豊四季 TinyBASIC for Arduino STM32 はやみ表 vo.82 by たま吉さん(2017/05/30) Lチカ サンプル 画面の定数 **10 'L** チカサンフ゜ル CW, CH, GW, GH PRINT [#n,] 数値・文字列[; 数値・文字列.][;] 方向の定数 20 GPIO PC13, OUTPUT **INPUT** [プロンプト],変数[, オーバーフロー時の 既定値] UP, DOWN, RIGHT, LEFT ※スクロールで指定 20 OUT PC13, HIGH: WAIT 500 CLS 30 OUT PC13, LOW: WAIT 500 ピン番号 COLOR 文字色[,背景色] 40 GOTO 20 PA00, PA01, PA02, PA03, PA04, PA05, ATTR 属性 文字列操作サンプル PA06, PA07, PA08, PA09, PA10, PA11, LOCATE 横位置, 縦位置 PA12, PA13, PA14, PA15, PB00, PB01, **10 '**モシ゛レツソウサ サンフ゜ル REDRAW PB02, PB03, PB04, PB05, PB06, PB07, 20 S="Hello,Tiny BASIC" CSCROLL x1, y1, x2, y2, 方向 30 L=LEN(S) PB08, PB09, PB10, PB11, PB12, PB13, 数値関数 40 PRINT STR\$(S);" LEN=";L PB14, PB15, PC13, PC14, PC15 VPEEK(横位置, 縦位置) 50 PRINT STR\$(S,1,5) GPIO モード設定定数 グラフィク表示関連 OUTPUT OD, OUTPUT, INPUT PU, 60 C=ASC(S, 12) INPUT_PD,ANALOG,INPUT_FL コマンド RUN PSET x, y, 色 Hello, Tiny BASIC LEN=16 ビット方向定数 LINE x1, y1, x2, y2, 色 Hello LSB, MSB **RECT** x1, y1, x2, y2, 色, モード OK 数值表記 CIRCLE x, y, 半径, 色, モード 制御構造 10 進数 -32767 ~ 32757 BITMAP x, y, アドレス, インデックス, 幅, 高 IF 文 16 進数 \$00 ~ \$FFFF さ [,倍率] 10 IF X > 8 Y=Y+1 ELSE Y=Y-1 **GPRINT** X, Y, [#n,] 数値・文字列[;数値・文字列 FOR TO STEP NEXT 文 -般変数 A ~ Z 10 FOR I=0 TO 100 STEP 2 GSCROLL x1, y1, x2, y2, 方向 配列変数 @(0) ~ @(99) 20 PRINT I 刻みが1の場合、 数値関数 システムコマンド 30 NEXT I STEP は省略可能 GPEEK(横位置, 縦位置) コマンド GOTO 文 GINP(横位置, 縦位置, 高さ, 幅, 色) RENUM [先頭行番号], 間隔]] 10 "LOOP" サウンド関連 RUN 20 GOTO 100 行番号指定 コマンド 30 GOTO "LOOP" ラベル指定 TONE 周波数,出力期間 DELETE [先頭行番号[,末尾行番号]] 40 GOTO 10*n 数式指定 SAVE [プログラム番号] NOTONE GOSUB 文·END 文 LOAD [プログラム番号] RTC(時刻)関連 10 GOSUB "SUB01" ラベル指定 プログラム関連 コマンド 20 GOSUB 100 行番号指定 コマンド DATE 30 GOSUB 100+10*n 数式指定 LIST [開始行[,終了行]] **GETDATE** 変数 1,変数 2,変数 3,変数 4 40 END プログラムの終了 REM [コメント文] '[コメント文] GETTIME 変数 1,変数 2,変数 3 100 "SUB01" ラベル LET 変数=式 |@(添え字)=n1, n2,...nn SETDATE 年, 月, 日, 時, 分, 秒 110 RETURN CLV GPIO·入出力関連 コメント LRUN プログラム番号[,行番号|ラベル] コマンド REM 文とその省略形(') **FTLFS** GPIO ピン番号,機能名 **10 REM** サンプ ルプ ロク ラム EXPORT [対象番号[,終了番号]] OUT ピン番号, 出力値 20 「ショキカ CONFIG 項目番号,設定値 POUT ピン番号, デューティー値[, 周波数] 30 A=100:CLS:CL SAVECONFIG SHIFTOUT データピン, クロックピン, 出力形式, 演算子 ERASE [プログラム番号[,終了プログラム番号]] 出力データ 算術演算子 数值関数 数値関数 X=V-3 X=Y+3ABS(整数) I2CR(デバイスアドレス、コマンドアドレス、コマン X=Y*3 X=Y/3MAP(値,開始 1,終了 1, 開始 2,終了 2) 1→2 に変換 ド長, データアドレス, データ長) **I2CW**(デバイスアドレス, コマンドアドレス, コマン X=Y%3 3で割った余りを求める ASC(文字列|変数[, 文字位置]) ド長, データアドレス, データ長) ビット算子 FREE() TN(ピン番号) X=Y&3 X=Y | 3 積、和 RND() SHIFTIN(データピン番号,クロックピン番号, X=Y>>3 X=Y<<3 ビットシフト INKEY() 入力形式,[条件]) X=~Y 反転 X=Y^3 排他的論理和 LEN(文字列|変数) シリアル通信関連 比較演算子 数值関数 コマンド X = Y! = 3X=V=3CHR\$(文字コード) SMODE モード X=Y<3 X=Y>3 BIN\$(数值[, 桁指定]) SMODE モード, "通信速度" X=Y>=3X=Y<=3HEX\$(数值[, 桁指定]) SOPEN"通信速度" 論理算子 DMP\$(数值[,小数桁数[,整数部桁数]]) **SCLOSE** STR\$(文字列|変数[, 先頭, 長さ]) X=Y AND Z X=Y OR Z SPRINT [#n,] 数値・文字列; 数値・文字列; 時間待ち・時間計測関連 X = !ASWRITE データ 演算子の優先度 コマンド 数値関数 1 括弧で囲った式 **RESETTICK** SREADY() WAIT ミリ秒 SREAD() 3 * / % & | << >> ^ 数值関数 仮想 EEPROM 関連

PEEK(アドレス) キャラクタ表示関連

POKE アドレス, データ[, データ, . . データ]

<u>コマンド</u>

数値関数

EEPFORMAT

EEPWRITE アドレス,データ

EEPREAD(アドレス)

TICK([モード])

コマンド

数值関数

記憶領域操作関連

4 + -

定数

HIGH, LOW

1ビット入出力値

<u>メモリ領</u>域参照

= <> != > >= < <= AND OR

VRAM, VAR, ARRAY, PRG, MEM, FNT

