

```

#include <Wire.h>

byte m_driver1=0x60;          // ←モータ 1 アドレス A0 A1をLow=60 (HEX)
byte m_driver2=0x61;          // ←モータ 2 アドレス A0 オープン A1をLow=61 (HEX)

// ↓モータの速度を設定する関数。適当
void setmotor1(byte val,byte ori) { // ←モータ出力設定 (VSET) とブリッジ制御用の2ビットを入力
  Serial.print("setmot start\n");
  Wire.beginTransmission(m_driver1); //
  Wire.write(0x00); // ←サブアドレス。レジスタ0 (0x00) のアドレスを送信
  byte sp6=val << 2; // ←引数valを2ビット左にシフト
  byte mot = sp6|ori; // ←方向の2ビットとorをとる。
  Serial.println(mot, HEX); // 出力
  Wire.write(mot); // ←データバイトを送信。モータが動作する。

  Wire.endTransmission(); // ←通信終わり。
}

void setmotor2(byte val,byte ori) { // ←モータ出力設定 (VSET) とブリッジ制御用の2ビットを入力
  Serial.print("setmot start\n");
  Wire.beginTransmission(m_driver2); //
  Wire.write(0x00); // ←サブアドレス。レジスタ0 (0x00) のアドレスを送信
  byte sp6=val << 2; // ←引数valを2ビット左にシフト
  byte mot = sp6|ori; // ←方向の2ビットとorをとる。
  Serial.println(mot, HEX); // シリアルに出力
  Wire.write(mot); // ←データバイトを送信。モータが回動作する。
  Wire.endTransmission(); // ←通信終わり。「STOP」ビットを送信。
}

void fault_clear1() { // ←faultレジスタ (0x01) 内の障害状態をリセット。
  Serial.print("fault_clear\n");
  Wire.beginTransmission(m_driver1);
  Wire.write(0x00);
  Wire.write(B10000000); // ←第7ビットに1を書き込みフェールのログ削除。

  Wire.endTransmission();
}

void fault_clear2() { //
  Serial.print("fault_clear\n");
  Wire.beginTransmission(m_driver2);
  Wire.write(0x00);
  Wire.write(B10000000); //

  Wire.endTransmission();
}

void setup()
{
  Wire.begin();

  Serial.begin(9600);
  Serial.println("\n set ");
  Serial.println(m_driver1, HEX);
  Serial.println(m_driver2, HEX);

  fault_clear1(); // ←リセット
  fault_clear2();
}

//ここからメインループ
void loop()
{
  delay(200);
  setmotor1(0x10, 0x2);
  setmotor2(0x10, 0x1);
  delay(15);
  setmotor1(0x10, 0x0);
  setmotor2(0x10, 0x0);

  delay(5);

  // ↓データ読み出し
  // 取り合えず片方のみ

  Serial.print("0x01 read start\n");
  Wire.beginTransmission(m_driver1); //
  Wire.write(0x01); // レジスタのアドレス
  Wire.endTransmission(false); //

  Wire.requestFrom(int(m_driver1), 1, false); //

  byte out = Wire.read(); // ←リード
  Serial.println(out, HEX); // ←シリアルに出力して内容を確認
  Wire.endTransmission(true); // ←通信終了。
  delay(100);

  // ↓レジスタ0も同様にreadしてみる。
  Serial.print("0x00 read start\n");
  Wire.beginTransmission(m_driver1);
  Wire.write(0x00);
  Wire.endTransmission(false);
  Wire.requestFrom(int(m_driver1), 1, false);
  byte out2 = Wire.read();

  Serial.println(out2, HEX);

  Wire.endTransmission(true);
  delay(100);
  Serial.print("==== LOOP =====\n");
}

```