

# Final Project Report

106062314 蔡政諺

- **Goal**

數位鬧鐘

- **Components**

1. LCD

做為鬧鐘的螢幕，顯示時間、日期、星期等資訊，也可以即時顯示環境亮度、環境噪音音量。

2. Buzzer (DAC)

鬧鐘的鈴聲。

3. Photo-resistor (Sensor)

用來感應環境光，若光線變暗就會調暗螢幕亮度，反之則調亮螢幕亮度。

4. Microphone (Sensor)

用來感應環境噪音，若太吵會增強鬧鐘鈴聲，反之則減弱鈴聲。

5. Keypad (Sensor)

用來設定鬧鐘時間，或是關掉鬧鐘。

6. DS1302 (RTC)

提供時間、日期、星期等資訊。

- **Code Explanation**

這次實作有用到 DS1302 的函式庫(DS1302.cpp、DS1302.h)。第一次 compile 要在 setup()將星期、時間、日期設定好。後續幾次就可以將這段 code 註解掉。

```
rtc.writeProtect(false);  
rtc.setDOW(WEDNESDAY);  
rtc.setTime(13, 30, 0);  
rtc.setDate(15, 1, 2020);
```

這次 project 總共定義了 3 個 state。CLOCK 是時鐘模式，會顯示現在時間，SETTING 是設定模式，給使用者設定鬧鐘，RINGING 是鬧鐘響的 state。

```
#define CLOCK 0  
#define SETTING 1  
#define RINGING 2
```

這次我用 FreeRTOS 實作，共設定 3 個 task。ControlTask 負責處理所有的 sensor/input，DisplayTask 負責 LCD 的顯示，BuzzerTask 負責控制蜂鳴器的音高。

```
xTaskCreate(ControlTask, (const portCHAR *)"CONTROL", 110, NULL, 1, NULL);
xTaskCreate(DisplayTask, (const portCHAR *)"DISPLAY", 120, NULL, 1, NULL);
xTaskCreate(BuzzerTask, (const portCHAR *)"BUZZER", 45, NULL, 1, NULL);
```

在 ControlTask 裡面，會讀取 Photo resistor 和 Microphone 的數值，Keypad 會根據 state 不同，做不同的事。在 CLOCK 時，會將 RTC 算出來的時間放進全域變數中，此外如果按下井字鍵，就會進入設定模式；SETTING 中共有三頁，第一頁是顯示現在設定的鬧鐘時間，使用者可以透過數字鍵去修改，第二頁是即時偵測環境噪音的音量，第三頁是即時偵測環境亮度；RINGING 時，則可以按井字鍵，關掉鬧鐘的鈴聲。

```
void ControlTask() {
    /* Handle all inputs(sensors) */
    for (;;) {
        vTaskDelay(10);
        /* Photo Resistor */
        brightness = analogRead(A0) / 100;
        if (brightness >= 5) lcd.backlight();
        else lcd.noBacklight();
        /* Microphone */
        volume = analogRead(microphone) / 12;
        Serial.println(analogRead(microphone));
        /* Keypad */
        key = myKeypad.getKey();
        switch (state) {
            case CLOCK:
                strcpy(WeekdayStr, rtc.getDOWStr());
                strcpy(DateStr, rtc.getDateStr());
                strcpy(TimeStr, rtc.getTimeStr());
                if (key == '#') {
                    state = SETTING;
                }
                if (strcmp(TimeStr, alarmTimeStr) == 0 || key == '*') {
                    state = RINGING;
                    alarmMillis = millis();
                }
                break;
        }
    }
}
```

在 DisplayTask 裡面，也會根據 state 的不同，顯示不同的資訊。在 CLOCK 時，顯示 RTC 提供的時間等資訊；在 SETTING 時，如果是第一頁會顯示當前的鬧鐘時間，第二頁顯示環境音量，第三頁顯示環境亮度。

```
void DisplayTask() {
    for (;;) {
        vTaskDelay(10);
        switch (state) {
            case CLOCK:
                lcd.clear();
                lcd.setCursor(0, 1);
                lcd.print(DateStr);
                lcd.setCursor(13, 1);
                lcd.print(WeekdayStr);
                lcd.setCursor(4, 0);
                lcd.print(TimeStr);
                break;
            case SETTING:
                lcd.clear();
                lcd.setCursor(0, 0);
                lcd.print(msg);
                lcd.setCursor(0, 1);
                if (page == 0) lcd.print(alarmTimeStr);
                else if (page == 1) {
                    for (int i = 0; i < 10; i++) {
                        if (i < volume) lcd.write(0);
                        else lcd.write(1);
                    }
                }
        }
    }
}
```

