

# Stoppuhr mit TIM6



# Stoppuhr mit TIM6

Start



```
void init()
{
    RCC->APB1ENR|=0b10000; //Clock Enable
    TIM6->PSC=31999;        //Prescaler 1ms
    TIM6->ARR=0xFFFF;       //ARR=Max
    TIM6->CNT=0xFFFF;       //CNT=max
    TIM6->CR1=1;             //CEN =1
}
```

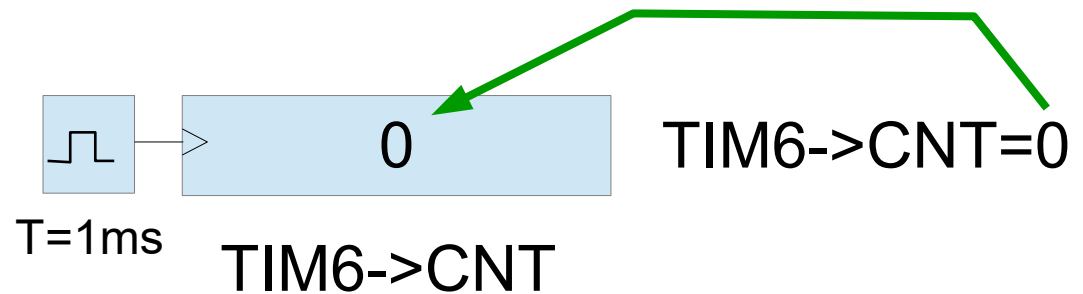
65535

TIM6->CNT

# Stoppuhr mit TIM6

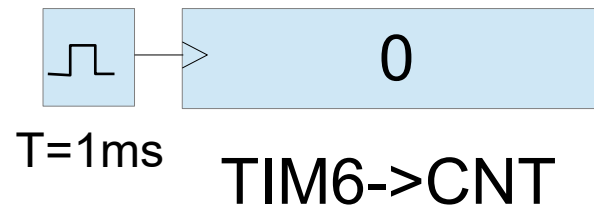
Start

```
void startZeit() //ISR PA_1 Rise
{
    TIM6->CNT=0;
}
```



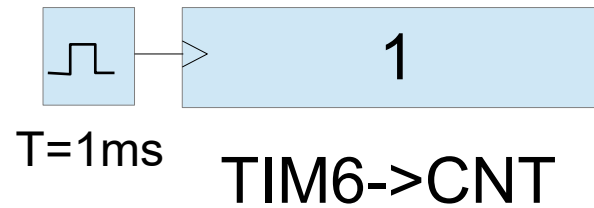
# Stoppuhr mit TIM6

Zeit läuft



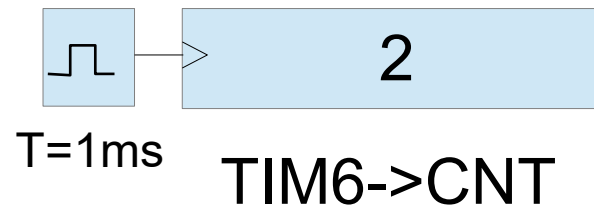
# Stoppuhr mit TIM6

Zeit läuft



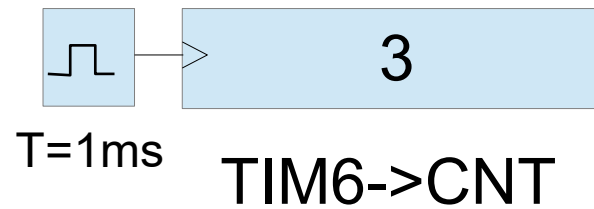
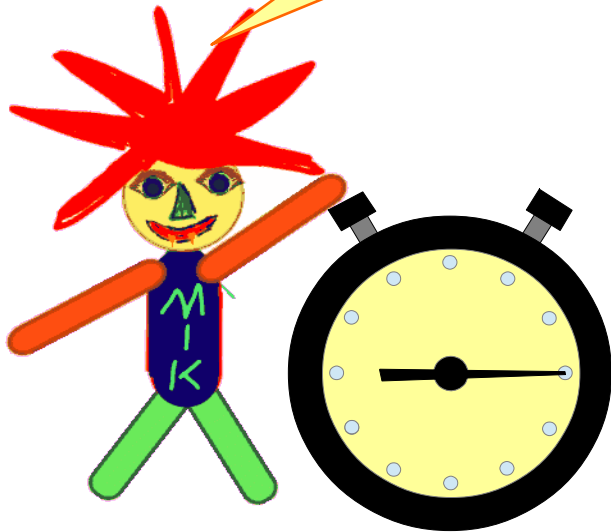
# Stoppuhr mit TIM6

