

一、【實驗目的】：

What was your design? What were the concepts you have used for your design?

本次實驗包含兩部分：

Lab 4.1 — 隨機數與模數運算顯示：

透過按下 Keypad 上的 R 鍵 產生一個亂數 (00~99)，並在七段顯示器右側顯示該亂數。使用不同的鍵 (%2、%3、%5) 可進行相應的模數運算，並在最左側顯示餘數。按下 C 鍵 可清除顯示並重新開始。

此設計練習了 亂數產生 (seed 設定)、多重輸入判斷 (key mapping) 以及 多位數七段顯示控制 的概念。

Lab 4.2 — 紅綠燈模擬系統：

以三顆 LED 燈模擬紅綠燈運作，週期為：綠燈 8 秒 → 黃燈 5 秒 → 紅燈 13 秒循環。

同時利用七段顯示器顯示倒數秒數，並可藉由按下 G、Y、R 鍵手動切換燈號；按下 + 鍵可增加 5 秒倒數時間。

程式中以 enum 與 struct 結構化交通燈邏輯，搭配函式 TrafficSignal\_initialize() 與 TrafficSignal\_countDown() 提升可讀性與維護性。

二、【遭遇的問題】：

What problems you faced during design and implementation?

1. 在 Lab4.1 中，亂數若使用 srand(time(NULL)) 無法編譯，顯示 time() 未定義。
2. 七段顯示器刷新速度若太慢，畫面會閃爍或殘影。
3. 在 Lab4.2 紅綠燈模擬時，若按鍵輸入過快，有時會導致狀態切換異常。
4. 紅綠燈倒數的時間與實際 1 秒不同步，顯示更新略為不穩定。

三、【解決方法】：

How did you solve the problems?

1. 將 srand(time(NULL)) 改為以 計數器變數 seedCounter 產生種子，使每次按下 R 鍵時都能生成不同亂數。
2. 將七段顯示的延遲時間設為約 5 ms (CLK\_SysTickDelay(5000))，確保多工掃描 (multiplexing) 下畫面穩定且不閃爍。
3. 增加變數 lastKey 判斷按鍵是否為「新按下」狀態，以避免重複觸發事件。
4. 在 Lab4.2 中透過 tick 計數器模擬約 1 秒延遲 (每 900 次迴圈觸發一次倒數)，使秒數顯示與 LED 狀態轉換更接近實際時間。
5. 將三顆 LED (PA12、PA13、PA14) 以 Show\_LED() 函式統一控制，分別代表綠、黃、紅燈，確保燈號顯示清晰且邏輯簡潔。

在找尋這些問題的解決方法與問題點時，我有使用 ChatGPT 協助我找尋與解決問題。包含

實驗結報的內容修改與潤飾都有使用 ChatGPT 協助。

#### 四、【未能解決的問題】：

Was there any problem that you were unable to solve? Why was it unsolvable?

1. 七段顯示器在切換燈號時偶爾仍會出現極短暫閃爍，可能因為多工掃描與倒數更新在同一主迴圈中競爭資源所致。
2. 按鍵防彈跳（debounce）僅以軟體延遲實現，若連續快速輸入仍有誤判情況，未實作中斷式或硬體防彈跳機制。
3. 倒數時間仍非精準 1 秒，因主迴圈執行時間受顯示刷新延遲影響，需進一步透過 Timer Interrupt 方式改善。

#### 五、【程式碼】：

##### Lab 4.1:

```
1  #include <stdio.h>
2  #include <stdlib.h>
3  #include "NUC100Series.h"
4  #include "MCU_init.h"
5  #include "SYS_init.h"
6  #include "Seven_Segment.h"
7  #include "Scankey.h"
8
9  void Display_Lab4_1(int remainder, int randomNum)
10 {
11     uint8_t d0, d1, d3;
12     d1 = (randomNum / 10) % 10;
13     d0 = randomNum % 10;
14     d3 = remainder % 10;
15
16     CloseSevenSegment();
17     ShowSevenSegment(3, d3);
18     CLK_SysTickDelay(5000);
19
20     CloseSevenSegment();
21     CLK_SysTickDelay(5000);
22
23     CloseSevenSegment();
24     ShowSevenSegment(1, d1);
25     CLK_SysTickDelay(5000);
26
27     CloseSevenSegment();
28     ShowSevenSegment(0, d0);
29     CLK_SysTickDelay(5000);
30 }
```

```

32 int main(void)
33 {
34     int key = 0;
35     int lastKey = 0;
36     int randomNum = 0;
37     int remainder = 0;
38     int seedCounter = 0;
39     int clearFlag = 1;
40
41     SYS_Init();
42     OpenSevenSegment();
43     OpenKeyPad();
44     CloseSevenSegment();
45
46     while (1)
47     {
48         seedCounter++;
49         key = ScanKey();
50
51         if (key == 0 && lastKey == 3)
52         {
53             srand(seedCounter);
54             randomNum = rand() % 100;
55             clearFlag = 0;
56         }
57
58         if (key != 0)
59         {
60             if (key == 1)
61                 remainder = randomNum % 2;
62             else if (key == 4)
63                 remainder = randomNum % 3;
64             else if (key == 7)
65                 remainder = randomNum % 5;
66             else if (key == 9)
67             {
68                 randomNum = 0;
69                 remainder = 0;
70                 clearFlag = 1;
71                 CloseSevenSegment();
72             }
73         }
74
75         lastKey = key;
76
77         if (!clearFlag)
78             Display_Lab4_1(remainder, randomNum);
79         else
80         {
81             CloseSevenSegment();
82             CLK_SysTickDelay(20000);
83         }
84     }
85 }

