



# Harjoitustyö - Musiikkisoitin

Sulautetun järjestelmän ohjelmointi ja mikrokontrollerit

Eino Palomäki

Ratakanat

Juho Tiainen

Carita Lindfors

HARJOITUSTYÖ  
Joulukuu 2023

Tietotekniikan tutkinto-ohjelma  
22TIETOB

## TIIVISTELMÄ

Tampereen ammattikorkeakoulu  
Tietotekniikan tutkinto-ohjelma  
22TIETOB

PALOMÄKI, EINO & TIAINEN, JUHO & LINDFORS, CARITA:  
Harjoitustyö - Musiikkisoitin

Harjoitustyö 25 sivua, joista lähdekoodia 10 sivua  
Joulukuu 2023

---

Tässä raportissa esitellään Arduino Nano -mikro-ohjaimen avulla toteutettu musiikkisoitin, joka toimii Theremin-soittimen tavoin. Työssä on käytetty DFRobotin 37 Pcs Sensor Set -kittiin sisältyviä laitteita. Tavoitteena oli saavuttaa arvosana 5. Raportissa käydään läpi työn suunnittelu, toteutus, testaus, oppimiskokemukset sekä mahdolliset ongelmat.

## SISÄLLYS

1	JOHDANTO .....	4
1.1	Termin .....	4
1.2	Harjoitustyön määrittely ja tavoitteet .....	5
2	TEKEMISEN SUUNNITTELU .....	6
2.1	Suunnitelman kriteerit .....	6
2.2	Toteutus .....	8
2.2.1	Toteutuksessa käytetyt komponentit: .....	8
2.3	Ohjelman toiminta .....	9
2.3.1	Pääpiirteet .....	9
3	TESTAUS .....	13
3.1	Työn toiminta .....	13
4	OSAAMISEN REFLEKTOINTI .....	14
4.1	Mitä opimme? .....	14
4.1.1	Toimiko työ suunnitellusti? .....	14
4.1.2	Arvosana .....	14
	LIITTEET .....	15
	Lähdekoodit .....	15

# 1 JOHDANTO

## 1.1 Theremin

Theremin on sähköinen musiikkisoitin, joka tunnetaan siitä, että sitä soitetaan ilman fyysistä kosketusta. Theremin-soittimen toimintaperiaate perustuu sähkömagneettiseen kenttään. Se koostuu yleensä kahdesta antennista: pystysuuntaisesta antennista, jota kutsutaan anturiantenniksi, ja vaakasuuntaisesta antennista, joka toimii äänen korkeuden (pitch) säätönä. Soittaja sijoittaa kätensä näiden antennien lähelle, mutta ei kosketa niitä. Etäisyyden muutokset käden ja antennien välillä vaikuttavat sähkömagneettiseen kenttään, mikä puolestaan vaikuttaa äänisignaaliin.

Thereminin äänentuotto perustuu osittain heterodyyniperiaatteeseen, joka luo kaksi eri taajuista oskillaattoria. Yksi oskillaattori on kiinteä, kun taas toinen muuttuu etäisyyden mukaan. Nämä kaksi oskillaattoria sekoitetaan, ja syntynyt eroaaltosignaali määrittää lopullisen äänen korkeuden.



Kuva 1. Moog Etherwave Theremin

## 1.2 Harjoitustyön määrittely ja tavoitteet

Harjoitustyömme tavoitteena on toteuttaa Arduino Nanolla DFRobotin 37 Pcs Sensor Set -kitin sisältämällä laitteilla toimiva musiikkisoitin, joka simuloi thereminsoittimen toimintaa. Työn toteutuksessa huomioimme erityisesti innovatiiviset ratkaisut, monipuolisuuden, ja huolellisesti tehdyn dokumentaation.

Tavoitteenamme on saavuttaa arvosana 5 seuraavilla kriteereillä:

- Käytetty neljää mikro-ohjaimen sisäistä lohkoa.
- Liitetty jokin toimiva I/O-laite mikro-ohjaimeen.
- Käytetty kolmea keskeytyspalvelua.
- IO-portteja ohjattu rekistereiden avulla.
- Käyttöliittymä on looginen ja helppokäyttöinen.
- Dokumentaatio on kattava ja yksityiskohtainen.
- Koodi on laadittu helppolukuiseksi selkeällä kommentoinnilla ja rakenteella.

