**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。

