

ATmega leicht gemacht !



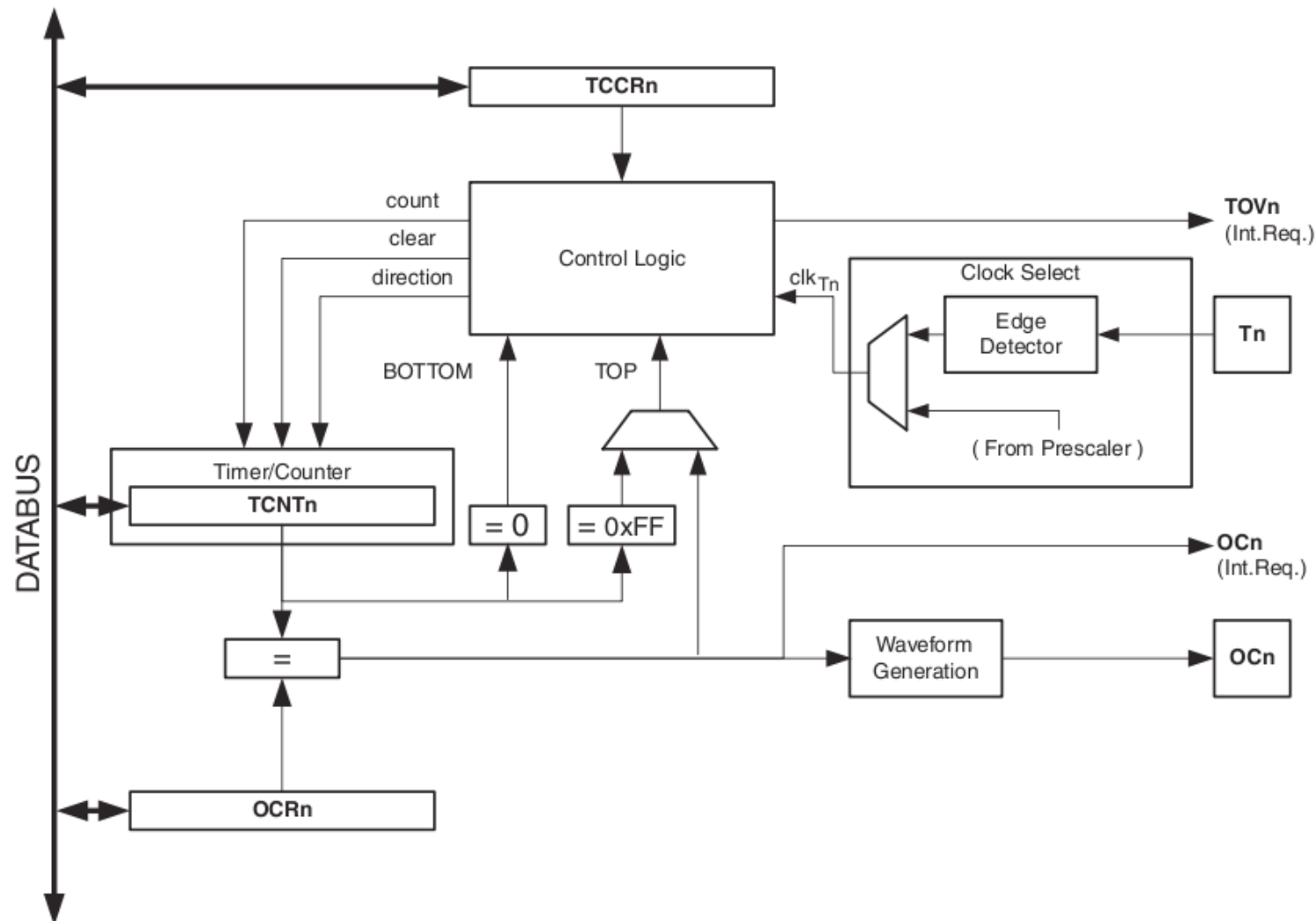
Hochschule Offenburg
University of Applied Sciences

Timer / Zähler

Timer/Zähler

- Spezial Register welches hoch bzw. runter gezählt werden kann.
- Zähler: Registerwert wird durch externes Signal in- oder dekrementiert.
- Timer: Register wird von einem internen Taktsignal in- oder dekrementiert.
- Abhängig vom Zählerstand kann
 - ein Ausgang gesetzt oder gelöscht werden (PWM).
 - ein Interrupt ausgelöst werden.

