**API ĐIỀU KHIỂN CÁNH TAY ROBOT**

X là trục X, Y là trục Y, Z là trục Z, S là servo, B là bơm, V là van khí.

#HOME! Về tọa độ góc, tọa độ góc có giá trị: X700, Y0, Z0, S90.

#X200Y200Z200S30! Di chuyển đến tọa độ X200, Y200, Z200, servo quay góc 30 độ.

#X200! Di chuyển X

#Y300! Di chuyển Y

#Z500! Di chuyển Z

#S100! Điều khiển servo

#B1V1! Bật bơm và van

#B0V0! Tắt bơm, tắt van

#PAUSE! Tạm dừng hoạt động

#CONTINUE! Tiếp tục hoạt động

#STOP! Dừng hẳn mọi hoạt động

#STATION1! Chạy demo trạm 1

#STATION2! Chạy demo trạm 2

#STATION3! Chạy demo trạm 3

#STATION4! Chạy demo trạm 4

#STATION5! Chạy demo trạm 5

#STATION6! Chạy demo trạm 6