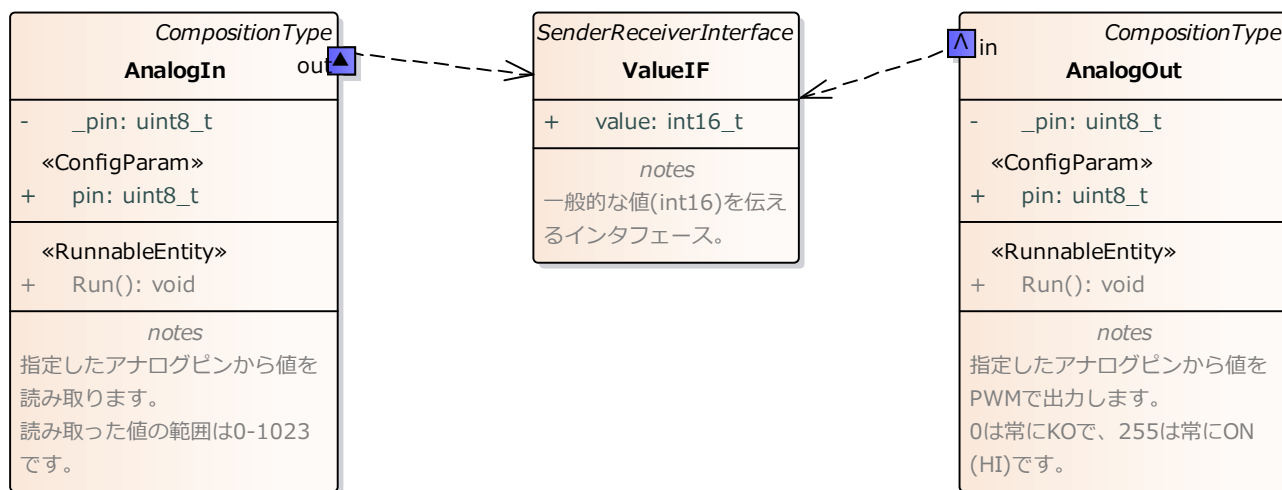


Table of Contents

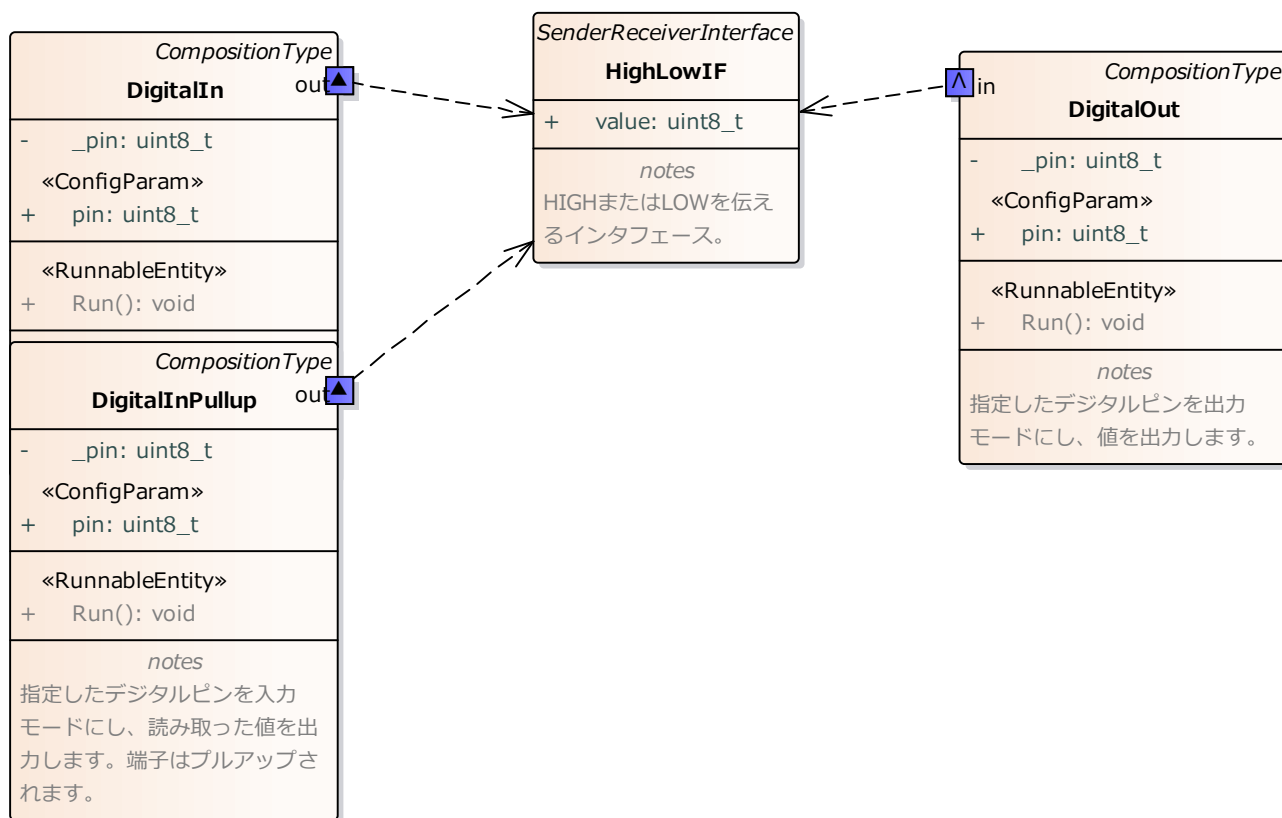
1	BricRoboSketch	2
1.1	Analog I/O (コンポジット 構造図)	2
1.2	Digital I/O (コンポジット 構造図)	2
1.3	HighLowWave (コンポジット 構造図)	2
1.4	AnalogIn	3
1.5	AnalogOut	3
1.6	DigitalIn	3
1.7	DigitalInPullup	4
1.8	DigitalOut	4
1.9	HighLowIF	4
1.10	HighLowWave	5
1.11	ValueIF	5

