

ТЕОРЕТИЧЕСКИЕ СВЕДЕНИЯ ДВОИЧНОЕ КОДИРОВАНИЕ. SWITCH CASE

На прошлых занятиях мы научились описывать систему, находящуюся в одном из четырех состояний. Так, наш робот либо находился в состоянии покоя, либо двигался вперед, либо поворачивал направо, либо – налево. Для того чтобы привести робота в одно из этих состояний, мы задействовали всего две кнопки пульта управления.

Но что делать, если состояний много больше?

Например, какая-либо переменная может принимать только буквенные значения. Для русского языка это 33, для английского – 26. Начнем с английского. К 26 буквам добавим пробел, точку, запятую, двоеточие, восклицательный и вопросительные знаки. В итоге получится 32 символа. Все эти символы следует пронумеровать от единицы до 32. Нам уже ясно, что, для того чтобы с алфавитом мог работать компьютер, необходимо свести всю работу с ним к вопросам с парным выбором – **true/false** (да/нет). Или, говоря другими словами, если мы задумали какой-то символ, то компьютер сумеет его отгадать за определенное количество вопросов с ответом да/нет.

Какое это будет количество вопросов?

Давайте посчитаем. Предположим, мы задумали число два. Самым эффективным способом отгадывания будет метод половинного деления. То есть в случае 32 исходных символов первый вопрос будет: «Ваше число меньше шестнадцати?» На этот вопрос только два ответа. Следующий вопрос будет связан с половиной от 16 и т.д. Каждый вопрос вполнину уменьшает количество возможных правильных ответов. Весь процесс угадывания будет устроен следующим образом:

Вопрос	Ответ	Оставшиеся варианты
$X < 16$	Да	$0 < X < 16$
$X < 8$	Да	$0 < X < 8$
$X < 4$	Да	$0 < X < 4$
$X < 2$	Нет	$2 < X < 4$
$X < 3$	Да	$X = 2$

Подобным образом можно отгадать любое число, затратив на это всего 5 вопросов. Так же рассуждал Эмиль Бодо, который в 1870 году для своего телеграфа создал клавиатуру, в которой было ровно 5 клавиш. Но эта же технология используется и в современных компьютерах.



Из прошлых занятий мы знаем, что для описания двух состояний достаточно одного вопроса, для четырех – два.

Количество вопросов с парными ответами связано с количеством состояний следующим образом:

Количество состояний	Количество вопросов
2	1
4	2
32	5

То есть 2 в степени количества вопросов (**В**) должно быть больше количества состояний (**С**). При этом максимальное количество вопросов для 32 состояний (английского алфавита) не будет превышать 5.

$$2^V \geq C$$

В этой связи сложная ситуация сложилась с русским языком: в нем, как известно, 33 буквы. Поэтому чтобы не переделывать существующие телеграфные аппараты, пришлось объединить несколько букв (е-ё, и-й, ь-ъ) и ввести вместо знаков препинания буквенные обозначения: ЗПТ, ТЧК и т.д. Таким образом, получили $2^5=32$.

Вообще единицей информации является **бит**. Это то количество информации, которое содержится в вопросе, на который можно однозначно ответить да-нет при условии равной вероятности ответов. Восемь бит – это **байт**. Как мы теперь понимаем, восемь бит, или восемь вопросов, дают возможность описать $2^8=256$ состояний. В эти состояния входят $26+26=52$ (строчные+заглавные) буквы английского алфавита $33+33=66$ – русского, а также цифры, знаки препинания, псевдографика.

