

GR-CITRUS 搭載  
Ruby フォーム  
Sambou-Kan 用  
Motor Class  
説明資料 ver1.0

Wakayama. rb  
山本三七男(たろサ)

# メソッドの説明 (V2ライブラリ)

## モータークラス

### ブレーキを掛ける `Motor.brake([num])`

指定したモータにブレーキを掛けます。

`Motor.brake([num])`

num: 0:両方にブレーキ, 1:モータ1にブレーキ, 2:モータ2にブレーキ

省略時は両方にブレーキを掛けます。

### フリーにする `Motor.free([num])`

指定したモータをフリーにします。

`Motor.free([num])`

num: 0:両方フリー, 1:モータ1をフリー, 2:モータ2をフリー

省略時は両方をフリーにします。

### cw(時計回り)にする `Motor.cw([num])`

指定したモータをcw(時計回り)にします。

`Motor.cw([num])`

num: 0:cw(時計回り), 1:モータ1をcw(時計回り), 2:モータ2をcw(時計回り)

省略時は両方をcw(時計回り)にします。

### ccw(反時計回り)にする `Motor.ccw([num])`

指定したモータをccw(反時計回り)にします。

`Motor.ccw([num])`

num: 0:ccw(反時計回り), 1:モータ1をccw(反時計回り), 2:モータ2をccw(反時計回り)

省略時は両方をccw(反時計回り)にします。

# メソッドの説明 (V2ライブラリ)

## モータークラス

回転速度を指定します `Motor.speed(num, speed)`

指定したモータの回転速度を指定します。

`Motor.speed(num, speed)`

num: 1:モータ1, 2:モータ2

speed: 0~255

# メソッドの説明 (V2ライブラリ)

## モータークラス

### 使用例

```
Motor.ccw  
Motor.speed(1, 100)  
Motor.speed(2, 100)  
  
delay 5000  
Motor.brake  
  
Motor.cw 1  
Motor.cw 2  
Motor.speed(1, 100)  
Motor.speed(2, 100)  
  
Motor.ccw 1  
Motor.cw 2  
Motor.speed(1, 100)  
Motor.speed(2, 100)  
  
Motor.speed(1, 0)  
Motor.speed(2, 0)  
Motor.free
```