

Function表

函式	輸入	輸出功能	範例
class Urscript			
connect	string IP	連線	假設目前手臂IP位置為192.168.1.1 輸入connect(192.168.1.1) 後嘗試連線
disconnect	null(不需輸入)	中斷連線	
movejoint	int 軸, double 加速度(rad/s ²), 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 movejoint(1,0.3,0.1,1,1,1, 1,1,1) 輸出J1朝6.28移動，其餘 固定在1
stopj	double 加速度(rad/s ²)	停止	輸入stopj(0.3) 輸出用0.3加速度減速至0
movel	int 方向(1,2,3,4,5,6->X,Y,Z,Rx,Ry,Rz), double 加速度(m/s ²) 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) double 加速度(m/s ²)	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 movel(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
stopl	double 加速度(m/s ²)	停止	輸入stopl(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 digital_output(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 例:do_work(fileinfo file) 輸出執行
powerdown	null(不需輸入)	關機	

class URSocketClient

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	