

3.4.7 RobSetSettle

```
short RobSetSettle (  
    short idx,  
    short accuracy  
);
```

戻り値

0 が返却されます。

引数

idx

ロボットを指定するインデックス

accuracy

位置決め精度の度合いを指定します。

解説

位置決め精度の度合いを設定します。例えばこの値が50であるとき、目標位置が1000であれば、位置が950～1050の範囲内にあれば位置決め完了ステータスとなります。単位はコンフィギュレーションファイル (MotiWareConfig.Ini) の MotorTurnPulse パラメタで設定した値の単位と同じ[パルス]です。初期値は50に設定されています。

1以上の整数を設定してください。1に設定すると位置決め精度は最も高くなります。

位置決め精度の監視はモーションコントロールソフトウェアの指令掃き出し完了後から始まります。

複数軸のロボット構成の場合、全軸が同時に位置決め精度内とサンプリングされたときに移動指令完了となります。全軸同じ位置決め精度の値になります。

使用例

```
void main() {  
    ....  
    RobSetSettle(1, 100);           // 「ロボット1」の位置決め精度を100[パルス]に設定  
    ....  
}
```

参照