## Lab 4 (240-319)

## การประยุกต์ใช้งาน Timer Interrupt (Timer0 and Timer1)

## <u>อุปกรณ์</u>

1.	Arduino Board
2.	Digital Experiment Board
3.	7-Segment Board
4.	Oscilloscope
	neckpoint# 1: สร้างสัญญาณรูปคลื่นสี่เหลี่ยม (Square Wave) ที่ความถี่ 100 Hertz ที่ขา <b>PB0</b> กำหนดให้ใช้ mer 0 โหมดนับแบบปกติ และใช้ Overflow Flag 1.1 คำนวณหาค่า TCNT0 <sub>inital</sub> โดยความถี่ของ CPU อยู่ที่ 16 MHz
	1.2 ใช้โปรแกรม Arduino IDE ป้อน Code ภาษาซี เพื่อให้เกิดสัญญาณรูปคลื่นสี่เหลี่ยม (Square Wave) ที่มีความถี่ 100 Hertz ที่ขา <b>PB0</b> ได้อย่างถูกต้อง โดยตรวจสอบจากการวัดด้วย Oscilloscope ที่ขา PB0 ของ Arduino
	neckpoint# 2: สร้างสัญญาณรูปคลื่นสี่เหลี่ยม (Square Wave) ที่ความถี่ 100 Hertz ที่ขา <b>OC0A</b> กำหนดให้ Timer 0 โหมดนับแบบ <b>CTC</b> (Clear Timer on Compare) 2.1 คำนวณหาค่า OCR0A โดยความถี่ของ CPU อยู่ที่ 16 MHz
	2.2 ใช้โปรแกรม Arduino IDE ป้อน Code ภาษาซี เพื่อให้เกิดสัญญาณรูปคลื่นสี่เหลี่ยม (Square Wave) ที่มีความถี่ 100 Hertz ที่ขา <b>OCOA</b> ได้อย่างถูกต้อง โดยตรวจสอบจากการวัดด้วย Oscilloscope ที่ขา PD6 ของ Arduino

Checkpoint# 3: ใช้ Timer1 จับเวลา 1 วินาที เพื่อนับเวลา 10 วินาทีในการขับสัญญาณ ให้ LED ติด 10 วินาที แล้วให้ LED ดับ 10 วินาที สลับกัน โดยความถี่ของ CPU อยู่ที่ 16 MHz

- 3.1 นักศึกษาสามารถใช้ LED ที่ขา 13 ในการแสดงผล
- 3.2 ให้นักศึกษาแสดงการหาค่า S ในโหมดที่ใช้งาน, ค่าสูงสุดที่ Timer1 สามารถนับได้ พร้อมระบุความหมายของ บิตต่างๆ ที่ใช้งานในรีจีสเตอร์ที่ เกี่ยวข้องใน Code ภาษาซีที่ใช้ในการโปรแกรมด้วย