

گزارش تکلیف شماره ی شش ریزپردازنده

(۱)

A)

در زیرروال مخصوص چشمک زدن چراغ ها دستورات را مینویسیم

```
ldi cnt ,4
```

```
ldi temp , 0xFF
```

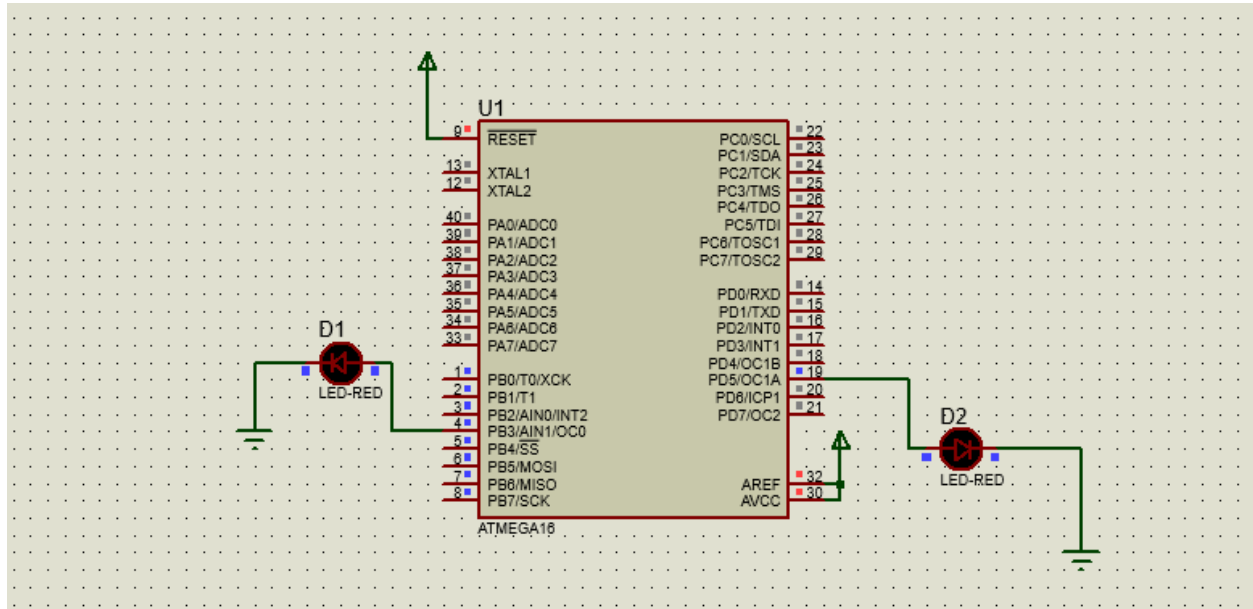
```
out DDRB , temp
```