## 2 TEKEMISEN SUUNNITTELU

### 2.1 Suunnitelman kriteerit

1. Käytetään vähintään neljää erilaista sisäistä lohkoa.

- 16bit T/C 1:
  - 16-bittinen ajastin/laskuri tarjoaa mahdollisuuden ajoittaa tapahtumia tietyn ajanjakson perusteella. Koodissa tämä ilmenee puolen tunnin musiikinsoiton automaattikeskeytyksenä.
- TWI (Two-Wire Interface):
  - TWI on käytössä kommunikaatiossa I2C-protokollan avulla. Käytetään liittämään lisälaitteita, kuten LCD-näyttö.
- A/D-muunnin (Analog-to-Digital Converter, ADC):
  - ADC mahdollistaa analogisten signaalien muuttamisen digitaalisiksi, kuten potentiometrin lukeminen. Tämä on koodin osa, joka lukee potentiometrin arvon.
- Watchdog timer:
  - Watchdog-timer auttaa välttämään ohjelman kaatumista ja pitää sen toiminnassa. Koodissa sen on käytössä `wdt_enable(WDTO_8S);` rivillä, joka käynnistää vartijakellon kahdeksan sekunnin ajastimella. Watchdog-timer seuraa mikrokontrollerin toimintaa ja keskeyttää sen tarvittaessa, jottei ohjelma jumitu.

2. Luodaan 2-suuntainen käyttöliittymä.

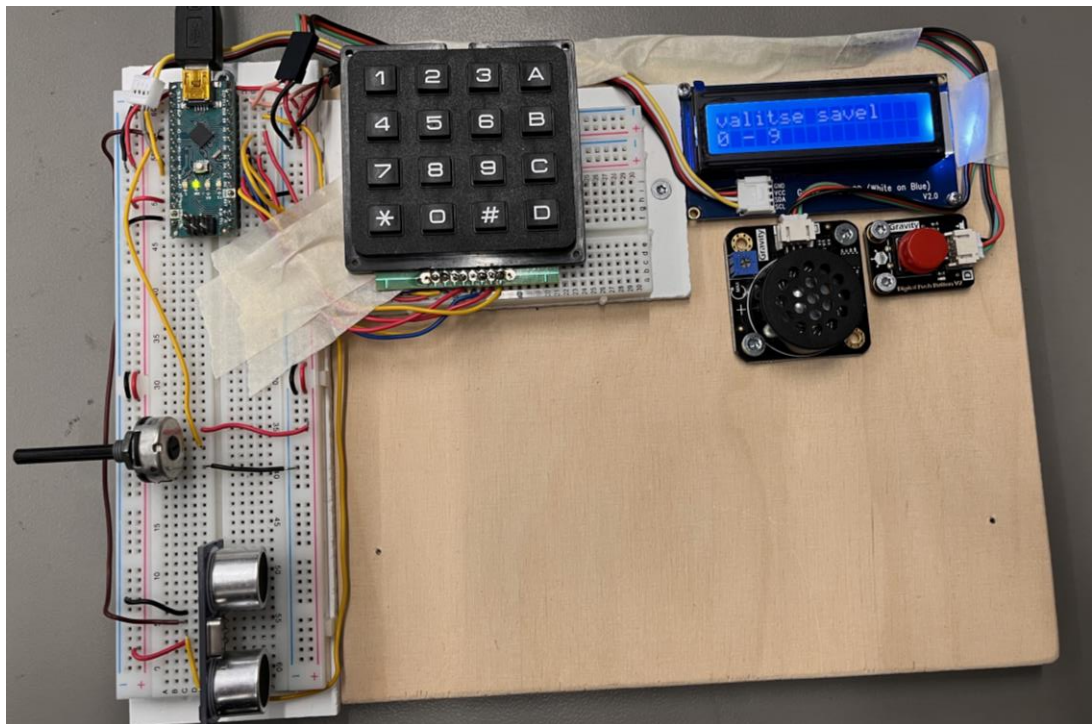
- 2-suuntainen käyttöliittymä mahdollistaa vuorovaikutuksen käyttäjän ja laitteen välillä kahdella suunnalla. Koodissa tämä näkyy käyttäjän valitessa sävelen ja oktaavin näppäimistöllä ja samalla näytöllä annetaan käyttäjälle ohjeita ja tietoa.

