

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。

