

## Seznam instrukcí G - kódu TG motion

Kód	Význam	Příklad	Poznámka
G00	Pohyb po přímce defaultní rychlostí.	G00 X150 Y260	X, Y relativní posuv. Rychloposuv není ovlivňován direktivou F.
G01	Pohyb po přímce.	G01 X650 Y1400	
G02	Pohyb po oblouku proti směru hodinových ručiček.	G02 X3.561987 Y-2.752541 I0.404723 J-3.157264 nebo G02 X1290 Y50 R400 F40000	
G03	Pohyb po oblouku ve směru hodinových ručiček.	G03 X47.909248 Y-18.963700 I47.909248 J51.036300 nebo G03 X1290 Y50 R400 F40000	
G06	Pohyb po spline křivce procházející definovanými body.	G06 N10 X20 Y20  X100 Y50 X100 Y-50 X100 Y-50 X100 Y50  N20 X20 Y20	- informace o definici spline - vektor počátečního sklonu - první bod spline - - - poslední bod spline  - vektor výstupního sklonu (konec definice spline)
G80	Povolení automatických ohybů.	G80 B80	Za direktivou G80 musí následovat direktiva B a hodnota maximálního úhlu mezi úseky, kdy se má automatický ohyb uplatnit.
G81	Zakázání automatických ohybů.	G81	Zruší automatické ohyby.
A01	Zrychlení koncového bodu při pohybu po trajektorii v mm/sec <sup>2</sup> .	A01 400 A02 200	Je-li A02 ≤ A01 lineární nárůst rychlosti. Je-li A02 > A01 harmonický nárůst

			rychlosti.
A02	Maximální zrychlení koncového bodu při pohybu po trajektorii v mm/sec <sup>2</sup> .	A01 400 A02 200	
D01	Zpomalení koncového bodu při pohybu po trajektorii v mm/sec <sup>2</sup> .	D01 400 D02 200	Je-li D02 ≤ D01 lineární pokles rychlosti. Je-li D02 > D01 harmonický pokles rychlosti.
D02	Maximální zpomalení koncového bodu při pohybu po trajektorii v mm/sec <sup>2</sup> .	D01 400 D02 200	
F....	Požadovaná rychlost koncového bodu při pohybu po trajektorii v mm/min.	F20000	Nemá vliv na direktivu G00.
M....	Volání M-funkce.	M07	Je-li M-funkce vložena mezi průjezdné úseky a její hodnota je menší jak 1000, dojde k zastavení pohybu.
M02	Konec programu.		