## โค้ดภาษาซี

```
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
int main(void)
 DDRC = 0x01;
        TIMSK0 = 0x01; // Enable Overflow Interrupt
        TCCR0B = 0x03; // clk div 64
        TCCR0A = 0x00; // Normal mode
        TCNT0 = 189;
        sei<sub>0</sub>;
 while(1)
{
}
}
ISR(TIMER0_OVF_vect)
{
        TCNT0 = 189;
        PORTC ^= 0x01;
}
```

DATE

## การ คำนวณ

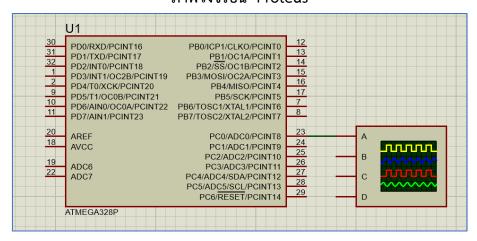
- 1. ความถึ CPU 3MHz
- 2. ความถี่ ที่ต้องการ 350 Hz
- → ความถึง 350 Hz → คาบ 1 350
- D เวลาในการ TOGGLE เพื่อให้ เกิด สัญญาณ ความที่ 350 Hz คิดได้จาก  $\frac{1}{350} \div 2 = \frac{1}{700} \text{ s}$
- ► กรามถึ CPU 3 MHz → คาบ 1 3M
- ค่าเวลา TOGGLE เขารด้วย ตาม CPU าะได้ค่า าำนวนที่ ใช้ ในการบารคามที่ CPU ลิฮ
   ชเรือ ค่าที่นำมานั้น คิดตัวนี้

▶ ต้องขาร ความถี่ cpu ลง เพิ่มอีก.

→ ค่าที่จะตั้งให้ TIMERO ซับจี๊น. เพื่อใช้เกิด Overflow Interrupt. สคาหากับ 256 - 67 = 189.

ด้วนั้น ก่าที่ตั้วใน TCNTO เท่ากับ 189 \*

## ภาพวงจรบน Proteus



## ภาพการทำงานของวงจรบน Proteus

