

Title XY比の異なるメカの円弧補間

下はX:Y=1:5とし、単純にY軸の座標値を変えただけのプログラムです。
 実行結果は右図のようになります

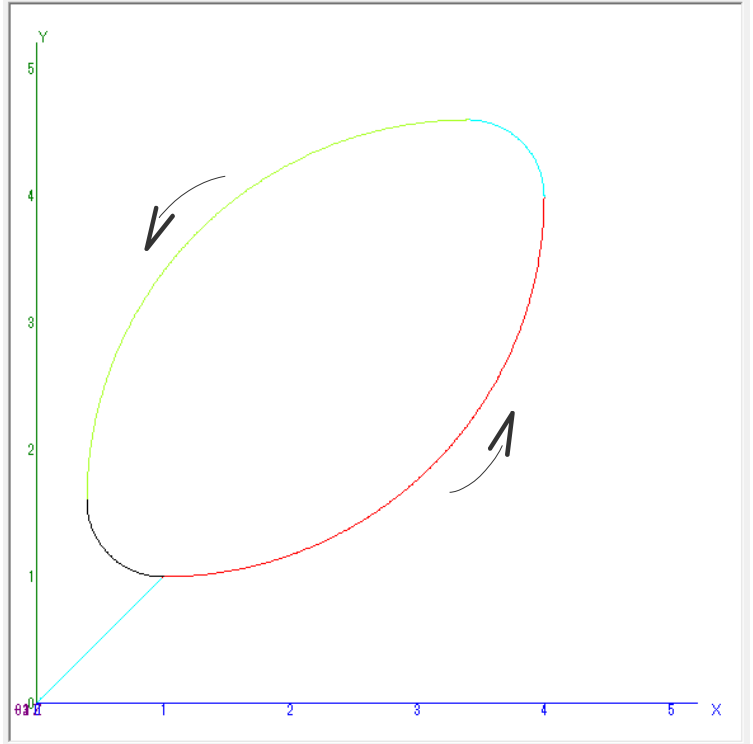
```

/*ACCEL X_A 20000
ACCEL X_A 4000
/*ACCEL Y_A 4000
ACCEL Y_A 40000 /* ACCEL を変えても軌跡は同じ

MOVL 10000 10000 0 0 /* 開始点
WAIT RR(ALL_A)==0

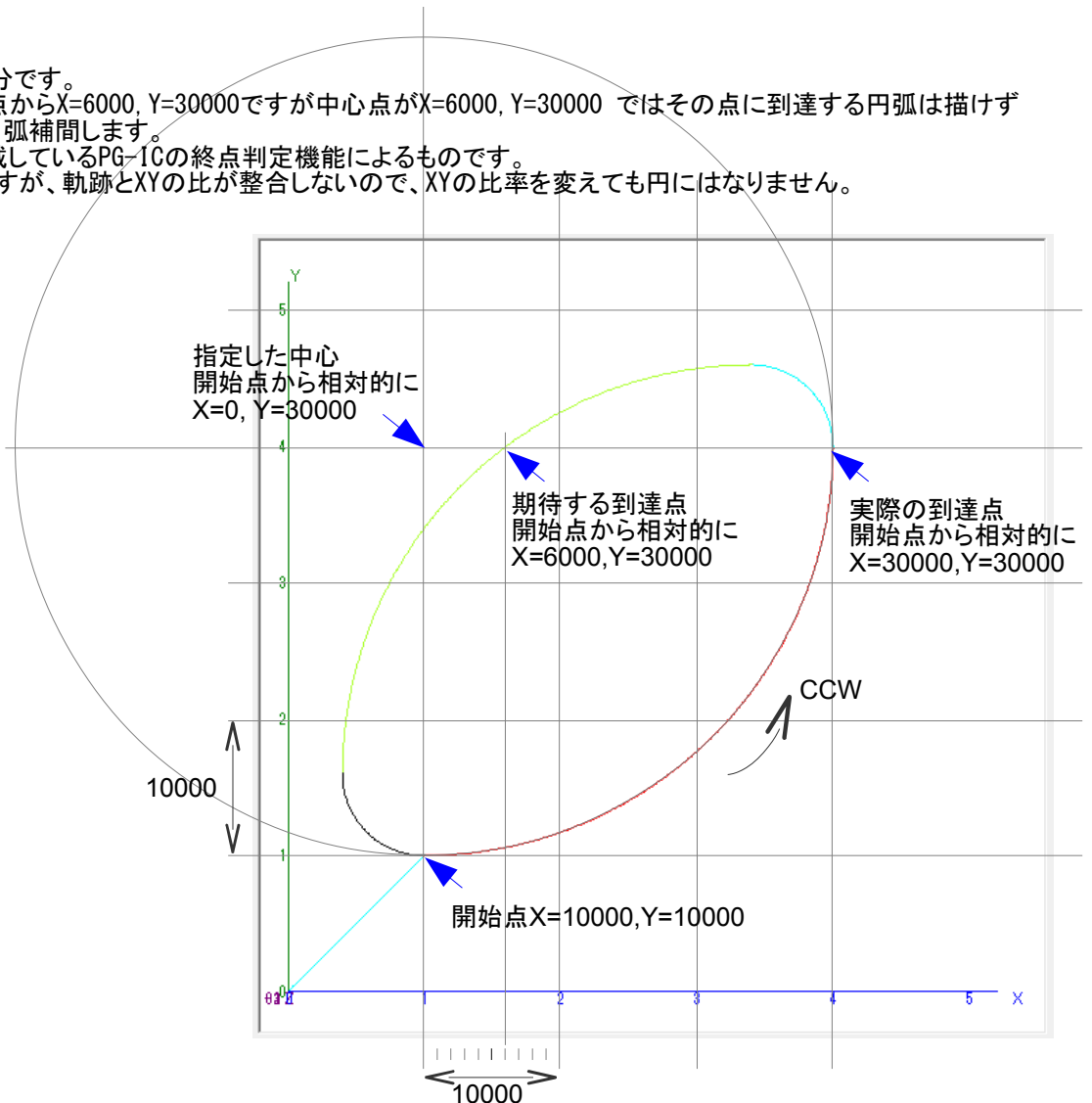
DS_DACL

COLOR=1 /* 赤
RMVT X_A|Y_A 6000 30000 CCW 0 30000
WAIT RR(X_A)==0
WAIT RR(Y_A)==0
COLOR=2 /* 水色
RMVT X_A|Y_A -6000 30000 CCW -6000 0
WAIT RR(X_A)==0
WAIT RR(Y_A)==0
COLOR=3 /* 緑
RMVT X_A|Y_A -6000 -30000 CCW 0 -30000
WAIT RR(X_A)==0
WAIT RR(Y_A)==0
COLOR=4 /* 黒
RMVT X_A|Y_A 6000 -30000 CCW 6000 0
WAIT RR(X_A)==0
WAIT RR(Y_A)==0
    
```



