

LT-CP4000 リファレンス一覧

	リファレンス	機能
一般命令	BREAK	ループ文を抜けて、次の文に制御を移す
	CALL	サブルーチンと呼出す
	CONST(修飾子)	定数を定義
	CONTINUE	ループ文の先頭に制御を移す
	DATA	READで読み込むための数値定数、文字定数を定義
	DEGREE	三角関数の角度の指定単位を度に設定
	END	プログラムの実行を終了
	FLOAT	数値変数を定義
	FOR...TO...STEP ~ NEXT	For から NEXT間にある文を繰り返し実行
	GOSUB	サブルーチンと呼出す
	IF...THEN ~ ELSE ~ ENDIF	論理式の条件判断
	INTEGER	整数変数を宣言
	LET	変数に値を代入
	ON...GOSUB / ON...GOTO	指定された行のいづれかに実行を移す
	RADIAN	三角関数の角度の指定単位をラジアンに設定
	RANDOMIZE	新しい乱数の系列を設定
	READ	DATA文で定義した数値、文字列データを読み込み変数に代入
	REM	プログラムに注釈を入れる
	REPEAT ~ UNTI	REPEAT から UNTIL までの文を条件が満足されている間、繰り返し実行
	RESTORE	データ位置をラベルで指定
	RETURN	サブルーチンを終了して、呼び出し元のプログラムの実行を再開
	SELECR CASE ~ CASE ~ CASE LESE ~ ENDSELECT	指定された論理式の値と一致する CASE 文を実行
	STOP	プログラムの実行を停止
	STRING	文字列変数を宣言
SUB / FUNCTION	サブルーチン、関数を定義	
WHILE ~ WEND	WHILE から WEND までの文を条件が満足されている間、繰り返し実行	
文字列操作	ASC	文字のキャラクターコードを返す
	CHR\$	指定したキャラクターコードを持つ文字を返す
	HEX\$	数値を16進数で表現した文字列を返す
	INSTR	文字列の中から指定された文字列を探し、その文字列の位置を返す
	IS.....	文字が指定された種類の文字かを判定
	LCASE\$	文字列を小文字に変換
	LEFT\$	文字列の左側から任意の長さの文字列を返す
	LEN	文字列の長さを返す
	MID\$	文字列の中から任意の長さの文字列を返す
	OCT\$	数値を8進数で表現した文字列を返す
	RIGHT\$	文字列の右側から任意の長さの文字列を返す
	SPACE\$	任意の長さの空白文字列を返す
	STR\$	数値を文字列に変換
	STRING\$	任意の文字を任意の個数だけ連結した文字列を返す
	UCASE\$	文字列を大文字文字列に変換
	VAL	文字表記の数値を数値に変換
	算術関数	ABS
ACOS		逆余弦を返す
ASIN		逆正弦を返す
ATAN		逆正接を返す
COS		余弦を返す
EXP		e (自然対数の底) に対する指数関数の値を返す
FIX		数値の整数部を返す
INT		小数点以下を切り捨てた整数を返す
LN		自然対数を返す
LOG		常用対数を返す
RND		乱数を返す
SGN		符号を調べて結果を返す
SIN		正弦を返す
SQR		平方根を返す
TAN		正接を返す

	リファレンス	機能
シリアルポート入力	EOF	シリアルポートの受信状態を返す
	CLOSE	シリアルポートを閉じる
	INPUT #	シリアルポートから入力する
	INPUT\$	シリアルポートから入力した文字列を返す
	LINE INPUT #	シリアルポートから1行入力する
	OPEN	シリアルポートを開く
	PRINT #	シリアルポートに出力する
ポート入出力	INP	入力ポートから値を読み取る
	OUT	出力ポートへ値を出力する
	PORTOFF	出力ポートのビットを OFF にする
	PORTON	出力ポートのビットを ON にする
	WAIT	入力ポートの状態を待つ
時間計測	TIMER	指定した時間だけ実行を停止する
	READTIMER	タイマーの経過時間を返す
	STARTTIMER	タイマーをスタートする
	STATETIMER	タイマーの動作状態を返す
	STOPTIMER	タイマーを停止する
モーター制御	ADC	移動命令の加減速時間を設定
	ADCS	直線補間命令の加減速時間を設定
	AXISBUSY	モーター軸の動作状況を返す
	DRIVER	モータードライバの ON 信号を制御する
	INCHVEL	手動操作の連続動作時の速度を設定
	INDEXVEL	手動操作の一定量動作時の速度を設定
	MCW / MCCW / STARTMCW / STARTMCCW	円弧補間動作を実行
	MOV / STARTMOV	軸を移動
	MVS / STARTMVS	直線補間動作を実行
	POS / POSCOUNT / XPOS / YPOS / ZPOS / UPOS	各軸の現在位置を保持している変数
	SET ABS / REL	目標位置の指定方法を設定
	SET INCH / INDEX / IGNORE	手動操作の操作方法を設定
	STATUS / XSTAT / YSTAT / ZSTAT / USTAT	軸の状態を示す値を保持している変数
	VEL	移動速度を設定
	STOPAXIS / EMGSTOP	モーター軸を停止
	WAITAXIS	モーター軸が停止するまで待つ
	ZRN	指定した軸の原点復帰動作を実行
システム変数・定数	SYSTEM	システムデータの読み出しと設定
	USRDATA	ユーザーデータの読み出しと設定
	USRSAVE	ユーザーデータをシステムメモリに保存
	XPARAM / YPARAM / ZPARAM / UPARAM	モーター制御パラメータの読み出しと設定 算術演算用に使用するための定数
	PI / M E	算術演算用に使用するための定数
	AXISX / AXISY / AXISZ / AXISU / ARCXY / ARCZU / AXISALL	モーター制御命令に使用するための定数
エラー制御	ERROR	エラーを発生させる
	ERL / ERR	エラーが発生した行番号とエラーコードを保持
	ON ERROR GOTO	エラー発生時に分岐する位置を登録
	RESUME	エラー処理ルーチンを終了し、元のプログラムに戻る
演算式	^ - * / MOD + -	算術演算
	= < > <= >= <>	関係演算
	NOT AND OR XOR	論理演算