

Dílenská praxe

A4	6. Model výtahu				
Tenk Jakub		1/10 Známka:			
26. 1. 2022	Datum odevzo	zdání: 16. 2. 2022 Odevzdáno:			



Zadání:

Zpracujte program v programovacím jazyce C ovládající model výtahu tak, aby obsahoval nejméně tyto funkce:

- 1) ovládání pohybu kabiny výtahu pomocí tlačítek na patrech
- 2) ovládání pohybu kabiny výtahu pomocí tlačítek v kabině
- 3) ovládání pomocných funkcí výtahu
- 4) respektování funkcí tlačítek výtahu v závislosti na stavu výtahu (obsazená, případně plná kabina, . . .)
- 5) sledování provozních a chybových stavů

Propojení PC a Mikrovlnné trouby:

0x300 P1 (OUT)	0x301 P2 (OUT)	
Jméno pinu	Číslo bitu	Jméno pinu	Číslo bitu
LED UP	0	A	0
LED DOWN	1	В	1
MZ	2	С	2
MS	3	ZZ	3
SK	4		4
	5		5
	6		6
	7		7

0x300 P3 (IN)		0x301 P4 (IN)	
Jméno pinu	Číslo bitu	Jméno pinu	Číslo bitu
	0	TP 1	0
PS	1	TP 2	1
DS	2	TP 3	2
IS	3	TP 4	3
1 patro snímač	4	TK 1	4
2 patro snímač	5	TK 2	5
3 patro snímač	6	TK 3	6
4 patro snímač	7	TK 4	7

TP = Tlačítko v patře

TK = Tlačítko v kabině

Vývojový diagram:

Příloha 1 – vývojový diagram

Výpis programu:

Příloha 2 – výpis programu



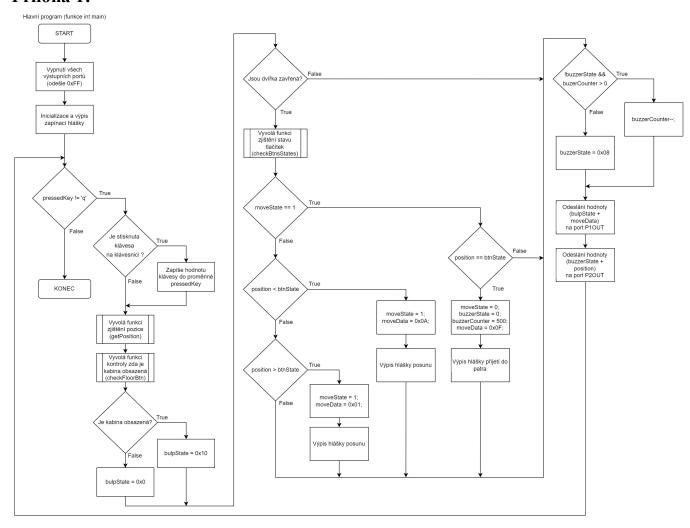
Závěr:

Program je sestaven dle zadání a měl by být funkční. Se zpracováním této úlohy nebyl žádný problém.

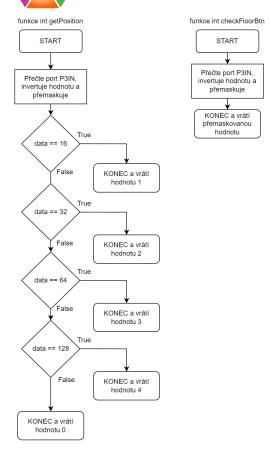
Přílohy:

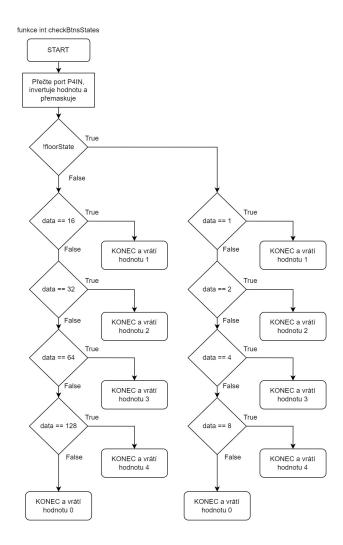
- Příloha 1 2 strany
- Příloha 2 5 stran

Příloha 1:



Střední průmyslová škola a Vyšší odborná škola, Chomutov, Školní 50, příspěvková organizace







