

Num 用于数值

num





bool用于逻辑值（真/假）

```
VAR bool high alue;
```

```
VAR num reg1;
```

```
high alue := reg1 > 100
```

IF highvalue Set do1;

如果highvalue为TRUE，则设置do1信号。

highvalue := reg1 > 100;

med := reg1 > 20 AND NOT highvalue;

如果reg1介于20与100之间，则向med分配值TRUE。

string用于字符串

```
STR_DIGIT=0 1 2  
3 4 5 6 7 8 9
```

```
STR_UPPER=A B C D E F G H I  
J K L M N O P Q R S T  
U V W X Y Z
```

1)

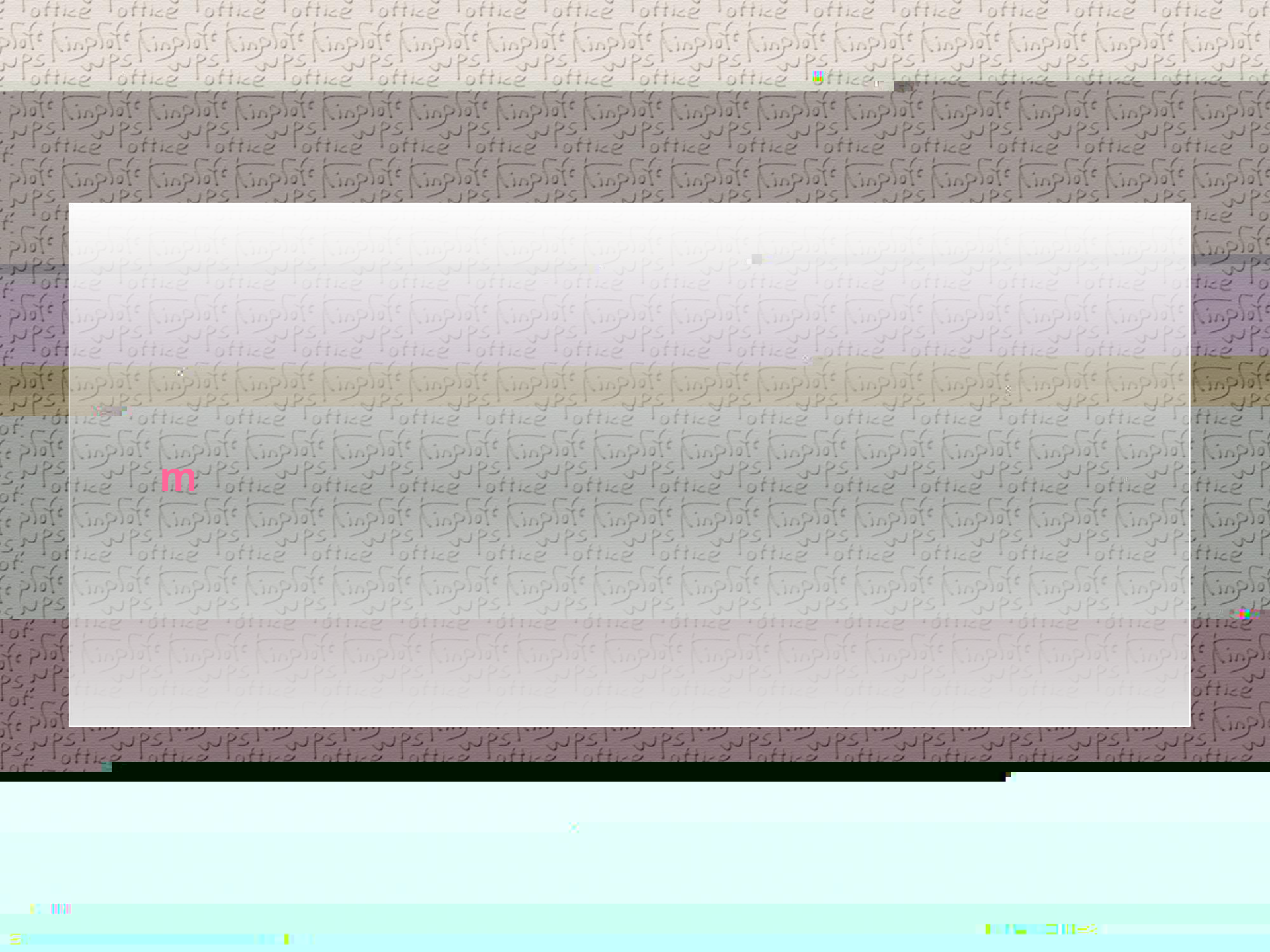
2) 3)

pos - 位置 (仅X、Y和Z)