3. Käytetään keskeytyspalvelua ja ohjataan IO-portteja rekistereiden avulla.
  - Koodissa käytetään keskeytyspalvelua nappulan painalluksen havaitsemiseen, ja IO-portteja ohjataan rekistereiden avulla esimerkiksi ajastimien ja ultraäänisensorien ohjauksessa.
4. Huolellinen dokumentaatio ajoissa palautettuna.
  - Kaikki tarvittavat dokumentit liittyen projektiin (koodin kommentointi, käyttöohjeet jne.) on palautettu ajoissa ja ne ovat kattavia ja ymmärrettäviä. Koodi on selkeästi kommentoitu.

## 2.2 Toteutus

### 2.2.1 Toteutuksessa käytetyt komponentit:

- Arduino Nano
- Grove LCD (White on Blue) -näyttö
- Näppäimistö
- Potentiometri
- Ultra Sonic Sensor HC-SR04 (etäisyysanturit)
- Digital Speaker Module FIT0449 (kaiutin)
- Digital Push Button (red) DFR0U29-R (nappi)
- Tarvittavat johdot





## 2.3 Ohjelman toiminta

Tämä Arduino-koodi toteuttaa musiikkisoittimen, joka toimii Theremin-soittimen tavoin. Tässä ohjelmassa Theremin-soitin käyttää etäisyysensoria mittaamaan käden tai muun objektin etäisyyttä laitteesta, ja sen perusteella soitetaan eri säveliä. Nuotin kestoa voidaan säätää potentiometrillä. Maksimietäisyys sensorista on 20 cm, joka on alustan mitta.

Koodi on organisoitu setup- ja loop-funktioihin. Setup-funktiossa alustetaan tarvittavat komponentit, kun taas loop-funktio sisältää pääasiallisen ohjelman silmuksen.

### 2.3.1 Pääpiirteet

#### 1. Nuottien määrittely:

- Koodi alkaa määrittelemällä nuottien taajuudet ja sointuluettelon eri duuri- ja molliasteikkoihin. Tämä tehdään kovakoodaamalla nuottien taajuudet.

```
6 //määritellään kaikki tarvittavat nuotit ja niiden taajuus.
7 #define A2 110
8 #define AS2 117
9 #define B2 123
10 #define C3 131
11 #define CS3 139
12 #define D3 147
13 #define DS3 156
14 #define E3 165
15 #define F3 175
16 #define FS3 185
17 #define G3 196
18 #define GS3 208
19 #define A3 220
20 #define AS3 233
21 #define B3 247
22 #define C4 262

71 int notes[][7] = //int array jossa määritetty sävellajit ja oktaavit
72 { // Ensimmäinen oktaavi
73 {A2, B2, CS3, D3, E3, FS3, GS3}, //a-duuri
74 {A2, B2, C3, D3, E3, F3, G3}, // a-molli
75 {B2, CS3, DS3, E3, F3, GS3, AS3}, // h-duuri
76 {B2, CS3, D3, E3, FS3, G3, A3}, // h-molli
77 {C3, D3, E3, F3, G3, A3, B3}, // c-duuri
78 {C3, DS3, F3, G3, GS3, AS3, B3}, // c-molli
79 {D3, E3, FS3, G3, A3, B3, CS4}, // d-duuri
80 {D3, E3, F3, G3, A3, AS3, C4}, // d-molli
81 {E3, FS3, GS3, A3, B3, CS4, DS4}, //e-duuri
82 {E3, FS3, G3, A3, B3, C4, D4}, // e-molli
83 }
```