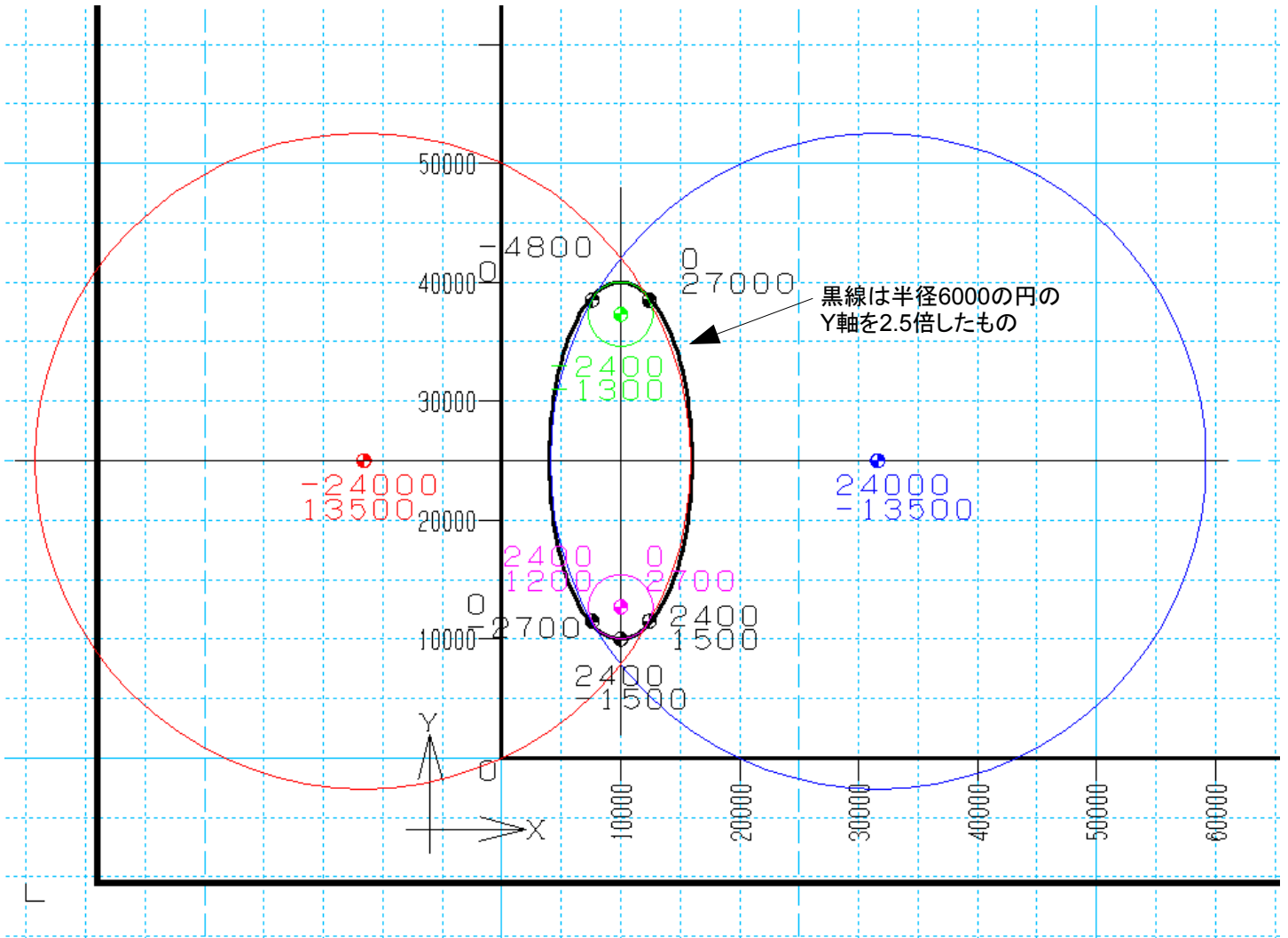
EN_DACL

下図は最初の移動部分です。
 期待する動作は開始点からX=6000, Y=30000ですが中心点がX=6000, Y=30000 ではその点に到達する円弧は描けず
 X=30000, Y=30000へ円弧補間します。
 これはMPG-2314Iに搭載しているPG-1Cの終点判定機能によるものです。
 この座標はX:Y=1:1ですが、軌跡とXYの比が整合しないので、XYの比率を変えても円にはなりません。



XY軸比1:2.5で円が描けるかの実験
(実験メカの都合で1:2.5にしました)

理想的には黒の楕円に一致させて描きたいが、
それに近い軌跡を青、赤、紫、緑の円弧を使って描く



```
axis=X_A|Y_A
ACCEL axis 20000
/*ACCEL axis 2000 /* ACCEL を変えても軌跡は同じ
```