在 BuzzerTask 裡面會用到鬧鐘鈴聲，我將音樂寫在全域變數 music 裡，用 millis 來控制一個一個音輪流播放。

```
const int music[16] = {C, D, E, F, G, G, A, F, E, E, D, D, C, C, C, C};
```

在 BuzzerTask 裡面，則是控制蜂鳴器的頻率。裡面會根據偵測到的音量大小，決定鈴聲的音高。如果環境噪音較小聲，就會低八度播放；但太吵就會高八度播放。

```

void BuzzerTask() {
    for (;;) {
        vTaskDelay(10);
        noTone(buzzer);
        i = 0;
        if(volume > 5) {
            while(i < 16 && state == RINGING){
                if (millis() > alarmMillis + 500){
                    tone(buzzer, music[i++]);
                    alarmMillis = millis();
                }
            }
        } else {
            while(i < 16 && state == RINGING){
                if (millis() > alarmMillis + 500){
                    tone(buzzer, music[i++] / 2);
                    alarmMillis = millis();
                }
            }
        }
    }
}

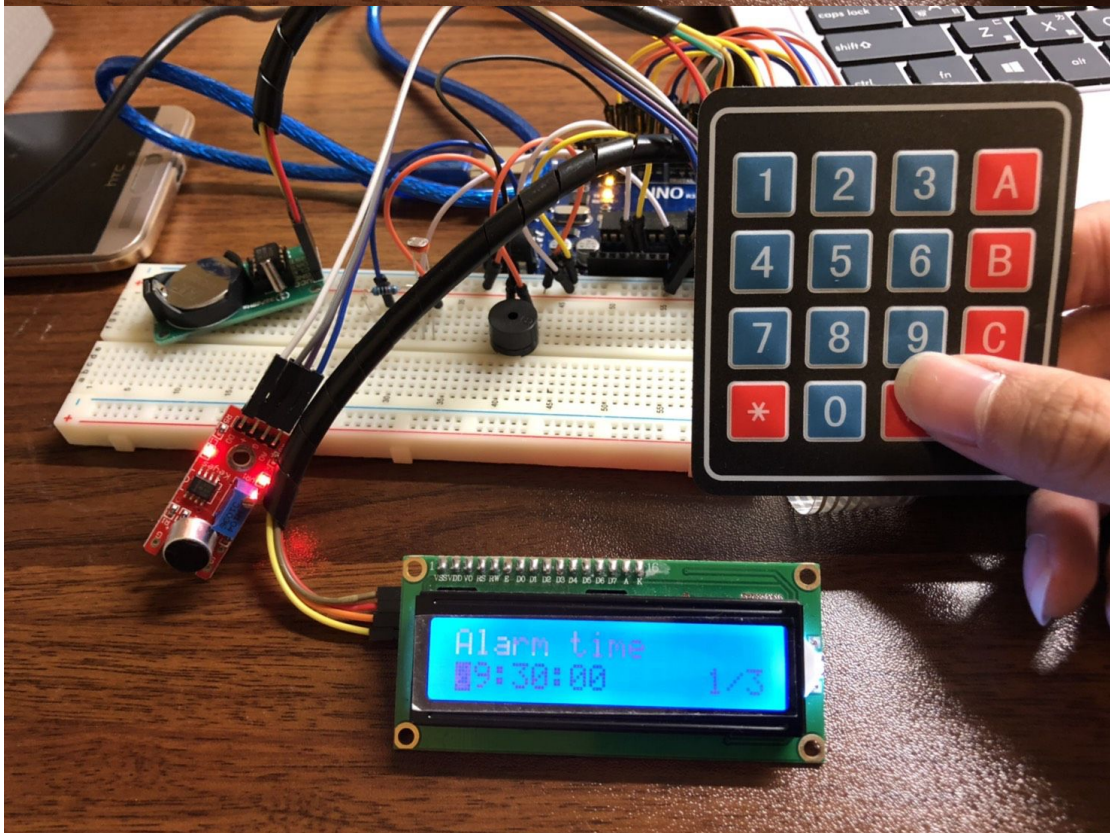
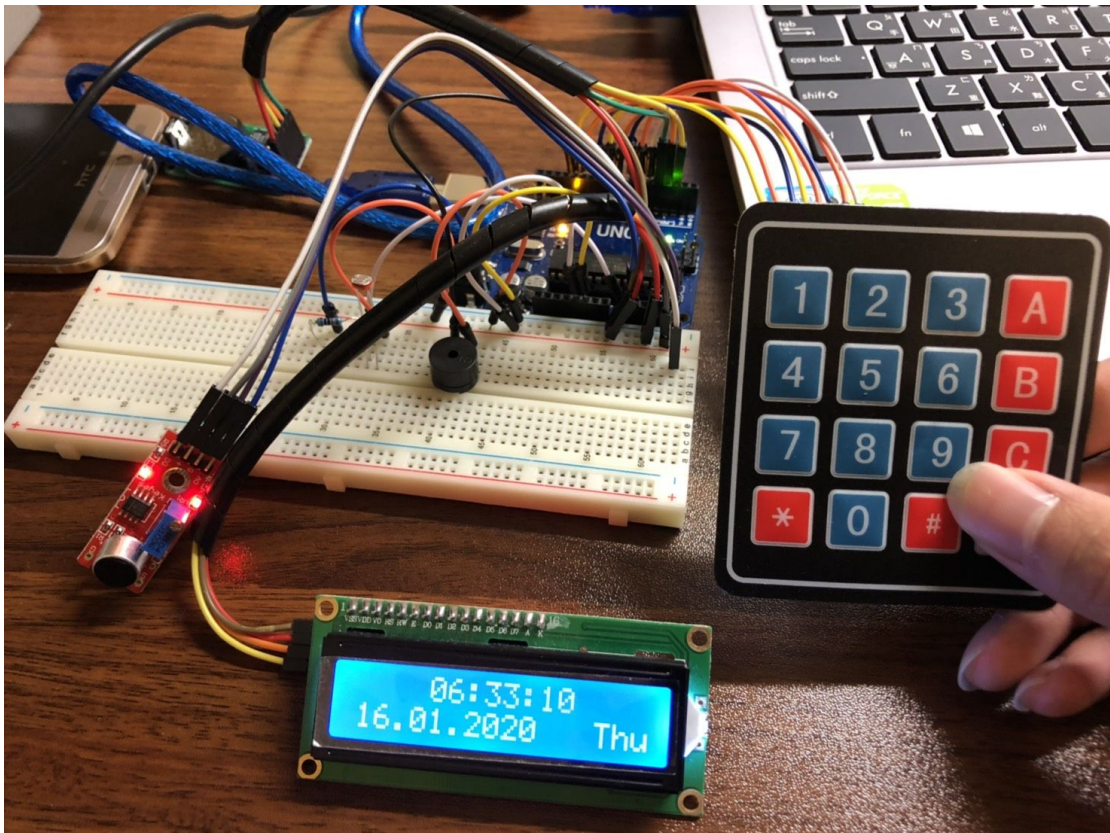
```

