

```
/*
 * řízení 2.cpp
 *
 * Created: 11.10.2018 20:12:02
 * Author : Martin
 */

#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>

int main(void)
{
    DDRB &= ~ (1<<PB0); // pb0 vstup tlačítko posuv pwm
    DDRB &= ~ (1<<PB1); //pb1 vstup spínač hořák
    DDRB |= (1<<PB2); // pb2 výstup plyn
    DDRB |= (1<<PB3); //pb3 výstup stykač trafo
    DDRB |= (1<<PB4); //pb4 výstup pwm podavač

    while (1)
    {
        if (PINB & (1<<PB1)) // na vstupu PB4 je logicka "1" = (tlacitko sepnuto)
        {
            PORTB |= (1<<PB2); // sepnutí výstup pb2 plyn
            _delay_ms(1500); // čekání 1,5s

            PORTB |= (1<<PB3); // sepnutí pb3 stykač trafo

            PORTB |= (1<<PB4); // sepnutí pb4 pwm podavač
        }

        else // na vstupu PB1 je logicka "0" = (tlacitko rozepnuto)
        {
            PORTB &= ~ (1<<PB4); // vypnutí pb4 pwm podavač

            _delay_ms(600);
            PORTB &= ~ (1<<PB3); // vypnutí pb3 stykač trafo

            _delay_ms(1900);
            PORTB &= ~ (1<<PB2); // vypnutí pb2 plyn
        }

        if (PINB & (1<<PB0)) // na vstupu PB0 je logicka "1" = (tlacitko sepnuto)
        {
            PORTB |= (1<<PB4); // sepnutí výstupu podavač pb4
        }

        else //na vstupu PB0 je logicka "0" = (tlacitko rozepnuto)
        {
            PORTB &= ~ (1<<PB4); // výstup podavač vypnutí
        }
    }
}
```

}

}

}