

持续 IF 判断问题

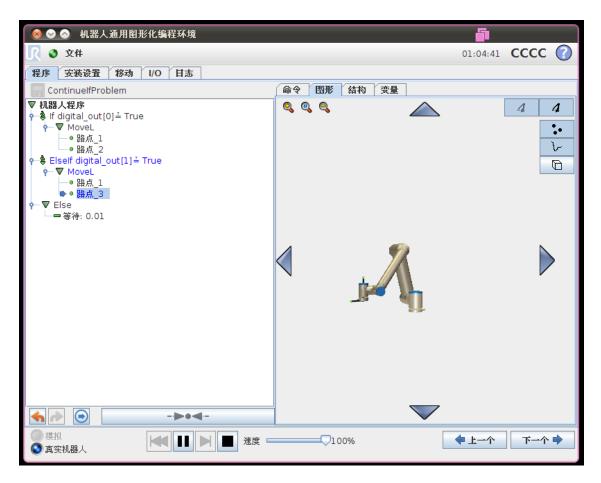
编辑: 陶海

机器人软件适用版本: Polyscope v1.3 及以上

适用机器人: UR3、UR5、UR10

编辑时间: 2015/6/1

持续判断的 IF 语句类似于线程,例如当 digital_out_0 = true 的时候,在路点 1 和路点 2 之间移动,而一旦 digital_out_1 = true,则立即切换到路点 1 和路点 3 之间移动(前提是 digital_out_0 = false,如果 digital_out_0 = true 依然成立,则只会执行第一条成立的条件)。大部分情况下,不建议用户在主程序中使用持续判断的 if 语句,因为当从一个条件立即切换到另一个条件的时候,有可能会由于速度变化过快而报警。



1