МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «ОРЛОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМЕНИ И.С. ТУРГЕНЕВА»

Кафедра программной инженерии

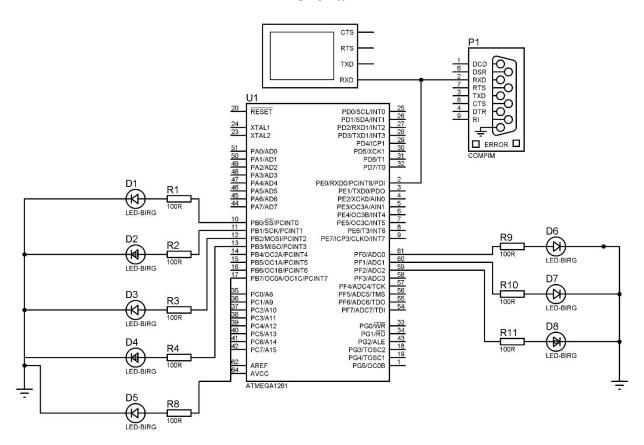
ОТЧЕТ

по лабораторной работе №5

по дисциплине: «Программирование микроконтроллеров» вариант 1

Выполнил: Евдокимов Н.А.
Институт приборостроения, автоматизации и информационных технологий
Направление: 09.03.04 «Программная инженерия»
Группа: 71-ПГ
Проверили: Захарова О.В., Раков В.И.
Отметка о зачете:
Дата: «»2020 г

Схема



```
#include <avr/io.h>
#include <avr/delay.h>
#include <stdbool.h>
#include <avr/interrupt.h>
#define F_CPU 100000UL
#define BITRATE 9600
#define BAUD F_CPU / (16 * BITRATE) - 1
bool shouldRun = true;
uint8_t mode = 0;
uint8_t delay = 50;
char comMsg;
void increaseDelay() {
      if (delay >= 250) {
             delay = 0;
      }
      delay += 50;
      OCROA = delay;
}
void makeTick() {
      if (!shouldRun) {
             PORTB = 0;
             return;
      }
      switch(mode) {
             case 0: {
                    PORTB = ~PORTB;
                    break;
             }
             case 1: {
                     PORTB = 0xff;
                    break;
             }
              case 2: {
                     PORTB = ~PORTB;
                    break;
              }
       }
void changeMode() {
      mode = (mode + 1) \% 3;
       switch(mode) {
              case 0: {
                     TCCR0A = 0x02; // CTC
                     TCCR0B = 0x05;
                     PORTB = 0xff; // Blink
                    PORTF = 0b00000001;
                    break;
             }
             case 1: {
```

```
TCCR0A = 0x40; // Normal
                      TCCR0B = 0x05;
                      PORTB = 0xff; // Constant light
                     PORTF = 0b00000010;
                      break;
              }
              case 2: { // Moving light
                     TCCR0B = (1 << WGM02) \mid 0x05;
TCCR0A = (1 << WGM01) \mid (1 << COM0A0); // Fast PWM
                      PORTB = 0b10101010;
                      PORTF = 0b00000100;
                     break;
              }
       }
}
char udr;
ISR(USART0_RX_vect) {
       cli();
       udr = UDR0;
       switch(udr) {
    case 'm': {
                     changeMode();
                     break;
              }
              case 'r': {
                     shouldRun = !shouldRun;
                     break;
              }
              case 's': {
                     increaseDelay();
                     break;
              }
              default: {}
       }
       sei();
}
int main(void) {
       DDRA = 0;
       DDRB = 0xff;
       DDRF = 0xff;
       EICRA = 0b00111111;
       EIMSK = 0b00000111;
       PORTF = 0b00000001;
       OCR0A = 50;
       TCCR0A = 0x02; // CTC
       TCCR0B = 0x05;
       UCSR0B = 0b10010000;
       UBRROL = 0x06;
       sei();
       while (1) {
              if (TCNT0 == 0) {
                     makeTick();
              }
```

}