

FB_Roboter (*I_Objekt_Roboter*)

Objektvariablen

sIP

iPort_Command

iPort_RT

Steuerungsmethoden / Eigenschaften

M_Start

M_Stop

M_Reset

P_State [*eObjectAktorState*]

Betriebsvariablen

eSysCommand

iErrorID

eSysState

iMode

Prozessmethoden

M_Verbinden

M_Trennen

M_BewegungZuPosition

M_BewegungStoppen

Prozesseigenschaften

P_Prozessparameter (*sRoboterProzessVariablen*)