

Dokument NR.: ZB-005-U-05

LED ALS SIGNALGEBER 2



LED als Signalgeber Timer 0, Mode 2 im Interrupt-Betrieb







INHALTSVERZEICHNIS

1.	Aufgabe 1	
	1.1 Verwendete Module:	
	1.2 "Target Mission"	3
2.	Lösung Aufgabe 1	4

Modification History:

Version	Date	Comments
1.0	01.2013	first release



1. Aufgabe 1

Programmieren Sie einen LED-Signalgeber.

- LED soll exakt 250ms an und 250ms ausbleiben.
- Benutzen Sie die LED am Port 2 Pin 0
- Benutzen Sie Timer 0 im Mode 2
- Interrupt-Betrieb

1.1 VERWENDETE MODULE:

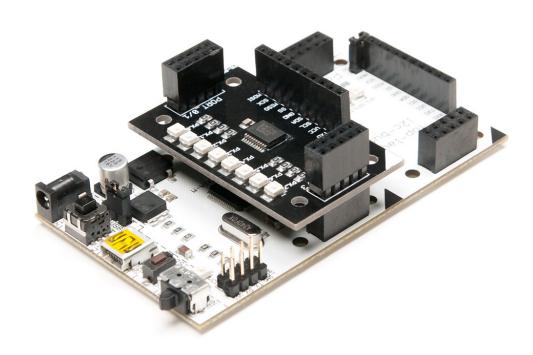
8051 Mikrocontroller Board mit AT89C5131A-RDTUM mit einem 24MHz Quarz (SB-001/SB-002) und LED Board (ZB-005).

1.2 "TARGET MISSION"

Ein Video sagt mehr, als tausend geschriebene Worte.

In diesem Video wird gezeigt wie das Ergebnis aussehen soll (ZB-005-U-05). Es wird kein Quellcode gezeigt oder erklärt.

"Target Mission" auf youTube





2. LÖSUNG AUFGABE 1

```
/******************************
  Datei:
          ZB-005-U-05 Timer0 isr.c
  Produkt: ZB-005-U-05
  Projekt: Timmer0/Mode2/Interrupt
  Datum:
          Jan.2013 - first release
  Version 1.0
  Kompiler: Keil V9.05
         Viktor Schabelski info@i2c-bus.de.de
  Lizenz: Creative Commons Lizenz
        Namensnennung - Keine kommerzielle Nutzung - Keine Bearbeitungen
        www.i2c-bus.de/cc
  Programmieren Sie einen LED-Signalgeber.
    - LED soll exakt 250ms an und 250ms ausbleiben.
    - Benutzen Sie die LED am Port 2 Pin 0
    - Benutzen Sie Timer 0 im Mode 2
    - Interrupt-Betrieb
******************
/**********************************
  Includes
******************
#include <at89c5131.h>
#include <stdlib.h>
void isr timer0 (void);
                   /* Port 2 Pin 0 */
sbit bitLED = 0xA0;
unsigned int uiCOUNT = 0 \times 00;
/***********************
  Funktionen
*****************
/*----
* Name : main
 Input: none
 Output : none
* Descr. : Main Funktion
void main(void) {
  P2 = 0 \times 00; /* Port2 auf 0 setzen */
/* timer0 init-----*/
  TCON = 0 \times 10; /* TRO (2^4) = 1; TimmerO ein */
  TMOD = 0 \times 02; /* M10 (2^1) = 1; Timmer0 Mode2 */
/* Berechnung Zeit t = 250ms =>
250\text{ms}:(12/24\text{MHz}) = 500.000\text{d} muss man zaehlen, um 250\text{ms} zu erreichen.
250d ist ein Probewert (zwischen 1 ... 2^8) -> Wichtig! Teilung ohne Rest!
500.000d:250d = 2.000d;
Um die Zeit von 250ms zu erreichen braucht man 2.000d Ueberlaeufe.
Den Wert den man in die beiden Register laden muss, berechnet man
(2^8 - 250d) = 5d = 0x05h
Da wir 250 Maschinenzyklen zaehlen moechten, schreiben wir in den Register 0x05h.
*/
```

```
TL0 = 0x00;
TH0 = 0x05;

//Timmer0 Overflow Flag auf 0 setzen, Register TCON

TF0 = 0;
/* end of timer0 init------*/

/* EA (2^7) = 1 + ET0 (2^1) = 1; Enable all und Timmer0 Interrupt aktiviert */
IEN0 = 0x82;

while(1);
}

void isr_timer0 (void) interrupt 1{
    uicount++;
    TF0 = 0;
    if(uicount == 2000) {
        uicount = 0;
        bitLED =~ bitLED;
    }
}
```



Haben Sie einen Fehler entdeckt?

Wir sind dankbar für Ihren Hinweis. Schicken Sie uns bitte diesen Hinweis einfach per E-Mail: <u>info@i2c-bus.de</u>.

Vielen Dank!