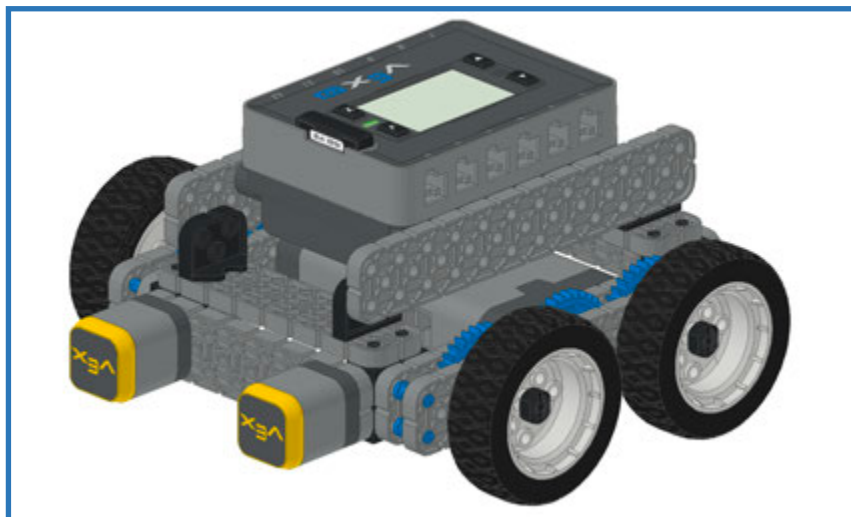
Обратимся к нашему роботу. Например, если необходимо реализовать при помощи кнопок такие состояния двигателя, как вращение в обе стороны и остановка, понадобится 2 кнопки, так как состояний 3, а ближайший квадрат числа больше трех - это 4. В свою очередь 4 - это 2 во второй степени.

Как реализовать множественный выбор с использованием if-else?
Не получатся ли огромные нечитаемые вложенные ветвления?

Для этого в языке C есть специальная конструкция, которая называется **select case**. Проиллюстрируем ее работу вот на каком примере. Добавим в нашего робота два датчика касания с LED подсветкой, которые умеют менять свой цвет.

