

## 《GTS 系列运动控制器编程手册》例程列表

- 例程 3-1 检测 GT 指令是否正常执行
- 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 6-6 飞剪中的 follow 模式应用
- 例程 6-7 Follow 单 FIFO 模式
- 例程 6-8 Follow 双 FIFO 切换
- 例程 6-9 建立坐标系
- 例程 6-10 直线插补例程
- 例程 6-11 圆弧插补例程
- 例程 6-12 插补 FIFO 管理
- 例程 6-13 前瞻预处理例程
- 例程 6-14 刀向跟随功能 GT\_BufMove()
- 例程 6-15 刀向跟随功能 GT\_BufGear()
- 例程 6-16 刀向跟随功能——实际工件加工
- 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 I/O
- 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 8-1 Home/Index 捕获
- 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 HSI0 捕获用法示例
- 例程 8-6 重复捕获使用说明
- 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 位置比较输出指令详细的用法