

```
#ifndef STYRINGSMODUL_H
#define STYRINGSMODUL_H

#include "rs232.h"
#include "vbte.h"
#include "sensor.h"
#include "status.h"

class styringsmodul : public QObject
{
    Q_OBJECT

public:
    //Konstruktor
    explicit styringsmodul(QObject *parent = 0);
    ~styringsmodul();

    //Indhenter værdierne for systemet fra VBTE'er og Hældningssensor. Disse
    værdier sættes ind i structen temp som så sendes returneres
    status getStatus();

    int programTermination();

public slots:
    //Sender kommando og vinkel til PSoC over RS232 vha. objektet m_pCom
    void manualLeveling(Level level);
    //Sætter hvorvidt automatisk regulering skal være aktiveret eller ej
    void activateAutomaticRegulation();

signals:
    //Udsendes hver gang der har været en overførelse. Status indikerer hvorvidt
    overførelsen var succesfuld eller ej
    void SMConnectionChangedTo(bool status);

    //Udsendes når der er blevet sendt kommandoen CMD_MANU til styringsmodulet.
    bool status indikerer hvorvidt overførelsen var succesfuld
    void ManuelLevelingAck(bool status);

private:
    //Objekt der står for kommunikationen med PSoC
    rs232 *m_pCom;

    //Vandtankene
    vbte m_styrbord;
    vbte m_bagbord;

    //Hældningssensoren
    sensor m_levelSensor;
};

#endif // STYRINGSMODUL_H
```