**โค้ดภาษาซี**

#include <avr/io.h>

#include <avr/interrupt.h>

int main(void)

{

DDRC = 0x01; // set PC0 as output

TIMSK1 = 0x02; // compare match A interrupt enable

TCCR1B = 0x09; // No prescaler

TCCR1A = 0x00; // CTC mode

cli();

TCNT1 = 0;

OCR1A = 3571;

sei();

while (1)

{

}

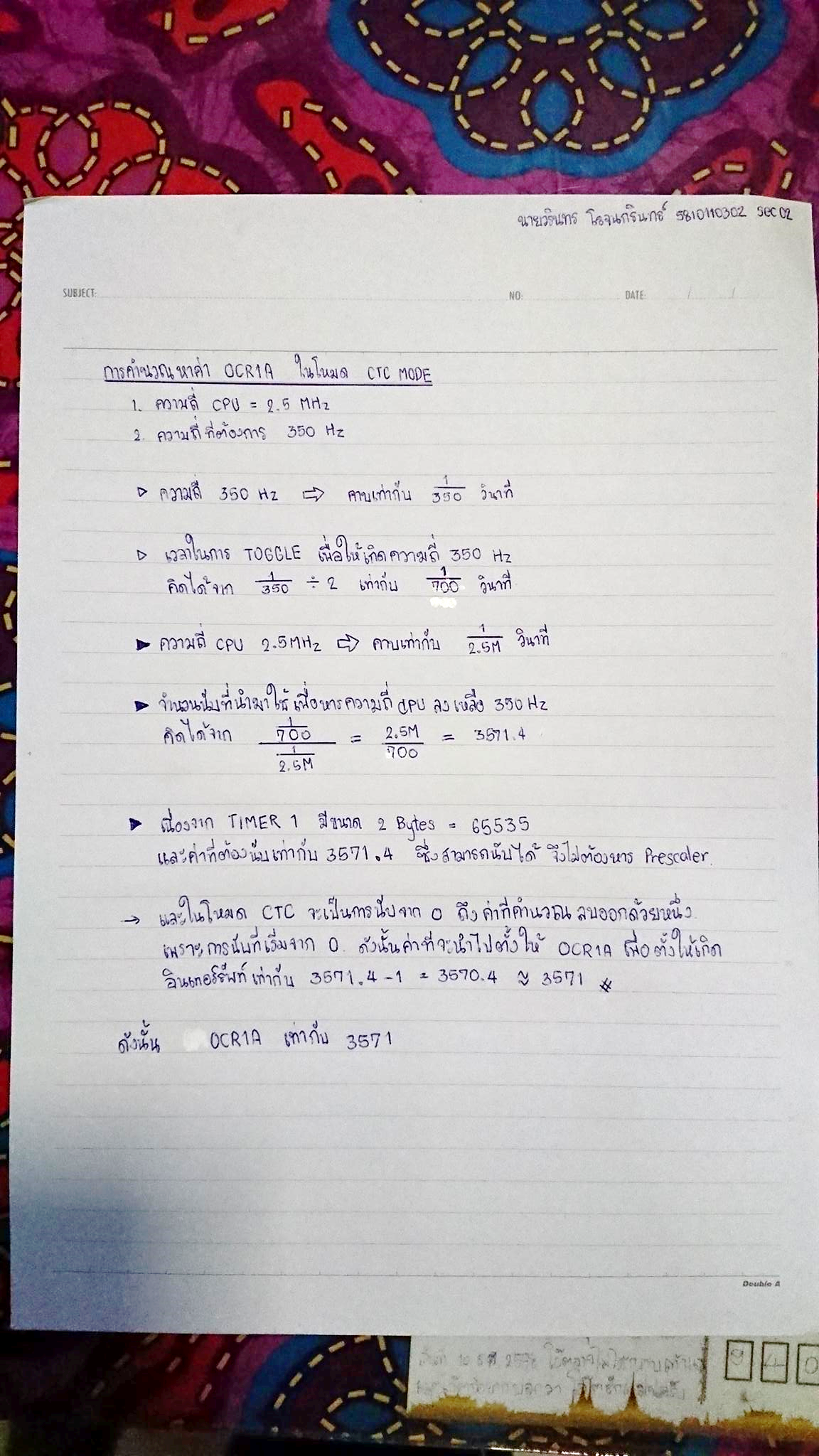
}

ISR(TIMER1\_COMPA\_vect)

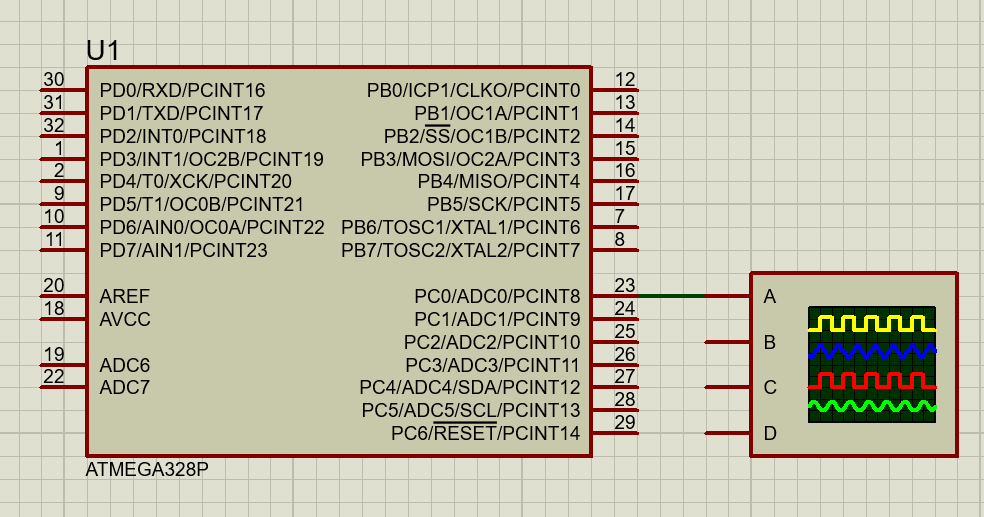
{

PORTC ^= 0x01;

}



**ภาพวงจรบน Proteus**



**ภาพการทำงานของวงจรบน Proteus**