

```

void setEnable(uint8_t phase) {
    switch (phase) {
    case 0:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        break;
    case 1:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        break;
    case 2:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_SET);
        break;
    case 3:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_SET);
        break;
    case 4:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        break;
    case 5:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_SET);
        break;
    case 6:
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, GPIO_PIN_RESET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, GPIO_PIN_SET);
        HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, GPIO_PIN_SET);
        break;
    }
}

int main(void)
{
    HAL_Init();

    SystemClock_Config();

    /* Initialize all configured peripherals */
    MX_GPIO_Init();
    MX_USART2_UART_Init();

    // モータの初期化
    motorInit();
}

```

```
// メインループ
while (1) {
    // モータを回転させる
    setPhase(1); // Phase AをHigh
    setEnable(1);
    HAL_Delay(10);
    setEnable(2);
    HAL_Delay(10);

    setPhase(2); // Phase BをHigh
    setEnable(3);
    HAL_Delay(10);
    setEnable(4);
    HAL_Delay(10);

    setPhase(3); // Phase CをHigh
    setEnable(5);
    HAL_Delay(10);
    setEnable(6);
    HAL_Delay(10);

    // モータを停止する
    setPhase(0); // すべてのPhaseをLow
    setEnable(0);
    HAL_Delay(10);
}
}
```