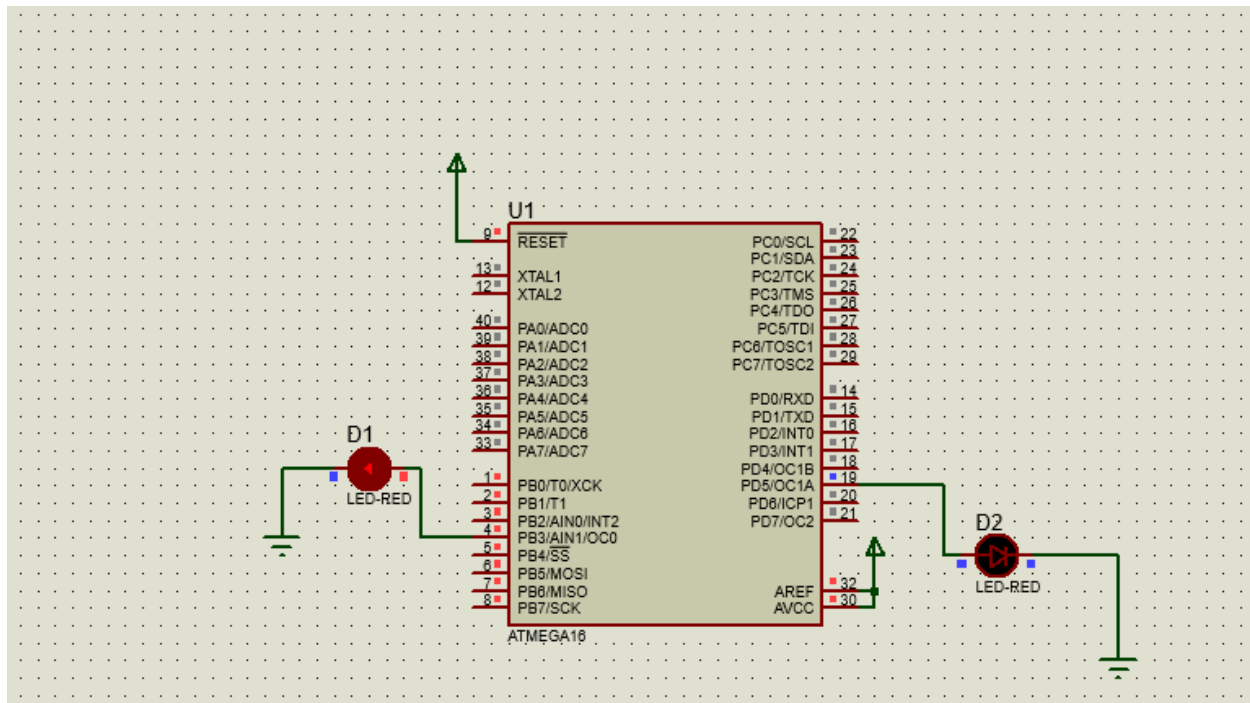
```
ldi temp,0b00000001
```

```
out TIMSK,temp
```

بیت ها طبق آنچه در کتاب آمده، به ترتیب باید ۰ و ۱ شوند.

دائم میشمارد تا وقتی سرریز کند، در اینجا PINOC0 تاگل میکند.

