Trabalho Interrupt

Objetivo:

Sempre que o timer disparar alterar o estado do pino.

Algoritmo da Função timer1:

1. Alterar o estado do pino12.

Algoritmo da Função timer2:

1. Alterar o estado do pino13.

Algoritmo da Função timer3:

1. Alterar o estado do pino14.

Algoritmo Setup:

1. Estabelecer a ligação entre o microcontrolador e o PC a uma velocidade e 115.200bps;
2. Configurar pino 12 como OUTPUT;
3. Configurar pino 13 como OUTPUT;
4. Configurar pino 14 como OUTPUT;
5. Configurar o timer 0 com 80MHz e incremento verdadeiro;
6. Configurar o timer 1 com 80MHz e incremento verdadeiro;
7. Configurar o timer 2 com 80MHz e incremento verdadeiro;
8. Estabelecer a ligação do timer 0 com a função timer1;
9. Estabelecer a ligação do timer 1 com a função timer2;
10. Estabelecer a ligação do timer 2 com a função timer3;
11. Configurar alarme para o timer 0, com valor de referência 500.000 e período verdadeiro;
12. Configurar alarme para o timer 1, com valor de referência 1.000.000 e período verdadeiro;
13. Configurar alarme para o timer 2, com valor de referência 2.000.000 e período verdadeiro;
14. Ativar o timer 0;
15. Ativar o timer 1;
16. Ativar o timer 2.

Algoritmo Loop:

1. .