

関数名	例	引数	説明（厳密さよりも分かりやすさを優先）
移動および描画			
forward(略表記はfd)	t.forward(distance)	distance:移動距離	現在のtの方向に前進する。
backward(略表記はbk)	t.backward(distance)	distance:移動距離	現在のtの方向を向いたまま後退する。
right(略表記はrt)	t.right(angle)	angle:角度, 単位は[度](degree)	現在のtの向きを右向きに回転する。
left(略表記はlt)	t.left(angle)	angle:角度, 単位は[度](degree)	現在のtの向きを左向きに回転する。
setheading (略表記はseth, 以下は割愛)	t.seth(angle)	angle:角度, 単位は[度](degree)	tの向きを設定する。 tのモードが標準なら: 0-東(右), 90-北(上), ...
home	t.home()		tを原点(0, 0)に移動し向きを開始方向に設定。
setpos	t.setpos(x, y)	x: x座標, y: y座標	tを位置(x, y)に移動。ペンが下りていれば線をひく。
setx	t.setx(x)	x: x座標	tのx座標のみを変更する。
sety	t.sety(y)	y: y座標	tのy座標のみを変更する。
circle	t.circle(radius, extent=None, steps=None)	radius: 半径, extent: 角度(正なら反時計回り), steps: N角形 Noneは省略でも実行可能。 省略の扱いは公式を確認	指定半径の円のN角形を指定角度まで描く。描画後は指定角度を向く
speed	t.speed(speed=None)	speed: 0 から 10 の整数か予約文字	タートルのスピード指定, 0の場合はアニメーション無し=最速。 引数省略の場合は現在のスピードを返す。
Turtle の状態を知る, 設定する			
position	t.position()		tの現在位置を知る
xcor	t.xcor()		tの現在x位置を知る
ycor	t.ycor()		tの現在y位置を知る
heading	t.heading()		タートルの現在の向きを知る, 戻り値はtのモードに依存。
distance	t.distance(a, b=None)	a:(x座標, y: y座標)	a (x,y) への距離を知る。戻り値は距離。
degrees	t.degrees(x)	x:円の分割数	角度の単位「度」を、円周を何等分するかという値に指定します。 デフォルトは360等分=普段使用する度。
radians	t.radians()		角度の単位をラジアンに変換
hideturtle	t.hideturtle()		tを隠す
公式ドキュメントを必ず確認しよう。公式ドキュメントが読めるようになる, それは成長の証であり, 今後に必要な能力です。言語やライブラリに問わず最初の目標と言える。			

関数名	例	引数	説明（厳密さよりも分かりやすさを優先）
Pen の制御			
penup	t.penup()		tのペンをあげる。tが動いても線は引かれない。引数なし
pendown	t.pendown()		tのペンを下ろす。t動くと線が引かれる。引数なし
width	t.twidth(width=None)	width : 幅	tのペン幅を設定する。 引数省略の場合は現在の pensizeを返す
pencolor	t.pencolor(r,g,b)	r, g, b で表された RGB	tのペンの色を設定する。 設定の記述方法の種類については公式を参照
fillcolor	t.fillcolor(r,g,b)	r, g, b で表された RGB	tの塗りつぶしの色を設定する。 設定の記述方法の種類については公式を参照
color	t.color(pc,fc)	pc:pencolor, fc:fillcolor	ペンと塗りつぶしの色を設定する。
begin_fill	t.begin_fill()	塗りつぶしの始点	塗りつぶしの始点を指定
end_fill	t.end_fill()	塗りつぶしの終点	塗りつぶしの終点を指定
ウィンドウの制御			
reset	t.reset()		描画済みを消去+tを中心に戻す+全ての変数をデフォルト値に
bgcolor	t.bgcolor(r,g,b)	r, g, b で表された RGB	ウィンドウの背景色を設定する。 設定の記述方法の種類については公式を参照
他			
delay	t.delay(delay=None)	delay : ミリ秒単位（正の整数）	描画の遅延を設定, 0が最速
mode	t.mode(mode=None)	mode : "standard", "logo", "world"	tのモードを指定。公式を参照
colormode	t.colormode(cmode=None)	cmode : 1.0 か 255	色の設定モードを指定。公式を参照（けっこう重要）
公式ドキュメントを必ず確認しよう。公式ドキュメントが読めるようになる, それは成長の証であり, 今後に必須な能力です。公式が読めれば怖い物ない, あとは創意工夫次第。			