Pedometrelerden gelen veriyi depolayacak alan başlatılır

GPIO’lar başlatılır

Hardware ID alınır

Display kontrtolünü sağlayacak olan spi başlatılır

Modbus slave Hardware ID ile başlatılır fakat bu esnada ID henüz 330’larda değil binary olarak switch’lerden gelen değerdedir 0… ile 16 arasında

Hardware ID 239 ile toplanır ve akışın geri kalanında bu değer ile devam eder

Modbus task bu aşamada başlatılır

Display yenileme etkinleştirilir

Timer’lar var edilir

Belirlenen düzende açılış silsilesi başlatılır. Uer1, U100, C001 ve Hardware ID 3’er saniye arayla ekranda gösterilir

Lora kontrolü sağlayacak SPI başlatılır

Lora başlangıç ayarları yapılır

Lora task başlatılır

Alarm-Error izleyici task başlatılır

**Çalışma Senaryosu**

Lora’dan gelen veri lora ilişkin taskı çalıştırır, alınan veriler kontrol edilir, hata yoksa buffer içerisine eklenir, 2 sn boyunca pedometrenin son 4 hanesi display’de gösterilir ve yeşil led yakılır. Buffer dolduysa display BUFF veya gelen bilgide hata varsa crc0 yazısını gösterir.

Hataların tespit edildiği alan alarm\_supervisor\_task() içerisindedir.

Combox veri talebinde bulundukça 100 ms tepki süresi içerisinde verilerin alınması sağlanır. Bu işlem için modbus\_task() fonksiyonu işletilir