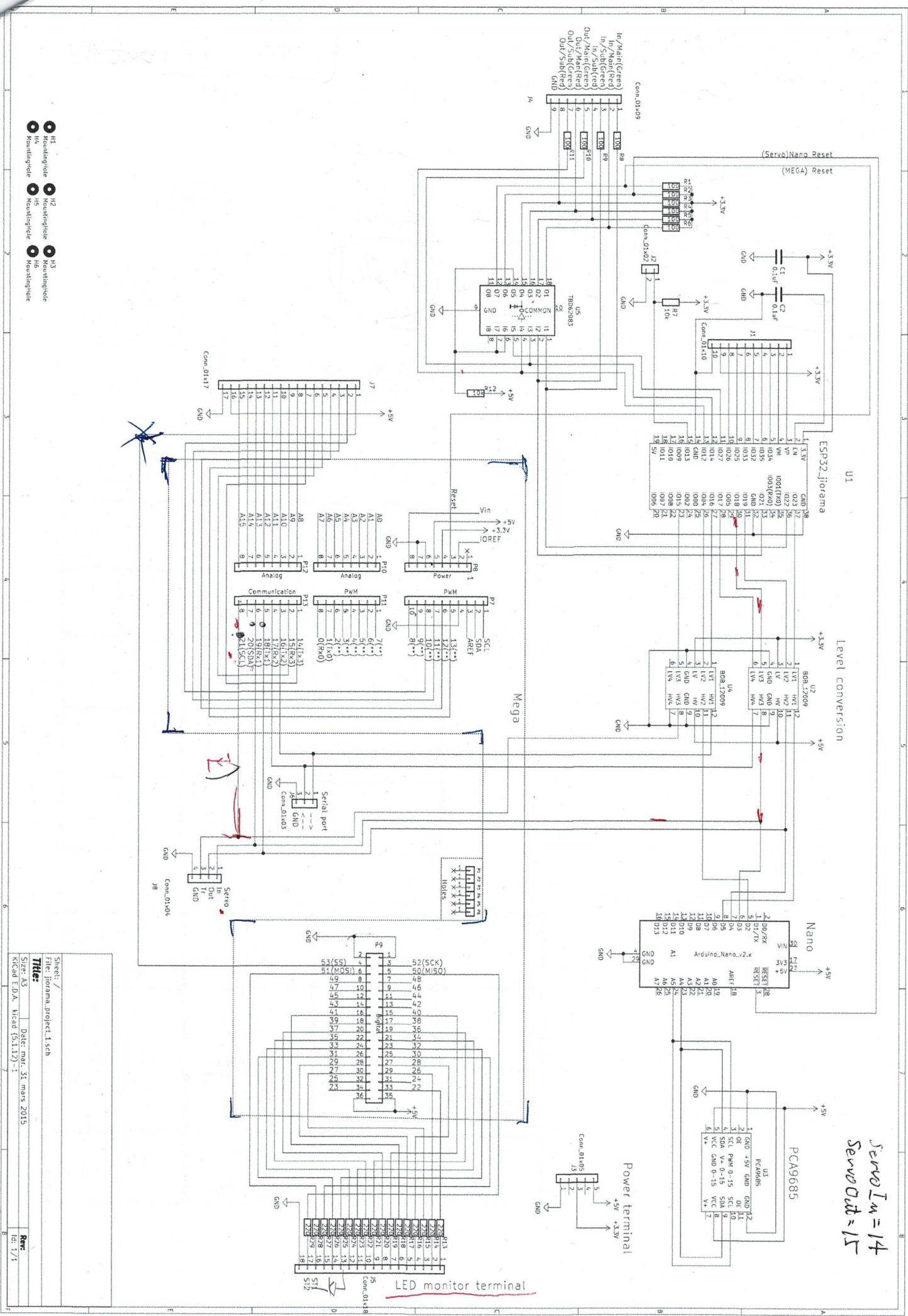
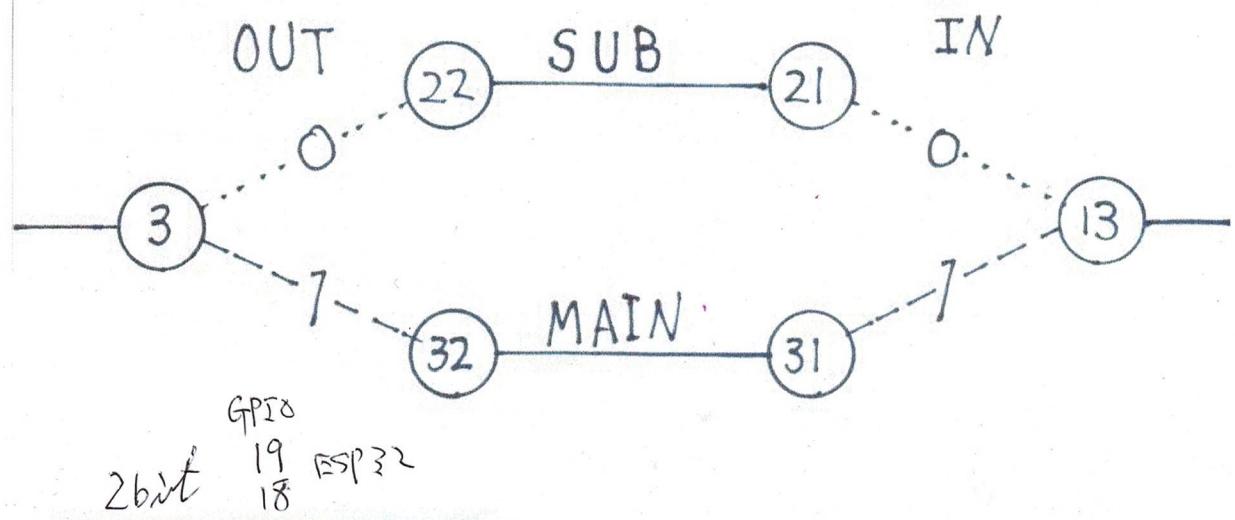


