

- Tạo một đối tượng DeltaX2 từ lớp Deltax2Cmd trong thư viện.

DeltaX2 = DeltaX2Lib.Deltax2Cmd()

Các hàm:

- MoveTo(X,Y,Z) Thực hiện di chuyển đến tọa độ chỉ định
 - **X**: Tọa độ X.
 - **Y**: Tọa độ Y.
 - **Z**: Tọa độ Z.
- Ví dụ:

DeltaX2.MoveTo(Z=-300)

DeltaX2.MoveTo(X=0,Y=0)

DeltaX2.MoveTo(X=-100,Z=-350)

DeltaX2.MoveTo(Z=-300)

DeltaX2.MoveTo(X=0,Y=0)

DeltaX2.MoveTo(X=100,Z=-350)

- Home() về home
- SetSpeed(F) thiết lập tốc độ di chuyển
 - Ví dụ: DeltaX2.SetSpeed(200)
- ArcMove(c, X, Y, I, J) Thực hiện di chuyển cung tròn. với c = 1 quay thuận chiều kim đồng hồ, c = 0 ngược lại

Một chuyển động vòng cung bắt đầu tại vị trí hiện tại và kết thúc tại XY đã cho, xoay quanh điểm lệch tâm do I và J cho trước.

- Ví dụ:

DeltaX2.Home()

DeltaX2.MoveTo(Z=-350)

DeltaX2.MoveTo(X=50)

DeltaX2.ArcMove(1, X=-50, Y=0, I=-50, J=0)

DeltaX2.ArcMove(0, X=50, Y=0, I=50, J=0)

- BezierSpline(I, J, P, Q, X, Y) tạo đường cong B-spline bậc ba trong mặt phẳng XY, với các trục X và Y.

- **P**: Xác định điểm đầu tiên của đường cong B-spline.
- **Q**: Xác định điểm cuối của đường cong B-spline.
- **I**: Xác định hướng của đường cong tại điểm đầu.
- **J**: Xác định hướng của đường cong tại điểm cuối.
- **X,Y**: Xác định tọa độ điểm cuối của đường cong B-spline trong mặt phẳng XY
- Ví dụ:

DeltaX2.Home()

DeltaX2.MoveTo(X=0,Y=0)

DeltaX2.BezierSpline(I=0,J=3,P=0,Q=-3,X=1,Y=1)

- ThetaControl(X, Y, Z, P) Điều khiển trực tiếp góc chuyển động mà không cần tọa độ điểm cuối.
- **X**: Góc của khớp theta1
- **Y**: Góc của khớp theta2
- **Z**: Góc của khớp theta3
- Ví dụ:

DeltaX2.ThetaControl(X=0, Y=0, Z=0)

- SetAbsolute() Đặt chế độ di chuyển thành chế độ tuyệt đối. Ở chế độ tuyệt đối, tất cả tọa độ đưa ra được hiểu là vị trí trong không gian tọa độ logic.
- SetRelative() Đặt chế độ di chuyển thành chế độ tương đối. Trong chế độ này, tất cả tọa độ được hiểu là có liên quan đến vị trí cuối cùng.
- GetP() trả về vị trí hiện tại tại 3 trục X Y Z
- OutputOn(S) dùng để bật bơm chân không, laser và đóng kẹp.

bơm chân không: bỏ trống S

Laser: S = 0 – 255

Kẹp: S = 0 – 100, S = 0 đóng kẹp

- Ví dụ:

DeltaX2.MoveTo(X=0,Y=0,Z=-350)

DeltaX2.OutputOn()

DeltaX2.MoveTo(Z=-300)

- OutputOff() tắt đầu ra

DeltaX2.OutputOff()

- OffSteppers() tắt động cơ bước
- ReportTemp() Trả về nhiệt độ hiện tại
 - Ví dụ: DeltaX2.ReportTemp()
- SetTemp(S) Đặt nhiệt độ đầu nóng
 - Ví dụ: DeltaX2.SetTemp(195)
- WaitTemp(S) Đặt nhiệt độ đầu nóng và đợi đạt nhiệt độ
 - Ví dụ: DeltaX2.WaitTemp(195)
- SetF(S) Đặt tốc độ di chuyển tối đa
 - Ví dụ: DeltaX2.SetF(500)
- SetAcceleration(A) Đặt gia tốc di chuyển
 - Ví dụ: DeltaX2.SetAcceleration(1200)
- SetBeginEndVelocity(S) Đặt tốc độ bắt đầu, kết thúc, đơn vị mm/s²
 - Ví dụ: DeltaX2.SetBeginEndVelocity(40)
- SetAxisOffset(X, Y, Z) Đặt offset gốc cho một hoặc tất cả trục.
 - Ví dụ: DeltaX2.SetAxisOffset(X=20, Y=-10, Z=30)
- SelectEffector(E), chọn bộ phận cuối cho robot

0 - Chân không (mặc định)

1 - Kẹp

2 – Bút

3 – Laser

4 – Máy in

5 – Tùy chỉnh

- SetZMax(Z) thiết lập vị trí Z tối đa