```

## Lab 4.2:

```
1  #include <stdio.h>
2  #include "NUC100Series.h"
3  #include "MCU_init.h"
4  #include "SYS_init.h"
5  #include "Seven_Segment.h"
6  #include "Scankey.h"
7
8  void Init_GPIO(void)
9  {
10     GPIO_SetMode(PA, BIT12, GPIO_MODE_OUTPUT);
11     GPIO_SetMode(PA, BIT13, GPIO_MODE_OUTPUT);
12     GPIO_SetMode(PA, BIT14, GPIO_MODE_OUTPUT);
13     PA12 = 1;
14     PA13 = 1;
15     PA14 = 1;
16 }
17
18 void Display_7seg(uint16_t value)
19 {
20     uint8_t digit;
21
22     digit = value / 1000;
23     CloseSevenSegment();
24     ShowSevenSegment(3, digit);
25     CLK_SysTickDelay(200);
26
27     value %= 1000;
28     digit = value / 100;
29     CloseSevenSegment();
30     ShowSevenSegment(2, digit);
31     CLK_SysTickDelay(200);
32
33     value %= 100;
34     digit = value / 10;
35     CloseSevenSegment();
36     ShowSevenSegment(1, digit);
37     CLK_SysTickDelay(200);
38
39     digit = value % 10;
40     CloseSevenSegment();
41     ShowSevenSegment(0, digit);
42     CLK_SysTickDelay(200);
43 }
44
45 enum State { GREEN, YELLOW, RED };
```

```

47 struct TrafficSignal {
48     enum State state;
49     int greenDuration, yellowDuration, redDuration;
50     int timer;
51 };
52
53 void TrafficSignal_initialize(struct TrafficSignal *ts, int g, int y, int r)
54 {
55     ts->state = GREEN;
56     ts->greenDuration = g;
57     ts->yellowDuration = y;
58     ts->redDuration = r;
59     ts->timer = g;
60 }
61
62 void TrafficSignal_countDown(struct TrafficSignal *ts)
63 {
64     ts->timer--;
65     if (ts->timer <= 0)
66     {
67         switch (ts->state)
68         {
69             case GREEN:
70                 ts->state = YELLOW;
71                 ts->timer = ts->yellowDuration;
72                 break;
73             case YELLOW:
74                 ts->state = RED;
75                 ts->timer = ts->redDuration;
76                 break;
77             case RED:
78                 ts->state = GREEN;
79                 ts->timer = ts->greenDuration;
80                 break;
81             default:
82                 break;
83         }
84     }
85 }

```

```
86 void Show_LED(enum State s)
87 {
88     switch (s)
89     {
90     case GREEN:
91         PA12 = 1;
92         PA13 = 0;
93         PA14 = 1;
94         break;
95     case YELLOW:
96         PA12 = 1;
97         PA13 = 0;
98         PA14 = 0;
99         break;
100    case RED:
101        PA12 = 1;
102        PA13 = 1;
103        PA14 = 0;
104        break;
105    }
106 }
```

```

108 int main(void)
109 {
110     struct TrafficSignal ts;
111     int key = 0, last_key = 0;
112     int tick = 0;
113
114     SYS_Init();
115     Init_GPIO();
116     OpenSevenSegment();
117     OpenKeyPad();
118
119     TrafficSignal_initialize(&ts, 8, 5, 13);
120
121     while (1)
122     {
123         key = ScanKey();
124         if (key != 0 && key != last_key)
125         {
126             last_key = key;
127             switch (key)
128             {
129                 case 1:
130                     ts.state = GREEN;
131                     ts.timer = ts.greenDuration;
132                     break;
133                 case 2:
134                     ts.state = YELLOW;
135                     ts.timer = ts.yellowDuration;
136                     break;
137                 case 3:
138                     ts.state = RED;
139                     ts.timer = ts.redDuration;
140                     break;
141                 case 9:
142                     ts.timer += 5;
143                     if (ts.timer > 99) ts.timer = 99;
144                     break;
145                 default:
146                     break;
147             }
148         }
149         else if (key == 0)
150         {
151             last_key = 0;
152         }
153
154         Display_7seg(ts.timer);
155         Show_LED(ts.state);
156
157         tick++;
158         if (tick >= 900)
159         {
160             TrafficSignal_countDown(&ts);
161             tick = 0;
162         }
163     }
164 }

```