

```
#ifndef SENSOR_H
#define SENSOR_H

#include "rs232.h"

class sensor
{
public:
    //Konstruktor
    sensor();
    sensor(rs232* com);

    //Returnerer hældningen af skibet
    int getLevel();

private:
    //Vha. rs232-objektet skaffes hældningen fra PSoC og sættes i variablen
    level
    void setLevel();

    //rs232-protokolobjektet
    rs232 *m_pComSensor;

    //mutex myLock
};

#endif // SENSOR_H
```