8-bit Timer/Counter 0



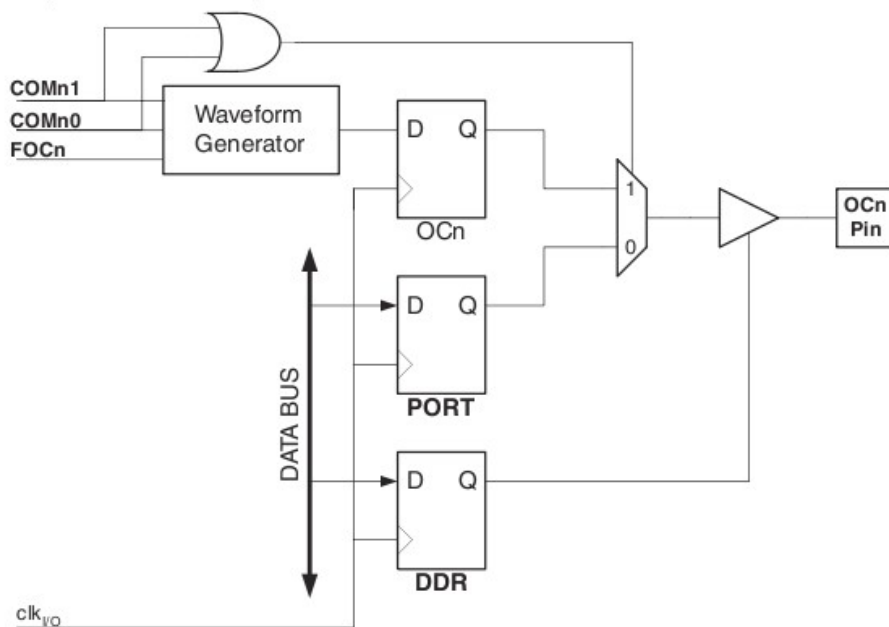
Clock Source

- Externes Signal über T0 (Signal von PINB0).
- Internes Taktsignal mit Vorteiler.
- Einstellung über CS02...CS00 in TCCR0.

CS02	CS01	CS00	Description
0	0	0	No clock source (Timer/Counter stopped).
0	0	1	$\text{clk}_{I/O}/(\text{No prescaling})$
0	1	0	$\text{clk}_{I/O}/8$ (From prescaler)
0	1	1	$\text{clk}_{I/O}/64$ (From prescaler)
1	0	0	$\text{clk}_{I/O}/256$ (From prescaler)
1	0	1	$\text{clk}_{I/O}/1024$ (From prescaler)
1	1	0	External clock source on T0 pin. Clock on falling edge.
1	1	1	External clock source on T0 pin. Clock on rising edge.

Output Unit

- Bestimmt den Zustand am Pin PB3
- Einstellung über COM01 und COM00 in TCCR0
- Abhängig vom Mode
- FOC0 in TCCR0 erzwingt das Setzen eines bestimmten Zustandes



Interrupts

- Interrupt bei Überlauf von TCNT0. TOV (Timer/Counter0 Overflow Flag) in TIFR.
- Interrupt bei Gleichheit von TCNT0 und OCR0. OCF0 (Output Compare Flag 0) in TIFR.
- Enable Bits:
 - TOIE0 (Timer/Counter0 Overflow Interrupt Enable)
 - OCIE0 (Timer/Counter0 Output Compare Match Interrupt Enable)

Normal Mode

- Der Modus wird eingestellt über die Bits WGM00 und WGM01 in TCCR0
- Bei $WGM01:0 = 0$ ist der Normal Mode aktiv.
- Einfaches Hochzählen von TCNT0.
- TOV0 kann als 9-Bit verwendet werden.