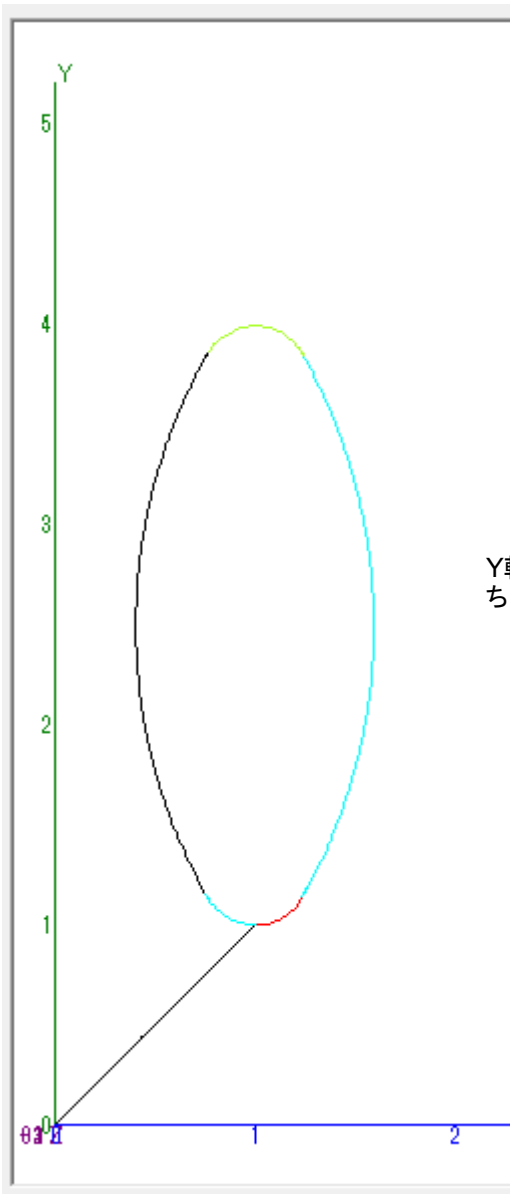
```
COLOR=0 /* 黒
MOVL 10000 10000 0 0 /* 開始点
WAIT RR(axis)==0
```

```
DS_DACL
```

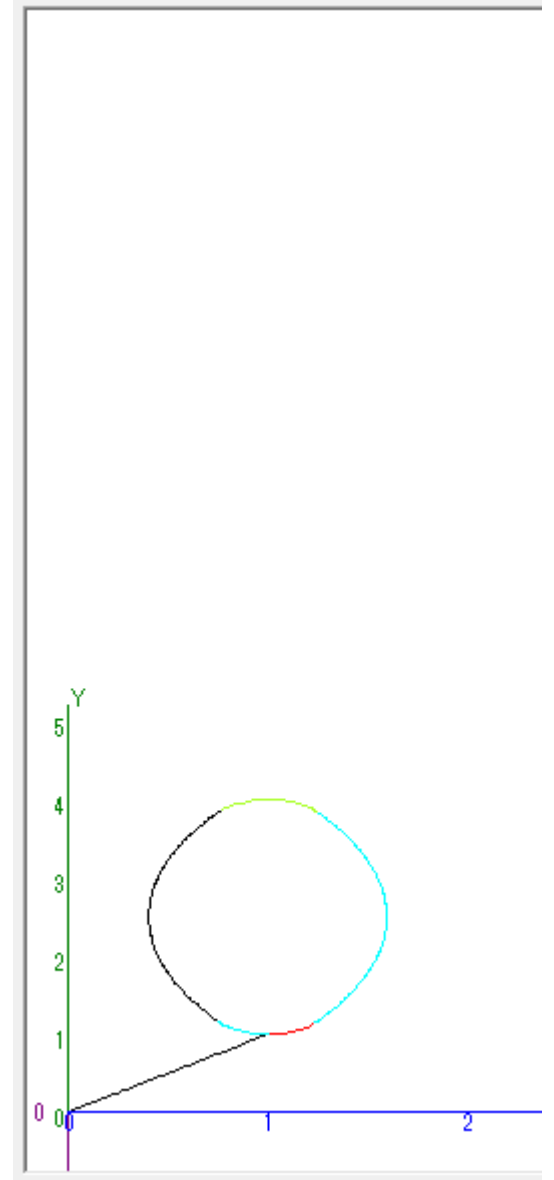
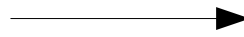
```
COLOR=1 /* 赤
RMVT axis 2400 1500 CCW 0 2700
WAIT RR(axis)==0
COLOR=2 /* 水色
RMVT axis 0 27000 CCW -24000 13500
WAIT RR(axis)==0
COLOR=3 /* 緑
RMVT axis -4800 0 CCW -2400 -1300
WAIT RR(axis)==0
COLOR=0 /* 黒
RMVT axis 0 -27000 CCW 24000 -13500
WAIT RR(axis)==0
COLOR=2 /* 水色
RMVT axis 2400 -1500 CCW 2400 1200
WAIT RR(axis)==0
```

※各動作を判りやすくするため色分けとRR(axis)==0を入れています。

実行結果



Y軸を約1/2.5に縮めてみる
ちょっといびつ



もっと細かく分けてやればきれいな円になると思うが、難しい。