

PIC12F675 開発ボード

- 1、機体発見ブザー
- 2、加速度センサーチェック
- 3、距離センサー(測距)
 - 2、3、はチェック用に
 - サーボモーターを動かす。
- 4、磁気センサーチェック
プログラムエリアが小さい
ので断念。⇒PIC16F1822,
PIC16F1827

移行

各プログラムの選択起動は
ボリュームによる可変電圧を
ADCで読み、その値によって
起動させる。

