# Пример многозадачности через библиотеку leOS2

#include "leOS2.h" // подключаем библиотеку планировщика

leOS2 myOS; //myOS – создаем экземпляр планировщика

const byte LED1 = 7;

const byte LED2 = 8;

byte LED1status = 1;

byte LED2status = 1;

void setup() {

myOS.begin(); // инициализируем планировщик

pinMode(LED1, OUTPUT);

pinMode(LED2, OUTPUT);

// добавляем задачи

myOS.addTask(flashLed1, myOS.convertMs(1000));

myOS.addTask(flashLed2, myOS.convertMs(250));

}

// главный цикл пустой

void loop() {}

// эта задача моргает 1-м светодиодом

void flashLed1() {

LED1status ^= 1 ;

digitalWrite(LED1, LED1status);

}

// эта задача моргает 2-м светодиодом

void flashLed2() {

LED2status ^= 1;

digitalWrite(LED2, LED2status);

}

# ДЗ

1. Зарегистрироваться в git
2. Присоедениться к работе с репозиторием garcon
3. Склонировать репозиторий **(git clone https://github.com/robotics72/garcon.git)**
4. Написать программу для поиска маяков
5. Программа должна вертеть сервоприводом с установленными на серве приемниками TSOP. Найденные маяки надо записать в массив TDetectedBeacons. Количество найденных маяков записать в переменную colDetectedBeacons
6. Залить программу в репозиторий в папку src/test/findBEacons