Beispiel 1

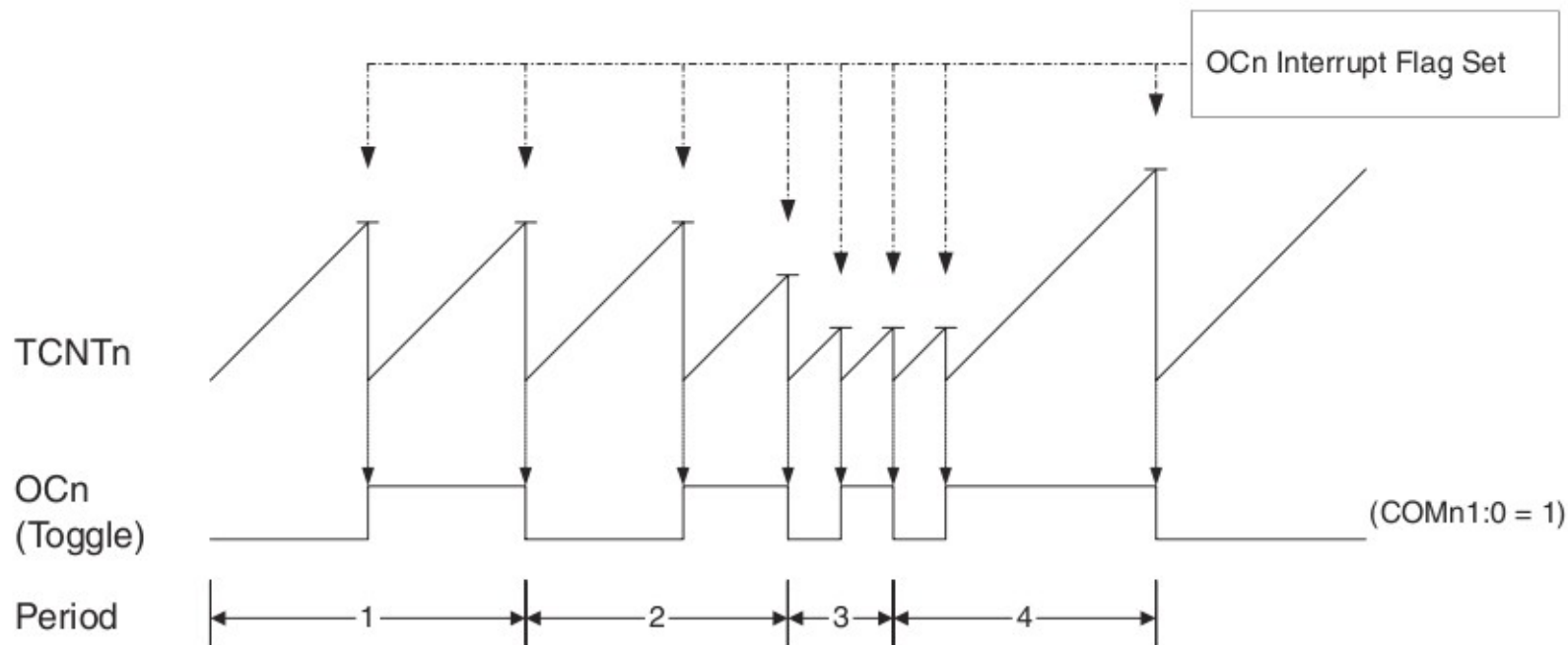
```
#include <stdlib.h>
#include <avr/io.h>

int main(void)
{
    ...
    DDRB  &= ~_BV(PB0);          //PB0 Eingang
    PORTB |=  _BV(PB0);          //Pull-Up aktiv

    //Clock Source auf extern. (Fallende Flanke)
    TCCR0 = _BV(CS02) | _BV(CS01);
    for(;;)
    {
        ...
        if( TCNT0 == 25 )
        {
            do something
            TCNT0 = 0;
        }
    }
}
```


Clear Timer on Compare Match (CTC) Mode

- $WGM01:0 = 2$
- $T = N * (1 + OCR0) / f_{clk}$
- TCNT0 wird bis OCR0 inkrementiert.
- TOV tritt im „Normalfall“ nicht auf.



