TP2 Robot suiveur de lignes : Le Timer

Question 1

a) La commande OPTION_REG = %10000111 sert à définir le PDR à 256.
b) La commande _INTCON.GIE = 1 sert à autoriser toutes les interruptions
_IINCON.TMR0IF sert à autoriser ou désactivé les interruptions du Timer.
c) D'après la formule :

$$Ttimer = (256-TMRO)x4xPDR/fq$$

Donc, Timer = 10ms
d) Le moteur doit s'arrêter au bout de 3000ms.
e) Ce programme permet de faire tourner les moteurs durant une durée déterminée puis, de l'arrêter .