

startIDE Befehlsreferenz

Eingänge	WaitInDig		<Gerät> <Port> <Bedingung> <Timeout>
	IfInDig		<Gerät> <Port> <Bedingung> <Sprungziel>
	WaitIn		<Gerät> <Port> <Eingangstyp> <Bedingung> <Vergl.-Wert> <Timeout>
	IfIn		<Gerät> <Port> <Eingangstyp> <Bedingung> <Vergl.-Wert> <Sprungziel>
	QueryIn		<Gerät> <Port> <Eingangstyp> <Text>
	CounterClear		<Gerät> <Port>
Ausgänge	Output		<Gerät> <Port> <Leistung>
	Motor		<Gerät> <Port> <Richtung> <Leistung>
	MotorP		<Gerät> <Port> <Endsch.> <Pulsgeber> <Richtung> <Leistung> <Pulszahl>
	MotorE		<Gerät> <Port> <Endschalter> <Richtung> <Leistung> <Pulszahl>
	MotorES		<Gerät> <Port> <Sync.Port> <Richtung> <Leistung> <Pulszahl>
	Servo		<Gerät> <Servo-Kanal> <Sollwert>
Variable	Init		<Name> <Wert>
	From...	FromIn	<Gerät> <Port> <Eingangstyp> <Variable>
		FromKeypad	<Variable> <Min.-Wert> <Max.-Wert>
		FromDial	<Variable> <Min.-Wert> <Max.-Wert> <Text>
		FromButtons	<Variable> <Buttontext 1> ... <Buttontext 7>
		FromPoly	<Zielvariable> <Eingangsvariable> <c1> <c2> <c3> <c4>
		FromSys	<Variable> <Datenquelle>
	QueryVar		<Variable>
	IfVar		<Variable> <Bedingung> <Vergl.-Wert> <Sprungziel>
	Calc		<Zielvariable> <Operand 1> <Operator> <Operand 2>
	Arrays	ArrayInit	<Array>
		Array	<Variable> <Operation> <Array> <Index>
		ArrayStat	<Variable> <Operation> <Array>
		QueryArray	<Array>
		ArrayLoad	<Array> <Auswahlmodus>
		ArraySave	<Array> <Dateihandlingmodus>
Steuerung	# comment		
	Tag		<Sprungmarke>
	Jump		<Sprungziel>
	LoopTo		<Sprungmarke> <Anzahl>
	Time	Delay	<Wartezeit>
		TimerQuery	
		TimerClear	
		IfTimer	<After Every> <Zeitdauer> <Sprungziel>
		Interrupt	<After Every> <Zeitdauer> <Zielmodulname>
		QueryNow	
	Stop		
	RIFShift		<Robo Interface Modulnummer>
Module	Call		<Modulname> <Zähler>
	CallExt		<Modulname> <Zähler>
	Return		
	Module		<Name>
	MEnd		

Interaktion	Print		<Text>
	Clear		
	Message		<Text>'<Buttontext>
	Logfile		<0 1 C>
	Grafik	Canvas	Canvas show
			Canvas hide
			Canvas clear
			Canvas update
			Canvas origin
			Canvas load <PNG-Datei>
Touch			Canvas log
		WaitForTouch	
		WaitForRelease	
Communication		IfTouchArea	<x1> <y1> <x2> <y2> <Sprungziel>
		I2CWrite	<Gerät> <Array>
		I2CRead	<Gerät> <Array>