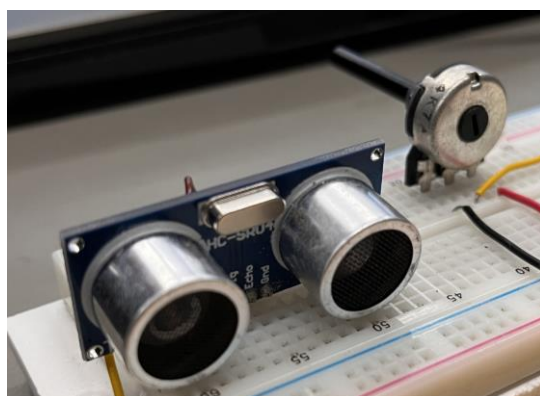
## 2. Näppäimistö:

- Ohjelma käyttää neljän rivin ja neljän sarakkeen näppäimistöä (4x4-näppäimistö), joka on kytketty Arduinoon. Näppäimistön avulla käyttäjä voi valita soitettavan sävelen ja oktaavin.



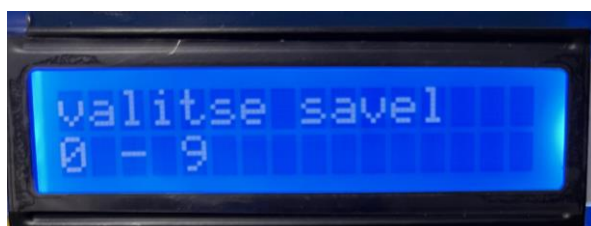
## 3. Ultraäänisensori:

- Koodi käyttää ultraäänisensoria (HC-SR04) mittaamaan käden tai muun objektin etäisyyttä. Näiden antamat tiedot käytetään säveltämään musiikkia.



## 4. LCD-näyttö:

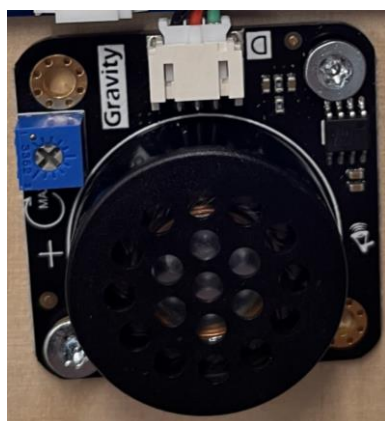
- Koodi ohjaa LCD-näyttöä (Grove LCD), joka näyttää käyttäjälle ohjeet siitä, mitä tehdä. Näyttöön tulee viestiä, kuten "Valitse savel" ja "Valitse oktaavi" sekä lopuksi kertoo mitä säveltä ja oktaavia käytetään.





#### 5. Äänen soitto:

- Koodi käyttää Arduino-nanoa ja kaiutinta (Digital Speaker Module FIT0449) soittamaan valittua säveltä.



#### 6. Keskeytykset ja vahtikoira:

- Koodi käyttää keskeytystä nappulan painalluksen havaitsemiseen. Lisäksi siinä on vartijakello (Watchdog Timer), joka varmistaa, että ohjelma pysyy vakiona ja ei jää jumiin.



```
188   wdt_enable(WDTO_8S);    // alustetaan watchdog
189 }
```

```
// 16bit T/C 1 (ajastin/laskuri)
TCCR1A = 0;
TCCR1B = (1 << WGM12) | (1 << CS12) | (1 << CS10);
OCR1A = 15624;
TIMSK1 = (1 << OCIE1A);
```

```
// tarkistetaan jos käyttäjä on tehnyt nappi keskeytyksen ja onko aikakeskeytys täynnä
if (digitalRead(interruptPin) == HIGH || timerCounter >= 1800)
{
```

```
// Kutsutaan kun ylivuoto tapahtuu
ISR(TIMER1_COMPA_vect)
{
    timerCounter++; // inkrementoituu joka sekunti
}
```

## 7. Potentiometri:

- Koodi käyttää potentiometriä (A0) määrittämään nuotin kestoa (pi-tuutta).



