

# やってみましょう 14 文字を受信してみよう

モータの角度フィードバックの実験のロギングデータを取得する準備として、時間管理のためのタイマーとシリアル通信によるデータの送信を学習した。ロギングデータを取得することには直接関係ないが、ここではシリアル通信の受信について学習しておく。

## ■ 実験の概要

この実験では、e-nuvo BASIC のベース基板上に搭載される CPU 基板の CN4 コネクタ(RS-232C)と PC を付属のケーブルで接続し、PC から送ったデータをマイコンで受信する。受信したかどうかを確認するため、前回までに作った送信関数を使って、受信したデータを PC に送り返すプログラムを作成する。

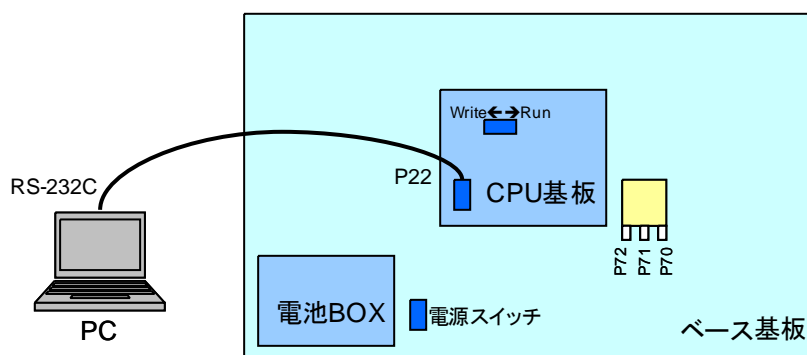


図 14.1 この実験の入出力構成と、配線図

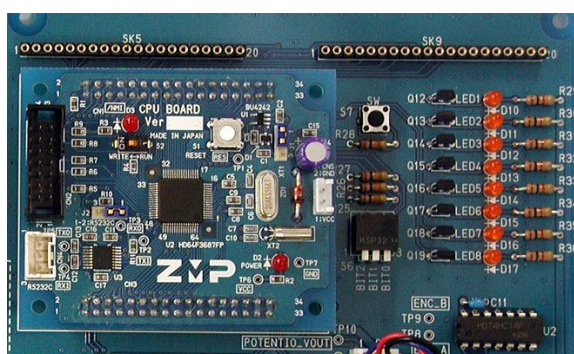


図 14.2 実験風景

実験の流れを、以下に示す。

基本的には、実験の進め方は今までと同様なので、H8 コンパイラ(HEW)や、フラッシュ書込みツール(FDT)といったソフトウェアは、既に、インストールされている。

### <A> 新規プロジェクトの作成

H8 の統合開発環境である HEW を起動し、新規プロジェクトを作成し、プログラミン