

LinearOpModeOpM

FTCJava(Kotlin)2

FTC Japan WikiOpMode

LinearOpMode

LinearOpMode

runOpMode() opModelsActive()

```
public class SampleLinearOpMode extends LinearOpMode {
    @Override
    public void runOpMode() {
        // 初期化コード
        hardwareMap.get(DcMotor.class, "left_motor").setPower(0);

        waitForStart(); // スタートが押されるのを待つ

        // ロボットの操作コード
        while (opModeIsActive()) {
            // ここに操作コードを記述
            // 例えば、モーターにパワーを与える
            leftMotor.setPower(1.0);
        }
    }
}
```

OpMode

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	51	52	53	54	55	56	57	58	59	60	61	62	63	64	65	66	67	68	69	70	71	72	73	74	75	76	77	78	79	80	81	82	83	84	85	86	87	88	89	90	91	92	93	94	95	96	97	98	99	100
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	-----