Řízení DC motoru z kitu ATmega 2560

***Hodnocení úlohy***

Základní hodnocení úlohy je:

Výborný

Úloha je funkční, plně splňuje zadání. Úloha je řešena pomocí softwarového PWM s frekvencí danou OCR1A a s využitím přerušení od kanálů B a C. Časování žák zjistil empiricky a jeho parametry správně zpětně odvodil.

Chvalitebný

Úloha je sice funkční, řešena pomocí softwarového PWM s frekvencí danou OCR1A a s využitím přerušení od kanálů B a C včetně správného časování a odvození parametrů, ale komentáře jsou neúplné nebo chaotické.

Dobrý

Úloha je sice funkční, řešena pomocí softwarového PWM s frekvencí danou OCR1A a s využitím přerušení od kanálů B a C včetně správného časování, ale bez odvození jeho parametrů.

Dostatečný

Úloha je sice funkční, případně je omezeně funkční, ale nesplňuje řešení pomocí softwarového PWM s vrcholem dle OCR1A s využitím komparace kanálů B a C.

Nedostatečný

Úloha není funkční, případně nesplňuje podmínku řešení v jazyku C. Úlohu nelze předvést.