

RIEPILOGO DEI COMANDI ROBOSCRIPT

In questo nuovo numero trovi un utile schema riassuntivo di tutte le istruzioni RoboScript che abbiamo impiegato nei diversi esempi di programmazione mostrati negli scorsi fascicoli.

Negli ultimi fascicoli ci siamo occupati della programmazione in RoboScript e abbiamo testato alcuni semplici esempi di codice sul braccio articolato a tre gradi di libertà. Prima di procedere con l'assemblaggio della nuova versione di RoboArm (quella con quattro servomotori), di cui ci occuperemo nel fascicolo 26, riteniamo sia utile fare un riepilogo di tutte le istruzioni RoboScript che

abbiamo introdotto, ossia **MOVE6**, **DELAY** e **GOTO**.

Nella prossima pagina trovi uno schema riassuntivo che riepiloga la funzione di ognuno di questi comandi e spiega come inserirlo all'interno di un programma RoboScript. Allegati al fascicolo hai trovato dei nuovi componenti che ti serviranno per assemblare il quinto servomotore di RoboArm, che sarà di tipo A. Quest'ultimo componente, tuttavia, non sarà utilizzato per

realizzare la nuova versione di RoboArm (che necessita di un servomotore di tipo C, come vedremo nei prossimi fascicoli), ma ti servirà per costruire il serpente robotico RoboSnake. Come al solito, pertanto, metti da parte gli elementi allegati in attesa delle prossime fasi di montaggio. Nel prossimo numero di RoboZak vedremo un ulteriore esempio di programmazione in RoboScript per RoboArm a tre servomotori.



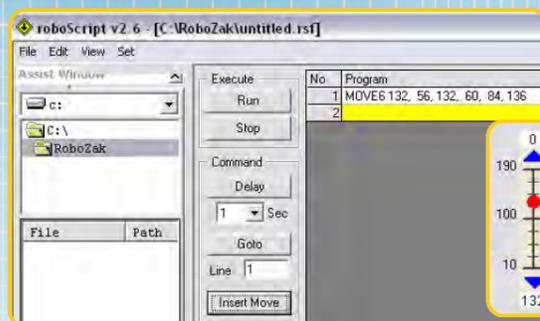
COMPONENTI

- ◀1▶ gruppo di 4 ruote dentate del quinto servomotore
- ◀2▶ perno da 1,6x14 mm
- ◀3▶ perno da 1,6x9 mm
- ◀4▶ 2 cuscinetti a sfera
- ◀5▶ sostegno per potenziometro

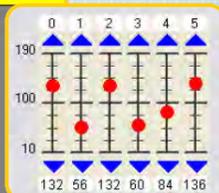
ISTRUZIONI ROBOSCRIPT

MOVE6 p0, p1, p2, p3, p4, p5

Imposta sui servomotori collegati alla scheda PC Servo Control le posizioni angolari specificate come parametro. I sei parametri (p0, p1, p2, p3, p4, p5) corrispondono alle posizioni angolari da impostare sui singoli servomotori: il parametro p0 corrisponde alla posizione del servo con ID 0, il parametro p1 a quella del servo con ID 1 e così via.



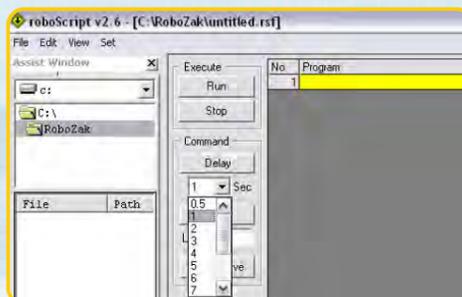
Per inserire il comando all'interno di un programma RoboScript è sufficiente regolare i cursori di controllo dei servomotori nella posizione desiderata, quindi cliccare sul pulsante 'Insert Move'.



DELAY t

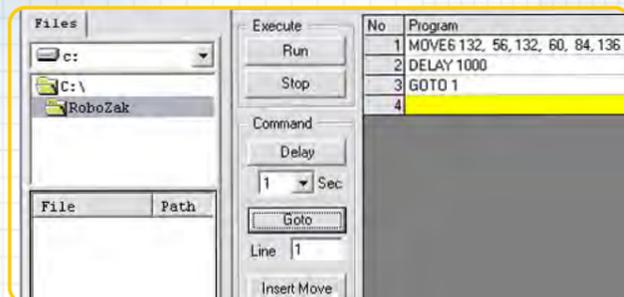
Sospende temporaneamente l'esecuzione di un programma RoboScript, inserendo un 'ritardo'. Il parametro t specifica la quantità di ritardo, espressa in millisecondi.

Per inserire il comando all'interno di un programma RoboScript è sufficiente selezionare la quantità di ritardo tramite il menu a tendina e cliccare sul pulsante 'Delay'. (N.B. Nel menu a tendina il ritardo è espresso in secondi, non in millisecondi).



GOTO r

Permette di 'saltare' a una particolare riga di codice di un programma RoboScript. Ciascuna riga, infatti, è denotata da un numero intero che la identifica all'interno del programma.



Per inserire un comando GOTO è sufficiente scrivere nella casella 'Line' la riga di codice a cui si vuole saltare, quindi cliccare sul pulsante 'Goto'.