robtarget (robot target) 用于定义机械臂和附加轴的位置。



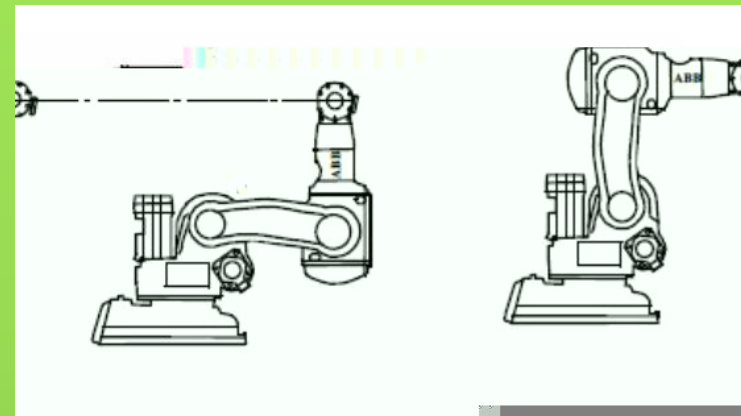


m

rot

q1 q2 q3

q4



cf1

cf4

cf6

cf

1

4

6

0 90

0

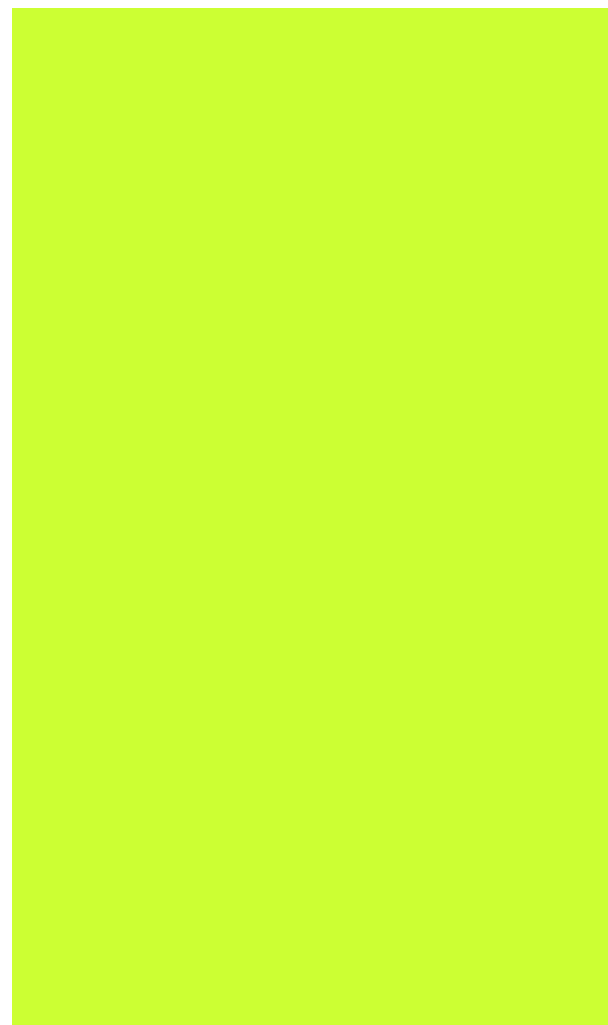
cf

▲ 机械

▲ 机械

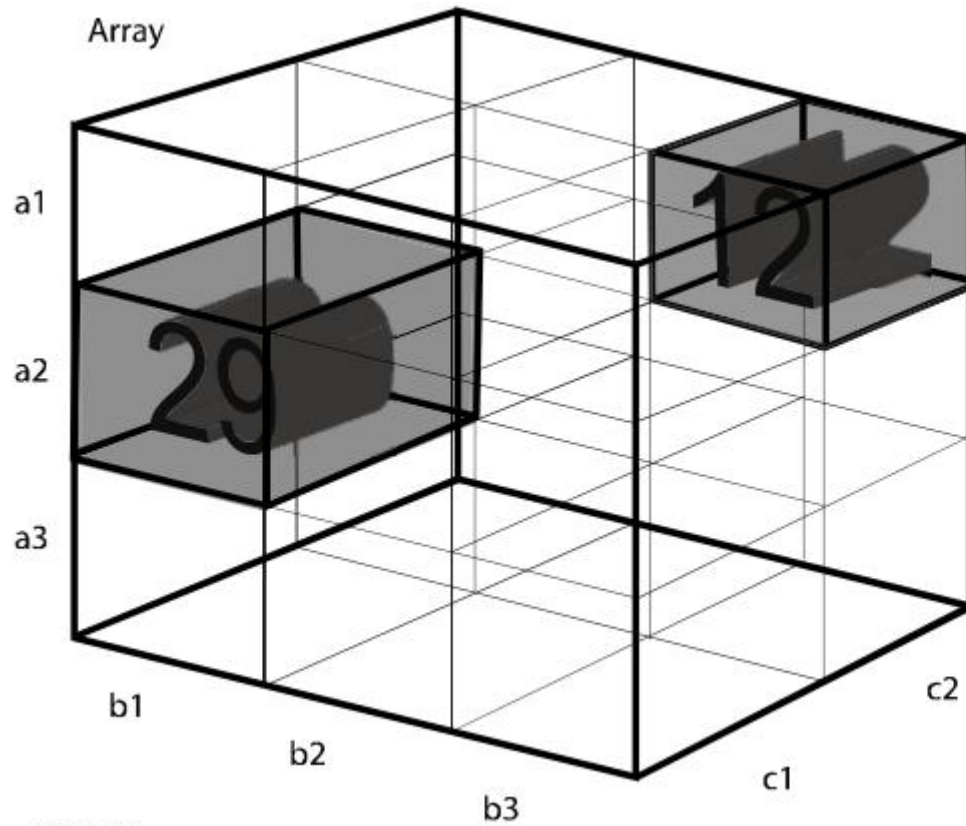
机械





什

可将其理解为一份一维或多维表格。该表格可填充编程或操作机器人系统时使用的数据（例如数值或字符串）。



en0400001006

12