



OpMode



```
@TeleOp(name = "Main OpMode", group = "Main")
public class Main extends OpMode {

    /*
     * ドライバーがINITを押した際に、1度だけ実行されます。
     */
    @Override
    public void init() {
    }

    /*
     * ドライバーがINITを押した後、PLAYを押す前に繰り返し実行するコード
     */
    @Override
    public void init_loop() {
    }

    /*
     * プログラム開始時に一度だけ実行される
     */
    @Override
    public void start() {
    }

    /*
     * Enableの間ずっと実行される
     * while (opModeIsActive()) と同じ
     */
    @Override
    public void loop() {
    }

    /*
     * コードが停止されるときに一度だけ実行される
     */
    @Override
    public void stop() {
    }
}
```

5

init()

INIT 1

init_loop()

INIT START 0.25

start()

START 1

loop()

START STOP 0.25

stop()

STOP 1

ロボットの起動

実行するプログラムの選択

Initを実行

init()

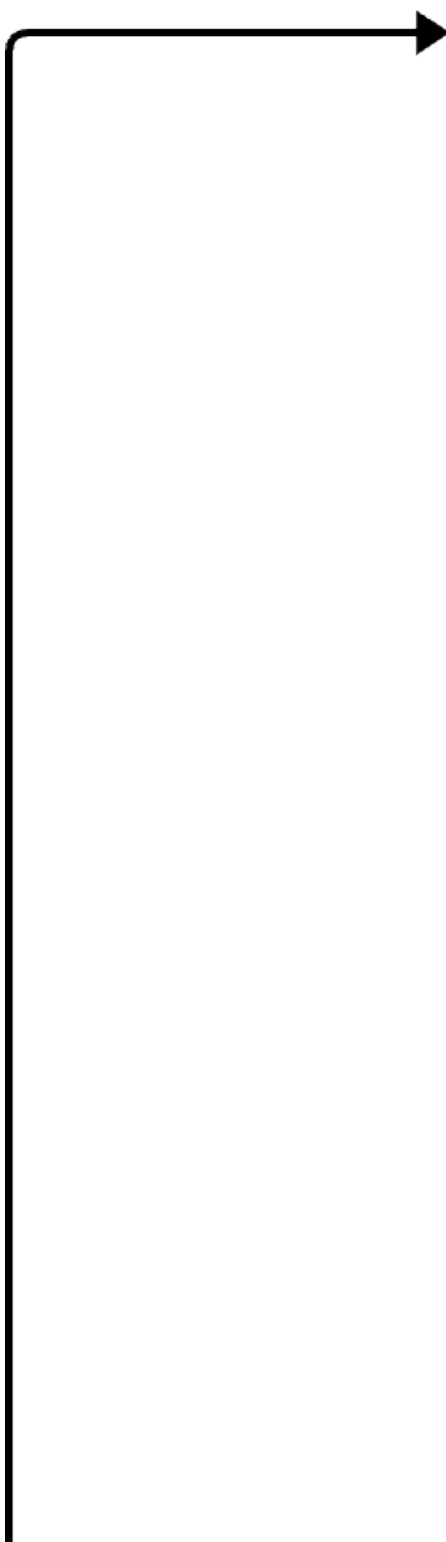
init_loop()

実行開始されるまで25ミリ秒ごと

実行開始(start)

start()

実行中



Revision #2

Created 1 September 2024 10:52:54 by Yuki Terasaki / 23232

Updated 1 September 2024 11:11:41 by Yuki Terasaki / 23232