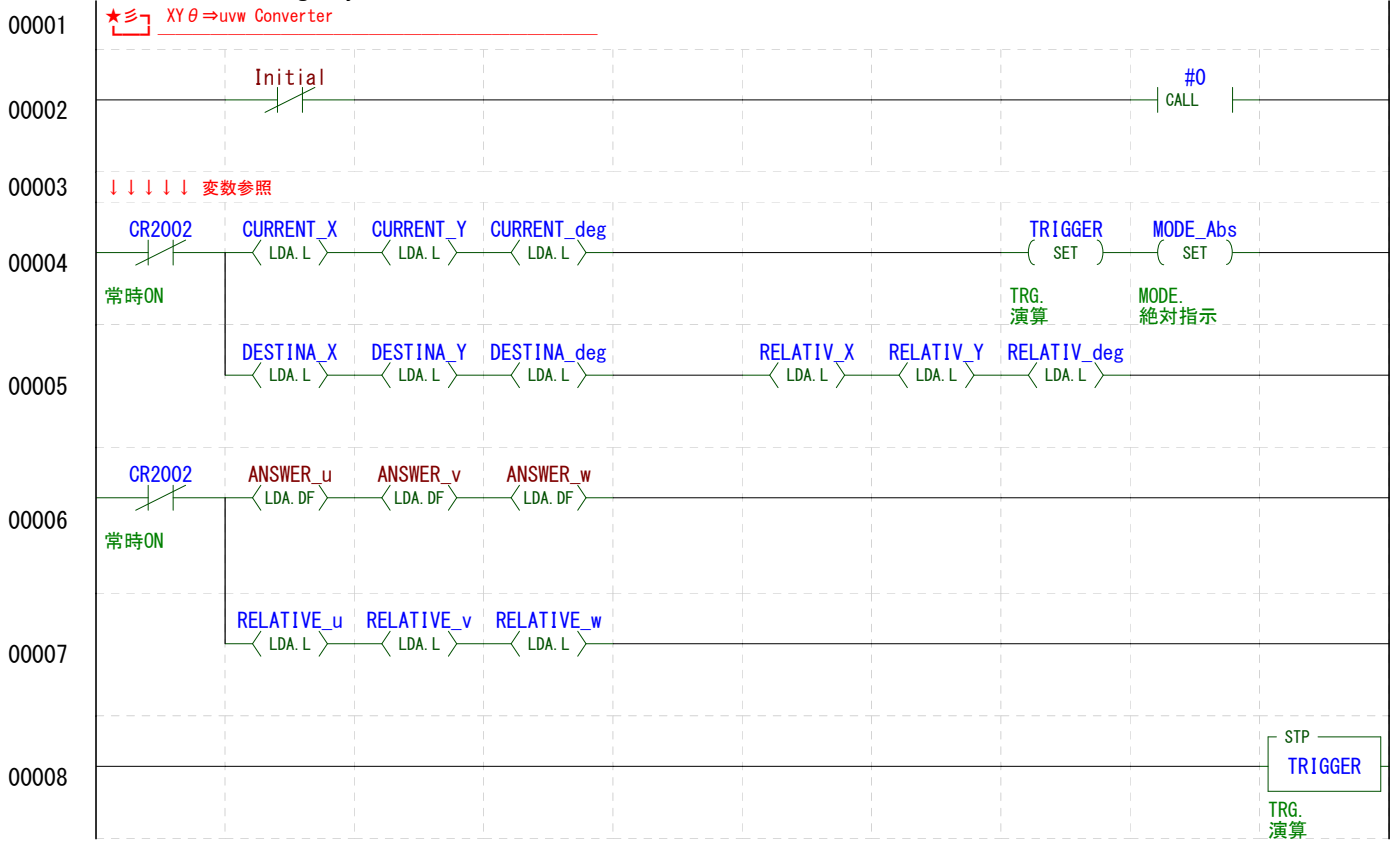


【ラダー図】

プロジェクト名 : XYt\_uvW0\_00  
 プログラム名 : LogiPhys-Conv



## 【ラダー図】

プロジェクト名 : XYt\_uvW0\_00  
 プログラム名 : LogiPhys-Conv

```

' 移動先を絶対座標で指示する場合は[MR001 (MODE_Abs)]をTにして下さい。
' 返値はuvw各軸の相対移動量です。
'
'
if MR001 then
  ' 移動先座標指定の場合
  ' 相対座標(移動量) = 絶対座標(移動先) - 現在座標
  RELATIV_X = DESTINA_X - CURRENT_X
  RELATIV_Y = DESTINA_Y - CURRENT_Y
  RELATIV_deg = DESTINA_deg - CURRENT_deg
else
  ' 移動量指定の場合
  ' 絶対座標(移動先) = 相対座標(移動量) + 現在座標
  DESTINA_X = RELATIV_X + CURRENT_X
  DESTINA_Y = RELATIV_Y + CURRENT_Y
  DESTINA_deg = RELATIV_deg + CURRENT_deg
end if

' 移動量
REL_X = RELATIV_X
REL_Y = RELATIV_Y
REL_X = REL_X / DecPnt1
REL_Y = REL_Y / DecPnt1

' 現在座標
ABS_X = CURRENT_X
ABS_Y = CURRENT_Y
ABS_deg = CURRENT_deg

ABS_X = ABS_X / DecPnt1
ABS_Y = ABS_Y / DecPnt1
ABS_deg = ABS_deg * 2 * Pi / ( DecPnt2 * 360 )

