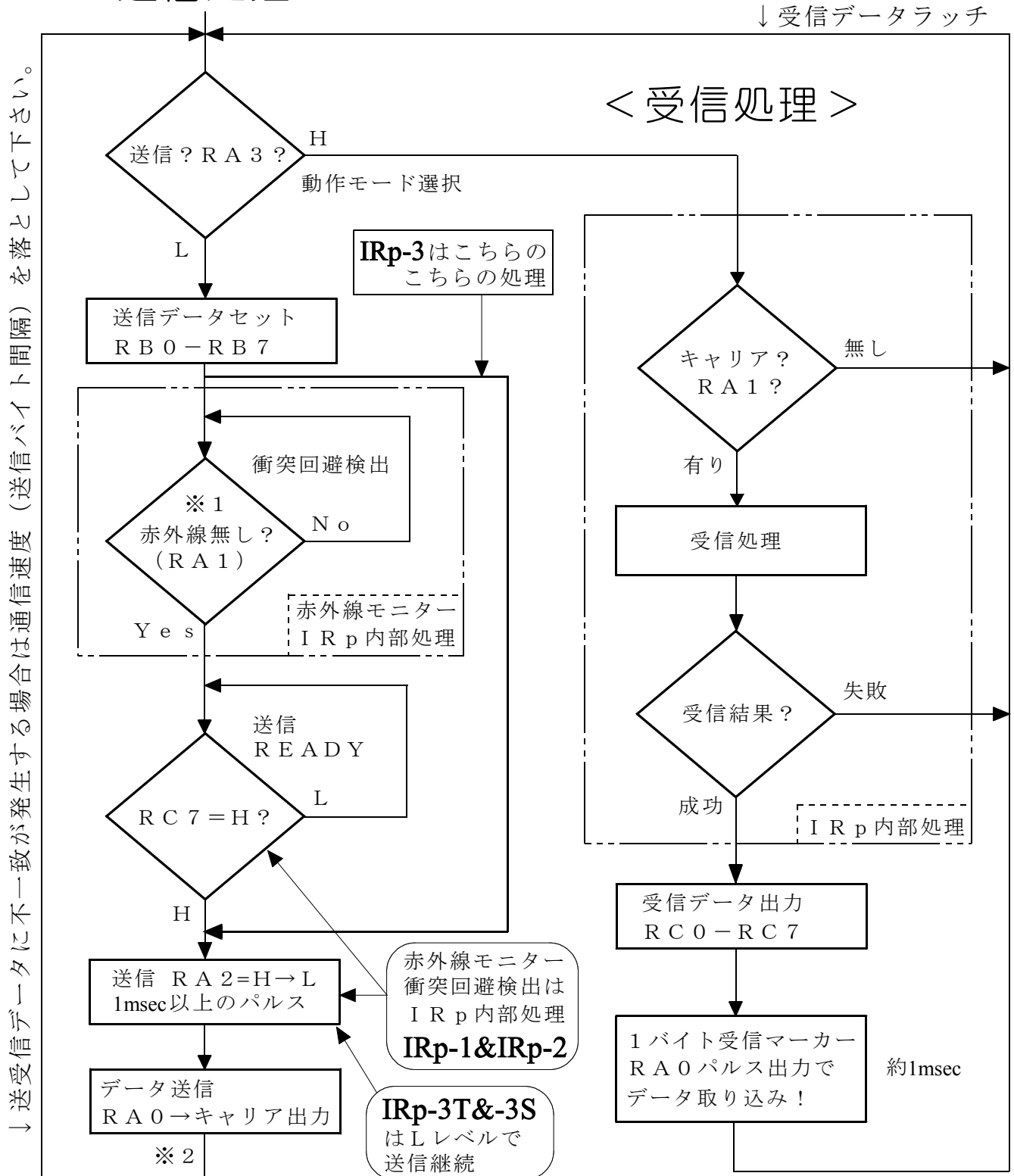


IRp 送受信の方法（上位マイコンからの制御例）

< 送信処理 >



- 送信：RA3をL→送信データをセット→RC7がHなら→RA2をLパルスで1バイト送信完了。
 送信：IRp-3Tは0.5秒間隔で送信（RA2=L保持中）
 送信：IRp-3Sは送信データ（RB0～RB7）に変化があると送信（RA2=L保持中）
 受信：RA3をH→RA0のパルス出力で→RCポートを読み込むと1バイト受信完了。

- ※1 衝突回避検出モニターは周囲に赤外線が3or10msec以上無い場合送信に移行します。
 ※2 衝突回避検出で周囲の赤外線をモニターしないモードで立ち上げた場合、
 3or10msecの遅延が行われます。

2009.10.21
 2007.5.25
 2006.9.14
 2006.7.28
 2006.7.27