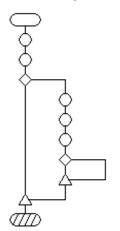


Mikrocontroller 2

Aufgabe 2

Timer gesteuert blinkende Led

Ablaufdiagramme Blinker 2.0



Blink2.0

Timer initialiseren

Variablen (PortPin) initialiseren

solange wahr

PortPin invertieren

Zeit auf Startwert setzen

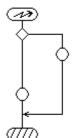
Zeit_läuft Flag setzen

solange Zeit läuft

wiederhole

wiederhole

Ende



Zeitzaehler

wenn Zeit größer 0

Zeit decrementieren

sonst

Zeit_läuft Flag löschen

Ende

Wie schnell blickt die Led hier? Wie kann die Blinckzeit verändert werden? Wie genau ist die Blinckzeit?



Mikrocontroller 2

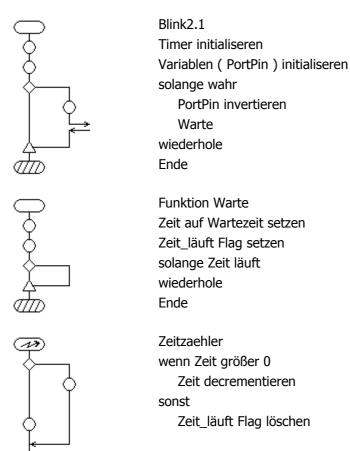
C- Programm Blinker 2.0

```
* Dateiname
              : Blink20.c
              : Hauptprogramm
* Beschreibung : Zweite Übung im Praktikum Elektronik- Projekt
                 Eine Led blinkt.
                 Zeitverzögerung durch Timer- Interrupts gesteuert.
* Eingangsdaten : -
* Ausgabedaten : -
* Erstellt von : D.Opitz
* Bearbeitet am : 10.02.2014
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
volatile unsigned int zeit;
volatile unsigned char zeit laeuft;
int main(void) {
   // Initialisieren
   OCR0A = 249;
   TCCR0A |=(1 << WGM01);
   TIMSK |=(1 << OCIE0A);
   TCCR0B |=(1 << CS00);
   sei();
   DDRB |= (1 << PB0);
   PORTB \mid = (1 << PB0);
   while(1){
     PORTB ^= (1 << PB0);
      zeit = 2000;
      zeit laeuft = 1;
      while (zeit laeuft);
/****************************
* Funktionsname : Zeitzaehler
      : Interrupt- Service Routine für Vergleich TCNTO mit OCROA
* Beschreibung : Zählt die Variable Zeit auf O herunter und setzt ein Flag
                 wenn Zeit O ist.
* Eingangsdaten : -
* Rückgabedaten : -
* globale Daten : (unsigned int) Zeit, (unsigned char) Zeit laeuft
* Erstellt von : D.Opitz
* Bearbeitet am : 10.02.20014
ISR (TIMER0 COMPA vect) {
   if(zeit)zeit--;
   else zeit laeuft = 0;
```



Mikrocontroller 2

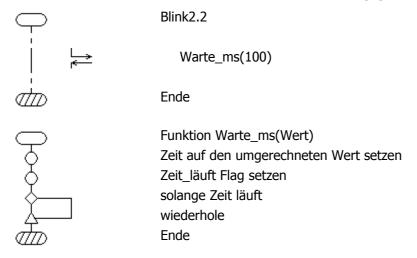
Die Struktur kann hier auch schon mit einer Unterfunktion erweitert werden. Diese Funktion kann in späteren Programmen weiter verwendet werden.



Ende

Die Wartezeit ist in diesem Beispiel eine Konstante die am Anfang des Programms definiert wird.

Es ist natürlich auch möglich diesen Wert als Variable der Funktion Warte mitzugeben und diesen Wert so umzurechnen das die Wartezeit in Millisekunden angegeben wird (Funktion Warte_ms).



Schreiben Sie die beiden Programme indem Sie das Programm Blinker 2.0 entsprechend abwandeln.