### 1 Dane

## 1.1 Czym są dane wejściowe i wyjściowe systemu?

#### 1.1.1 Dane Wejściowe

Dane wejściowe to trójka natężeń podstawowych kolorów czerwony, zielony, niebieski (R, G, B). Są zależne od obiektu zbadanego przez sensor, z którego pochodzą. Na podstawie tych właśnie natężeń jest określony kolor, (kąt) który jest przekazany na serwo dolne.

#### 1.1.2 Dane Wyjściowe

Dane wyjściowe to wyznaczony na podstawie trójki podstawowych kolorów kąt pod jakim należy ustawić serwo, które steruje rynną spustową do odpowiednich kontenerów.

# 1.2 Sposób (algorytm) na przetwarzanie wejść na wyjścia.

#### 1.2.1 Słownie

- 1. Wyznaczenie natężenia R.
- 2. Wyznaczenie natężenia G.
- 3. Wyznaczenie natężenia B.
- 4. Determinujemy kolor.
  - (a) Np Jeśli 24 < R < 38 oraz 30 < G < 44 to ustaw kolor na yellow.
  - (b) Np Jeśli 19 < B < 22 oraz 22 < G < 25 to ustaw kolor na orange.
  - (c) Kombinacji można zaimplementować tyle ile szerokości kontenerów zmieści się na obwodzie wyznaczonym przez spód zsuwu (oś środek serwa).
- 5. Na podstawie wyznaczonego koloru określamy kąt.
- 6. Serwo ustawiamy pod wyznaczonym kątem.

#### 1.2.2 Pseudokod

```
loop(){
moveSerwo1Degrees(X)
color = detectColor()
decision = chooseContainer(color)
moveSerwo2(decision)
pushObject()
moveSerwo1Degrees(-X)
   detectColor(){
//sprawdzamyczerwone
digitalWrite(X, LOW);
digitalWrite(X, LOW);
R = pulseIn(sensor, LOW);
//sprawdzamyzielone
digitalWrite(X, LOW);
digitalWrite(X, HIGH);
G = pulseIn(sensor, LOW);
//sprawdzamyniebieskie
digitalWrite(X, HIGH);
digitalWrite(X, HIGH);
B = pulseIn(sensor, LOW);
color = colorCombinations(R, G, B);
return color;
}
   colorCombinations(R, G, B){
if(R > 24 and R < 38 and G > 30 and G < 44)
color = 1 //yellow
if(B > 22 and B < 19 and G > 22 and G < 25)
color = 2 / / orange
```