

```

/*
=====
cognome : Castagnetti
nome   : Paolo
classe : 4Biti
nome sorgente :
linguaggio   : C
compilatore  :
data   : 20/02/18
a.s.   :
=====
*/

// direttive del preprocessore, NON vanno chiuse con il ;
#define PIPPO 0X10
#define PULS_PREM 1
#define PULS_RIL 0
#define LED_ON 1


// dichiarazione variabili globali
short cont;
char pippo;


char Var1=0;//Variabile per il pulsante A del primo codice
char Var2=0;//Variabile per il pulsante B del primo codice
char Var3=0;//Variabile per il pulsante C del primo codice


char Va1=0;//Variabile per il pulsante 2 del secondo codice
char Va2=0;//Variabile per il pulsante 5 del secondo codice
char Va3=0;//Variabile per il pulsante 8 del secondo codice


char V1=0;//Variabile per il pulsante * del terzo codice
char V2=0;//Variabile per il pulsante 0 del terzo codice


// prototipi o definizioni delle funzioni : tipo identificatore (tipo1, tipo2, ...)
void configura (void);
void interrupt (void);


void interrupt ()
{
    // blocco istruzioni per la gestione dell'interrupt
}


void configura (void)
{
    // SETTAGGIO I/O PER DEFAULT LI IMPOSTIAMO TUTTI COME INGRESSI
    TRISA = 0XCF;

```

```

TRISB = 0XFF;
TRISC = 0X0F;
TRISD = 0XFF;
// SOLO I BIT 0, 1 E 2 SONO USATI PER LA PORTE
TRISE.B0 = 0;
TRISE.B1 = 0;
TRISE.B2 = 1;
// PORTA CON INGRESSI DIGITALI
ADCON1 = 0X07;
// OFF PULL-UP PORTB *** PER ATTIVARE LE R DI PULL-UP METTERE A "0" IL BIT
SEGUENTE
OPTION_REG.B7 = 1;
// altre istruzioni utili a configurazioni di registri legati alle periferiche interne e I/O

}
void main() {
configura (); // chiama ed esegue la funzione che configura gli I/O e i registri
// blocco istruzioni della funzione principale main
while (1)
{
// scrivere qui il programma, all'interno del ciclo infinito
/*
    Per accendere il primo led si devono premere in sequenza i tasti A, B e C
    Per accendere il secondo led si devono premere in sequenza i tasti 2, 5 e 8
    Per spegnere tutti i led si devono premere in sequenza i tasti * e 0
*/
PORTA.B4=1;
if(PORTA.B0==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0; V1=0; V2=0;} // 1
if(PORTA.B1==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0; V1=0; V2=0;} // 4
if(PORTA.B2==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0; V1=0; V2=0;} // 7
if(PORTA.B3==1){
while (PORTA.B3==1){
Delay_ms(100);}
V1=1;
} // *
PORTA.B4=0;
PORTA.B5=1;
if(PORTA.B0==1){
while (PORTA.B0==1){
Delay_ms(100);}
Va1=1;
} // 2
if(PORTA.B1==1){
while (PORTA.B1==1){
Delay_ms(100);}
if(Va1==1){
Va2=1;}
} // 5
if(PORTA.B2==1){
while (PORTA.B2==1){
Delay_ms(100);}
if (Va1==1 && Va2==1){

```

```

Va3=1;}
else
{Va1=0;Va2=0;}
} // 8
if(PORTA.B3==1){
while (PORTA.B3==1){
Delay_ms(100);}
if(V1==1){
V2=1;}
} // 0
PORTA.B5=0;
PORTE.B0=1;
if(PORTA.B0==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0;V1=0; V2=0;} // 3
if(PORTA.B1==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0;V1=0; V2=0;} // 6
if(PORTA.B2==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0;V1=0; V2=0;} // 9
if(PORTA.B3==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0; Va1=0; Va2=0; Va3=0;V1=0; V2=0;} // #
PORTE.B0=0;
PORTE.B1=1;
if(PORTA.B0==1){
while (PORTA.B0==1){
Delay_ms(100);}
Var1=1;
} // A
if(PORTA.B1==1){
while (PORTA.B1=1){
Delay_ms(100);}
if(Var1==1){
Var2=1;}
} // B
if(PORTA.B2==1){
while (PORTA.B2==1){
Delay_ms(100);}
if(Var1==1 && Var2==1){
Var3=1;}
else{
Var1=0;Var2=0;}
} // C
if(PORTA.B3==1){Var1=0; Var2=0; Var3=0;Va1=0; Va2=0; Va3=0;V1=0; V2=0;} // D
PORTE.B1=0;

if(Var1==1 && Var2==1 && Var3==1){
PORTC.B4=1;
}
if(Va1==1 && Va2==1 && Va3==1){
PORTC.B7=1;
}
if(V1==1 && V2==1 ){
PORTC.B7=0;
PORTC.B6=0;
PORTC.B5=0;
PORTC.B4=0;
Var1=0;

```

```
Var2=0;  
Var3=0;  
Va1=0;  
Va2=0;  
Va3=0;  
V1=0;  
V2=0;  
}  
}
```

```
}
```