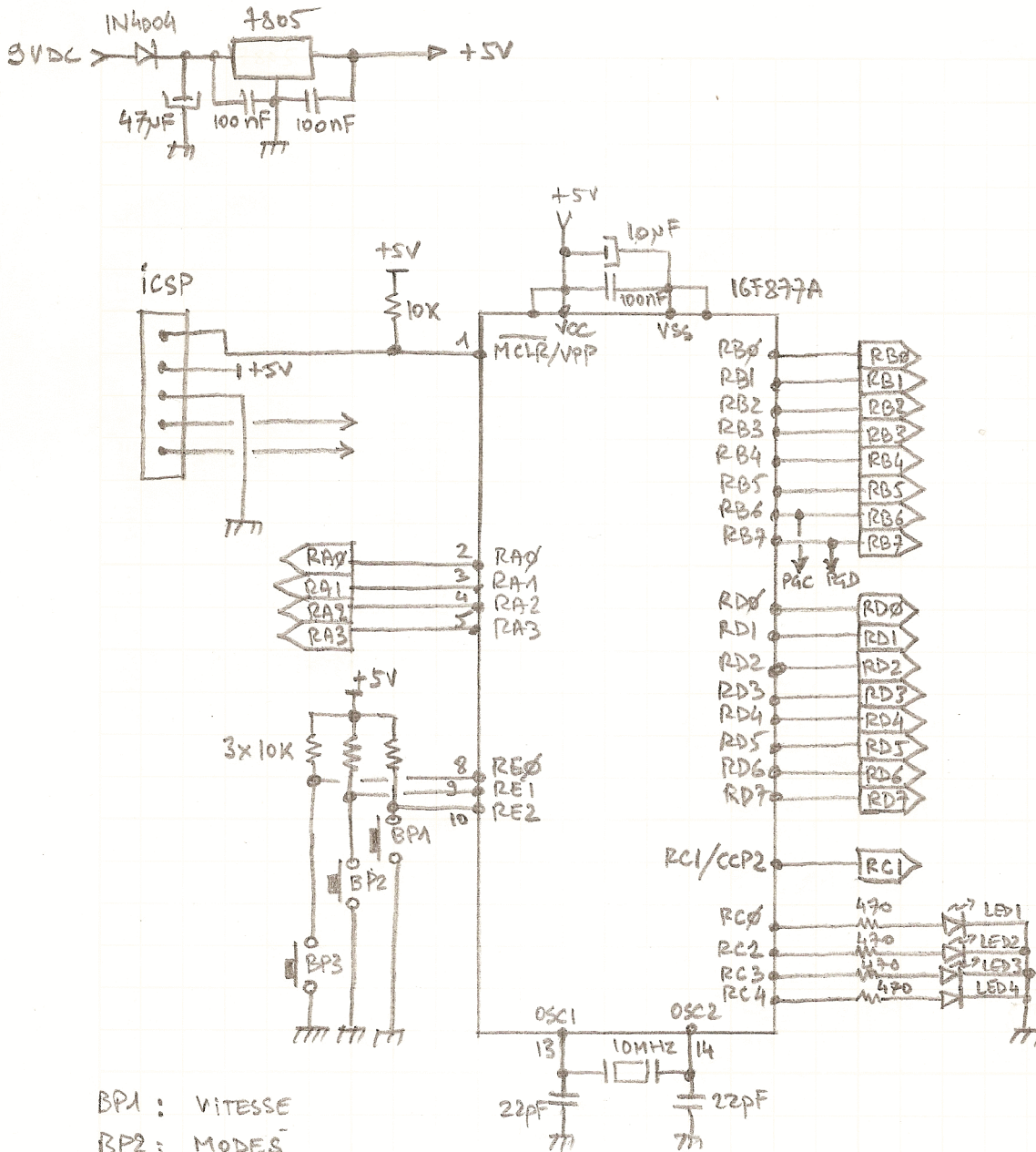


# SCHEMA MICROCONTROLEUR PIC16F877A

FUTURA SCIENCES/HULK28

## PILOTAGE de 6 LEDs INDEPENDANTES (CUBE 4x4x4)



- BP1 : VITESSE
- BP2 : MODES
- BP3 : TEST PWM/VARIATEUR

LED	LED1	LED2	LED3	LED4
VITESSE	1ms	10ms	20ms	50ms
MODES	MODE 0	MODE 1	MODE 2	MODE 3
VARIATEUR	25%	50%	75%	100%

Si LED1+LED2+LED3+LED4 ON ⇒ VITESSE MAXI  
 Si LED1+LED2+LED3+LED4 OFF ⇒ MODE ALEATOIRE  
 Si LED1+LED2+LED3+LED4 OFF ⇒ 0%



Société informatique  
spécialisée  
en imprimerie