微處理機系統實習 Lab6

班級:資訊三丁 學號:D1009212 姓名:邱柏宇

#### 一、【實驗目的】:

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

1. 重構 draw bitmap

上一個 lab 中有提到重構 LCD.h 變成 NewLCD.h,但發現到在這次 lab 的場景中還是有些地方不好用,因此加上了一些新功能,例如 draw\_bitmap\_in\_buffer ,可以將 bitmap 的 16 進制進行轉換,讓其可以不用像原生只能印在 y 為 8 整除的情況,並且可以自己設定寬高。

#### 2. 小綠人

關於這次小綠人的作法,是先手繪 19 張圖片,每張 16x16 pixel



那為甚麼我要把它們圖片併在一起勒,因為如果使用原生的 draw\_LCD 需要 128x8 uint8\_t 的 bitmap,如果使用 draw\_bitmap 也是需要花費很多空間才能放下,為了節省記憶體資源,我打算只在陣列中放入 16x16 pixel 的大小,並且在繪製時等比例放大。

19x16=304,所以我只需要將寬 304 高 16 pixel 轉換成一張很大張的 bitmap 就可以,這裡寫了一個 python 腳本去轉換,就可以做到 304x16/2 uint8\_t 大小的 bitmap 就存下了 19 張圖片,比原生 draw\_LCD 省了大概 8 倍。

#### 3. 中斷跟繪製

首先用 frame 去記錄現在要印出哪一個動作,然後在陣列進行偏移去取 16x8 出來等比例放大後繪製出來,也用到上次所提到的動態更新,去避免不必要的 lcdWriteData,timerO\_sec % 14 是因為紅燈和綠燈加起來為 14 秒循環,所以透過 mod 就可以知道現在該綠色還是紅色。

```
void TMR1_IRQHandler(void) {
    CloseSevenSegment();
    clear_lcd_buffer();
    if (timer0_sec % 14 < 9) {
        draw_green_man(frame);
        frame++;
        frame %= 18;
        control_rgb(1, 0, 1);
        ShowSevenSegment(0, 9 - timer0_sec % 14);
    } else if (timer0_sec % 14 >= 9 && timer0_sec % 14 < 14) {
        draw_green_man(18);
        control_rgb(1, 1, 0);
        ShowSevenSegment(3, 14 - timer0_sec % 14);
    }
    show_lcd_buffer();
    timer0_l00ms ++;
    if (timer0_l00ms % 10 == 0) {
        timer0_sec ++;
        timer0_sec %= 60;
    }
    TIMER_ClearIntFlag(TIMER1);
}</pre>
```

### 二、【遭遇的問題】:

What problems you faced during design and implementation? 要放入很多 bitmap 是會爆記憶體的

大約兩個 128x64x2 大小的 uint8\_t 就會爆掉

## 三、【解決方法】:

How did you solve the problems?

用上述提到的在繪製時放大就可以不用存這麼大張。

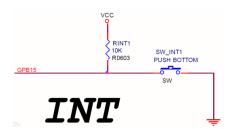
# 四、【未能解決的問題】:

Was there any problem that you were unable to solve? Why was it unsolvable? 蜂鳴器現在是用 delay,也許可以用成 Timer。

### 五、【投影片的問題】:

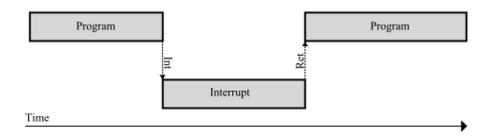
1. GPIO\_EnableEINT1(PB, 15, GPIO\_INT\_RISING); 的 GPIO\_INT\_RISING 是甚麼意思? 後面 5 個各代表甚麼?

GPIO\_EnableEINT1 用來設定中斷的觸發是甚麼模式,並且中斷按鈕 GPB15 在設計上是有一個上拉電阻的,所以在這次案例中使用 GPIO\_INT\_RISING 其實就是放開一瞬間中斷。



RISING 是 LOW 到 HIGH、FALLING 是 HIGH 到 LOW、BOTH\_EDGE 是 RISING 和 FALLING 都會觸發 HIGH 是高、LOW 是低

也可以 trace code 後看到官方的解釋。



2. 甚麼是 TMRO\_OPERATING\_MODE?後面 4 個模式各代表甚麼?

總共有四種,分別是 ONESHOT, PERIODIC/TOGGLE, COTINUOUS

```
#define TIMER_ONESHOT_MODE (@UL << TIMER_TCSR_MODE_Pos) /*!< Timer working in one-shot mode */
#define | TIMER_PERIODIC_MODE (1UL << TIMER_TCSR_MODE_Pos) /*!< Timer working in periodic mode */
#define TIMER_TOGGLE_MODE (2UL << TIMER_TCSR_MODE_Pos) /*!< Timer working in toggle-output mode */
#define TIMER_CONTINUOUS_MODE (3UL << TIMER_TCSR_MODE_Pos) /*!< Timer working in continuous counting mode */
```

TIMER 就像是計數器,而這四種模式就是在計數上碰到中斷時會發生甚麼事。

ONESHOT 就會停在那邊

PERIODIC/TOGGLE 會返回到一開始

COTINUOUS則是會持續到計數器溢位然後回到一開始

這裡提供老師的圖補充

