

frc.robot.Robot.teleopInit

```
graph LR; A[frc.robot.Robot.teleopInit] --> B[frc.robot.RobotContainer.setDriveMode]; A --> C[frc.robot.RobotContainer.setMotorBrake];
```

frc.robot.RobotContainer.set
DriveMode

frc.robot.RobotContainer.set
MotorBrake