### 3 TESTAUS

#### 3.1 Työn toiminta

1. Valittu ääni-ala/oktaavi näppäimistöllä.

- Koodissa on toteutettu näppäimistöllä tapahtuva valinta sävelestä ja oktaavista. Käyttäjälle esitetään ohjeet LCD-näytöllä, ja valitut äänet tallennetaan muuttujiin key ja key2. Ensimmäinen näppäimistövalinta liittyy sävelen valintaan (0-9), ja toinen liittyy oktaavin valintaan (A-D). Valinnan jälkeen käyttäjälle näytetään valitut äänet LCD-näytöllä.

2. Musiikin toistuminen etäisyyden perusteella.

- Loopissa ohjelma tarkkailee etäisyyden muutoksia ultraäänisensorin avulla. Etäisyys muunnetaan nuotin korkeudeksi, ja sen perusteella soitetään ääniä valitusta äänialasta ja oktaavista. Nuotin kesto määräytyy myös analogisen potentiometrin avulla, joten musiikin toistossa otetaan huomioon myös dynaaminen kesto.

3. Etäisyyden mittausten perusteella säädetty äänen korkeus ja volyyymi.

- Funktio `tone_to_play` huolehtii etäisyyden perusteella valittujen nuotien soittamisesta ja `note_duration`-funktio huolehtii nuotin kestosta. Etäisyyden perusteella valitaan oikea nuotti ja säädellään sen korkeutta. Kesto taas määräytyy potentiometristä, ja näin saadaan aikaan dynaaminen äänenvoimakkuus.

4. Musiikin keskeytys napista.

- Koodissa on toteutettu musiikin keskeytys painikkeella. Jos tietty pinni (määritelty `interruptPin`-muuttujassa) saa HIGH-signaalin musiikki keskeytetään. Tämä tarjoaa käyttäjälle mahdollisuuden pysäyttää musiikin tarvittaessa.

## 4 OSAAMISEN REFLEKTOINTI

### 4.1 Mitä opimme?

Työ on tarjonnut mahdollisuuden syventyä mikro-ohjaimien sisäisten lohkojen käyttöön, keskeytyspalveluihin, ultraäänisensorin toimintaan ja käyttöliittymän suunnitteluun. Työssä päästiin hyödyntämään laajasti kurssilla opittuja aiheita.

#### 4.1.1 Toimiko työ suunnitellusti?

Työ on toiminut suunnitellusti useimmilta osin. Ongelmia ilmeni esimerkiksi keskeytyspalveluiden hallinnassa tai käyttöliittymän logiikassa.

Jatkoa varten saimme hyvää oppia siitä, että harjoitus olisi ollut hyvä aloittaa laajemmalla suunnittelulla, joka olisi dokumentoitu.

#### 4.1.2 Arvosana

Tavoitteemme arvosanalle harjoitustyöstä on 5 ja koemme tämän täyttyvän seuraavilla perusteilla:

- Työssä käytetään omaperäistä ja innovatiivista ratkaisua, mikä erottaa sen massasta.
- Siinä hyödynnetään vähintään neljää sisäistä lohkoa, mikä osoittaa syvällistä ymmärrystä Arduino Nanon mahdollisuuksista ja monipuolisesta käytöstä.
- Koodi on rakenteeltaan selkeä ja tarkkaan kommentoitu.
- Siinä on hyödynnetty kolmea erilaista keskeytyspalvelua.
- Työ on kokonaisuudessaan erittäin monipuolisesti ja tarkasti tehty.

