

# やってみましょう 19 10msec毎にロギングデータを送信してみよう(DipSWの情報)

これまで、一定周期での制御やロギングデータ取得の為にタイマを学習し、取得したデータをマイコンから送信するためにシリアル通信の基礎を学習してきた。これらを応用して、ここでは、10msec 毎に LED の情報を PC に送信するシステムを構築する。次の「やってみましょう 20」でこのシステムを用いて、「やってみましょう 9」のモータのフィードバック制御のロギングデータを取得するので、しっかりここで学習すること。

尚、このロギングデータを取得するシステムは、e-nuvo WHEEL で採用されている方法である。

## ■ 実験の概要

この実験では、e-nuvo BASIC のベース基板の上に搭載される 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、マイコンで取得した DipSW の情報を 10msec 毎に PC へ送信する。その際、先回学習したバッファを用いたデータ送信を利用する。

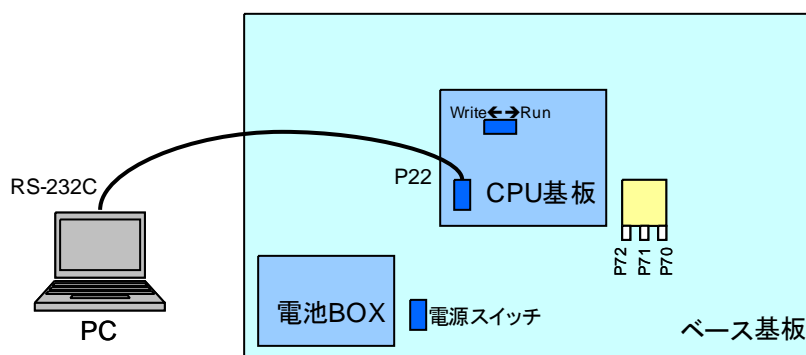


図 19.1 この実験の入出力構成と、配線図

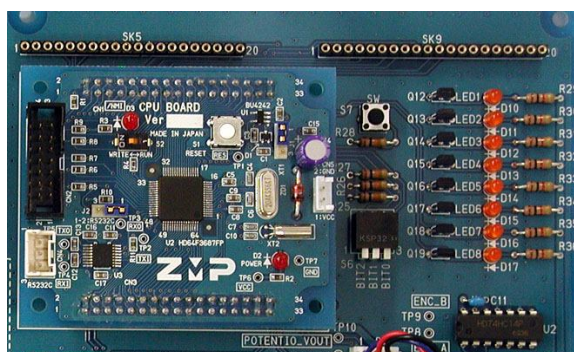


図 19.2 実験風景

実験の流れを、以下に示す。