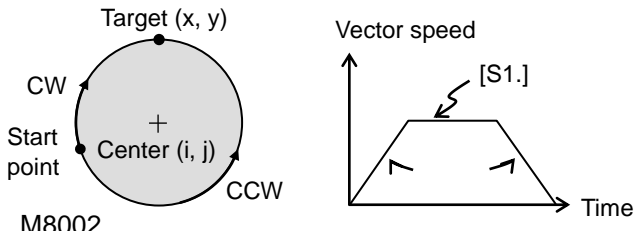


***** 圓弧補間(G02, G03) *****

(I) 輸入終點絕對座標、圓心座標，CW 順時鐘方向(G02)



```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K2000 D102] x 軸終點座標位置
| | [DMOV K400 D104] y 軸終點座標位置
| | [DMOV K500 D106] x 軸圓心座標位置
| | [DMOV K500 D108] y 軸圓心座標位置
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K2 D1000] 命令碼 G02
M500 [S1.] [S2.] [S3.] [D.]
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | | M8029 [RST M8029]
| | | | [RST M500]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=0
---- [DMOV H0040 D1102] 參數
[END ]
    
```

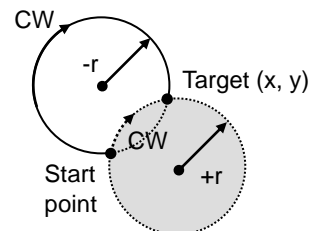
(II) 輸入終點絕對座標、圓心座標，CCW 逆時鐘方向 (G03)

```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K2000 D102] x 軸終點座標位置
| | [DMOV K400 D104] y 軸終點座標位置
| | [DMOV K500 D106] x 軸圓心座標位置
| | [DMOV K500 D108] y 軸圓心座標位置
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K3 D1000] 命令碼 G03
M500 [S1.] [S2.] [S3.] [D.]
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | | [RST M8029]
| | | | [RST M500]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=0
---- [DMOV H0000 D1102] 參數
[END ]
    
```

(III) 輸入終點絕對座標、半徑(r)長度，CW 順時鐘方向 G02

若 r 為正值，則為小圓路徑。若 r 為負值，則為大圓路徑。

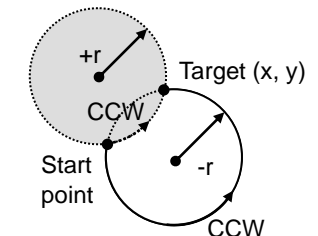


```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K300 D102] x 軸終點座標位置
| | [DMOV K400 D104] y 軸終點座標位置
| | [DMOV K500 D106] 指定半徑長度
| | [DMOV K0 D108] Don't Care
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K2 D1000] 命令碼 G02
M500
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | | M8029 [RST M500]
| | | | [RST M8029]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=1
---- [DMOV H0040 D1102] 參數
[END ]
    
```

(IV) 輸入終點絕對座標、半徑(r)長度，CCW 逆時鐘方向 G03

若 r 為正值，則為小圓路徑。若 r 為負值，則為大圓路徑。



```

M8002
| | [DMOV K5000 D100]: 向量速度
| | [DMOV K300 D102]: X 軸終點座標位置
| | [DMOV K400 D104]: Y 軸終點座標位置
| | [DMOV K-500 D106]: 指定半徑長度
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K3 D1000] 命令碼 G02
M500
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | | M8029 [RST M500]
| | | | [RST M8029]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=1
---- [DMOV H0040 D1102] 參數
[END ]
    
```