



ภาคผนวก

โปรแกรมหลักที่ใช้ควบคุมวัดตรวจสอบจับการน้ำรดยนต์เข้า-ออก

CON

_clkmode = xtal1 + pll16x

_xinfreq = 5_000_000

OBJ

text : "vga_text"

VAR

byte n

byte o

long k

PUB SENSOR

text.start(16)

text.str(string(\$A,14,\$B,14))

text.str(string("EMPTY"))

repeat

n:=ina[5]

o:=ina[6]

if n==1

n:=ina[5]

if n==0

k++

text.str(string(\$A,14,\$B,14))

if k=>8

k:=8

```
text.str(string("    "))

text.str(string($A,14,$B,14))

text.str(string("FULL"))

else

text.str(string("    "))

text.str(string($A,14,$B,14))

text.dec(k)

if o==1

o:=ina[6]

if o==0

--k

text.str(string($A,14,$B,14))

if k=<0

k:=0

text.str(string("    "))

text.str(string($A,14,$B,14))

text.str(string("EMPTY"))

else

text.str(string("    "))

text.str(string($A,14,$B,14))

text.dec(k)
```

Code วงศ์ธรรมชาติมนต์ในช่องจอดรถ

CON

```
_clkmode = xtal1 + pll16x  
_xinfreq =25_000_000
```

OBJ

```
text : "vga_text"
```

VAR

```
byte x[8]
```

```
byte i
```

```
byte j
```

```
byte n
```

```
byte o
```

```
long k
```

PUB Main

```
dira[0]~~  
dira[1]~~  
dira[2]~~  
text.start(16)  
text.str(string($A,14,$B,14))  
text.str(string("EMPTY"))  
repeat  
    outa[0]:=0
```

```
waitcnt(800_000+cnt)
outa[0]:=1
waitcnt(800_000+cnt)
i++
if i==1
outa[1]:=1
outa[2]:=1
if i==3
outa[2]:=0
if i==4
outa[2]:=1
if i=>6
outa[1]:=0
x[j]:=ina[4]
j++
if j==8
text.str(string($A,9,$B,2))
if x[3]==1
text.str(string(" x "))
else
text.str(string(" H "))
if x[4]==1
text.str(string(" x "))
else
text.str(string(" A "))
text.str(string($A,9,$B,5))
if x[2]==1
text.str(string(" x "))
```



```
else
    text.str(string(" G "))
if x[5]==1
    text.str(string(" x "))
else
    text.str(string(" B "))
text.str(string($A,9,$B,8))
if x[1]==1
    text.str(string(" x "))
else
    text.str(string(" F "))
if x[6]==1
    text.str(string(" x "))
else
    text.str(string(" C "))
text.str(string($A,9,$B,11))
if x[0]==1
    text.str(string(" x "))
else
    text.str(string(" E "))
if x[7]==1
    text.str(string(" x "))
else
    text.str(string(" D "))
i:=0
j:=0
```