' 変換式
' 3軸共通項
DESTINA_rad = DESTINA_deg * 2 * Pi / ( DecPnt2 * 360 )
PAINT_Aqua = TAN ( DESTINA_rad )
PAINT_Green = SIN ( DESTINA_rad ) * PAINT_Aqua + COS ( DESTINA_rad )
PAINT_Yellow = SIN ( ABS_deg ) * TAN ( ABS_deg ) + COS ( ABS_deg )
' v/w軸共通項
PAINT_Blue = AXIS_bt + ABS_Y
PAINT_Red = AXIS_bt + ABS_Y + REL_Y

' -----
' u軸
FRAME_Red = Pin_Ux - AXIS_at
FRAME_Blue = AXIS_bt + ABS_Y - Pin_Uy

TEMP_u = FRAME_Red * PAINT_Green + ( FRAME_Blue + REL_Y ) * PAINT_Aqua + AXIS_at + ABS_X + REL_X - Pin_Ux
ANSWER_u = TEMP_u - ( FRAME_Red * PAINT_Yellow + FRAME_Blue * TAN ( ABS_deg ) + AXIS_at + ABS_X - Pin_Ux )

if ( ANSWER_u > 0 ) then
  ROUND_u = +0.5 / DecPnt1
else
  ROUND_u = -0.5 / DecPnt1
end if

RELATIVE_u = ( ANSWER_u + ROUND_u ) * DecPnt1

' -----
' v軸
FRAME_Red = Pin_Vy - AXIS_bt