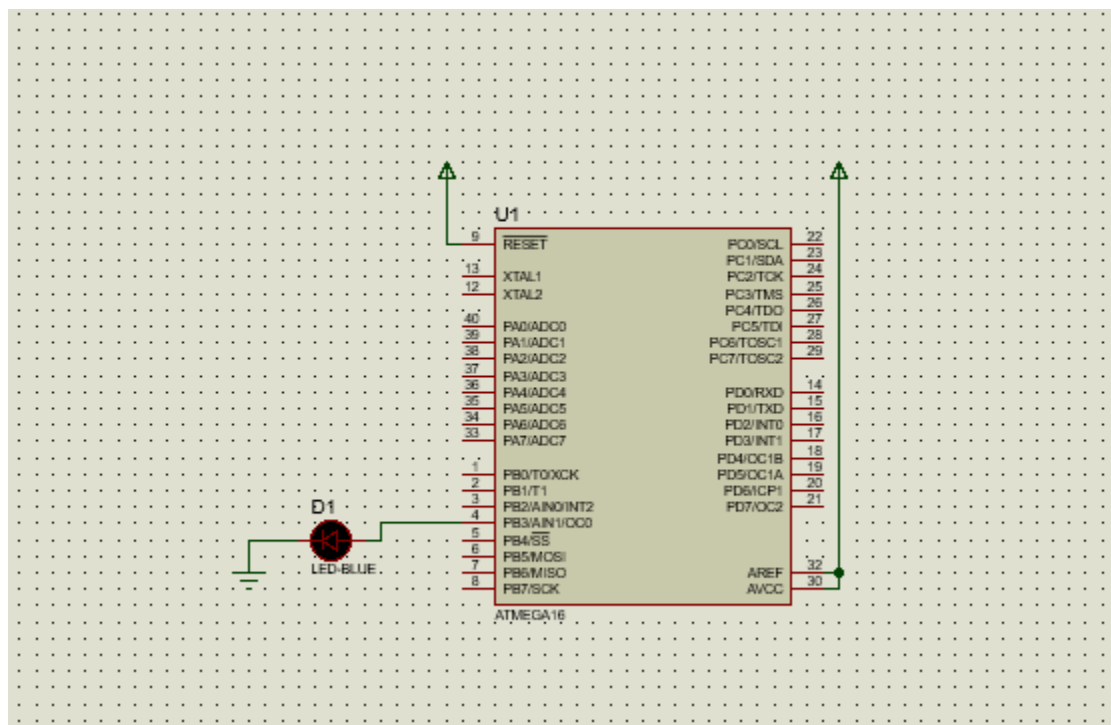


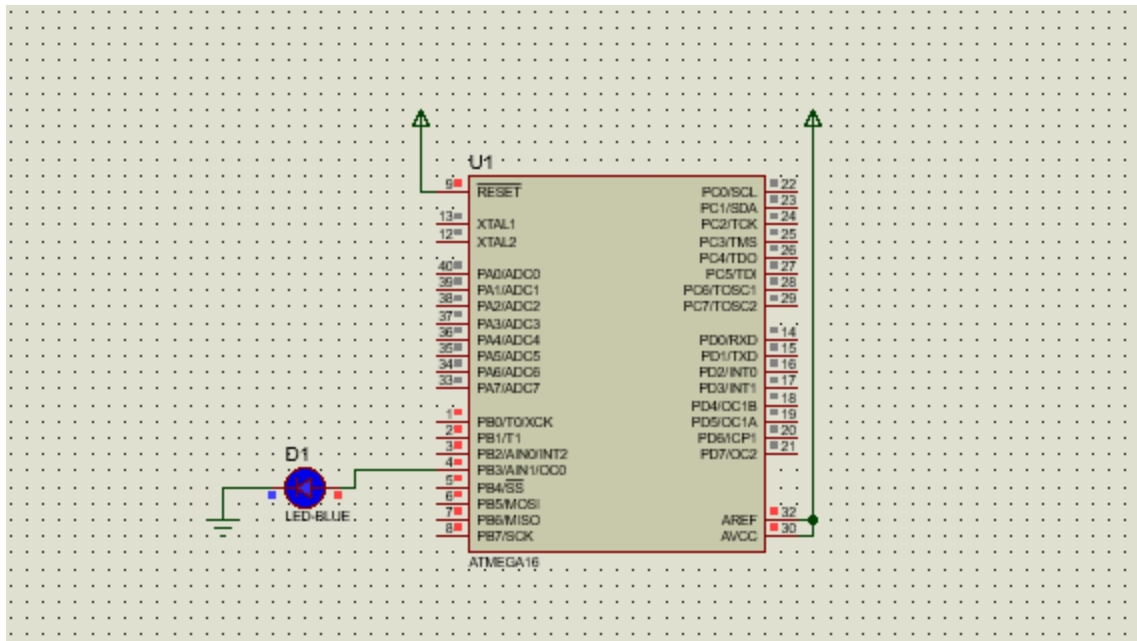


B)

مشابه حالت قبل

فقط این بار به جای ۴، ۸ قرار میدهم و مود ctc را تنظیم میکنیم.





