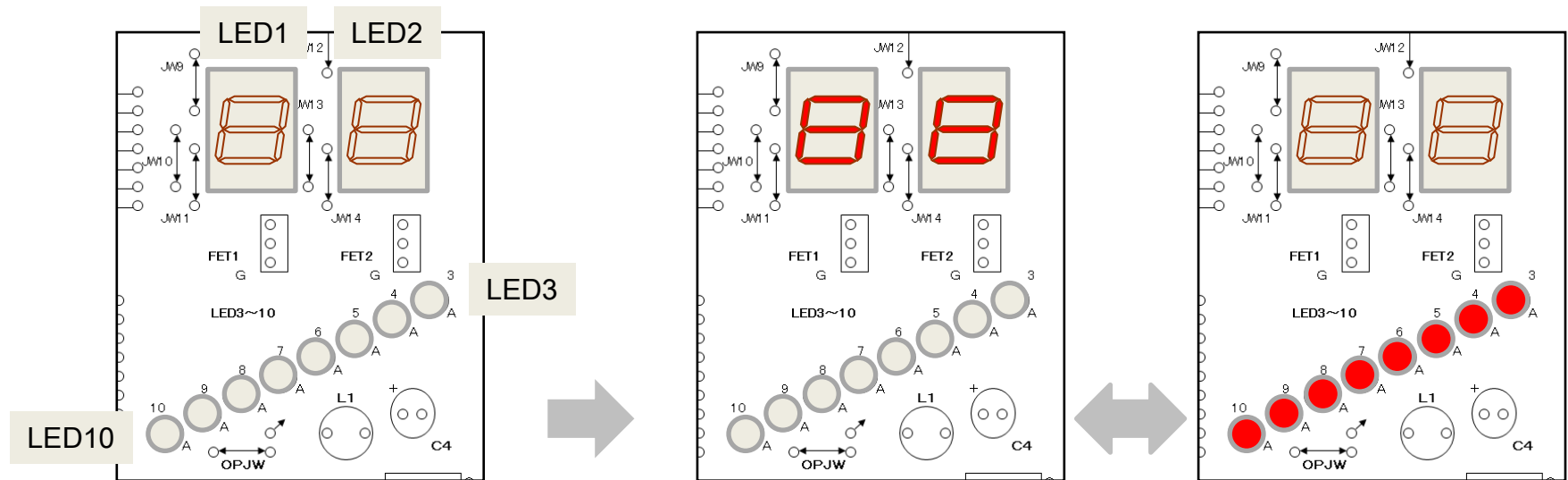


課題1-②



初期状態

LED1～LED10は消灯している。

SW1はHigh側にあること。

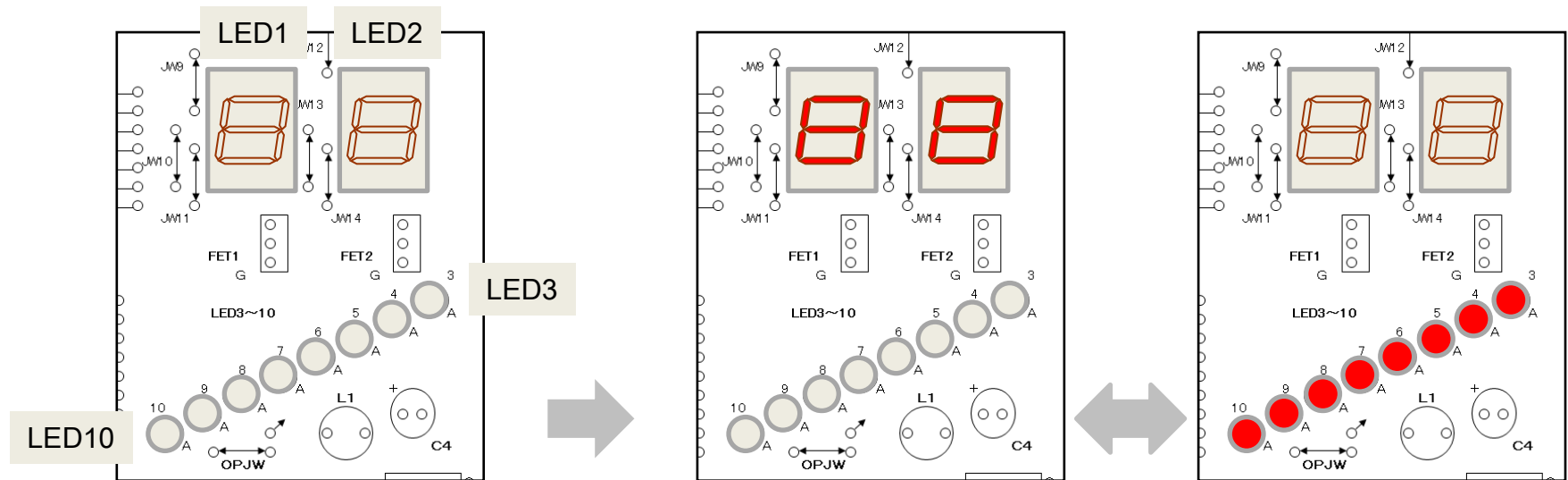
初期状態からの離脱は、

SW1をLow側にする。

初期状態の時、
SW1が最初から
Low側にあると、

LED1、LED2と
LED3～LED10
が交互に点灯
する。

課題1-③



初期状態

LED1～LED10は消灯している。

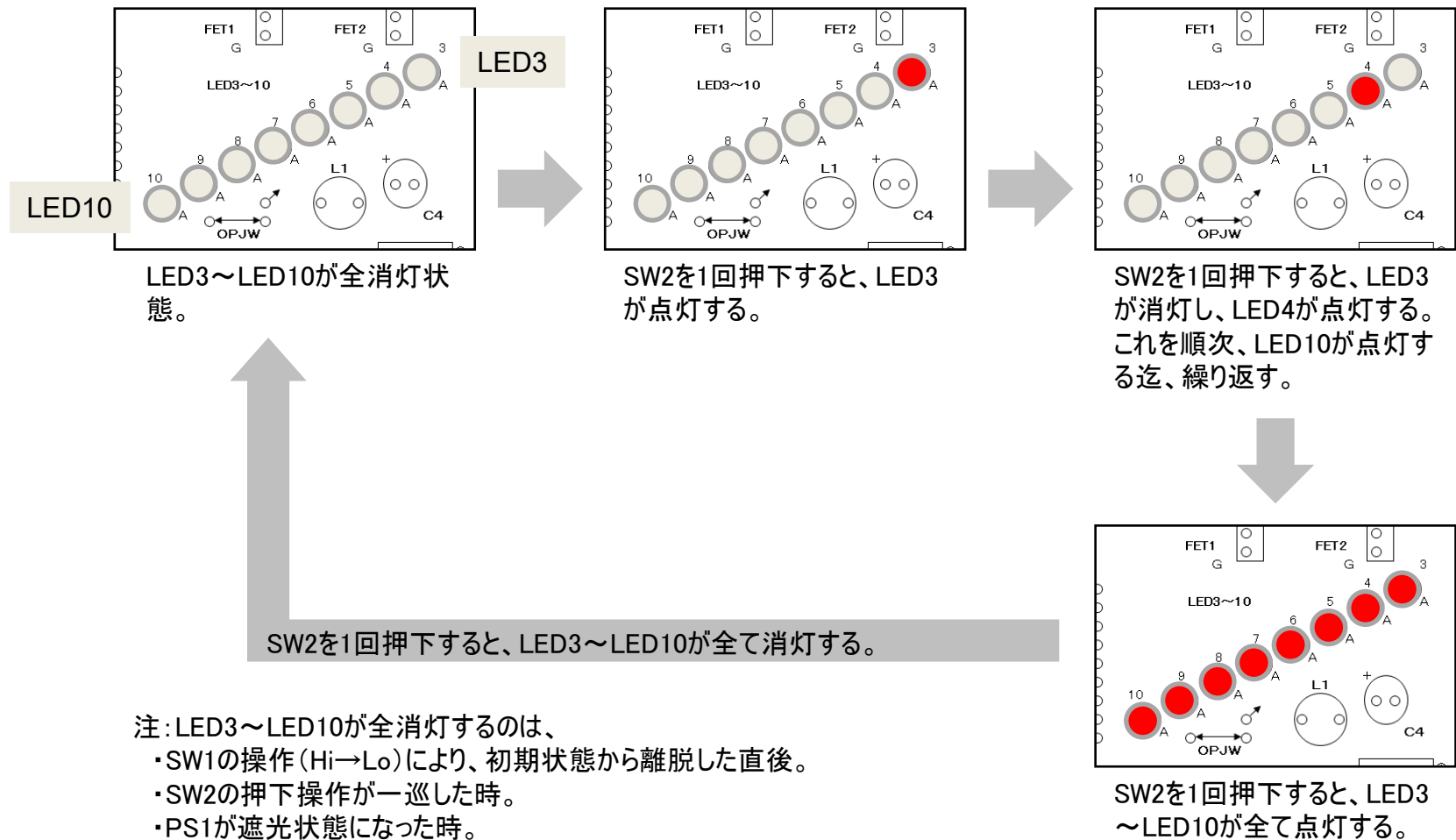
SW2は、通常状態（解放）であること。

