

```

// 3相のPWMデューティサイクルとモータネーブルを設定
void setPWMEnable(uint16_t dutyCycleA, uint16_t dutyCycleB, uint16_t dutyCycleC,
GPIO_PinState enableAState, GPIO_PinState enableBState, GPIO_PinState
enableCState) {
    TIM1->CCR1 = dutyCycleA; // チャンネル1のPWMデューティサイクル
    TIM1->CCR2 = dutyCycleB; // チャンネル2のPWMデューティサイクル
    TIM1->CCR3 = dutyCycleC; // チャンネル3のPWMデューティサイクル

    HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_A_PORT, ENABLE_A_PIN, enableAState);
    HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_B_PORT, ENABLE_B_PIN, enableBState);
    HAL_GPIO_WritePin(ENABLE_C_PORT, ENABLE_C_PIN, enableCState);
}

int main(void)
{
    HAL_Init();

    // モータードライバの初期化
    motorDriverInit();

    // PWMの初期化
    pwmInit();

    // メインループ
    while (1) {
        // モータを回転させる
        setPWMEnable(10, 0, 0, GPIO_PIN_SET, GPIO_PIN_SET, GPIO_PIN_RESET); //
Phase Aを50%のデューティサイクルでHigh
        HAL_Delay(10);

        setPWMEnable(0, 10, 0, GPIO_PIN_RESET, GPIO_PIN_SET, GPIO_PIN_SET); //
Phase Bを50%のデューティサイクルでHigh
        HAL_Delay(10);

        setPWMEnable(0, 0, 10, GPIO_PIN_SET, GPIO_PIN_RESET, GPIO_PIN_SET); //
Phase Cを50%のデューティサイクルでHigh
        HAL_Delay(10);

        // モータを停止する
        setPWMEnable(0, 0, 0, GPIO_PIN_RESET, GPIO_PIN_RESET, GPIO_PIN_RESET); //
すべてのPhaseをLow
        HAL_Delay(10);
    }
}

```