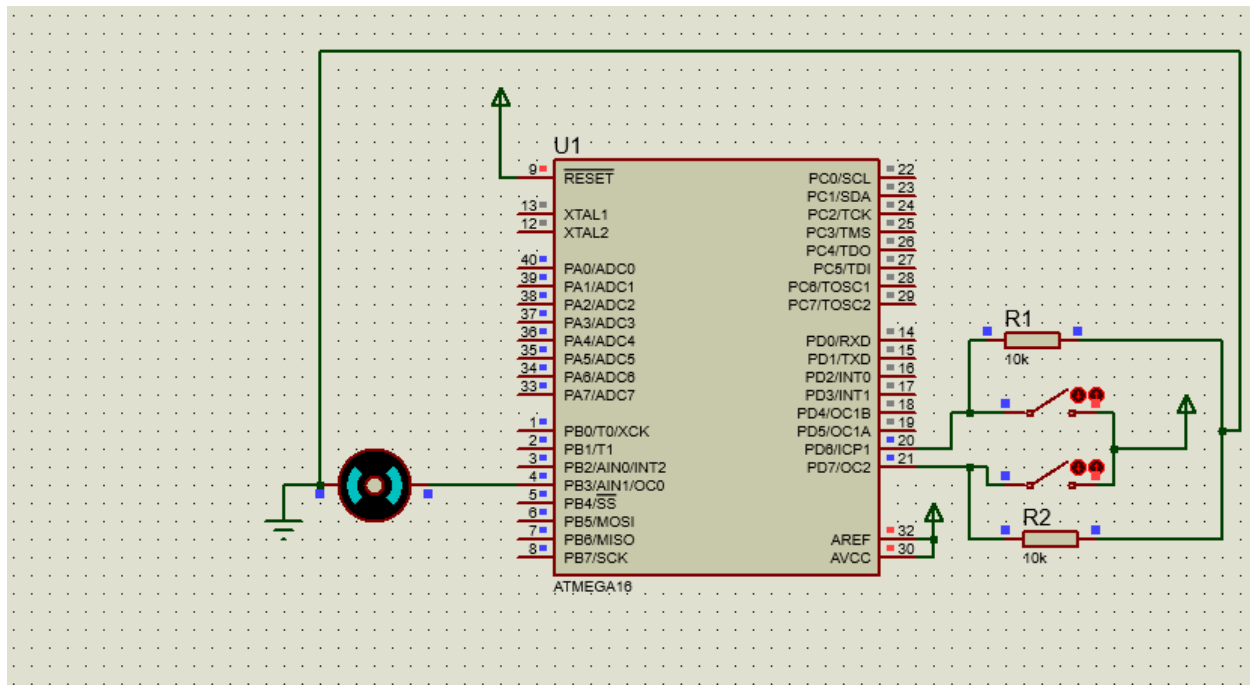
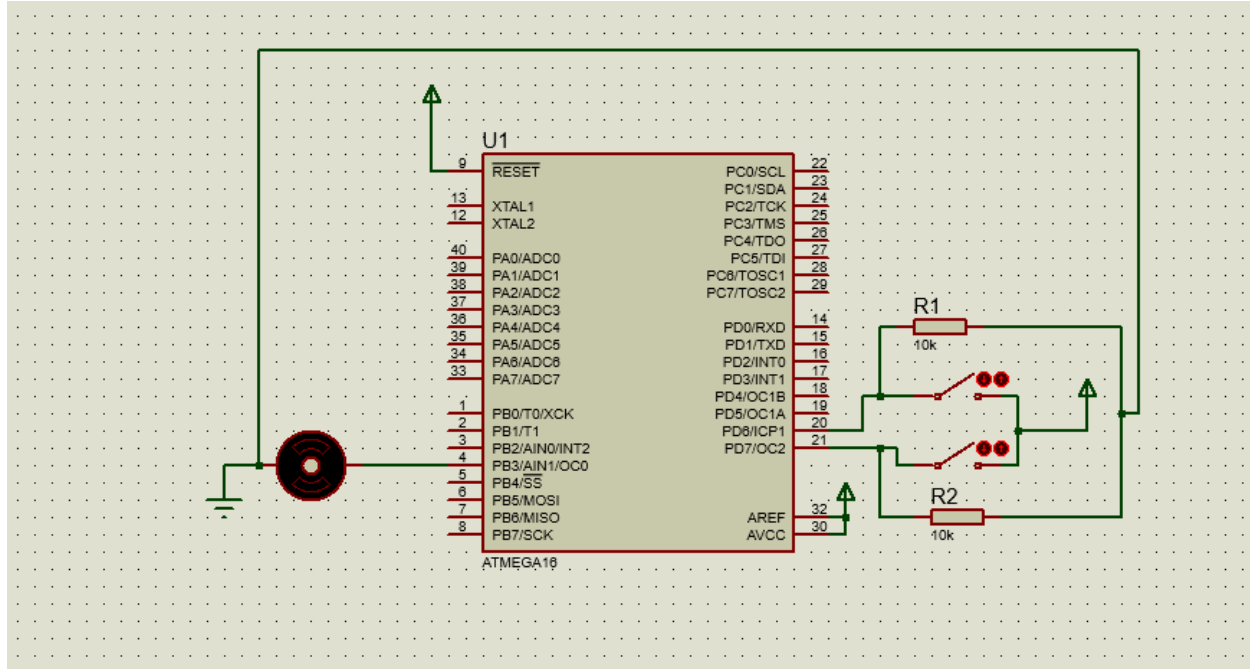
(۲)