初期状態からの離脱は、10秒以内にSW2を1回押下する。

初期状態の時、
SW2を押下せず、
10秒が経過すると、

LED1、LED2と
LED3～LED10
が交互に点灯する。

課題2-②(初期状態から離脱後)

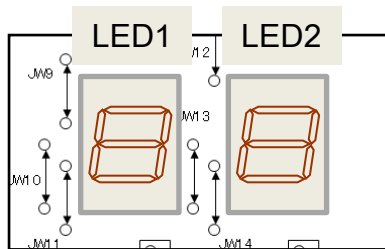


注: LED3~LED10が全消灯するのは、

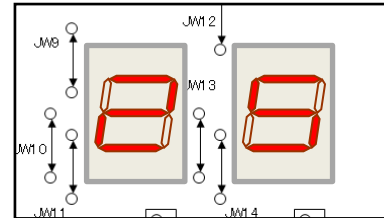
- ・SW1の操作 (Hi→Lo) により、初期状態から離脱した直後。
- ・SW2の押下操作が一巡した時。
- ・PS1が遮光状態になった時。

注: SW1がHiの時、シフト中のLEDのみが点灯し、SW1がLoの時、シフト中のみのLEDが消灯する。上図は、SW1がHiの時の様子を示している。

課題3-②(初期状態から離脱後)

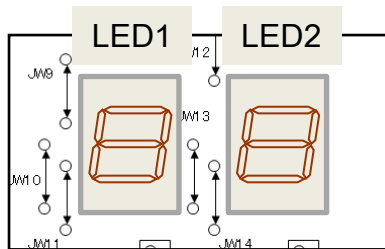


LED1、LED2が全消灯。
SW2の押下操作により、初
期状態から離脱した直後。

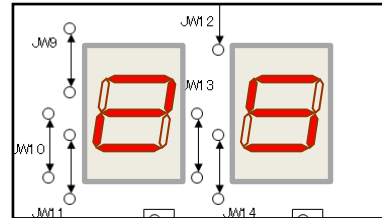


VR1の位置に応じた、表示
をする。
上図は、25と表示し、意味
合いは、VR1からの電圧の
AD変換の結果が、2.5(V)
であることを示している。

課題3-③(初期状態から離脱後)



