

```

//*****
//*****
//
// Title:
// Revision:
// Rev. date:
// Description: styrenhet (slangburk)
// Language: CCS-C
// Author: Mats Sundberg
// Date:
//
//*****
//
// 1.12 --- sätter upp wdt:n på rätt sätt, missade det vid övergång till pic18
// (--- WDT1024, setup_wdt(WDT_ON); ---)
/*

24c.1.1.14 --- 2008-01-31
1. Versionsmenyn tillkommer
2. kalibrera kolvläge utföres vid uppstart även om ej kommunikation sker
med master och displs.
3. börjar sätta 9,1 volts zener i serie med optoingången för dektektering
av spänningsfall, omslagsnivåer ligger då runt 12 volt

24c.1.1.15 --- 2009-01-31
förbättrad menytimer, EE init
24c.1.1.16 --- 2009-03-12
tror jag fixat kolvhemmaläge (på flyget från finland)
skiter i kommunikationsövertag, kör hemmaläge till klart
även vid påkallat hemmaläge, möjligen skall tiden
för försök maximeras.
lite jox med stänga av masterrollen om krock i kommunikationen
24c.1.1.17 --- 2009-03-17
lite jox med stänga av masterrollen om krock i kommunikationen
24c.1.1.18 --- 2009-05-17
ökar toleransen för comsnusk
24c.1.1.19 --- 2009-11-12
if(Controlpuls && Opto7)
pisthomecheck=1;
för att kunna gå förbi hemmalägeskontrollen
24c.1.1.20 --- 2011-04-11
möjlighet att ha dubbla slangparameter setuper
24c.1.1.21 --- 2011-08-07
parkeringsläge med Opto7 aktiverad
24c.1.1.22 --- 2011-11-17
testa Opto8 i meny 1004
24e.1.1.00 --- 2013-05-25
nytt mönsterkort, portA till utgångar, OPT06 till PORTC.5, DIR485 till B.2
B.3 till utgång
24e.1.1.01 --- 2013-09-28
rättar status in & utgångar
24e.1.1.02 --- 2019-06-04
grundinställningar 330 rulle
24e.1.1.03 --- 2019-07-01
justeringar grundinställningar 330 rulle
24e.1.1.04 --- 2019-12-10
justeringar grundinställningar 330 rulle

```

```

#define LEFTZON_CON          12    // parameter 0
#define LEFCENTERZON_CON    16    // parameter 2
#define LEFTGO_CON          20    // parameter 4

#define RIGHTZON_330_CON    57    // parameter 1
#define RIGHTCENTERZON_330_CON 54    // parameter 3
#define RIGHTGO_330_CON    50    // parameter 5
#define PULSSPAN_330_CON   50    // parameter 9
#define EXCHANGE_330_CON   71    // parameter 81

```

*Funktionsbeskrivning vid pålindning av slang, exempel 330 rulle.
Trummans rörelse är överordnat ledarens position.
Med hjälp av ledarens induktiva givare strävar hydraulkolven
att nå detta värde, kallat "börvärde"
men intill gavlarna vid pålindning frångås detta "börvärde" av ledaren*

*ledarens pulsräknare rör sig mellan värde 10 (vänster) till
60 (höger), parameter 9 (+10)*

*När ledaren går mot vänster gavel och kommer ner till värde 12 (parameter 0)
så slutar ledarens vanliga rörelsemönster och ställer
den på värde 10 (längst till vänster).*

Ledaren står still tills "börvärde" parameter 2(-2), alltså 14 uppnåtts.

*Ledaren går till värde 20 (parameter 4)
tills "börvärde" parameter 2, alltså 16 uppnåtts.
Ledaren följer "börvärde" mot höger gavel.*

*När ledaren går mot höger gavel och kommer upp till värde 57 (parameter 1)
så slutar ledarens vanliga rörelsemönster och ställer
den på värde 60 (parameter 9 (+10)) längst till höger.*

Ledaren står still tills "börvärde" parameter 3(+2), alltså 56 nåtts.

*Ledaren går till värde 50 (parameter 5)
tills "börvärde" parameter 3, alltså 54 nåtts.
Ledaren följer "börvärde" mot vänster gavel.*

```

*/
//*****

#include <18F2620.h>
#include <string.h>
//*****
#fuses      HS,WDT1024,PROTECT,BROWNOUT, PUT,NOLVP    // Fuses
#use        delay(clock=3686400)                      // Xtal
#use        rs232(baud=19200, xmit=PIN_C6, rcv=PIN_C7, ERRORS)// Setup PC com
#use        fast_io(A)                                // Select fast io
#use        fast_io(B)
#use        fast_io(C)
//#priority  RB,TIMER1,TBE,RDA

//*****
// Constants

```