| **НАЗИВ ВЕЖБЕ** | **Tasteri** | | |
| --- | --- | --- | --- |
| Студент: | Bojana Ostojic | Број индекса: | EE237/2019 |
| Студент: | Petar Djuric | Број индекса: | EE79/2019 |
| Студент: |  | Број индекса: |  |

**Хардверска структура вежбе ИЗВЕШТАЈ И ЗАКЉУЧАК :**

|  |
| --- |
| Дати преглед харверске структуре вежбе и опис сваког елемента: |

**Решен задатак кроз алгоритам рада и програмски код ИЗВЕШТАЈ И ЗАКЉУЧАК**

|  |
| --- |
| У овом делу треба написати текст задатка за вежбу  Pomoću tastera RF0, RF1, RF2 i tajmera upravljati servo motorom i postavljati ga na pozicije -90, 0 i 90 stepeni. Preko dioda F porta prikazati trenutno stanje motora. |
| Написати алгоритам рада:  NA KRAJU DOKUMENTA! |
| Написати све коришћене функције у програму  void Delay\_ms  void \_\_attribute\_\_ ((\_\_interrupt\_\_)) \_T2Interrupt(void)  void generisanje\_PWM\_signala  void Init\_T2 |
| Написати програмски код или постојећи код прикључити извештају:  …  if(PORTFbits.RF0)  {  LATDbits.LATD0 =1;  Delay\_ms(15);  LATDbits.LATD0 =0;  Delay\_ms(185);  LATDbits.LATD0 =1;  }  … |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Оцена теоријских основа вежби рада: |  | ( мах 10% ) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Оцена алгоритма рада: |  | ( мах 10% ) |
| Оцена програмског кода: |  | ( мах 30% ) |
| Оцена демонстрације вежбе: |  | ( мах 50% ) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Коначна оцена вежби:** |  | ( мах 100 бодова ) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Рад прегледао: | Име и презиме: | Потпис: |
| Професор: | Др Владимир Рајс |  |
| асистент: | МSc Милан Бодић |  |
| асистент: | MSc Марко Васиљевић Тоскић |  |

WEWERTDGDGFDGDGDFGDGDOLGREDG