FRAME_Blue = Pin_Vx - AXIS_at - ABS_X

TEMP_v = FRAME_Red * PAINT_Green + ( FRAME_Blue - REL_X ) * PAINT_Aqua + PAINT_Red - Pin_Vy
ANSWER_v = TEMP_v - ( FRAME_Red * PAINT_Yellow + FRAME_Blue * TAN ( ABS_deg ) + PAINT_Blue - Pin_Vy )

if ( ANSWER_v > 0 ) then
  ROUND_v = +0.5 / DecPnt1
else
  ROUND_v = -0.5 / DecPnt1
end if

RELATIVE_v = ( ANSWER_v + ROUND_v ) * DecPnt1

' -----
' w軸
FRAME_Red = Pin_Wy - AXIS_bt
FRAME_Blue = Pin_Wx - AXIS_at - ABS_X

TEMP_w = FRAME_Red * PAINT_Green + ( FRAME_Blue - REL_X ) * PAINT_Aqua + PAINT_Red - Pin_Wy
ANSWER_w = TEMP_w - ( FRAME_Red * PAINT_Yellow + FRAME_Blue * TAN ( ABS_deg ) + PAINT_Blue - Pin_Wy )

if ( ANSWER_w > 0 ) then
  ROUND_w = +0.5 / DecPnt1
else
  ROUND_w = -0.5 / DecPnt1
end if

RELATIVE_w = ( ANSWER_w + ROUND_w ) * DecPnt1

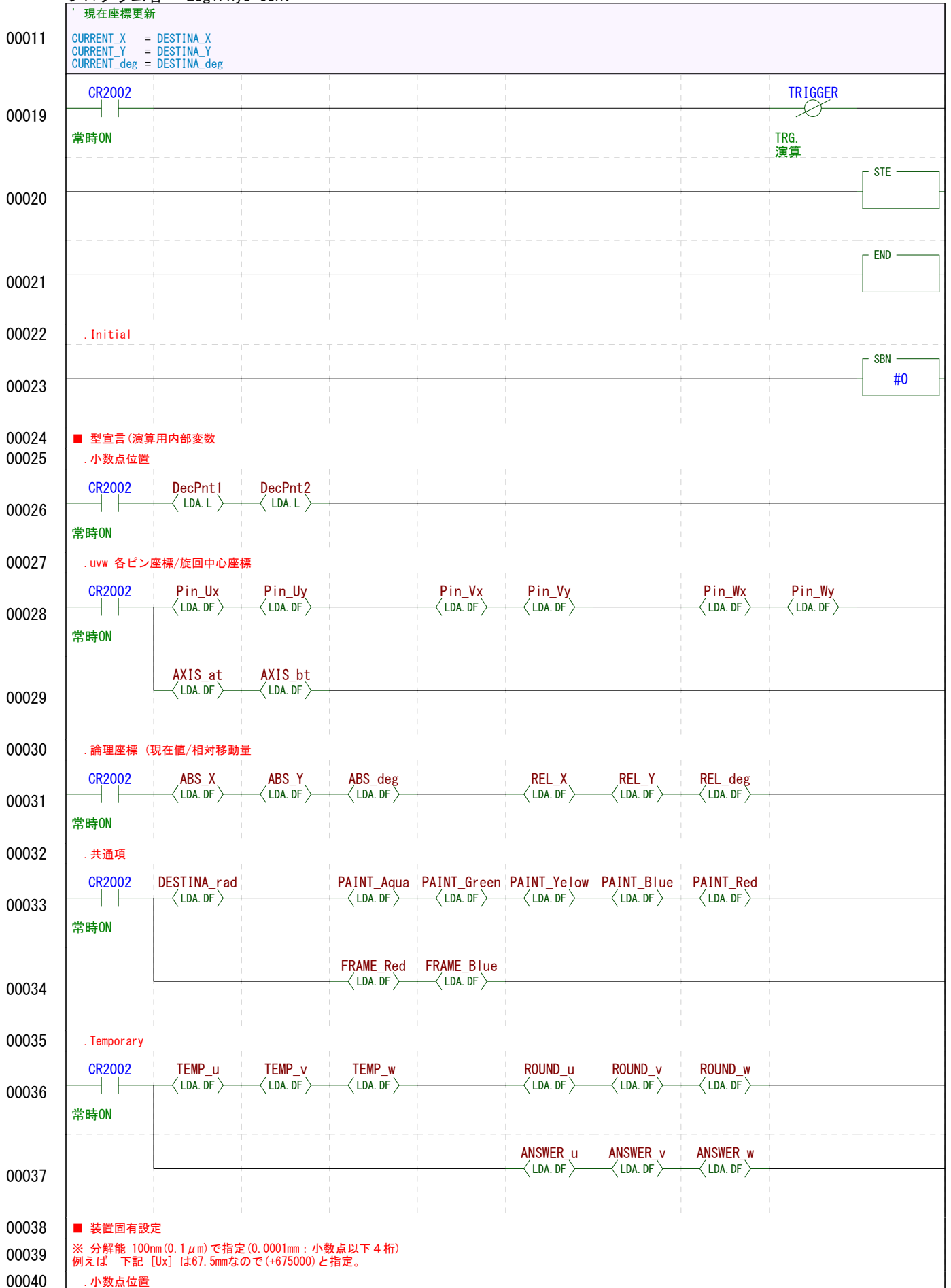
```

