

Programmet läser av knapparna och använder sig av en avkodningsrutin som hittats på nätet. Programmet initierar Timer2 och UART. Användning av UART-kommunikation används i funktionen `writeHexValueToSegmentAtAddress(received, 0xC0);`

Först anropas `clearSegmentsAndLEDs();`
Denna ser ut så här:

```
void clearSegmentsAndLEDs(void) {
    sendInstruction(0x8F); //Lights up
    sendInstruction(0x40); //Command, write to chip, autoincrements
    sendStartAddress(0xC0); //Send start address
    // Sendinging (data, count)
    sendMultipleData(0x00, 16);
}
```

Därefter skrivs siffrorna 12345678 ut till displayen

`writeIntValueToSegments(0x12345678);`

som ser ut så här:

```
void writeIntValueToSegments(uint32_t value)
{
    uint8_t adress = 0xC0;
    uint8_t extractedNibblesInByteFormat[8];
    uint32_t mask = 0x0F;
    uint32_t extractedNibbleAs32bit;
    uint8_t nibble;
    uint8_t i;
    for(i = 0; i < 8; i++){
        extractedNibbleAs32bit = mask & value;
        extractedNibbleAs32bit = extractedNibbleAs32bit >> 4*i;
        nibble = (uint8_t)extractedNibbleAs32bit;
        nibble = decodeHexToSevenSegment(nibble);
        extractedNibblesInByteFormat[i] = nibble;
        mask = mask << 4;
    }
    for(i = 0; i < 8; i++){
        sendInstruction(DATA|FIXED); //Command write
        autoincrements
        sendStartAddress(adress + 2*i);
        sendMultipleData(extractedNibblesInByteFormat[7-i], 1); //
    }
}
```

Därefter når main-loopen, funktionen `readKeysAndDecodeInternalScan`, borde refaktorera detta dumma namn, gör avkodningen enligt algoritm som hittats på nätet. Detta är inte samma algoritm som tillverkaren använder, i sin exempelkod som skickades till mig.

```
while (1)
{
    //uReceivedData = read4BytesAndConvertToInt();
    received = readKeysAndDecodeInternalScan();
    if(received > 0){
        clearSegmentsAndLEDs();
        //writeIntValueToSegments(uReceivedData);
        writeHexValueToSegmentAtAddress(received, 0xC0);
    }
}
```

```

        udelay(5000);
    }
}

```

Så här ser den ut:

```

uint8_t readKeysAndDecodeInternalScan()
{
    int i, j;

    uint8_t received = 0;
    uint8_t keys = 0;

    sendInstructionRead(); //Read
    DIO(HIGH);
    CDELAY;
    for(i = 0; i < 4; i++)
    {
        for(j = 0; j < 8; j++)
        {
            CLK(LOW);
            CDELAY;
            CLK(HIGH);

            if(rDIO) {
                received = received | (0x01 << j);
            }
            CDELAY;
            CDELAY;
        }
        keys |= received << i;
        received = 0;
    }

    CLK(LOW);
    DIO(LOW);
    STB(HIGH);
    CLK(HIGH);
    DIO(HIGH);
    return keys;
}

```

Använder mig av standardmetoden att läsa in en seriell ström, som bit-bangas. Variabeln received är initialiserad till noll, och om rDIO läser hög så sätts korresponderande bit genom att loop-indexeringsvariabeln j vänster-skiftar en bit-mask 0x01.

Magin sker på slutet av den yttre for-loopen, där received vänsterskiftas lika många gånger som loop-index-variabeln i och bitvis OR, görs med tidigare värden.

Funktionen returnerar och anrop gör till writeHexValueToSegmentAtAdress(received, 0xC0);

```

void writeHexValueToSegmentAtAdress(uint8_t value, uint8_t address)
{
    uint8_t data;
    //Decoding low nibble to segment display
    uint8_t lowMask = 0x0F;
    uint8_t lowNibble;
    lowNibble = value & lowMask;
    lowNibble = decodeHexToSevenSegment(lowNibble);
}

```

```

//Decoding high nibble to segment display
uint8_t highMask = 0xF0;
uint8_t highNibble;
highNibble= value & highMask;
highNibble = highNibble >> 4 ;
highNibble = decodeHexToSevenSegment (highNibble);

sendInstruction(DATA|FIXED); //Command, write no auto
sendStartAdress (adress+2);
sendMultipleData (lowNibble, 1); // One byte

sendInstruction (DATA|FIXED); //No auto increment
sendStartAdress (adress);
sendMultipleData (highNibble, 1);

data = value;
switch (data)
{
case 16:
HAL_UART_Transmit (&huart2, "16_", sizeof ("16_"), HAL_MAX_DE
LAY);
break;
case 32:
HAL_UART_Transmit (&huart2, "32_", sizeof ("32_"), HAL_MAX_DE
LAY);
break;
case 64:
HAL_UART_Transmit (&huart2, "64_", sizeof ("64_"), HAL_MAX_DE
LAY);
break;
case 128:
HAL_UART_Transmit (&huart2, "128_", sizeof ("128_"), HAL_MAX_
DELAY);
break;
default:
data += 0x30;

HAL_UART_Transmit (&huart2, &data, sizeof (data), HAL_MAX_DE
LAY);
}
}

```