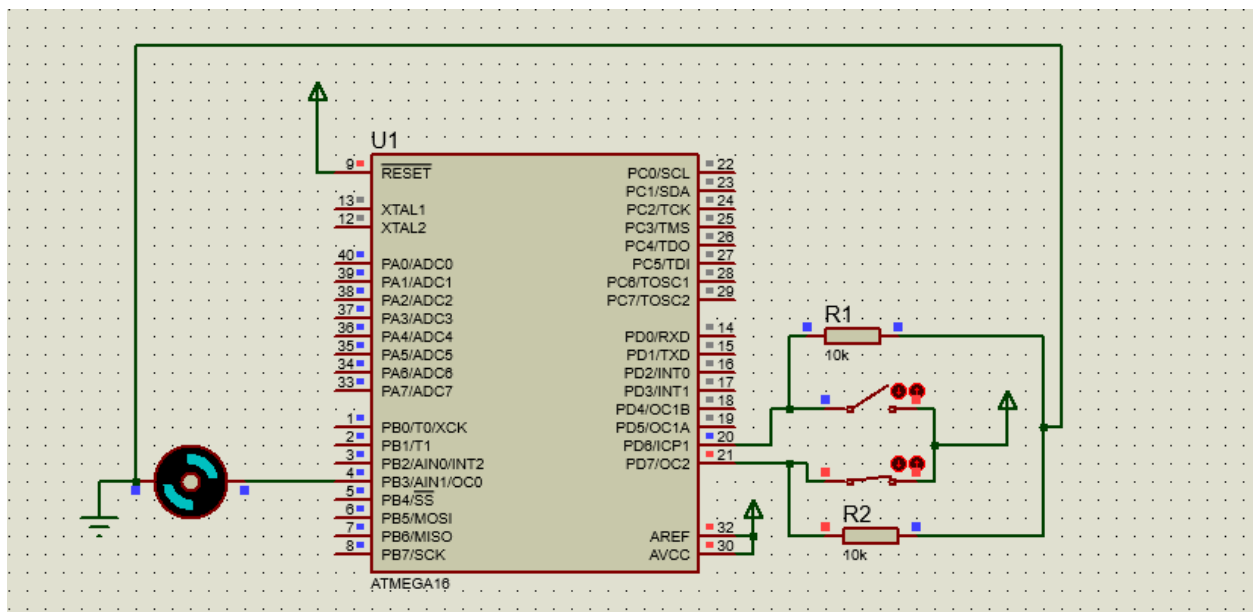
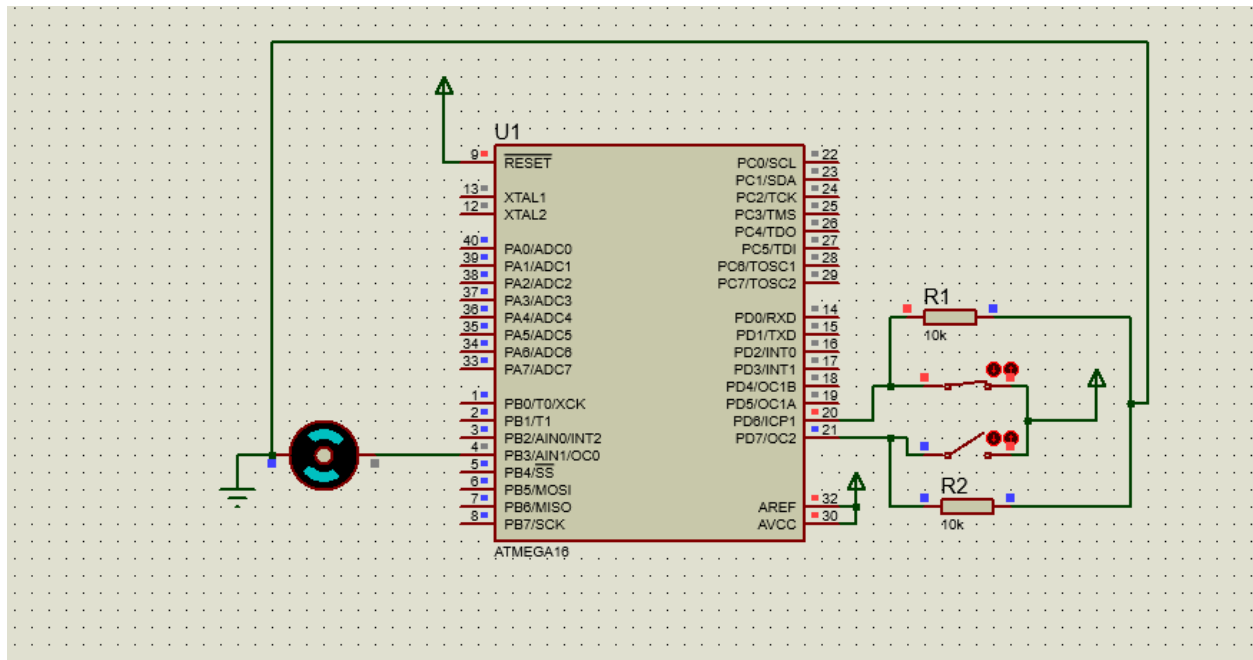
A)

