

```

/* =====
=          Ardui NINJAno フォトセンサー確認          =
=          スケッチ                                  =
=                                                    =
=                                                    =
=                                                    =
=                                                    =
=                                                    =
=                                                    =
=                                                    =
=                                                    =
=====
*/
#include <SoftwareSerial.h>
#include <Wire.h>

// NINJAno ピンアサイン
byte m_driver1=0x60; // ←A0 A1をLowのアドレスは「1100000」 = 「01100000」 →16進数にすると=60 (HEX)
byte m_driver2=0x61; // ←A0 オープン A1をLowのアドレスは「1100001」 = 「01100001」 →16進数にすると=61 (HEX)

// アナログピン
#define BAT_Pin A0 //バッテリー (JP必)
#define VR1_Pin A1 //
#define VR2_Pin A2 //
#define VR3_Pin A3 //

// デジタルピン

#define L_Pin 13
#define Pin_12 12
#define Pin_11 11
#define Pin_10 10

#define DIP_SW1_Pin 9 //DIP_SW1
#define DIP_SW0_Pin 8 //DIP_SW0

#define Led3_Pin 7 // LED3 (中央)
#define Led2_Pin 6 // LED2 (左)
#define Led1_Pin 5 // LED1 (右)
#define S3_Pin 4 // フォトセンサ3 (中央)
#define S2_Pin 3 // フォトセンサ2 (左)
#define S1_Pin 2 // フォトセンサ1 (右)

//=====
void setup() {
  Wire.begin();
  Serial.begin(9600);
  pinMode(L_Pin, OUTPUT);
  pinMode(Pin_12, OUTPUT);
  pinMode(Pin_11, OUTPUT);
  pinMode(Pin_10, OUTPUT);
  pinMode(DIP_SW1_Pin, INPUT_PULLUP); // DIP SW 2
  pinMode(DIP_SW0_Pin, INPUT_PULLUP); // DIP SW 1

  pinMode(Led3_Pin, OUTPUT); // LED3
  pinMode(Led2_Pin, OUTPUT); // LED2
  pinMode(Led1_Pin, OUTPUT); // LED1

  pinMode(S3_Pin, INPUT); // フォトセンサ3
  pinMode(S2_Pin, INPUT); // フォトセンサ2
  pinMode(S1_Pin, INPUT); // フォトセンサ1

  // 初期メッセージ
  Serial.println("===== Start M_Shield TEST =====");

  // 初期 LED
  for(int j=0; j<8; j++){
    digitalWrite(Led3_Pin, HIGH);
    digitalWrite(Led2_Pin, HIGH);
    digitalWrite(Led1_Pin, HIGH);

    delay(100);
    digitalWrite(Led3_Pin, LOW);
    digitalWrite(Led2_Pin, LOW);
    digitalWrite(Led1_Pin, LOW);
    delay(100);
  }
  digitalWrite(Led3_Pin, HIGH);
  digitalWrite(Led2_Pin, HIGH);
  digitalWrite(Led1_Pin, HIGH);

  Serial.println("Start M_Shield TEST");

  // ===== LOOP =====
}

int count =0;
int count_l =0;

void loop() {

// Lチカ 点滅 =====
if ( count_l==0) {
  digitalWrite(L_Pin, LOW);
  count_l = 1;
}
else{
  digitalWrite(L_Pin, HIGH);
  count_l = 0;
}
//===== センサー確認 H I G H =====
if(digitalRead(S3_Pin)==HIGH) {
  digitalWrite(Led3_Pin, HIGH); // LED OFF
}
}

```

```
        else{
            digitalWrite(Led3_Pin, LOW);          // LED ON
        }
        delay(10);
//=====
        if(digitalRead(S2_Pin)==HIGH) {
            digitalWrite(Led2_Pin, HIGH);
        }
        else{
            digitalWrite(Led2_Pin, LOW);
        }
        delay(10);

//=====
        if(digitalRead(S1_Pin)==HIGH) {
            digitalWrite(Led1_Pin, HIGH);
        }
        else{
            digitalWrite(Led1_Pin, LOW);
        }
        delay(10);
// ===== センサ表示 終わり =====
        delay(500);
    }
}
```