```
#include "FreamControl.h"
#include "DxLib.h"
/**************
* マクロ定義
/**************
* 型定義
/**************
* 定数定義
/**************
* 変数定義
int FreamTime;
int NowTime;
int Wait;
int LastTime;
/**************
* プロトタイプ宣言
/**************
* フレーム制御機能:初期化処理
* 引 数:なし
* 戻り値: なし
void FreamControl_Initialize(void)
{
 FreamTime = ((int)1000.0f / FREAM_RATE);
 NowTime = 0;
 Wait = 0;
 LastTime = 0;
/****************
* フレーム制御機能:更新処理
* 引数: なし
* 戻り値: なし
```

```
****************************

void FreamControl_Update(void)
{
   NowTime = GetNowCount();
   Wait = FreamTime - (NowTime - LastTime);

if (Wait > 0)
   {
       WaitTimer(Wait);
   }
   LastTime = GetNowCount();
}
```