99,0,10,0,10,0,10,0,10,98,98,98,98,1,1,1,1,1,1,0,0,0,0,0,0,88,88,99,66



2012.12.27

ジオラマ「サーボ制御変更」に伴う、新制御線割付



NUM.	OUT	IN
0	SUB	SUB
1	SUB	MAIN
2	MAIN	SUB
3	MAIN	MAIN

MEGA GPIO	Arduino Pin No.	IN/Sub	OUT/SUB	ESP GPIO 15
		18	19	21
Mega2560 Pin No.		46	45	43
Function	I/O PD3	I/O PD2	INT ϕ	
Note.	LOW=0 : SUB HIGH=1 : MAIN	LOW=0 : SUB HIGH=1 : MAIN		1μs以上

① ハードウェア設定

- Ardu[18, 19, 21]端子 OUT トグル SW , IN トグル SW , INT0 プッシュ SW
- ② I/O Port 設定変更 PortD 3,2 bit を入力設定 Ardu[18, 19]端子
- ③ I/O Port 設定変更 PortB 3,2 bit を入力設定 Ardu[50, 51]端子を LED 出力とし PortD 3,2 bit のモニタとする。(川勝システム特有)
- ④ INT0 ↓ EN 設定 EICRA Register , EIMSK Register 変更 Ardu[21]端子
- ⑤ 変数 ServoValue: 新設
- ⑥ 変数 ServoPoji: 暫定保留
- ⑦ シリアル出力バッファ SOUTbuffer+15 +16 を ServoPoji から ServoValue へ変更
- ⑧ External Interrupt Request 0 追加

```

INT0routine:    in      r16,PIND          ; I/O Address 0x09
                andi   r16,0b00001100      ; mask
                out    PORTB,r16        ; 0x0b ST1, ST2 LED Monitor
                lsr    r16              ; 0000 BB00 Logical Shift Right 1
                lsr    r16              ; 0000 00BB Logical Shift Right 2
                sts    ServoValue,r16     ; Store ServoValue
                reti
;
```

結果：出力文字列「99##,##,##,##,##,SS F CR LF」の SS 部に、OUT トグル SW、IN トグル SW を設定後 INT0 プッシュ SW を押した時に ServoValue の値（00 から 03）が反映された。OKである。

ここで、バックアップを取り ServoValue の値により列車追跡処理を変更する。