00009

00010

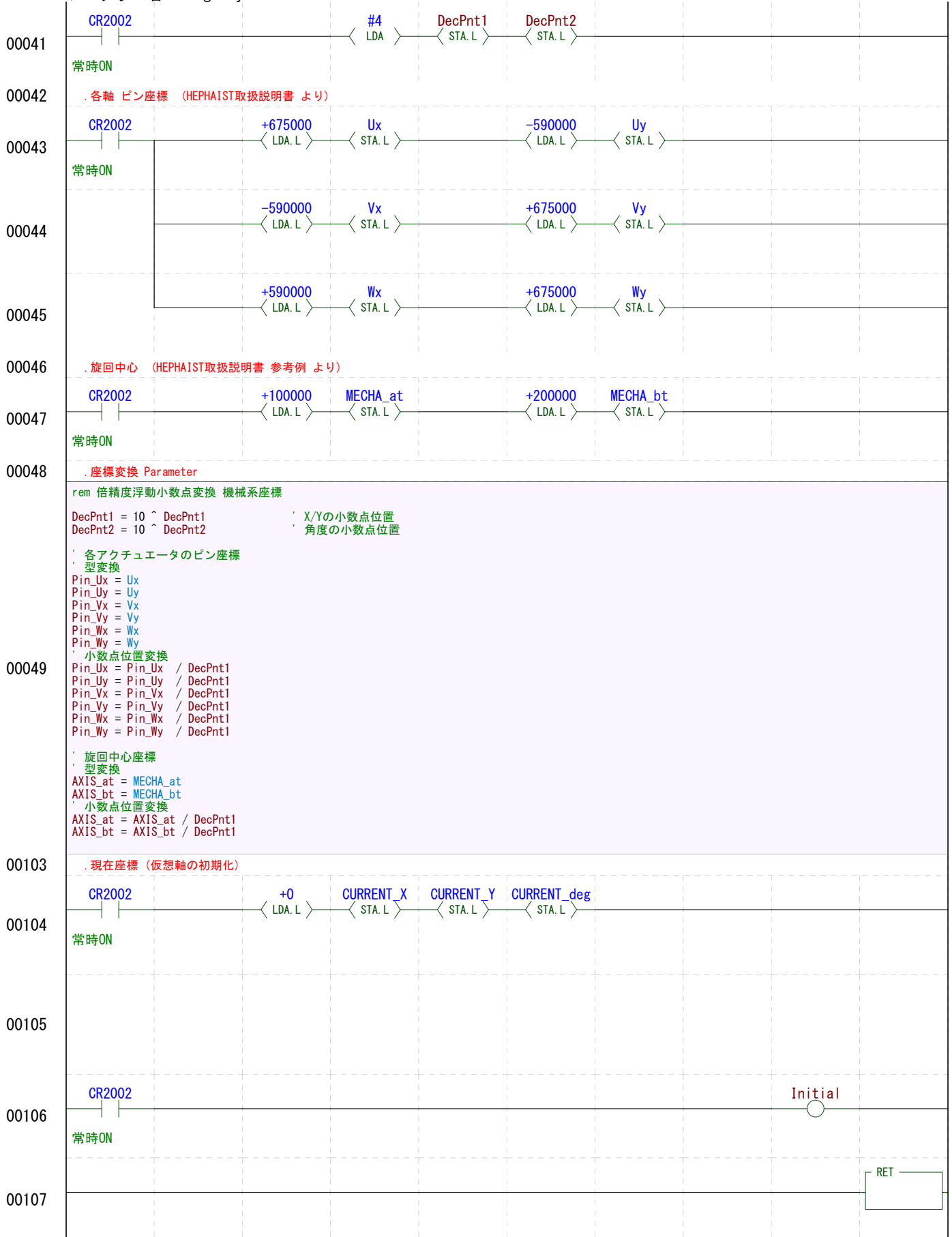
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : XYt\_uvW0\_00  
 プログラム名 : LogiPhys-Conv



# 【ラダー図】

プロジェクト名 : XYt\_uvW0\_00  
 プログラム名 : LogiPhys-Conv



# 【ラダー図】

プロジェクト名 : XYt\_uvW0\_00  
プログラム名 : LogiPhys-Conv

