

```
#include "Haeldningsregulering.h"
```

```
void autoReg(struct smflags* sm)
{
    if((*sm).autoflag == 1){
        (*sm).VBTE1Niveau = writeToVbte(VBTE1Addr, VBTE1NIVEAU);
        CyDelay(1);
        (*sm).VBTE2Niveau = writeToVbte(VBTE2Addr, VBTE2NIVEAU);

        if((*sm).VBTE1Niveau <= 0 || (*sm).VBTE1Niveau >= 100 ){
            // der er noget galt?
            (*sm).VBTE1Status = 4;
        }
        if((*sm).VBTE2Niveau <= 0 || (*sm).VBTE2Niveau >= 100 ){
            // der er noget galt?
            (*sm).VBTE2Status = 4;
        }

        (*sm).levelVal = getLevel();
        if((*sm).levelVal == (*sm).vinkelVal)
            return;

        if((*sm).levelVal > (*sm).vinkelVal ){
            if((*sm).VBTE2Niveau < 10){
                writeToVbte(VBTE1Addr, TOPVENTIL);
                sm->VBTE1Status = 1;
                return;
            }
        }
        if((*sm).levelVal > (*sm).vinkelVal ){
            if((*sm).VBTE2Niveau > 10){
                writeToVbte(VBTE2Addr, BUNDVENTIL);
                sm->VBTE2Status = 2;
                return;
            }
        }
        if((*sm).levelVal < (*sm).vinkelVal ){
            if((*sm).VBTE1Niveau < 10){
                writeToVbte(VBTE2Addr, TOPVENTIL);
                sm->VBTE2Status = 1;
                return;
            }
        }
        if((*sm).levelVal < (*sm).vinkelVal ){
            if((*sm).VBTE1Niveau > 10){
                writeToVbte(VBTE1Addr, BUNDVENTIL);
                sm->VBTE1Status = 2;
                return;
            }
        }
    }
}
```