## LIITTEET

### Lähdekoodi

```
#include <Keypad.h>
#include <Wire.h>
#include <avr/wdt.h>
#include "rgb_lcd.h"
```

```
//määritellään kaikki tarvittavat nuotit ja niiden taajuus.
```

```
#define A2 110
#define AS2 117
#define B2 123
#define C3 131
#define CS3 139
#define D3 147
#define DS3 156
#define E3 165
#define F3 175
#define FS3 185
#define G3 196
#define GS3 208
#define A3 220
#define AS3 233
#define B3 247
#define C4 262
#define CS4 277
#define D4 294
#define DS4 311
#define E4 330
#define F4 349
#define FS4 370
#define G4 392
#define GS4 415
#define A4 440
```

```
#define AS4 466
#define B4 494
#define C5 523
#define CS5 554
#define D5 587
#define DS5 622
#define E5 659
#define F5 698
#define FS5 740
#define G5 784
#define GS5 831
#define A5 880
#define AS5 932
#define B5 988
#define C6 1047
#define CS6 1109
#define D6 1175
#define DS6 1245
#define E6 1319
#define F6 1397
#define FS6 1480
#define G6 1568
#define GS6 1661
#define A6 1760
#define AS6 1865
#define B6 1976
#define C7 2093
#define CS7 2217
#define D7 2349
#define DS7 2489
#define E7 2637
#define F7 2794
#define FS7 2960
#define G7 3136
#define GS7 3322
```



```
#define A7 3520
#define AS7 3729
#define B7 3951
```

```
int notes[][7] = //int array jossa määritetty sävellajit ja oktaavit
```

```
{ // Ensimmäinen oktaavi
```

```
{A2, B2, CS3, D3, E3, FS3, GS3}, //a-duuri
```

```
{A2, B2, C3, D3, E3, F3, G3}, // a-molli
```

```
{B2, CS3, DS3, E3, F3, GS3, AS3}, // h-duuri
```

```
{B2, CS3, D3, E3, FS3, G3, A3}, // h-molli
```

```
{C3, D3, E3, F3, G3, A3, B3}, // c-duuri
```

```
{C3, DS3, F3, G3, GS3, AS3, B3}, // c-molli
```

```
{D3, E3, FS3, G3, A3, B3, CS4}, // d-duuri
```

```
{D3, E3, F3, G3, A3, AS3, C4}, // d-molli
```

```
{E3, FS3, GS3, A3, B3, CS4, DS4}, //e-duuri
```

```
{E3, FS3, G3, A3, B3, C4, D4}, // e-molli
```

```
// Toinen oktaavi
```

```
{A3, B3, CS4, D4, E4, FS4, GS4}, //a-duuri
```

```
{A3, B3, C4, D4, E4, F4, G4}, // a-molli
```

```
{B3, CS4, DS4, E4, F4, GS4, AS4}, // h-duuri
```

```
{B3, CS4, D4, E4, FS4, G4, A4}, // h-molli
```

```
{C4, D4, E4, F4, G4, A4, B4}, // c-duuri
```

```
{C4, DS4, F4, G4, GS4, AS4, B4}, // c-molli
```

```
{D4, E4, FS4, G4, A4, B5, CS5}, // d-duuri
```

```
{D4, E4, F4, G4, A5, AS5, C5}, // d-molli
```

```
{E4, FS4, GS4, A4, B4, CS5, DS5}, //e-duuri
```

```
{E4, FS4, G4, A4, B4, C5, D5}, // e-molli
```

```
// kolmas oktaavi
```

```
{A4, B4, CS5, D5, E5, FS5, GS5}, //a-duuri
```

```
{A4, B4, C5, D5, E5, F5, G5}, // a-molli
```

```
{B4, CS5, DS5, E5, F5, GS5, AS5}, // h-duuri
```

```
{B4, CS5, D5, E5, FS5, G5, A5}, // h-molli
```

```
{C5, D5, E5, F5, G5, A5, B5}, // c-duuri
```

```
{C5, DS5, F5, G5, GS5, AS5, B5}, // c-molli
{D5, E5, FS5, G5, A5, B5, CS6}, // d-duuri
{D5, E5, F5, G5, A5, AS5, C6}, // d-molli
{E5, FS5, GS5, A5, B5, CS6, DS6}, //e-duuri
{E5, FS5, G5, A5, B5, C6, D6}, // e-molli
```

```
// Neljäs oktaavi
```

```
{A5, B5, CS6, D6, E6, FS6, GS6}, //a-duuri
{A5, B5, C6, D6, E6, F6, G6}, // a-molli
{B5, CS6, DS6, E6, F6, GS6, AS6}, // h-duuri
{B5, CS6, D6, E6, FS6, G6, A6}, // h-molli
{C6, D6, E6, F6, G6, A6, B6}, // c-duuri
{C6, DS6, F6, G6, GS6, AS6, B6}, // c-molli
{D6, E6, FS6, G6, A6, B6, CS7}, // d-duuri
{D6, E6, F6, G6, A6, AS6, C7}, // d-molli
{E6, FS6, GS6, A6, B6, CS7, DS7}, //e-duuri
{E6, FS6, G6, A6, B6, C7, D7}, // e-molli
```

```
};
```

```
//näppäimistön määrittäminen
```

```
const byte ROWS = 4;
const byte COLS = 4;
char keys[ROWS][COLS] = {
    {'1','2','3','A'},
    {'4','5','6','B'},
    {'7','8','9','C'},
    {'*','0','#','D'}
};
```

```
//näppäimistön pinnien määrittäminen
```

```
byte rowPins[ROWS] = {5, 4, 3, 2};
byte colPins[COLS] = {9, 8, 7, 6};
```

```
//näppäimistön alustus
```

```
Keypad keypad = Keypad( makeKeymap(keys), rowPins, colPins, ROWS, COLS
);
```

```
// lcd näytön määrittäminen
```

```
rgb_lcd lcd;
```

```
const int colorR = 255;
```

```
const int colorG = 0;
```

```
const int colorB = 0;
```

```
// käytettyjen pinnien määrittäminen, ensimmäinen pinni on rekistereillä
```

```
const int trigPin = B00000100;
```

```
const int echoPin = 16;
```

```
const int interruptPin = 11;
```

```
const int potPin = A0;
```

```
// napin painalluksille varatut merkit
```

```
char key = NULL;
```

```
char key2 = NULL;
```

```
//käytetyt muuttujat, pituus ja aika
```

```
long cm, t;
```

```
// aika keskeytyksen counter
```

```
volatile uint16_t timerCounter = 0;
```

```
void setup()
```

```
{
```

```
  //LCD näytön alustus
```

```
  lcd.begin(16, 2);
```

```
  lcd.setRGB(colorR, colorG, colorB);
```

```
  // 16bit T/C 1 (ajastin/laskuri)
```

```
  TCCR1A = 0;
```

```
  TCCR1B = (1 << WGM12) | (1 << CS12) | (1 << CS10);
```

```

OCR1A = 15624;
TIMSK1 = (1 << OCIE1A);

// määritetään pinniasiat
DDRB = trigPin;
pinMode(echoPin, INPUT);
pinMode(potPin, INPUT);

// Aseta ADEN päälle, otetaan käyttöön ADC
ADCSRA |= (1 << ADEN);
// Aseta jännitereferenssi AVcc:ksi
ADMUX |= (1 << REFS0);
// Tyhjennä ADLAR, jotta tulokset ovat oikein perustasolla
ADMUX &= ~(1 << ADLAR);

//hiljennetään kaiutin
noTone(12);

// alustetaan watchdog
wdt_enable(WDTO_8S);
}

// Funktio näppäimistön syötteen ottoon.
void check_key()
{
  lcd.clear();
  lcd.print("valitse savel");
  lcd.setCursor(0, 2);
  lcd.print("0 - 9");

  // odotetaan että nappia painetaan oikealla arvolla.
  while (!key)
  {
    key = keypad.getKey();
    // tarkistetaan, että vääriä nappeja ei ole käytetty

