

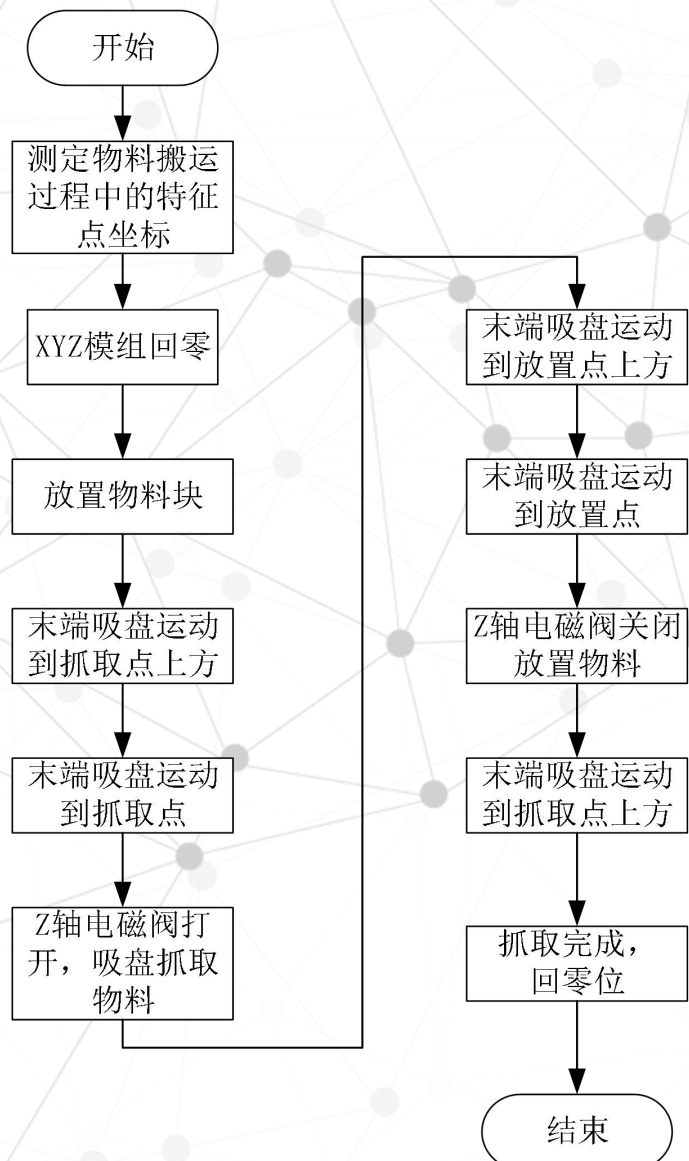
# 程序流程和指令列表





## 四、程序流程和指令列表

### 1. 程序流程





## 四、程序流程和指令列表

### 2. 插补运动指令列表

指令	说明
GT_LnXYZ	缓存区指令, 三维直线插补





## 四、程序流程和指令列表

### 2. 插补运动指令列表

指令原型	<b>GT_LnXYZ (short crd, long x, long y, long z, double synVel, double synAcc, double velEnd=0, short fifo=0)</b>
指令说明	XYZ三维直线插补。
指令类型	缓存区指令。
指令参数	<p>该指令共有8个参数。</p> <p>crd, 坐标系号。正整数, 取值范围: [1, 2]。</p> <p>x, 插补段x轴终点坐标值。取值范围: [-1073741823, 1073741823], 单位: pulse。</p> <p>y, 插补段y轴终点坐标值。取值范围: [-1073741823, 1073741823], 单位: pulse。</p> <p>z, 插补段z轴终点坐标值。取值范围: [-1073741823, 1073741823], 单位: pulse。</p> <p>synVel, 插补段的目标合成速度。取值范围: (0, 32767), 单位: pulse/ms。</p> <p>synAcc, 插补段的合成加速度。取值范围: (0, 32767), 单位: pulse/ms<sup>2</sup>。</p> <p>velEnd, 插补段的终点速度。取值范围: [0, 32767], 单位: pulse/ms。该值只有在没有使用前瞻预处理功能时才有意义, 否则该值无效。默认值为: 0。</p> <p>fifo, 插补缓存区号。取值范围: [0, 1]。默认值为: 0。</p>
指令返回值	<p>若返回值为1:</p> <ol style="list-style-type: none"><li>(1) 检查当前坐标系是否映射了相关轴。</li><li>(2) 检查是否向fifo1中传递数据, 若是, 则检查fifo0是否使用并运动, 若运动, 则返回错误。</li><li>(3) 检查相应的fifo是否已满。</li></ol> <p>其他返回值: 请参照指令返回值列表</p>



谢谢观看