1 BricRoboSketch

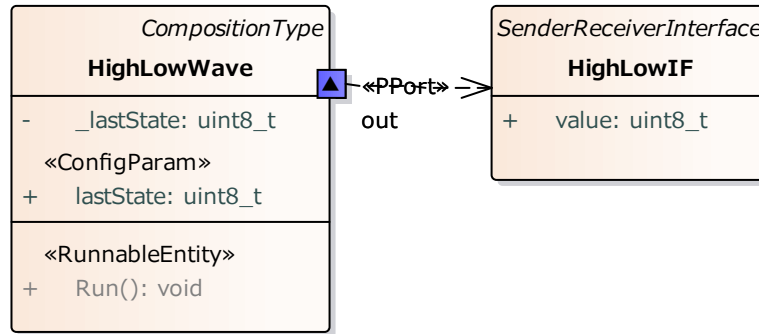
1.1 Analog I/O (コンポジット構造図)



1.2 Digital I/O (コンポジット構造図)



1.3 HighLowWave (コンポジット構造図)



1.4 AnalogIn

種類: クラス
 作成日: 2014/01/21
 最終更新日: 2014/01/21
 指定したアナログピンから値を読み取ります。
 読み取った値の範囲は0-1023です。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t pin		アナログピン番号を指定します。
uint8_t _pin		ピン番号を保持する。

操作

名前	パラメータ (引数)	コメント
void Run		

1.5 AnalogOut

種類: クラス
 作成日: 2014/01/21
 最終更新日: 2014/01/21
 指定したアナログピンから値をPWMで出力します。
 0は常にKOで、255は常にON(HI)です。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t pin		アナログピン番号を指定します。
uint8_t _pin		ピン番号を保持する。

操作

名前	パラメータ (引数)	コメント
void Run		

1.6 DigitalIn

種類: クラス
 作成日: 2014/01/21
 最終更新日: 2014/01/21

指定したデジタルピンを入力モードにし、読み取った値を出力します。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t pin		デジタルピン番号を指定します。
uint8_t _pin		ピン番号を保持する。

操作

名前	パラメータ(引数)	コメント
void Run		

1.7 DigitalInPullup

種類: クラス

作成日: 2017/08/21

最終更新日: 2017/08/21

指定したデジタルピンを入力モードにし、読み取った値を出力します。端子はプルアップされます。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t pin		デジタルピン番号を指定します。
uint8_t _pin		ピン番号を保持する。

操作

名前	パラメータ(引数)	コメント
void Run		

1.8 DigitalOut

種類: クラス

作成日: 2013/02/01

最終更新日: 2014/01/21

指定したデジタルピンを出力モードにし、値を出力します。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t pin		出力ピン番号を指定します。
uint8_t _pin		ピン番号を保持する。

操作

名前	パラメータ(引数)	コメント
void Run		

1.9 HighLowIF

種類: クラス

作成日: 2013/02/01
最終更新日: 2017/08/21
HIGHまたはLOWを伝えるインタフェース。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t value		HI/LOWの値

1.10 HighLowWave

種類: クラス
作成日: 2013/02/01
最終更新日: 2014/01/21
HIGHと LOWを交互に繰り返す矩形波を出力します。

属性

名前	初期値	コメント
uint8_t _lastState		
uint8_t lastState		最後の状態を指定します。次に駆動すると反対の信号を出力します。

操作

名前	パラメータ(引数)	コメント
void Run		

1.11 ValueIF

種類: クラス
作成日: 2014/01/21
最終更新日: 2016/04/21
一般的な値(int16)を伝えるインタフェース。

属性

名前	初期値	コメント
int16_t value		値