日

日曜日

を記述して、コンパイラに動作周波数を教えておきます(\mathbb{B}). コンパイラはこの記述を参照して、正確な時間になるように自動的に調整し、コードを出力します.

注意点

どうみても正しく記述されているのにコンパイル時に.

0x81

がうんぬんというエラー・メッセージが出る場合があります。これは全角の空白が混じっている場合に出現するエラーです。

「Terapadのメニュー」→「表示」→「表示タブ」→「マーク」… 改行・EOF・半角空白・全角空白

にチェックを入れてください. 全角空白が表示されるようになります. この全角空白が混入していることにより起きるエラーなので, 見つけて削除してください.

以上を参考に、空欄を埋めてプログラムを完成後、コンパイル → PICへの書き込み → 実行してください.

答え

① 0x0f ② 250 ③ 0x00 ④ 250

2時限目・LED の点滅 …… その 2, 順次点灯

課題1は完成しましたか? プログラミングは作成し、実際に動かすことで理解が深まります. これ以降は、前回までに説明した部分は省略し、新たに出現した部分のみ、説明します.

課題2

四つのLEDを、250ms間隔で順番に点灯するプログラムを作成しましょう。

P-68



OOO OOO DOWN_LED
OOO OOO RIGHT_LED
OOO OOO UP_LED
OOO OOO LEFT_LED

ルーレットのように、250ms間隔でPIC赤外線受信ボードのRB0_ LED(下)から左回りで一つずつ順番に点灯・消灯します。

// ex2_rxb.c // for 16F88/16F84A #define USE_PIC 1 //1:16f88,0:16f84a

課題 2

#if USE_PIC このPDFは,CQ出版社発売の「赤外線制御で学ぶPICとC言語」の一部分の見本です.内容・購入方法などにつきましては以下のホームページをご覧下さい.
<http://shop.cqpub.co.jp/hanbai/books/13/13481.htm>

```
// for PIC16F88
 #include<16f88.h>
 #fuses HS, NOWDT, NOPROTECT, PUT, NOMCLR, NOBROWNOUT, NOLVP
 #else
 // for 16F84A
 #include<16f84a.h>
 #fuses HS, NOWDT, NOPROTECT// 外部セラロック使用
#endif
#use delay(clock=20000000)
#define ON 1
                                     void main()
#define OFF 0
                                       #if USE_PIC
#byte RA=5
                                        // for 16f88
#byte RB=6
                                        setup_adc_ports(NO_ANALOGS);
#bit IRSIG=RA.2
                                       #else
#bit TACTSW=RA.3
                                       #endif
#bit DOWN_LED=RB.0
#bit UP LED=RB.2
                                       set_tris_a(0x0c);
#bit RIGHT LED=RB.1
                                       set_tris_b(0x00);
 #bit LEFT_LED=RB.3
                                       RB=0x00;
                                        while(1){
                                          DOWN_LED=ON;
                                           delay_ms(250);
                                          DOWN LED=OFF;
                                           delay_ms(250);
                                         // これ以後を考えてください.
                                        }
```

ヒント

(A)の(A) 部分は、RB0のビット0から3までを、DOWN_LED ~ LEFT_LEDという名前で使えるように定義します。これでRB・0(RBの最下位ビット)をDOWN_LEDという名前で使えるようになります。 LED1を点灯するには次のようにします。

DOWN_LED=ON;

消灯するには,

DOWN LED=OFF;

とします. UP_LEDとLEFT_LEDの処理を追加すれば、ぐるぐると回るようにLEDが点灯しているように見えてきます.

ぐるぐると回るLEDを眺めているのも楽しいですね.