Beispiel 2

```
ISR(TIMER0_COMP_vect) // wird jede ms ausgeführt
{
    static uint16_t i=0;
    i++;
    if ( i == 500 )
    {
        i = 0;
        PORTA ^= _BV(PA4);
    }
}

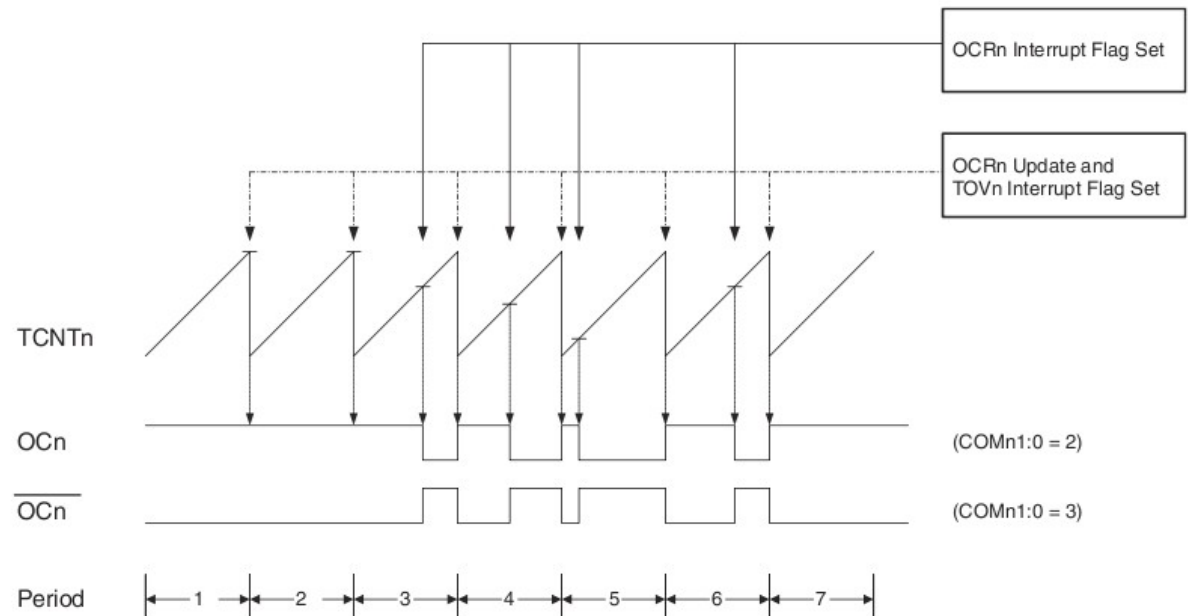
int main(void)
{
    // CTG Mode, Prescaler = 64 -> clk = 250 kHz
    TCCR0 = _BV(WGM01) | _BV(CS01) | _BV(CS00);

    // On Compare match Interrupt enable for timer 0
    TIMSK1 |= _BV(OCIE0);

    OCR0 = 249; // 250 kHz / (249 + 1) = 1 kHz
    for(;;);
}
```

Fast PWM Mode

- WGM01:0 = 3
- TCNT0 wird bis 0xFF inkrementiert
- $f_{\text{PWM}} = f_{\text{clk}} / (N * 256)$
N = 1, 8, 64, 256, 1024
- Pulsbreite wird über OCR0 eingestellt.
- OCR0 wird gebuffert.



Beispiel 3

```
int main(void)
{

    //Fast PWM Mode, clear OCO on compare match, Prescaler = 256 -> clk = 62,5 kHz
    TCCR0 = _BV(WGM00) | _BV(COM01) | _BV(CS02) | _BV(CS00);

    OCR = 63 //Pulsbreite 25%

    DDRB |= _BV(PB3); // PB3 Ausgang

    for(;;);

}
```

Phase Correct PWM Mode

- WGM01:0 = 1
- TCNT0 wird bis 0xFF inkrementiert
- $f_{\text{PWM}} = f_{\text{clk}} / (N * 510)$
- Pulsbreite wird über OCR0 eingestellt.
- OCR0 wird gebuffert.

