```
const int interruptPin = 2; // Definerer hvilken pin der skal bruges
volatile int count = 0; // Definerer en tæller
const unsigned long timeInterval = 60000;
unsigned long lastReset = 0;
uint8_t Protocol[7] = {255, 4, 113, 0, 0, 0, 254};
void setup() {
 // Initialiserer serielle kommunikation
 Serial.begin(19200);
  Serial1.begin(19200);
 // Sætter interruptPin som input
 pinMode(interruptPin, INPUT);
 // Aktiverer interrupts for pin 2 (INTO på de fleste Arduino-modeller)
 attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(interruptPin), incrementCount, RISING);
 //Serial.print(myFloat);
  //Serial.println(binaryInt, BIN); // Print in binary format
void initializeArray(float hz) {
 // Split the float into integer and fractional parts
  uint8_t Protocol[7] = {255, 4, 113, 0, 0, 0, 254};
  uint8_t one = (uint8_t )hz;
  uint8_t two = (uint8_t )((hz - one) * 100);
  Protocol[3] = one;
  Protocol[4] = two;
  int sum = 0;
  for (int i = 0; i < 6; ++i) {
    sum += Protocol[i];
  Protocol[5] = sum;
  Serial.print("Array elements: ");
  for (int i = 0; i < 7; ++i) {
   Serial.print(Protocol[i]); // Output each element
   Serial.print(" "); // Separate elements by a space
 Serial.println(); // End the line
  Serial1.write(Protocol[7]);
void loop() {
```

```
// Få aktuelt tidspunkt
  unsigned long currentMillis = millis();
  // Tjek om det er tid til at udføre nulstillingen
  if (currentMillis - lastReset >= timeInterval) {
   // Gem tidspunktet for nulstillingen
    lastReset = currentMillis;
    // Beregn frekvensen
    float hz = count / (timeInterval / 1000.0); // Konverterer timeInterval til
sekunder
   // Nulstil tælleren
    count = 0;
    Serial.print("Frekvens (Hz): ");
    Serial.println(hz);
    initializeArray(hz);
   // Udskriv nulstilling besked
    Serial.println("Nulstilling udført!");
  // Andre handlinger kan udføres her
// Funktion kaldt af interrupt
void incrementCount() {
  // Tæller op
 //delay(1000);
  count++;
 //delay(1000);
  Serial.println(count);
```