

```
/*
 * File: kada04.c
 * Author: mono2kuri
 * tgSWが下側のとき、現在の7セグLEDの表示位置から、tcSW（黄）を押下すると、7セグLED
 * の表示は下図のように時計回り（右回り、CW）に0.5秒間隔でシフトし、tcSW（黄）をもう
 * 一回押下すると、シフトを停止し、スピーカから高音を一秒間鳴らす。また、その時の表示
 * を維持する。tcSW（黄）を押下する度に、シフト、停止、スピーカから高音出力のローテー
 * ションを繰り返す。スピーカから音が出ている時、7セグLEDの表示は消えていてもよい。
 * Created on 2019/06/11, 16:35
 */
```

```
#include <xc.h>

// クロック周波数指定
// ( __delay_ms(), __delay_us() 関数が必要としているため)
#define _XTAL_FREQ 10000000
```

```
// 記号文字定数：入出力
#define TGSW (RA3) // tgSW : トグルスイッチ
#define TCSW_Y (RA5) // tsSW : タクトスイッチ（黄色）
#define TCSW_B (RE1) // tsSW : タクトスイッチ（青色）
#define ALT_ON 1 // オン
#define ALT_OFF 0 // オフ
#define ALT_YES 1 // altフラグを書き換える
#define ALT_NO 0 // altフラグを書き換えない
#define BEEP_YES 1 // 音を鳴らす
#define BEEP_NO 0 // 音を鳴らさない
#define BEEP_HIGH 1 // 高音出力
```

```
// 外部参照変数の宣言
extern char Seg7DataDash[6];
```

```
// 外部参照関数の宣言
extern void BeepBuzzer( int tone );
```

```
// 関数の宣言
void kada04(void);
void set7SegLED2( int sel );
void set7SegLED1( int sel );
```

```
/* 関数名：kada04()
 * 引数：なし
 * 戻り値：なし
 * 概要：
 * 入力：RA3=tgSW、tcSW（黄）=RA5、tcSW（青）=RE1
 * 出力：7セグLEDの点灯 = [?] [+] の表示
 */
void kada04(void)
```

```
{ // ローカル変数の定義
    int i; // 7セグ LED表示用カウント
    int alt; // TCSW_Yの押下毎にオン、オフするフラグ
    int chgAlt; // altフラグを書き換える指示を出す。
    int doBeep;
```

```
// pic16f874aの端子定義/初期化
PORTA = 0x00; // PORTA = All 0 = Low
PORTE = 0x00; // PORTE = All 0 = Low
PORTB = 0x00; // PORTB = All 0 = Low
```

```

PORTC = 0x00;           // PORTC = All 0 = Low
PORTD = 0x00;           // PORTD = All 0 = Low
TRISA = 0xFF;           // PORTA = 全て入力(AnalogもDigitalも)
TRISE = 0x07;           // PORTE = 全て入力(RE0?RE3のみの設定、AnalogもDigitalも)
TRISB=0x00;             // PORTB を出力に設定
TRISC=0x00;             // PORTC を出力に設定
TRISD=0x00;             // PORTD を出力に設定
ADCON1 = 0b00000110;    // PORTA/E = Digital I/O, not A/D inputs

//処理本体
i = 0;                  // 7セグLED表示用カウタの初期化
alt = ALT_OFF;          // スイッチフラグ の初期化 : オフ
chgAlt = ALT_NO;
doBeep = BEEP_NO;
while(1){
    if( TGSW == 1 ){
        RB3 = 1;
        if( TCSW_Y == 1 ){
            RB5 = 1;
        } else {
            RB5 = 0;
            while( TCSW_Y == 0 ){
                chgAlt = ALT_YES;
            }
            if( chgAlt == ALT_YES ){
                if( alt == ALT_OFF ){
                    alt = ALT_ON;
                    doBeep = BEEP_NO;
                } else {
                    alt = ALT_OFF;
                    doBeep = BEEP_YES;
                }
                chgAlt = ALT_NO;
            }
        }
        set7SegLED2(i);
        set7SegLED1(i);
        if( alt == ALT_ON ){
            i++;
            if( i > 7 ) i = 0;          // カウントアップ
        } else {
            if( doBeep == BEEP_YES ){
                BeepBuzzer(BEEP_HIGH);
                doBeep = BEEP_NO;
            }
        }
        if( TCSW_B == 1 ){           // tcSW(青)=High(解放)の時、
            RB7 = 1;                // デバッグ用LED点灯
        } else {
            RB7 = 0;                // tcSW(青)=Low(押下)の時、
            // デバッグ用LED消灯
        }
    } else {
        RB3 = 0;
        RC6 = 0;
        RC7 = 0;
    }
}                         // 無限ループ(終端)
}

void set7SegLED2( int sel )
{

```

```
RC6 = 0;           // 7SEG2 : オフ
RC7 = 0;           // 7SEG1 : オフ
switch( sel ){
    case 0:
    case 1:
    case 2:
    case 3:
        PORTD = 0x00;
        break;
    case 4:
        PORTD = Seg7DataDash[3];
        break;
    case 5:
        PORTD = Seg7DataDash[4];
        break;
    case 6:
        PORTD = Seg7DataDash[5];
        break;
    case 7:
        PORTD = Seg7DataDash[0];
        break;
    default:
        PORTD = 0x00;
        break;
}
RC6 = 1;           // 7SEG2 : オン
RC7 = 0;           // 7SEG1 : オフ
__delay_ms(250);  // 表示時間
return;
```

}

```
void set7SegLED1( int sel )
{
    RC6 = 0;           // 7SEG2 : オフ
    RC7 = 0;           // 7SEG1 : オフ
    switch( sel ){
        case 0:
            PORTD = Seg7DataDash[0];
            break;
        case 1:
            PORTD = Seg7DataDash[1];
            break;
        case 2:
            PORTD = Seg7DataDash[2];
            break;
        case 3:
            PORTD = Seg7DataDash[3];
            break;
        case 4:
        case 5:
        case 6:
        case 7:
        default:
            PORTD = 0x00;
            break;
    }
    RC6 = 0;           // 7SEG2 : オフ
    RC7 = 1;           // 7SEG1 : オン
    __delay_ms(250);  // 表示時間
    return;
```

}