

Motor

モーターを制御するためのクラス

class Motor

void Motor::init(Pin pin_a,Pin pin_p,Pin pin_b,TimerNumber timer,TimerChannel ch);

ピン、タイマー、チャンネルの設定

[パラメータ]

Aピン

PWMピン

Bピン

タイマー番号

タイマーチャンネル

[戻り値]

なし

[サンプルコード]

C2をAピン、C3をBピン、C8をPWMピンに設定

```
#include "stm32f4xx.h"
#include "stm32f4xx_nucleo.h"
#include "sken_library/include.h"

Motor motor;

int main(void){
    sken_system.init();

    motor.init(C2,C8,C3.TIMER8,CH3);

    while(true){

    }
}
```

void Motor::write(int val);

モーターを回す関数

[パラメータ]

PWM値 (-100~100)

負の数は逆回転を表す

[戻り値]

なし

[サンプルコード]

モータをPWM値30で正回転

```
#include "stm32f4xx.h"
#include "stm32f4xx_nucleo.h"
#include "sken_library/include.h"

Motor motor;

int main(void){
    sken_system.init();

    motor.init(C2,C8,C3.TIMER8,CH3);

    while(true){
        motor.write(30);
    }
}
```

void Motor::stop();

モータを停止させる関数

[パラメータ]

なし

[戻り値]

なし

[サンプルコード]

モータを停止させる

```
#include "stm32f4xx.h"
#include "stm32f4xx_nucleo.h"
#include "sken_library/include.h"

Motor motor;

int main(void){
    sken_system.init();

    motor.init(C2,C8,C3.TIMER8,CH3);

    while(true){
        motor.stop();
    }
}
```