

Forum: [8-bit PIC](#)

Topic: [pin18f4520 利用TIMER中斷做防彈跳問題](#)

Subject: [pin18f4520 利用TIMER中斷做防彈跳問題](#)

作者: [henry2777](#)

2018年08月27日 16:11:39

最近練習EVMAP001開發版

呼吸燈與紅綠燈

目前遇到按鈕防彈跳問題與清空問題

想請找高手解答一下

```
-----  
  
#include <p18f4520.h>  
#include <timers.h>  
  
#define TMRO_VAL 65535-977    // 計數值 0.25s  
  
unsigned char a=0,b=0,c=0,i=0,j=0,k=0,p=0,e=0,g=0,h=0,u=0;  
  
void main(void)  
{  
    PORTD = 0x00;    // 讀取輸入值  
    TRISD = 0;      // D腳位為輸出  
    TOCON = 0b10000101;    // TIMER暫存器  
    TRISAbits.TRISA4 = 1;    // 按鈕為輸入  
    WriteTimer0(TMRO_VAL);    // 判斷計數值初值  
    while(1)  
    {  
        if (INTCONbits.TMR0IF == 1)    // 中斷旗標判斷0.25s  
        {  
            WriteTimer0(TMRO_VAL);    // 計數值  
            INTCONbits.TMR0IF = 0;    // 中斷旗標歸零  
            if (PORTAbits.RA4==0)    // 按鈕判斷  
            {  
                a++;  
                if (a>1)    // 按鈕判斷a值，執行呼吸燈與紅綠燈切換  
                a=0;  
                b=0,c=0;  
                PORTD = 0x00;  
            }  
            if (a==0)    // a值為0執行  
            {  
                if (b==0)    // 判斷b值為0執行  
                {  
                    if (c>9)    // LED燈右至左重複循環  
                    c = 0;  
                }  
            }  
        }  
    }  
}
```

```

c++;
switch (c)    // LED燈右至左
{
    case 1: PORTDbits.RD7 = 1;
    break;
    case 2: PORTDbits.RD6 = 1;
    break;
    case 3: PORTDbits.RD5 = 1;
    break;
    case 4: PORTDbits.RD4 = 1;
    break;
    case 5: PORTDbits.RD3 = 1;
    break;
    case 6: PORTDbits.RD2 = 1;
    break;
    case 7: PORTDbits.RD1 = 1;
    break;
    case 8: PORTDbits.RD0 = 1;
    break;
    default: b = 1; // b值=1
}
}
else    // b值為1時執行
{
    u++;
    if (u>4)    // LED燈左至左(1s)
    {
        u = 0;
        if (i>9)    // LED燈左至右重複循環
        i = 0;
        i++;
        switch (i)    // LED燈左至右
        {
            case 1: PORTDbits.RD0 = 0;
            break;
            case 2: PORTDbits.RD1 = 0;
            break;
            case 3: PORTDbits.RD2 = 0;
            break;
            case 4: PORTDbits.RD3 = 0;
            break;
            case 5: PORTDbits.RD4 = 0;
            break;
            case 6: PORTDbits.RD5 = 0;
            break;
            case 7: PORTDbits.RD6 = 0;
            break;
            case 8: PORTDbits.RD7 = 0;
            break;
        }
    }
}

```

```

        default: b = 0;    // b值=0
    }
}
}
}
else    // a值為1執行
{
    PORTD = 0x00;    // 8個LED全滅
    b++;
    if (b>8)    // 經過兩秒後
    {
        begin: PORTD=0x24;    // LED3與LED6亮起
        c++;
        if (c>20)    // 經過五秒後
        {
            PORTDbits.RD5 = 0;    // LED3 熄滅
            PORTDbits.RD6 = 1;    // LED2 亮起
            h++;
            if (h>8)    // 經過兩秒後
            {
                i++;
                if (i>2)    // LED5經過0.5s閃爍
                {
                    i = 0;
                    PORTDbits.RD4 = 1;
                }
                i++;
                if (i>2)    // LED4經過0.5s閃爍
                {
                    i = 0;
                    PORTDbits.RD3 = 1;
                }
                i++;
                if (i>2)    // LED5經過0.5s閃爍
                {
                    i = 0;
                    PORTDbits.RD3 = 1;
                }
                i++;
                if (i>2)    // LED4經過0.5s閃爍
                {
                    i = 0;
                    PORTDbits.RD4 = 1;
                }
                j++;
                if (j>12)    // 經過三秒後
                {
                    PORTD=0x81;
                    k++;
                }
            }
        }
    }
}

```