Příloha 2:

```
/* Dokumentace
P10UT = bity | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
       data | - | - | SK | MS | MZ | L2 | L1 |
P2OUT = bity | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
       data | - | - | - | ZZ | A | B | C |
P3IN = bity | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1
                                             | 0
      data | 4p | 3p | 2p | 1p | IS | DS | PS | -
P4IN = bity | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0
      data | Tk4 | Tk3 | Tk2 | Tk1 | Tp4 | Tp3 | Tp2 | Tp1 |
      Tp = tlacitka v patrech
      Tk = tlacitka v kabince
      1p - 4p = snimace pater
      PS = podlahový spínač
      DS = dveřní spínač
      MS = směr otáčení motoru
      MZ = zapnutí otáčení motoru
      SK = zapnutí světla kabiny
      ZZ = zvukové upozornění
      L1 = LED UP
      L2 = LED DOWN
*/
#include <stdio.h>
#include <dos.h>
#include <time.h>
#include <conio.h>
#define P10UT 0x300
#define P20UT 0x301
#define P3IN 0x300
#define P4IN 0x301
int getPosition()
{
  int data = ~inportb(P3IN) & 0xF0;
  switch(data)
   case 16:
     return 1;
   case 32:
```



```
return 2;
    case 64:
      return 3;
    case 128:
      return 4;
    default:
      return 0;
  }
}
int checkFloorBtn()
  return ~inportb(P3IN) & 0x02;
}
int checkBtnsStates(int floorState)
{
  int data = ~inportb(P4IN); // Kontrola tlacitek pater
  // Kontrola 1-4 tlacitek pater a 1-4 tlacitek kabiny
  if (!floorState)
  {
    switch(data)
      case 1:
        return 1;
      case 2:
        return 2;
      case 4:
        return 3;
      case 8:
        return 4;
      default:
        return 0;
    }
  }
  else
    switch(data)
    {
      case 16:
        return 1;
      case 32:
        return 2;
      case 64:
        return 3;
```

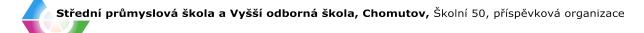


```
case 128:
      return 4;
     default:
      return 0;
   }
 }
}
int checkDoorState()
 return ~inportb(P3IN) & 0x04;
}
int main()
 // Vypnuti vseho na vystupnich portech
 outportb(P10UT, 0xFF);
 outportb(P20UT, 0xFF);
 char pressedKey;
 int position = 0, btnState = 0, floorState = 0, moveState = 0, moveData = 0x0F;
 int buzzerState = 0x08, buzzerCounter = 0, bulpState = 0x10;
 // Vymazani obrazovky + vypis zakladnich informaci k ovladani
 printf("\x1B[2J\x1B[H");
 printf("\n\r Zapinani programu Osobni vytah, vytvoril Jakub Tenk");
 // Hlavni cyklus
 while (pressedKey != 'q')
   // Cteni stavu klavesnice PC
   if (kbhit())
     pressedKey = getch();
   position = getPosition();
   floorState = checkFloorBtn();
   // Data pro sviceni kabiny, pokud je zde osoba
   bulpState = floorState ? 0x10 : 0;
   // Zjisteni stavu dveri
   if (!checkDoorState())
     btnState = checkBtnsStates(floorState);
```



}

```
if (moveState) // Pokud kabina je v pohybu
    {
      if (position == btnState) // Pokud kabina dorazi do patra
        moveState = 0;
        buzzerState = 0;
        buzzerCounter = 500;
        moveData = 0x0F;
        printf("\n\r Vitejte v patre c. %i", btnState);
      }
    }
    else
    {
      if (position < btnState) // Posun nahoru</pre>
        moveState = 1;
        moveData = 0x0A;
        printf("\n\r Posun nahoru do patra c. %i", btnState);
      else if (position > btnState) // Posun dolu
        moveState = 1;
        moveData = 0x01;
        printf("\n\r Posun dolu do patra c. %i", btnState);
      }
    }
  }
  // Data pro zapnuti/vypnuti bzucaku
  if (!buzzerState && buzzerCounter > 0)
    buzzerCounter--;
  else
    buzzerState = 0x08;
  // Port pro ovladani motoru a sviceni
  outportb(P10UT, bulpState + moveData);
  // Port pro ovladani bzucaku a displeje
  outportb(P20UT, buzzerState + position);
  delay(1);
printf("\n\r\n\r[#######################]");
printf("\n\r Vypinani programu Osobni vytah");
```



```
printf("\n\r[########################"]");
delay(1000);
return 0;
}
```