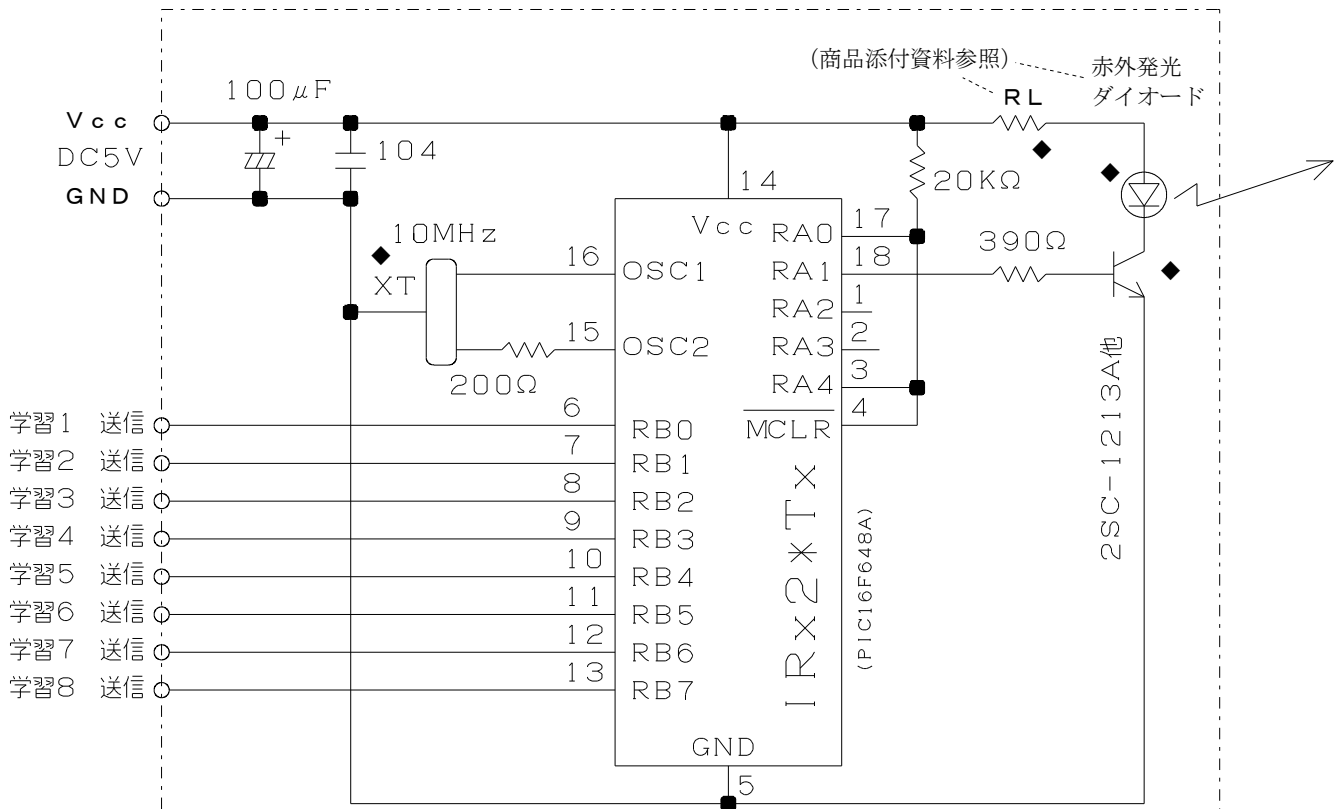


消費電流約 2 mA (5 V/待機時) 送信時電流は出力回路の構成で変化します。



- ◆ RB0～RB7は約25KΩで内蔵プルアップしております。不足の場合外付けで加えて下さい。
- ◆ 出力トランジスターにキャリア以外の入力をするとうダイオードを含め焼損します(誤配線やクロック停止などにご注意!)
- ◆ 印はおまけ添付品

- ◇本図は、学習記憶したマイコンを送信専用として使用する為の回路図です。
- ◇5V系ロジック、スイッチ、リレー接点等の接続が可能です。  
マイコンのポート保護(静電気、サージ、ノイズ、過電圧等)は十分に行って下さい。
- ◇電源はDC5V厳守、クロックは10MHz厳守です(セラミック振動子おまけ添付)
- ◇通信到達距離、直線上で8mを想定した回路構成です。
- ◇パソコン等からコントロールする場合は、シリアル→パラレル変換を行い接続して下さい。  
赤外線送信中(数百msec)にホスト(PC等)が命令を書き換えても赤外線送信を中断せず必要なデータフレームを送信することができます。  
送信ビット命令→全解除→次送信ビット命令→全解除のような手順でシリアルから制御して下さい。
- ◇パラレル接続が可能な機器からの制御もシリアル→パラレル変換での制御同様、送信ビット命令→全解除→次送信ビット命令→全解除のような手順をお奨めいたします。
- ◇スイッチで操作する場合は、一般的なリモコンと同じタイミングでお使いいただけます。  
静電気対策を十分考慮する必要があります。

- ①RBポートをLで該当学習データを送信。
- ②同時に複数をLにした場合下位ビットが優先され、第1フレーム以降送信停止。  
原則として1ビットのみ制御で有効な動作。
- ③このマイコンはSLEEP動作を行いません。

- ◎この回路は、学習済みマイコンを送信専用として使用する為のものです。
- ◎PIC16F648Aの基本性能・諸特性をご理解の上ご利用下さい。
- ◎組み込み後の回路を十分ご検討の上、お客様の責任においてご利用下さい。

発売 2011.05.05  
わたなべ企画

非SLEEP動作品専用