هدف مان این است که موتور را در حالت PWM در دو سرعت مختلف بچرخانیم.

در دوفاز سریع و فاز صحیح.

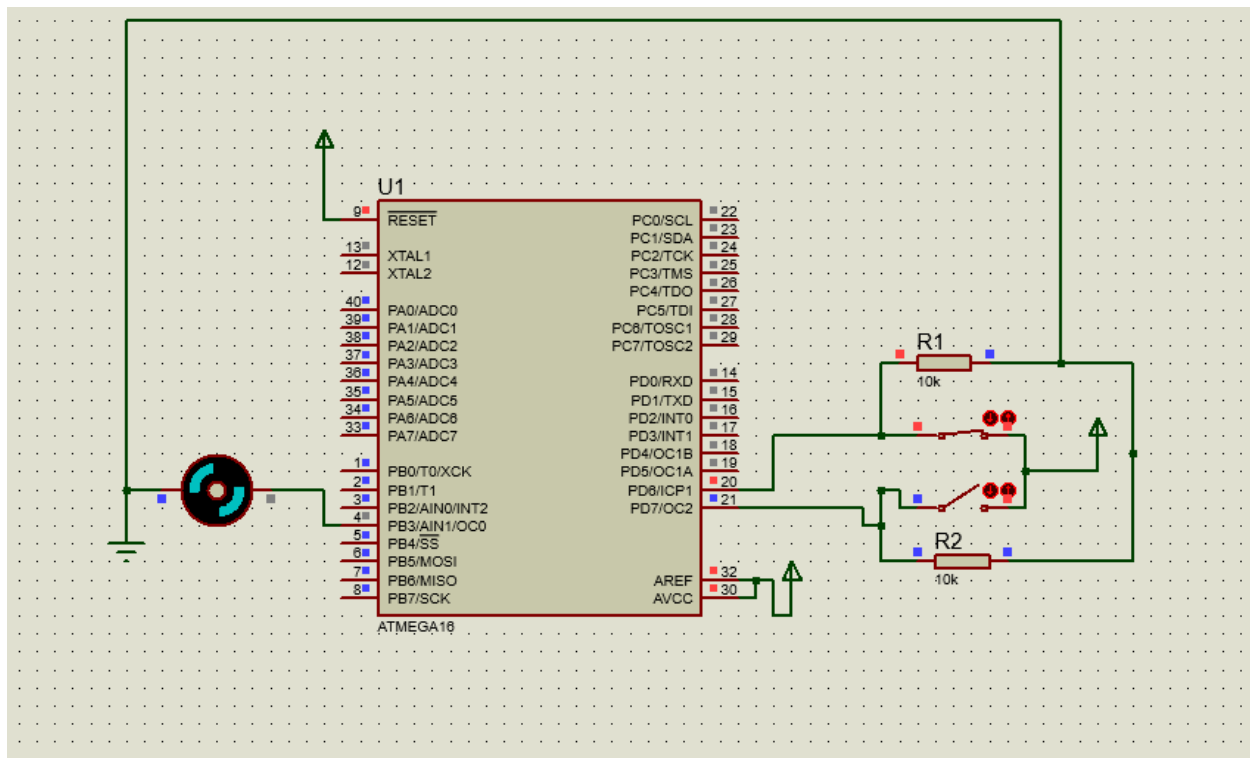
