3 Novembre 2023

**3 Lezione Embedded**

Timer -> avanza partendo frequenza attivazione macchina che va al quarzo e incrementa i valori dei dati -> perscaler -> divide i valori e li mette a posto, frequenza ridotto sincronizzata -> contatore conta con il tm0 -> con 256 cancella esegue interrupt -> fa partire funzione di interrupt

Intrupt cadenza regolare -> tempi prestabiliti -> non c’entra quanto codice scrivo

Interrupt -> va avanti indifferente dal codice

Interrupt -> condizioni che non posso modificare -> posso lavorare in modo da decidere quante metterne in overflow (con 255) -> posso decidere interrupt con tempi di scatti -> tarare tempi che ci interessano in modo da ridurre gli interrupt

Tempo tra interrupt e quello dopo più precisi -> velocità limite, funzionamento della macchina

Timer 1 -> più lungo difficilmente utilizzatati

In base a quanto causare interupt -> devi gestire

TMRO =

PS -> più grande possibile affinché TMRO sia positivo