# MTD2A\_timer

MTD2A: Model Train Detection And Action – arduino library <a href="https://github.com/MTD2A/MTD2A">https://github.com/MTD2A/MTD2A</a> Jørgen Bo Madsen / V1.1 / 08-10-2025

MTD2A\_timer er en brugervenlig avanceret og funktionel C++ klasse til ikke-blokerende tidsstyring. MTD2A understøtter parallel processering og asynkron eksekvering.

Klassen er blandt en række logiske byggeklodser, der løser forskellig funktioner. Fælles for dem alle:

- Understøtter en bred vifte af inputsensorer og outputenheder
- Er enkle at bruge til at bygge komplekse løsninger med få kommandoer
- Fungere Ikke-blokerende, procesorienteret og tilstandsdrevet
- Tilbyder omfattende kontrol- og fejlfindingsinformation
- Grundigt dokumenterede med eksempler

## Indholdsfortegnelse

MTD2A_timer	
Funktionsbeskrivelse	
Proces faser	
Set og get funktionsoversigt	
Print_conf();	
Præcis timing	

### Funktionsbeskrivelse

MTD2A\_timer processen består af 3 funktioner:

- MTD2A\_timer object\_name ("object\_name", CountDownMS);
- object\_name.timer ( { RESET\_TIMER | START\_TIMER | PAUSE\_TIMER | STOP\_TIMER }, countDownMS} );
   Kaldes i void setup ();
- 3. MTD2A\_loop\_execute (); Kaldes som det sidste I void loop ();

Første argumenet benytter default værdi og funktionen kan kaldes med ingen og op til 2 argumenter.

```
MTD2A_timer object_name ();
MTD2A_timer object_name ("Object_name");
MTD2A_timer object_name ("Object_name", countDownMS);
Default: ("Object_name", 0 );
```

#### Eksempel

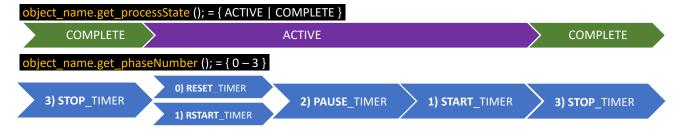
Flere eksempler og youtube demo video:

https://github.com/MTD2A/MTD2A/tree/main/examples

DEMO video: <a href="https://youtu.be/UU4k4\_8GWfM">https://youtu.be/UU4k4\_8GWfM</a>

## Proces faser

Afhægig af den aktuelle konfiguration gennemføres processen i mellem 2 og multible faser med pauser.



- 3. Den initelle fase når programmet starter STOP\_TIMER.
- 0. Når funktion object\_name.timer (RESET\_TIMER); kaldes. Kan forekomme når som helst
- 1. Når funktion object\_name.timer (START\_TIMER); kaldes. Kan forekomme flere gange efter hver pause.
- 2. Når funktion object name.timer (PAUSE TIMER); kaldes. Kan forekomme fere gange efter start / reset.
- 3. Når funktion object\_name.timer (STOP\_TIMER); kaldes, eller når tiden er udløbet. countDownMS = 0.

#### Globale nummerkonstanter:

RESET\_TIMER, START\_TIMER, PAUSE\_TIMER og STOP\_TIMER

Det øjeblikkelige fasesskift kan identificeres med funktion: <a href="mailto:object\_name.get\_phaseChange">object\_name.get\_phaseChange</a> (); = { true | false }

#### **Proces status**

Ved overgang til START\_TIMER eller RESET\_TIMER skifter ProcessState, til ACTIVE. Ved overgang til STOP\_TIMER skifter processState til COMPLETE.

ProcessState forbliver ACTIVE under PAUSE\_TIMER.

#### **Timing**

Tidsperioden kan sættes når objektet instantieres. Efterfølgende kan nye tidsperioder defineres med: <a href="mailto:object\_name.set\_countDownMS">object\_name.set\_countDownMS</a> ( {0 - 4294967295} ); Men kun når processState er COMPLETE

Se dokumentet MTD2A.PDF og afsnittet "Kadance", "Synkronisering" samt "Eksekveringshastighed".

# Set og get funktionsoversigt

Set functions	Comment
set_countDownMS ( {0 - 4294967295} );	Set new count down time in milliseconds
set_debugPrint ( {ENABLE   DISABLE} );	Activate print phase number and text.
set_errorPrint ( {ENABLE   DISABLE} );	Activate error messages.

Get functions	Comment
<pre>get_processtState (); return bool {ACTIVE   COMPLETE}</pre>	Process state
get_phaseChange (); return bool {true   false}	Momentarily phase change (one loop time)
and the sealth we have (), we true wint () (0.2)	RESET_TIMER = 0, START_TIMER =1,
get_phaseNumber (); return uint8_t {0 - 3}	PAUSE_TIMER = 2, STOP_TIMER = 3
get_startTimeMS (); return uint32_t milliseconds	Last START_TIMER
get_stopTimeMS (); return uint32_t milliseconds	STOP_TIMER or countDownMS is zero
get_pauseTimeMS (); return uint32_t milliseconds	Acuumulated pause time (sum of all pause
	periods). Zero if no pause initiated
<pre>get_remainTimeMS (); return uint32_t milliseconds</pre>	Remining time since first start
get_elapsedTimeMS (); return uint32_t milliseconds	elapsed time since first start
get react error (), return wints + (0.255)	Get error/warning number and reset
get_reset_error (); return uint8_t {0-255}	number: Error [1 – 127] warning [128 – 255]

Operator overloading	Function
object_name_1 == object_name_2	bool processState_1 == processState_2
object_name_1 != object_name_2	bool processState_1 != processState_2
object_name_1 > object_name_2	bool processState_1 = ACTIVE & processState_2 = COMPLETE
object_name_1 < object_name_2	bool processState_1 = COMPLETE & processState_2 = ACTIVE
object_name_1 >> object_name_2	bool stopTimeMS_1 > stopTimeMS_2
object_name_1 << object_name_2	bool stopTimeMS_1 < stopTimeMS_2

# Print\_conf();

## object\_name.print\_conf ();

Hvis der er flere pauser undervejs i tidsperioden, vises den den samlede pause tid pauseTimeMS, men pauseBeginMS og pauseEndMS vises kun for den sidste pause

# Præcis timing

Hvis der ønskes større tidspræcision, anbefales det at benytte Arduino ESP32 og kadancen DELAY\_1MS