MAIN CODE

INTRODUZIONE

Questo file C++ è responsabile della coordinazione del sistema Sonar, presenta all’interno le funzioni setup e loop necessarie per il funzionamento del sistema su ESP-32, ed inoltre richiama le funzioni presenti sui file Sonar.cpp e Connect.cpp per svolgere le attività di monitoraggio ingressi/uscite e comunicazione verso il Bridge.

In questo documento sono descritte le funzioni principali del file.

FUNZIONI PRINCIPALI

Le funzioni qui di seguito descritte adempiono ai loro compiti anche tramite le funzioni descritte nei due file citati precedentemente, la dichiarazione di tali funzioni è presente nei file Connect.h e Sonar.h.

* ***void set\_state\_sonar();***

Basandosi sullo stato attuale della macchina a stati finiti e reperendo le informazioni dai sensori, aggiorna lo stato del sistema utilizzando funzioni del file Sonar.cpp.

* ***void set\_state\_conn();***

Richiamando funzioni del file Connect.cpp garantisce la comunicazione del sistema con il Bridge.

* ***void in();***

Si occupa di segnalare l’ingresso di una persona al Bridge, se la connessione è presente. Altrimenti memorizza il dato dell’ingresso per inviarlo appena possibile.

* ***void out();***

Si occupa di segnalare l’uscita di una persona al Bridge, se la connessione è presente. Altrimenti memorizza il dato dell’ingresso per inviarlo appena possibile.