# ライブラリ

## machine

### Pinクラス

#### コンストラクタ

id

mode

pull

None 抵抗を使用しない

Pin.PULL\_UP プルアップ有効

Pin.PULL\_DOWN プルダウン有効

value

drive

alt

#### methods（関数）

##### toggle

on/offの反転。名称はトグルスイッチ（右図参照）より

##### value

##### irq

handler

trigger

Pin.IRQ\_FALLING

Pin.IRQ\_RISING

Pin.IRQ\_LOW\_LEVEL

Pin.IRQ\_HIGH\_LEVEL

##### priority

##### wake

### Timerクラス

#### methods（関数）

##### init

tim = Timer()

tim.init(mode=Timer.ONE\_SHOT, period=1000) # 1秒(=1000mSec)で終了する

tim.init(mode=Timer.PERIODIC ,freq=2.5, callback=tick) # tickメソッドを周期的に実行する。

id ???

mode

Timer.ONE\_SHOT periodで指定した時間経過後に終了するワンショットタイマ。

Timer.PERIODIC freqで指定した時間で周期的に動作する。

period mode= Timer.ONE\_SHOTの時の動作時間を指定。単位はmSec

freq mode= Timer.PERIODICの時の周期時間を指定。単位はmSec

callback コールバックメソッドの指定。使用しない場合はNone(nullの事)を指定。

##### deinit

タイマーを停止し，無効化する

# 情報

<http://docs.micropython.org/en/latest/>

<http://docs.micropython.org/en/latest/library/index.html>