240 50

**★ちゅうい！！　サーボモータがこわれるので、むりにてでまわさない。**

|  |  |
| --- | --- |
| ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ1 | 10 てを50どまでふる。2びょう、まつ。  20 てを240どまでふる。2びょう、まつ。  30 10ぎょうめにもどる。 |
| 10 PWM5,50:WAIT120  20 PWM5,240:WAIT120  30 GOTO 10 |
| ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ2 | 10 てを160どまでふる。0.6びょう、まつ。  20 てを140どまでふる。0.6びょう、まつ。  30 10ぎょうめにもどる。 |
| 10 PWM5,160:WAIT40  20 PWM5,140:WAIT40  30 GOTO 10 |
| ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ3 | 10 てを50どまでふる。(WAIT1~60)、まつ。  20 てを240どまでふる。(WAIT1~60)まつ。  30 10ぎょうめにもどる。 |
| 10 PWM5,50:WAIT**30** ← かきかえてみる（WAIT1,5,10,15,20）  20 PWM5,240:WAIT**30** ← かきかえてみる（WAIT1,5,10,15,20）  30 GOTO 10 |
| ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ4 | 10 ボタンをおすまで、10ぎょうめをくりかえす。  20 3びょうまち、てを50どまでふる。  30 1びょうまち、Ｔを240どまでふる。 |
| 10 IF BTN()=0 GOTO 10  20 WAIT180:PWM5,50  30 WAIT60:PWM5,240 |