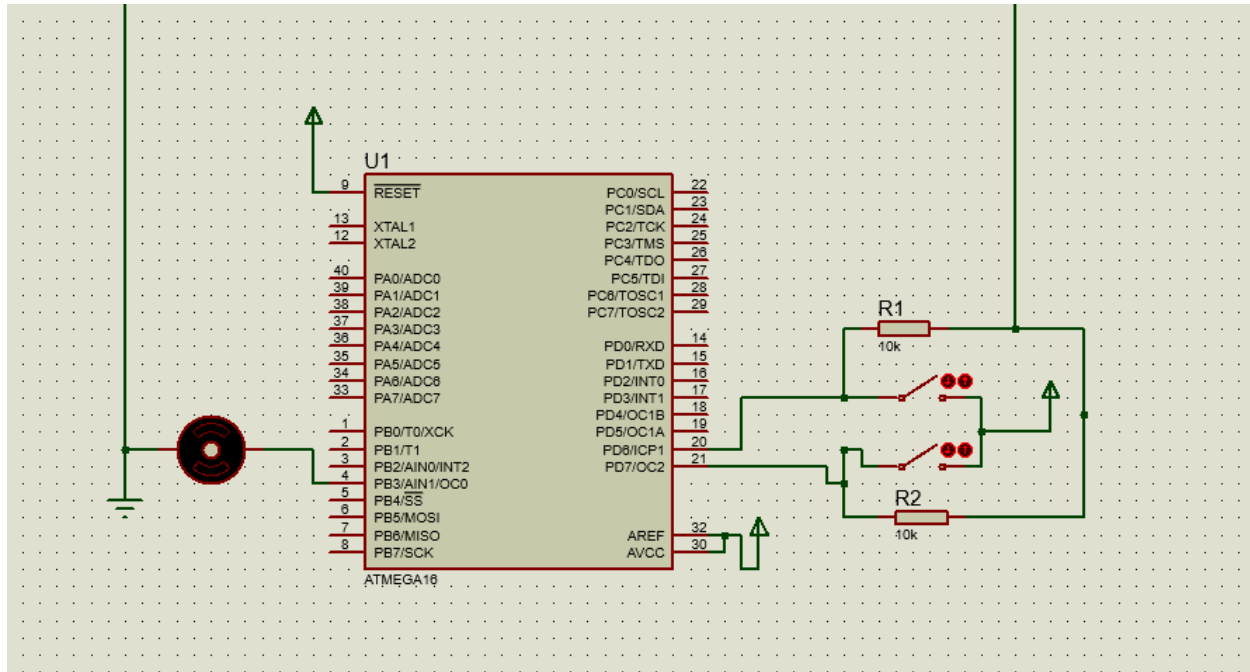
در زیر روال های sw1 , sw2 که مربوط به حرکت موتور نوشته شده است.