```

```

    if (key == 'A' || key == 'B' || key == 'C' || key == 'D' || key == '*' || key == '#')
        key = NULL;
}

lcd.clear();
lcd.print("Valitse oktaavi");
lcd.setCursor(0, 2);
lcd.print("A - D");
// odotetaan että nappia painetaan oikealla arvolla.
while (!key2)
{
    key2 = keypad.getKey();
    // tarkistetaan, että vääriä nappeja ei ole käytetty
    if (key2 == '0' || key2 == '1' || key2 == '2' || key2 == '3' || key2 == '4' || key2 == '5' ||
key2 == '6' || key2 == '7' || key2 == '8' || key2 == '9' || key2 == '*' || key2 == '#')
        key2 = NULL;
}
lcd.clear();
lcd.print("Savel ");
lcd.print(key);
lcd.setCursor(0, 2);
lcd.print("Oktaavi ");
lcd.print(key2);
}

// Pääohjelma
void loop()
{
    //jos näppäimistöllä ei ole annettu vielä arvoja kutsutaan check_key funktiota
    if (!key2 && !key)
        check_key();

    // tarkistetaan jos käyttäjä on tehnyt nappi keskeytyksen ja onko aikakeskeytys
    täynnä
    if (digitalRead(interruptPin) == HIGH || timerCounter >= 1800)

