.\n",potencia);
59
              break;
60
61
          case 2:
              printf("\nEsta usted en la OPCION 2: Modificar modificar la distancia a un sensor vecino\n");
62
63
64
                  if(modificarDistanciaSensorVecino(distancia,&sensor)){
65
                          printf("Se ha modificado la distancia del sensor %d \n",sensor);
66
                          escribirDistanciaSensoresVecinos(distancia);
```

```
}
 67
 68
                     else{
                         printf("No se ha modificado ninguna distancia del sensor");
 69
 70
                     }
 71
                 break;
 72
 73
             case 3:
                     \verb|printf("\nEsta usted en la OPCION 3: Calcular rango de la potencia de transmision.\n")|;
 74
 75
                             potencia = calcularPotenciaTransmision(distancia);
 76
                             calcularRangoPotencia(potencia,&rangoPotencia);
 77
                             escribirRangoPotencia(rangoPotencia);
 78
 79
                     break;
 80
 81
 82
            case 4:
 83
                     printf("\nGracias por utilizar este programa.");
 84
 85
                     break;
 86
 87
             default:
 88
                 printf("\nNo es una opcion correcta. Por favor, introduzca una opcion valida\n");
 89
             }
 90
        }while(opcion!=4);
 91
 92
 93
    return 0;
 94 }
95
96 double leerRealEnRango (double rangoInf, double rangoSup){
97
        double valor;
98
99
        fflush(stdin);
100
        scanf("%lf",&valor);
101
        while((valor < rangoInf) || (valor > rangoSup)){
102
103
             printf("Valor fuera de rango. Teclee nuevo valor: ");
104
105
            fflush(stdin);
106
             scanf("%lf",&valor);
107
108
109 return valor;
110
111
112 void leerDistanciaSensoresVecinos (double distancias[]){
113
       printf("Teclee la distancia al:\n");
114
115
        for(int i=0; i<SENSORES; i++){</pre>
116
117
                      - Sensor vecino %d: ",i+1);
118
             distancias[i] = leerRealEnRango(DISTANCIA_MINIMA,DISTANCIA_MAXIMA);
119
         }
120 }
121
122 void escribirDistanciaSensoresVecinos (const double distancias[]){
123
124
        printf("\nLas distancias a los sensores vecinos son:\n");
125
        for(i=0;i<SENSORES;i++){</pre>
126
127
               printf("
                                 -Sensor vecino %d: %g\n",i+1,distancias[i]);
128
         }
129
130
131
    double calcularPotenciaTransmision (const double distancias[]){
132
```

```
133
     int i;
134
        double mayor = 0;
135
        double potenciaTransmitida = 0;
136
137
        for(i=0;i<SENSORES;i++){</pre>
138
                 if(distancias[i] > mayor)
                     mayor = distancias[i];
139
140
         }
        potenciaTransmitida = mayor*1.5;
141
142
143
        return potenciaTransmitida;
144 }
145
146 bool modificarDistanciaSensorVecino ( double distancias[], int *sensorVecino){
147
        bool modificar;
148
        char Afirmacion;
149
150
        printf("Desea modificar la distancia a un sensor vecino? (SI (s/S). No (cualquier otra): ");
151
        scanf("%c",&Afirmacion);
152
        fflush(stdin);
153
154
             if((Afirmacion=='S')||(Afirmacion=='s')){
155
                     printf("\nTeclee el numero del sensor vecino cuya distancia quiere modificar (1,2,3,4 o 5):
");
156
                     *sensorVecino = leerEnteroEnRango(1,5);
157
158
                     printf("\nTeclee la nueva distancia %d: ", *sensorVecino);
159
160
                     distancias[*sensorVecino-1] = leerRealEnRango(DISTANCIA_MINIMA, DISTANCIA_MAXIMA);
161
                     modificar = true;
             }
162
163
             else{
164
                     modificar=false;
165
             }
         return modificar;
166
167 }
168
169 int leerEnteroEnRango(int rangoInf,int rangoSup){
170
171
        double valor;
172
        fflush(stdin);
173
        scanf("%lf",&valor);
174
175
        while((valor < rangoInf) || (valor > rangoSup)){
176
177
             printf("Valor fuera de rango. Teclee nuevo valor: ");
178
             fflush(stdin);
             scanf("%lf",&valor);
179
180
181
182 return valor;
183
184
185 void calcularRangoPotencia (double potenciaTransmitida, tRangoPotencia *rangoPotencia){
186
187
          rangoPotencia->valorNumerico = potenciaTransmitida;
188
189
         if(potenciaTransmitida < 10){</pre>
190
                 rangoPotencia -> valorAlfabetico = 'L';
191
         }
192
         else
             if(potenciaTransmitida >= 10 && potenciaTransmitida < 20){</pre>
193
194
                     rangoPotencia -> valorAlfabetico = 'M';
195
             }
196
         else
197
             if(potenciaTransmitida >=20 && potenciaTransmitida< 30){</pre>
```

```
198
                   rangoPotencia -> valorAlfabetico = 'H';
        }
199
200
       else
201
        if(potenciaTransmitida >= 30 ){
202
                  rangoPotencia -> valorAlfabetico = 'V';
203
           }
204 }
205
206 void escribir
Rango<br/>Potencia (t<br/>Rango
Potencia rango
Potencia) {
207 printf("La potencia trasmitida es de %.1f -----> %c
.",rangoPotencia.valorNumerico,rangoPotencia.valorAlfabetico);
208 }
```