**FB Connect with TSR**

**Beschreibung:**

Dieser Funktionsblock soll die Verbindung zum xy Roboter überprüfen. Dabei werden die meisten Variablen direkt an die Libary FB TSR Com weitergegeben.

**Schematische Darstellung:**



**Variablen:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name: | Typ: | Funktion: | Input/Output |
| xExecute | BOOL | Startbedingung für FB | In |
| iCom | INT | Die Nummer des Gewünschtem Com Ports. | In |
| xAbort | BOOL | Abbruchbedingung für FB. | In |
| xBusy | BOOL | = 1 Wenn FB Arbeitet. | Out |
| xDone | BOOL | = 1 Wenn FB fertig. | Out |
| stReceivedData | String | ‚Done‘ = Alles Ok, ‚No connection‘ = Das keine Verbindung besteht. | Out |
| stState | String | Zeigt den Status des FBs an. | Out |
| xError | BOOL | = 1 Wenn es einen Error gab. | Out |
| xAborted | BOOL | = 1 Wenn Abbruch erfolgreich. | Out |

**Grob Darstellung der Funktionalität:**

****