**NAME**

**milltask** − Userspace task controller for LinuxCNC

**SYNOPSIS**

**milltask** is an internal process of LinuxCNC. It is generally not invoked directly but by an inifile setting:

**[TASK]TASK=milltask**. milltaskプロセスは、以下にリストされ、inihalユーザーコンポーネントが所有するini。\* halピンを作成します。 これらのピンは、LinuxCnCの実行中に変更され、通常はinifileで指定される値を変更できます。

**DESCRIPTION**

初期ピンはすべてのタスクサイクルでサンプリングされますが、それらの値の影響を受けるコマンドは通常、コマンドが処理されるときに存在する値を使用します。 このようなコマンドには、インタープリターによって処理されるすべてのコード（GcodeプログラムおよびMDIコマンド）およびGUIによって発行されるNMLジョギングコマンド（haluiを含む）が含まれます。 ホイールジョギングはリアルタイムモーションモジュールに実装されているため、変更された値がモーションモジュールに伝播されるとすぐに、初期ピンの変更（ini。\*。max\_velocity、ini。\*。max\_accelerationなど）が受け入れられます。

**PINS**

**Per-joint pins (N == joint number)**

**ini.***N***.backlash**

[JOINT\_N] BACKLASHの調整が可能

**ini.***N***.ferror**

[JOINT\_N] FERRORの調整が可能

**ini.***N***.min\_ferror**

[JOINT\_N] MIN\_FERRORの調整が可能

**ini.***N***.min\_limit**

[JOINT\_N] MIN\_LIMITの調整が可能

**ini.***N***.max\_limit**

[JOINT\_N] MAX\_LIMITの調整が可能

**ini.***N***.max\_velocity**

[JOINT\_N] MAX\_VELOCITYの調整が可能

**ini.***N***.max\_acceleration**

[JOINT\_N] MAX\_ACCELERATIONの調整が可能

**ini.***N***.home**

[JOINT\_N] HOMEの調整が可能

**ini.***N***.home\_offset**

[JOINT\_N] HOME\_OFFSETの調整が可能

**ini.***N***.home\_offset**

[JOINT\_N] HOME\_SEQUENCEの調整が可能

**Per-axis pins (L == axis letter)**

**ini.***L***.min\_limit**

[AXIS\_L] MIN\_LIMITの調整が可能

**ini.***L***.max\_limit**

[AXIS\_L] MAX\_LIMITの調整が可能

**ini.***L***.max\_velocity**

[AXIS\_L] MAX\_VELOCITYの調整が可能

**ini.***L***.max\_acceleration**

[AXIS\_L] MAX\_ACCELERATIONの調整が可能

**Global pins**

**ini.traj\_default\_acceleration**

[TRAJ] DEFAULT\_ACCELERATIONの調整が可能

**ini.traj\_default\_velocity**

[TRAJ] DEFAULT\_VELOCITYの調整が可能

**ini.traj\_max\_acceleration**

[TRAJ] MAX\_ACCELERATIONの調整が可能

**motion.motion−enabled** OUT BIT

**ini.traj\_max\_velocity**

[TRAJ] MAX\_VELOCITYの調整が可能

**Global pins (arc\_blend trajectory planner)**

**ini.traj\_arc\_blend\_enable**

[TRAJ] ARC\_BLEND\_ENABLEの調整が可能

**ini.traj\_arc\_blend\_fallback\_enable**

[TRAJ] ARC\_BLEND\_FALLBACK\_ENABLEの調整が可能

**ni.traj\_arc\_blend\_gap\_cycles**

[TRAJ] ARC\_OPTIMIZATION\_DEPTHの調整を可能にします

**ini.traj\_arc\_blend\_optimization\_depth**

[TRAJ] ARC\_BLEND\_GAP\_CYCLESの調整が可能

ini.traj\_arc\_blend\_ramp\_freq

[TRAJ] ARC\_BLEND\_RAMP\_FREQの調整を可能にします

**NOTES**

inihalピンは、milltaskが開始されるまで作成されないため、inifile [HAL] HALFILEアイテムで指定されたハーフイルにリンクまたは設定することはできません。 inihalピン値は、[APPLICATION] APPアイテムまたは[HAL] POSTGUI\_HALFILEをサポートするGUIで指定された独立したhalcmdプログラムによって変更できます。

inifileは、inihalピン設定によって変更された値で自動的に更新されませんが、[HAL] POSTGUI\_HALFILEを使用する場合は、キャリブレーションプログラム（emccalib.tcl）を使用して更新できます。