### ● Encountered Difficulties

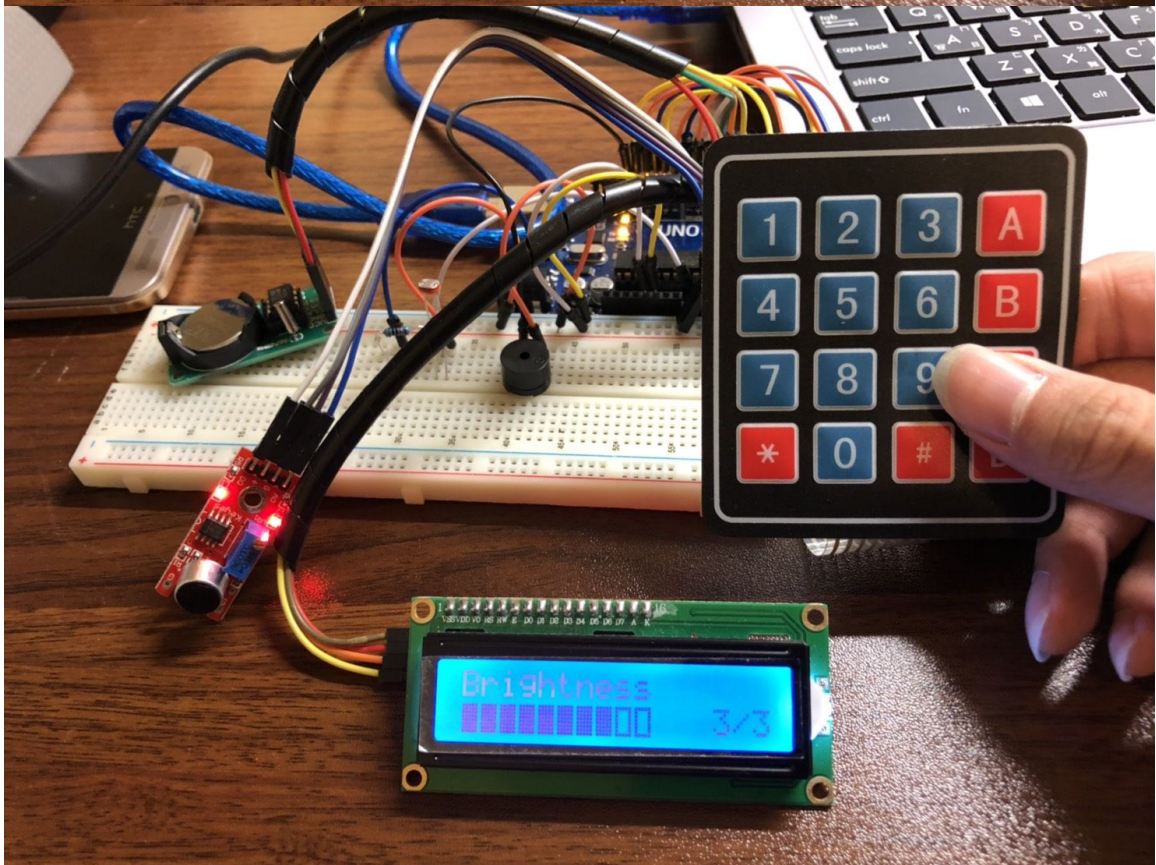
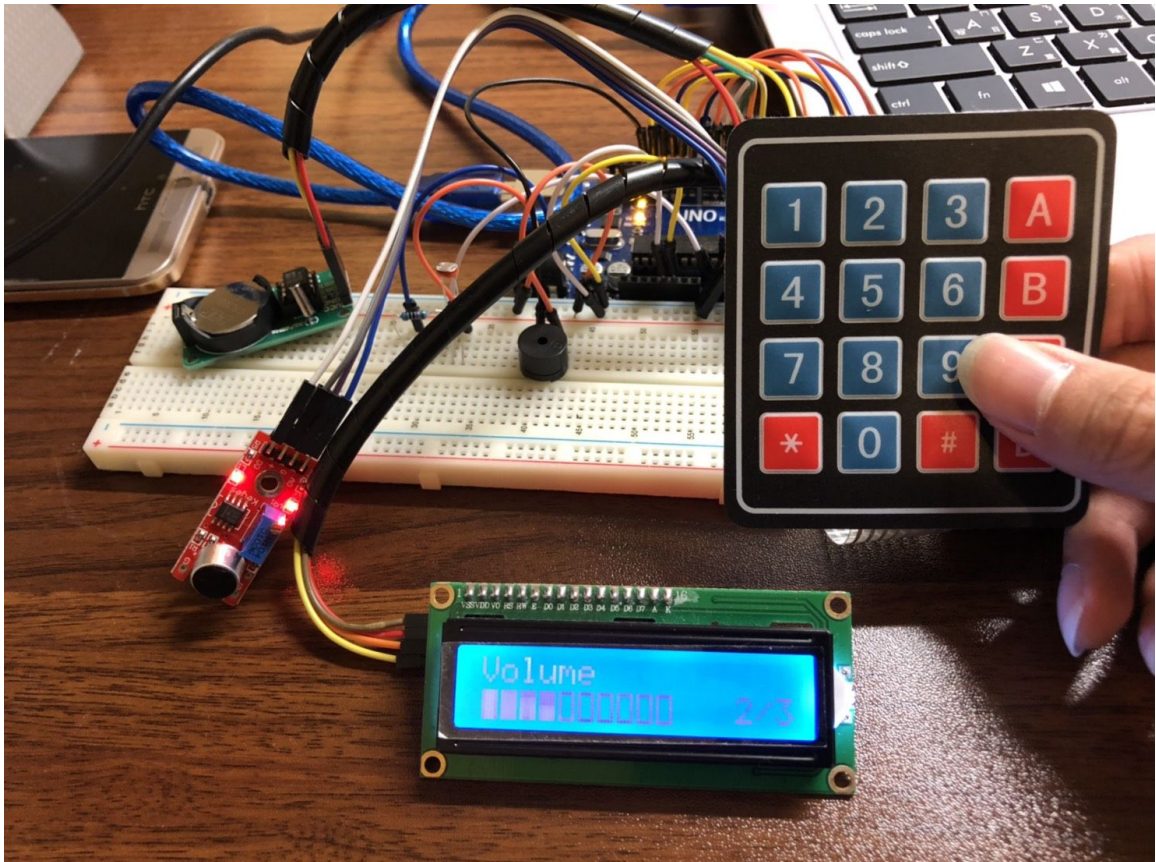
這次 project 大部分的時間都是在處理 FreeRTOS，單一個 task 如果 stack 給得太少，stack 就會 overflow；但如果 stack 開太大，佔據太多資源，Arduino 同樣會爆掉，因此就必須把各個 task 的 stack 大小盡量壓到最低值，而這只能靠暴力法一次又一次嘗試各個 task 最剛好的 stack 大小。做到後來覺得為了一點點分數寫 FreeRTOS，還真是不划算。



- Result







- **Flow Chart**