Zeit läuft



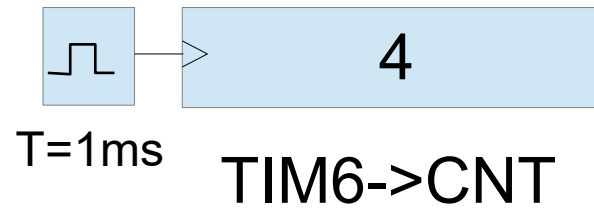
# Stoppuhr mit TIM6

Zeit läuft



# Stoppuhr mit TIM6

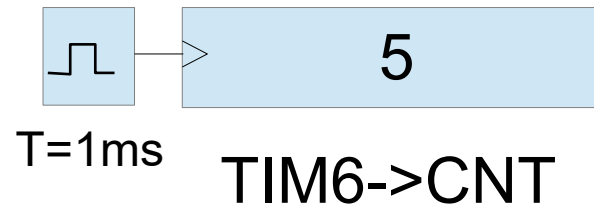
Zeit läuft





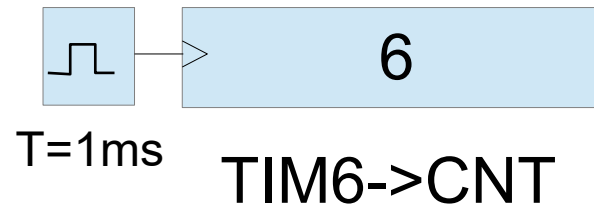
# Stoppuhr mit TIM6

Zeit läuft

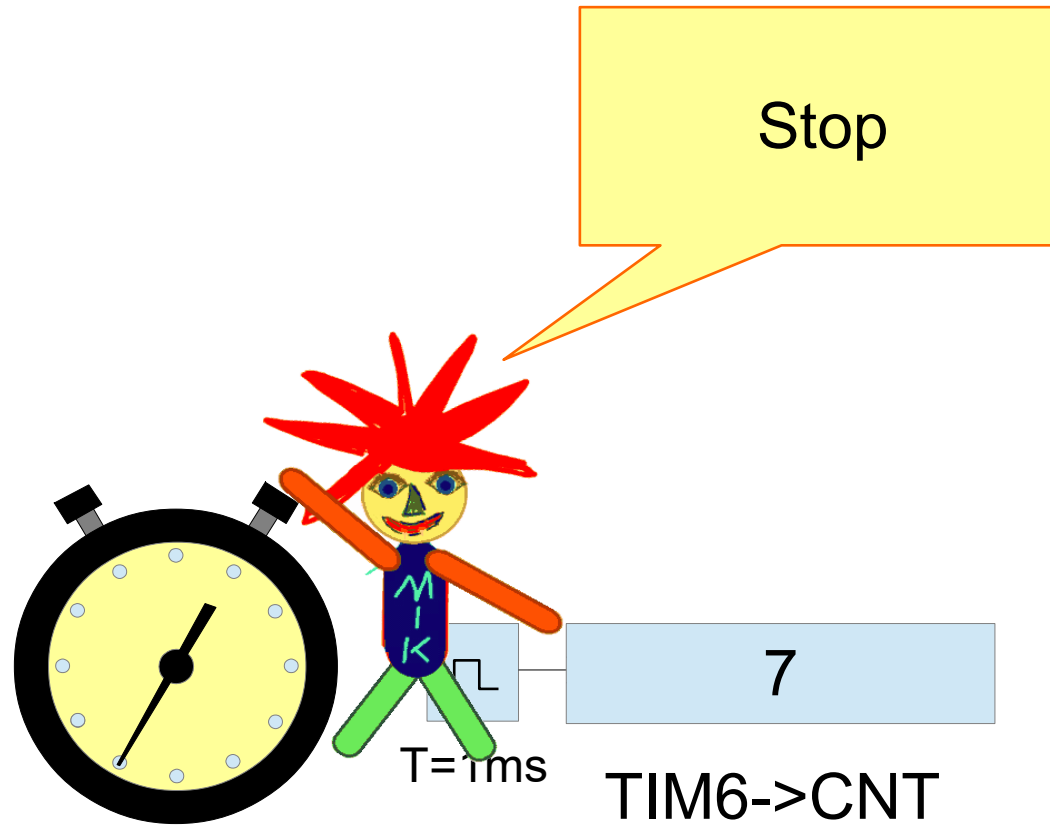


# Stoppuhr mit TIM6

Zeit läuft



# Stoppuhr mit TIM6



# Stoppuhr mit TIM6