LED1、LED2が全消灯。
SW2の押下操作により、初
期状態から離脱した直後。

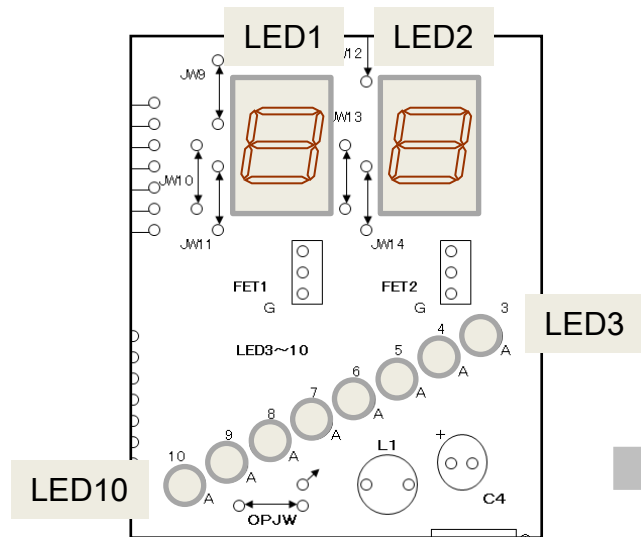


VR1の位置に応じた、表示
をする。
上図は、25と表示し、意味
合いは、VR1からの電圧の
AD変換の結果が、2.5(V)
であることを示している。

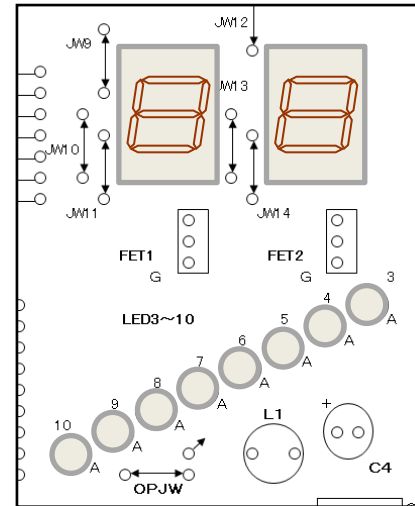
電圧表示を5刻みとする。

- ・3以下は、0とする。
- ・3より大きく、5以内は、5とする。
- ・5より大きく、10以内は、10とする。
- ・10より大きく、15以内は、15とする。
- ・15より大きく、20以内は、20とする。
- ・20より大きく、25以内は、25とする。
- ・25より大きく、30以内は、30とする。
- ・30より大きく、35以内は、35とする。
- ・35より大きく、40以内は、40とする。
- ・40より大きく、45以内は、45とする。
- ・45より大きいと、50とする。

課題4-②(初期状態から離脱後)

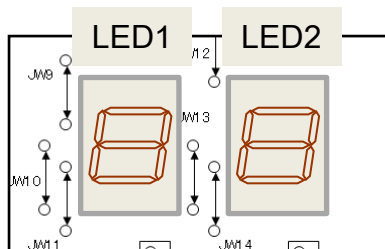


LED1～LED10が全消灯。
SW2の押下操作により、初期
状態から離脱した直後。

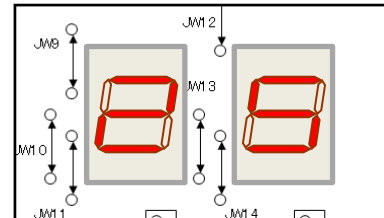
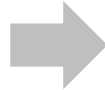


SW1とVR1の操作でモーター
の回転制御を行うが、LED1
～LED10の表示は、消灯の
ままである。

課題4-③(初期状態から離脱後)



