

函式	輸入	輸出功能	範例
<b>class Urscript</b>			
connect	string IP	連線	假設目前IP位置為192.168.1.1
movejoint	int 軸, double 加速度(rad/s <sup>2</sup> ), double 速度(rad/s), double j1(徑度), double j2(徑度), double j3(徑度), double j4(徑度), double j5(徑度), double j6(徑度)	單軸運動	假設目前六軸位置分別為1,1,1,1,1,1 輸入1,0.3,0.1,1,1,1,1,1 輸出J1朝6.28移動・其餘固定在1
stopj	double 加速度(rad/s <sup>2</sup> ) int 方向,	停止	輸入0.3 輸出用0.3加速度減速至0
moveI	double 加速度(m/s <sup>2</sup> ) double 速度(m/s), double X座標(公尺), double Y座標(公尺), double Z座標(公尺), double Rx(徑度), double Ry(徑度), double Rz(徑度)	座標運動	假設目前座標位置分別為0.5,0.5,0.5,0,0,0 輸入1,0.3,0.1,0.5,0.5,0.5,0,0,0 輸出X軸正移動・其餘座標固定
stopI	double 加速度(m/s <sup>2</sup> )	停止	輸入0.3 輸出用0.3加速度減速至0
digital_output	int 點位,bool 開關	DO控制	輸入1,true 輸出DO1狀態變為ON
do_work	FileInfo 檔案	讀檔(.txt)執行	輸入一內容為Urscript的txt檔
powerdown	null(不需輸入)	關機	
<b>class URSocketClient</b>			
ConnectRobot	string strURIP int nURPort	回傳一整數 連線	假設目前IP位置為192.168.1.1 輸入192.168.1.1,30003後嘗試連線
DisconnectRobot	null(不需輸入)	回傳一整數 中斷連線	
thread	null(不需輸入)	接收資料並解讀	