```

```

{
  lcd.clear();
  noTone(12);
  delay(500);
  key = NULL;
  key2 = NULL;
  timerCounter = 0;
}

//rekistereillä laitetaan trigPinnin tila alas
PORTB ^= trigPin;
delayMicroseconds(4);
//rekistereillä laitetaan trigPinnin tila ylös ja ultraääni sensori lähettää ultraääntä
PORTB = trigPin;
delayMicroseconds(10);
//rekistereillä laitetaan trigPinnin tila alas
PORTB ^= trigPin;

// lasketaan kuinka kauan ultraäänellä kesti palautta sensorille
t = pulseIn(echoPin, HIGH);

//muutetaan mitattu aika senttimetreiksi
cm = t / 29 / 2;

//kutustaan funktiota, joka lukee potenttiometrin arvon, josta saadaan nuotin
kesto
int dur = note_duration();

// kutsutaan funktiota, joka soittaa nuottia
tone_to_play(cm,(int)key -48, dur);

// nollataan watchdog
wdt_reset();

}

```

//funktio, jolla tehdään AD - muunnos ja saadaan potikan arvo

int readPotentiometer(int pin)

{

    // Aseta ADC-muunnos

    ADCSRA |= (1 << ADSC); // Aloita muunnos

    // Odota muunnoksen valmistumista

    while (ADCSRA & (1 << ADSC))

    ;

    // Palauta luettu arvo

    return ADC;

}

int note\_duration()

{

    // Tyhjentää kolme alinta bittiä ADMUX-rekisterissä

    ADMUX &= 0xF8;

    // Asettaa jännitereferenssin AVcc:ksi ja asettaa kolme alinta bittiä potPin:stä riippuen

    ADMUX |= (1 << REFS0) | (potPin & 0x07);

    //kutsutaan funktiota, joka lukee potikan arvon

    int val = readPotentiometer(potPin);

    // muutetaan luettu arvo nuotin kestoksi 2 - 16 sekunnin osaa

    int dur = map(val, 150, 1000, 2, 16);

    return (dur);

}

// funktiot joka määrittää mitä nuottia soitetaan mistäkin etäisyydestä

void tone\_to\_play(long cm, int mod, int dur)

{

```
int noteplay = 0;
```

```
int oct;
```

```
// lisätään mod:ia, joka vaihtaa arraysta seuraavan oktaavin
```

```
if (key2 == 'A')
```

```
    oct = 0;
```

```
else if (key2 == 'B')
```

```
    oct = 10;
```

```
else if (key2 == 'C')
```

```
    oct = 20;
```

```
else if (key2 == 'D')
```

```
    oct = 30;
```

```
// etäisyyden tarkistus ja oikean nuotin asetus. mod muuttaa säveltä ja oct ok-  
taavia
```

```
if (cm >= 2 && cm < 5)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][0];
```

```
if (cm >= 5 && cm < 8)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][1];
```

```
if (cm >= 8 && cm < 11)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][2];
```

```
if (cm >= 11 && cm < 14)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][3];
```

```
if (cm >= 14 && cm < 17)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][4];
```

```
if (cm >= 17 && cm < 20)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][5];
```

```
if (cm >= 20 && cm < 23)
```

```
    noteplay = notes[oct + mod][6];
```

```
if (cm > 21 && dur == 0)
```

```
    noTone(12);
```

```
// jos etäisyys on löytynyt soitetaan ääni
```

```
else
```

```
{
```

```
    //määritetään nuotin pituus sekunti/dur
```



```
int notedur = 1000/dur;
//syötetään nuotti kaijuttimeen
tone(12, noteplay, notedur);
// nuotin pituuden 1.3 kertainen viive, jotta lyhyimmät nuottivälit erottuvat
delay(notedur* 1.3);
}
}

// Kutsutaan kun ylivuoto tapahtuu
ISR(TIMER1_COMPA_vect)
{
    timerCounter++; // inkrementoituu joka sekunti
}
```