

## **Referencia rápida ACL**

### **Sistemas coordenados**

- Joint: Valor de encoder de cada eje.
- XYZ: Coordenadas cartesianas, interpolación.

### **Comandos más importantes**

#### **Control de ejes**

SPEED: Setea velocidad global (porcentaje).

SPEEDL: Setea velocidad lineal (mm/seg).

SHOW SPEED: Muestra velocidades seteadas.

MOVE/MOVED vector[*posición*]: Va a posición por el camino más rápido.

MOVEL/MOVELD vector[*posición*]: Va a posición de forma lineal.

MOVEC/MOVECD vector[*posición\_final*] vector[*posición\_intermedia*]: Va a posición\_final, trazando un arco que pasa por posición\_intermedia.

OPEN/CLOSE: Abre/Cierra gripper.

CON/COFF: Activa/desactiva motores.

#### **Entradas/Salidas**

SHOW DIN/SHOW DOUT: Muestra estado de entradas/salidas.

SET OUT[*n*] = 0/1: Setea salida *n*.

IF IN[*n*] = 0/1: Chequea entrada *n*.

#### **Control de programas**

RUN programa: Ejecuta el programa.

WAIT IN[*n*] = 0/1: Detiene el programa hasta que se cumple la condición.

#### **Variables**

DEFINE *var*: Crea una variable de nombre *var*.

SET *var*=*value*: Carga el valor *value* en la variable *var*.

#### **Definición de posiciones**

DIMP vector[*n*]: Crea un vector de *n* posiciones.

ATTACH vector: Vincula el vector al teach pendant.

#### **Control de flujo de programa**

IF IN[*n*] = 0/1: Chequea entrada *n*.

ANDIF/ORIF/ELSE: Anidado de condicionales.

ENDIF: Final de bloque condicionales.

FOR *var*=*valor\_inicial* TO *valor\_final*: Realiza tantos ciclos como (*valor\_final* – *valor\_inicial*).

ENDFOR: Final de bloque for.

GOSUB: Ejecuta un programa dentro de otro programa.

#### **Comandos de reporte**

LIST programa: Muestra el programa.

LISTPV: Muestra la posición.