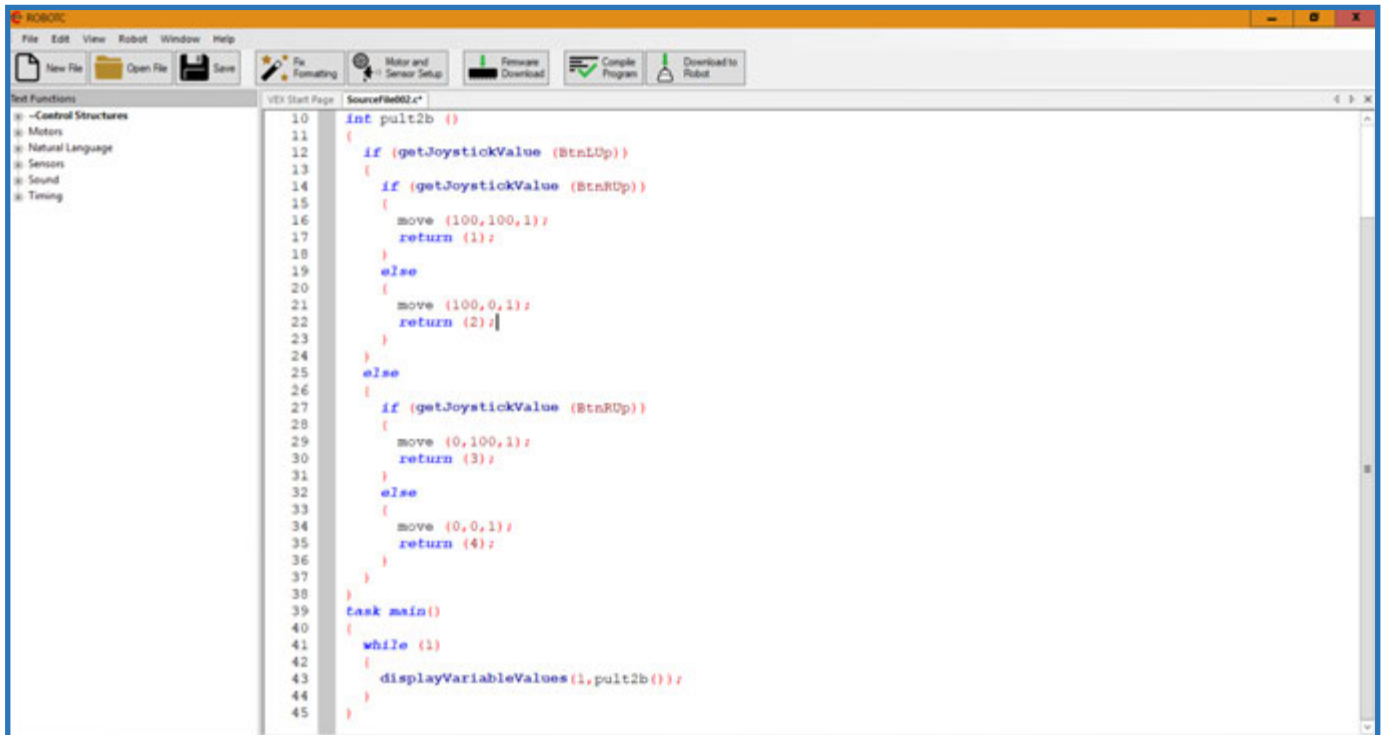


Расположим их сзади робота слева и справа. Их предназначение - предупреждать роботов,двигающихся позади, о маневрах идущего впереди робота. Если наш робот начнет останавливаться, оба датчика должны сменить цвет на красный; при повороте направо желтым цветом должен загореться правый датчик, налево – левый. При



движении вперед датчики должны быть погашены. Подобным образом осуществляется и безопасность на автомобильных дорогах общего пользования.

Произведем модернизацию кода с прошлого занятия.



```
10 int pult2b ()
11 {
12     if (getJoystickValue (BtnLUp))
13     {
14         if (getJoystickValue (BtnRUp))
15         {
16             move (100,100,1);
17             return (1);
18         }
19         else
20         {
21             move (100,0,1);
22             return (2);
23         }
24     }
25     else
26     {
27         if (getJoystickValue (BtnRUp))
28         {
29             move (0,100,1);
30             return (3);
31         }
32         else
33         {
34             move (0,0,1);
35             return (4);
36         }
37     }
38 }
39 task main()
40 {
41     while (1)
42     {
43         displayVariableValues (1,pult2b());
44     }
45 }
```

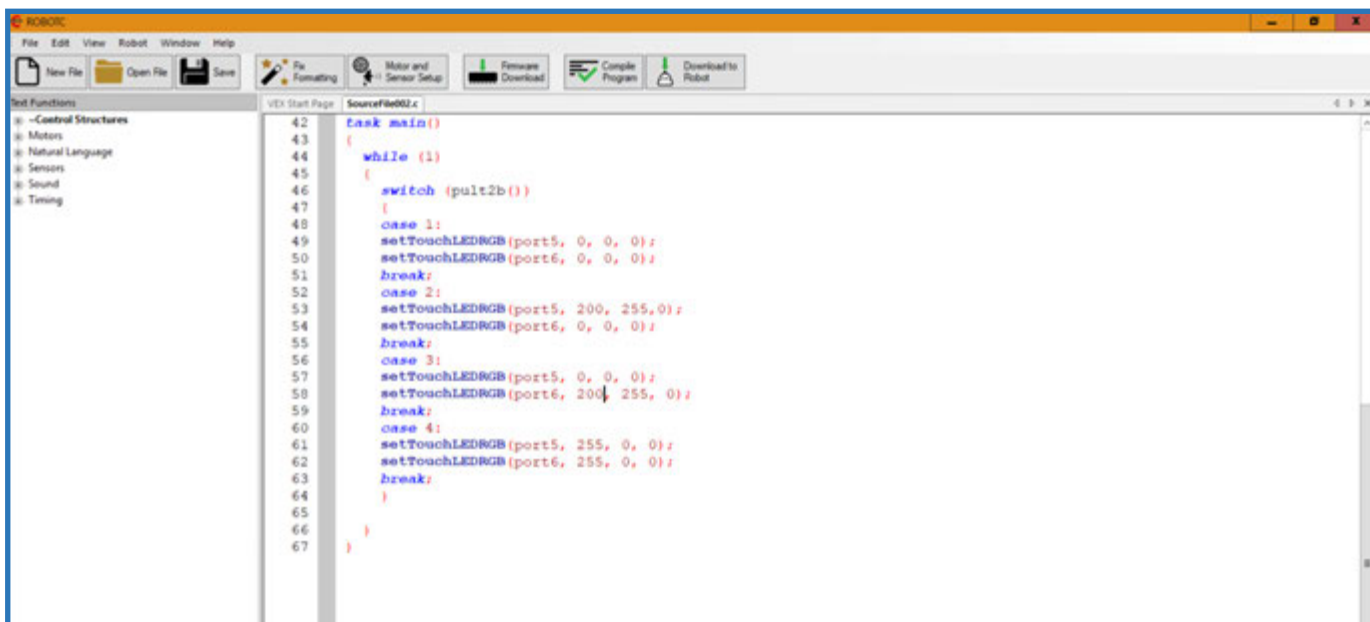
Во-первых, все тело цикла превратим в функцию `int pult2b ()`. Во-вторых, сделаем так, что эта функция будет возвращать номер состояния, в котором находится робот. Всего этих состояний 4:

