

RapidForm2004

I sel

Initialisierung

Sendet: @01 ① →
Empfängt: 0 ④ ←

Statusabfrage

Sendet: @0R ⑤ →
Empfängt: 0 ⑫ ←

Rotation

Sendet: @0M5200 ⑬ →
Empfängt: 0 ⑲ ←

Zeta

Initialisierung

Sendet: ECHO0PSET... →
Empfängt: \r\n>\040... ←

Statusabfrage

Rotation

Sendet: D0 \rGO1\rWA... →
Empfängt: \r\n>\040... ←

Weitere

RS-232

Mikrocontroller

I sel

Initialisierung

Empfängt: @01 ②
Sendet: 0 ③ ←

Statusabfrage

Empfängt: @0R ⑥
Sendet: 0 ⑪ ←

Rotation

Empfängt: @0M5200 ⑭
Sendet: 0 ⑱ ←

Zeta

Initialisierung

Empfängt: ECHO0PSET... →
Sendet: \r\n>\040\r\n>... ←

Statusabfrage

Sendet: \r\n>\040\r\n>... →

Rotation

Empfängt: D0 \rGO1\r... →

Weitere

R+S

Initialisierung

Sendet: A ⑦ →
Empfängt: 0 ⑩ ←

Statusabfrage

Sendet: M125000 ⑮ →
Statusabf. bis 0 ⑰ ←

R+S

Initialisierung

Sendet: A →
Empfängt: 0 ←

Statusabfrage

Sendet: M125000 →
Statusabfrage bis 0 ←

R+S

RS-232

Automatische
Befehlssatzwahl

1x:
Auswählen
des
Befehlssatzes

Danach die
Befehle an die
gewählte
Übersetzungs-
funktion
senden.

RS-232

RS-232

Schrittmotorsteuerung

R+S

Initialisierung

Empfängt: A ⑧
Sendet: 1 oder 0 ⑨ ←

Statusabfrage

Empfängt: M125000 ⑯

Rotation

Empfängt: M125000 ⑰

RS-232