LED1、LED2が全消灯。
SW2の押下操作により、初
期状態から離脱した直後。



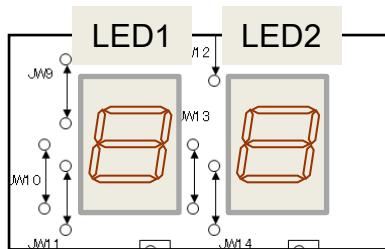
SW1の操作、
VR1の位置に応じた、表示をする。

上図は、回転数がカウントアップし、00から始まって、25と表示した様子を示している。

このままカウントアップすると、表示は、99で止まる。モータは回転を続ける。

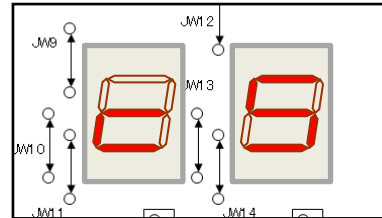
カウントダウンでは、表示は、順次数字が1ずつ減っていき、00で止まる。モータは回転し続ける。

課題4-④(初期状態から離脱後)



LED1、LED2が全消灯。
SW2の押下操作により、初
期状態から離脱した直後。

SW1の操作、
VR1の位置に応
じた、表示をす
る。

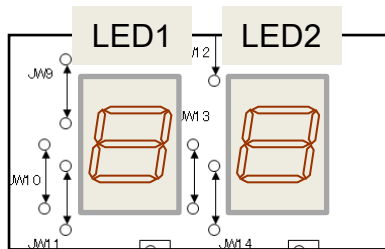


上図LED1は、モータの回
転方向が正転し、「c」と表
示した様子を示している。
逆転の場合は、「r」、
停止の場合は、「-」を表示
する。

左図LED2は、回転数がカ
ウントアップし、0から始まり5
と表示した様子を示してい
る。

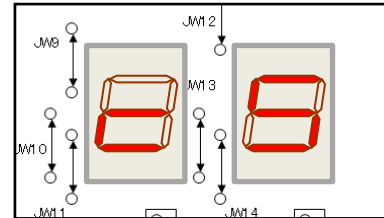
このままカウントアップすると、
表示は、8で止まる。モータ
は回転を続ける。
カウントダウンでは、表示は、
順次数字が1つずつ減って
いき、0で止まる。モータは
回転し続ける。

課題4-⑤(初期状態から離脱後)



LED1、LED2が全消灯。
SW2の押下操作により、初
期状態から離脱した直後。

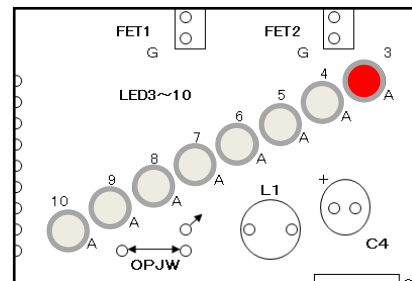
SW1の操作、
VR1の位置に応
じた、表示をす
る。



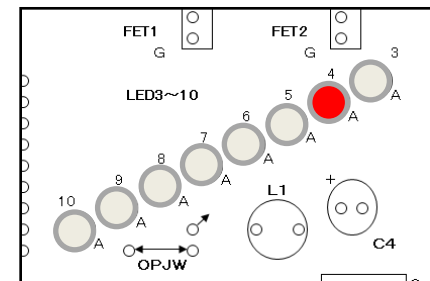
上図LED1は、モータの回
転方向が正転し、「c」と表
示した様子を示している。
逆転の場合は、「r」、
停止の場合は、「-」を表示
する。

左図LED2は、回転数がカ
ウントアップし、0から始まり5
と表示した様子を示してい
る。

このままカウントアップすると、
表示は、8で止まる。モータ
は回転を続ける。
カウントダウンでは、表示は、
順次数字が1つずつ減って
いき、0で止まる。モータは
回転し続ける。



LED2の表示が1の時、LED3
が点灯する。



LED2の表示が2の時、LED4
が点灯する。これを順次繰り
返し、LED2の表示が8の時、
LED10が点灯する迄、繰り返
す。