- робот едет вперед – в 17 строке `return (1)` ;
- робот поворачивает направо – в 22 строке `return (2)` ;
- робот поворачивает налево – в 30 строке `return (3)` ;
- робот стоит на месте – в 35 строке `return (4)` .

В теле же основной функции находится бесконечный цикл, в теле которого на экран выводится значение функции `pult2b ()`. Данные значения - это числа 1, 2, 3 или 4. Но функция работает таким образом, что при ее вызове происходит управление движением робота.

Осталось научиться подавать сигналы датчикам касания с LED подсветкой. У нас есть 4 состояния, и можно было бы воспользоваться вложенными ветвлениями, но сегодня наша задача познакомиться с новой программной конструкцией **switch case**. Это удобная замена длинной if-else конструкции, которая сравнивает переменную с несколькими константными значениями.

В 46 строке вызываем функцию `switch ()`. Ее аргумент - это переменная, все возможные значения которой нам известны. В нашем случае их 4. Затем в 48, 52, 55 и 60 строках находим ключевое слово `case` и возможное значение. Например, для движения вперед в 48 строке указываем значение 1, светодиоды выключаем (строки 49-50); для поворота направо в 52 строке указываем значение 2, в этом случае необходимо левые светодиоды выключить (54 строка), а правые включить так, чтобы они показывали желтый цвет (53 строка), и т.д.



```
42  task main()
43  {
44      while (1)
45      {
46          switch (pult2b())
47          {
48              case 1:
49                  setTouchLEDRGB(port5, 0, 0, 0);
50                  setTouchLEDRGB(port6, 0, 0, 0);
51                  break;
52              case 2:
53                  setTouchLEDRGB(port5, 200, 255, 0);
54                  setTouchLEDRGB(port6, 0, 0, 0);
55                  break;
56              case 3:
57                  setTouchLEDRGB(port5, 0, 0, 0);
58                  setTouchLEDRGB(port6, 200, 255, 0);
59                  break;
60              case 4:
61                  setTouchLEDRGB(port5, 255, 0, 0);
62                  setTouchLEDRGB(port6, 255, 0, 0);
63                  break;
64          }
65      }
66  }
67 }
```

Обратите внимание, что в строках 51, 55, 59,63 находится кодовое слово **break**. Оно необходимо для того, чтобы робот перестал перебирать варианты, если нужное значение уже найдено.

Итак, конструкция **switch case** - это конструкция множественного выбора. Она позволяет задать условие выбора оператором **switch**, и описать варианты оператором **case**. При этом оператор **switch** сравнивает значение одной переменной, которая указана в условии, с несколькими константами, которые следуют за ключевым словом **case**. Оператор **break** используется для того, чтобы прерывать ход программы в операторе **switch** и передавать управление следующему оператору.