

```

1 #ifndef _MOTOR_H_
2 #define _MOTOR_H_
3
4 #include "stm32f4xx_hal.h"
5
6 #define MOTOR_DC
7 // #define MOTOR_ESC
8
9
10 #ifdef MOTOR_DC
11     #define MOTOR_MAX_PWM_VALUE    1900.0    /* DC motor configuration */
12     #define MOTOR_MIN_PWM_VALUE    0.0        /* DC motor configuration */
13 #endif
14 #ifdef MOTOR_ESC
15     #define MOTOR_MAX_PWM_VALUE    1700.0    /* External ESC configuration */
16     #define MOTOR_MIN_PWM_VALUE    850.0     /* 850 for 1msec (Fine tuned for Freq 400Hz),
17     FCU ON motors not ARMED*/
18 #endif
19
20 typedef struct
21 {
22     float motor1_pwm, motor2_pwm, motor3_pwm, motor4_pwm;
23 } MotorControlTypeDef;
24
25 void set_motor_pwm(MotorControlTypeDef *motor_pwm);
26 void set_motor_pwm_zero(MotorControlTypeDef *motor_pwm);
27 #endif /* _MOTOR_H_ */

```

キットに付属の DC モータを FCU 基板に直結で使う場合（デフォルト）

別途 ESC とモータを用意して FCU に接続する場合は、MOTOR_DC をコメントアウトし、MOTOR_ESC のコメントアウトを解除する。

PWM レジスタ値の上下限値を定義する