

Project properties	
Parameters	version:s6.4, unit:millimeter, stackSize:5000
Program Files	start.pgx stop.pgx chyt.pgx pust.pgx
Data Files	Priklad3.dtx
Librairies	io:io

Tool		
Public	Name	Father
	flange	

Frame		
Public	Name	Father
	myFrame	world[0]
	world	

Point (Scara)		
Public	Name	Father
	pA	myFrame[0]
	pB	myFrame[0]
	pC	myFrame[0]
	savety	myFrame[0]

MDesc				
Public	Name		Public	Name
■	mNomSpeed			

chyt (point bod)

```
begin
  //přemístí se nad bod
  movej(bod, flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()

  //otevření čelistí
  io:bOut0=false

  //přemístí se blíže k součásti
  move1(appro(bod,{0,0,50,0,0,0}), flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()
  //uchopí součást
  io:bOut0=true
  delay(1)

  //zvedne součást nahoru
  move1(appro(bod,{0,0,-50,0,0,0}), flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()
end
```

pust (point bod)

```
begin
  //přesune součást na bod
  movej(bod, flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()
  //přesunutí součásti níž
  movej(appro(bod,{0,0,50,0,0,0}), flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()

  //pustí součást
  io:bOut0=false
  delay(1)

  //přemístí se výše
  move1(appro(bod,{0,0,-50,0,0,0}), flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()
end
```

start ()

```
begin
  //bod safety
  movej(savety, flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()

  //uchopí součást v bodě pA a položí ji v bodě pB
  call chyt(pA)
  call pust(pB)

  //uchopí součást v bodě pC a položí ji v bodě pA
  call chyt(pC)
  call pust(pA)

  //uchopí součást v bodě pB a položí ji v bodě pC
  call chyt(pB)
  call pust(pC)

  //pod safety
  movej(savety, flange, mNomSpeed)
  waitEndMove()
end
```

stop ()

```
begin
  popUpMsg("Pending movement commands have been canceled")
  resetMotion()
end
```