

《GTS 系列运动控制器编程手册》C#例程列表

- 例程 4-1 修改编码器计数方向
- 例程 4-2 修改限位开关触发电平
- 例程 4-3 设置第 1 轴为脉冲控制“脉冲+方向”方式
- 例程 4-4 设置第 1 轴为闭环控制方式
- 例程 5-1 获取轴1的轴状态、运动模式、位置、速度和加速度
- 例程 6-1 点位运动
- 例程 6-2 Jog 运动
- 例程 6-3 PT 静态 FIFO
- 例程 6-4 PT 动态 FIFO
- 例程 6-5 电子齿轮跟随
- 例程 6-7 Follow 模式单 FIFO
- 例程 6-8 Follow 模式双 FIFO 切换
- 例程 6-9~16 插补运动
- 例程 6-17 PVT 描述方式
- 例程 6-18 Complete 描述方式
- 例程 6-19 Percent 描述方式
- 例程 6-20 Continuous 描述方式
- 例程 7-1 访问数字 IO
- 例程 7-2 读取 8 个轴编码器和辅助编码器位置值
- 例程 7-3 访问 DAC
- 例程 7-4 访问 ADC
- 例程 8-2 Home 回原点
- 例程 8-3 Home+Index 回原点
- 例程 8-4 探针捕获
- 例程 8-5 hsio 捕获
- 例程 9-1 软限位使用
- 例程 10-1 运动程序单线程累加求和

例程 10-2 运动程序多线程累加求和

例程 11-1 读取运动控制器版本号

例程 11-2 电机到位检测功能

例程 11-3 自动回原点

例程 11-4 比较位置输出