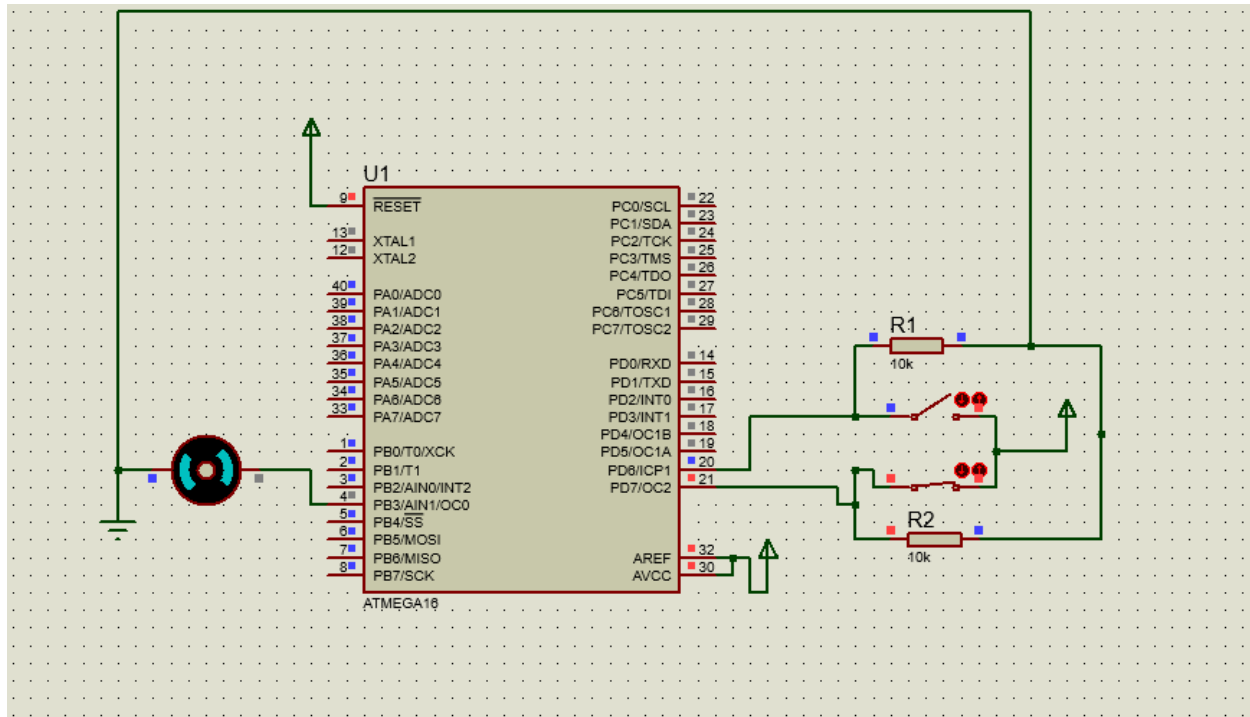




B)

مانند قسمت قبل





نکته: با وصل کردن کلید بالا با حداکثر سرعت و وصل شدن کلید پایین با حداقل سرعت میچرخد.