Алгоритм управления основным блоком (язык программирования C++)

```
#include <LiquidCrystal.h>
#include <ServoTimer2.h>
#include <VirtualWire.h>
#include <VirtualWire.h>
ServoTimer2 s,s1,s2,s3,s4;
int p=A0, p1=A1,p2=A2, p3=A3, p4=A4,din=A5;
int mish=5;
int res=7,och=0,led=1, sump,r=0;
int serv=0, serv1=0, serv2=0, serv3=0, serv4=0,k=0,l=0;
LiquidCrystal lcd(13, 12, 10, 9, 8, 7);
int x,y,z,b,a;
void setup()
Serial.begin(9600);
vw_set_ptt_inverted(true); // Необходимо для DR3100
vw_setup(2000); // Задаем скорость приема
vw_rx_start(); // Начинаем мониторинг эфира
lcd.begin(16, 2); // для дисплея
 pinMode(p,INPUT);
 pinMode(p1,INPUT);
 pinMode(p2,INPUT);
 pinMode(p3,INPUT);
 pinMode(p4,INPUT);
 pinMode(din,OUTPUT);
  s.attach(2);
  s.write(150);
  delay(300);
  s1.attach(3);
  s1.write(150);
  delay(300);
  s2.attach(4);
```

```
s2.write(150);
  delay(300);
  s3.attach(5);
  s3.write(150);
  delay(300);
  s4.attach(6);
  s4.write(150);
  delay(500);
s.detach();
 s1.detach();
s2.detach();
s3.detach();
s4.detach();
}
int incPulse(int val, int inc){
 if( val + inc > 2000 )
   return 1000;
 else
   return val + inc;
}
void loop()
{
  lcd.setCursor(0, 0);
lcd.print("Poyehali!");
lcd.setCursor(0, 1);
 lcd.print("!!!Ochki:");
 x = analogRead(p)/4;
y = analogRead(p1)/4;
 z = analogRead(p2)/4;
 b = analogRead(p3)/4;
  a = analogRead(p4)/4;
  Serial.println(b);
 uint8_t buf[VW_MAX_MESSAGE_LEN]; // Буфер для сообщения
 uint8_t buflen = VW_MAX_MESSAGE_LEN; // Длина буфера
 if (vw_get_message(buf, &buflen)) // Если принято сообщение
{
  // Начинаем разбор
```

```
int i;
// Если сообщение адресовано не нам, выходим
 if (buf[0] != 'z')
 {
  return;
 }
// Числовой параметр начинается с индекса 4
i = 2;
sump = 0;
// Поскольку передача идет посимвольно, то нужно преобразовать набор символов в число
while (buf[i] != ' ')
 {
  sump *= 10;
  sump += buf[i] - '0';
  i++;
 }
}
 if(sump==25){
 noTone(din);
 mish=5;
 och=0;
 sump=15;
 s.attach(2);
 s.write(150);
 delay(300);
 s1.attach(3);
 s1.write(150);
 delay(300);
 s2.attach(4);
 delay(300);
 s2.write(150);
 s3.attach(5);
 delay(300);
 s3.write(150);
 s4.attach(6);
 s4.write(150);
```

```
delay(500);
 s.detach();
 s1.detach();
 s2.detach();
 s3.detach();
 s4.detach();
 serv=0;
 serv1=0;
 serv2=0;
 serv3=0;
 serv4=0;
 sump=15;
 och=0;
 mish=5;
k=0;
I=0;
lcd.setCursor(0, 1);
 lcd.print("!!!Ochki:");
lcd.setCursor(9, 1);
lcd.print(och);
lcd.setCursor(10, 1);
lcd.print("0");}
 if(mish>0 && mish<=5){
if(sump>0 && sump<=15){
 // digitalWrite(led,LOW);
 if(x>220 && serv<1){
  s.attach(2);
  s.write(1500);
  delay(200);
  s.detach();
 mish=mish-1;
  serv=serv+1;
 // digitalWrite(led,HIGH);
 }
 if(y>200 && serv2<1){
 // digitalWrite(led,HIGH);
 s1.attach(3);
```

```
s1.write(1500);
  delay(200);
  s1.detach();
mish=mish-1;
  serv2=serv2+1;
 }
 if(z>220 && serv1<1){
 s2.attach(4);
  s2.write(1500);
  delay(200);
  s2.detach();
 mish=mish-1;
  serv1=serv1+1;
 // digitalWrite(led,HIGH);
 }
 if(b>220 && serv3<1){
 // digitalWrite(led,HIGH);
  s3.attach(5);
  s3.write(1500);
  delay(200);
  s3.detach();
  mish=mish-1;
  serv3=serv3+1;
 }
 if(a>220 && serv4<1){
 // digitalWrite(led,HIGH);
s4.attach(6);
  s4.write(1500);
  delay(200);
  s4.detach();
mish=mish-1;
  serv4=serv4+1;
 }
if(sump==0\&\&l==0){
l=l+1;
och=5-mish;
  //Serial.println(och);
lcd.setCursor(0, 1);
 lcd.print("!!!Ochki:");
```

```
lcd.setCursor(9, 1);
lcd.print(och);
analogWrite (din, 255);
 delay (50);
 analogWrite ( din , 40 );
 delay (10);
 analogWrite (din, 255);
 delay (50);
 analogWrite ( din , 100 );
 delay (50);
}
}
if(mish==0\&\&k==0){
 och=5+sump-1;
  //Serial.println(och);
lcd.setCursor(0, 1);
 lcd.print("!!!Ochki:");
lcd.setCursor(9, 1);
lcd.print(och);
k=k+1;
}
}
```