**FB Move TSR xy**

**Beschreibung:**

Mit Diesem FB bewegt man die Position des TSR relativ zum Nullpunkt (start point)

**Schematische Darstellung:**



**Variablen:**

**Standard In / Out:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name: | Typ: | Funktion: | Input/Output |
| xExecute | BOOL | Startbedingung für den FB. | In |
| xBusy | BOOL | = 1 Wenn FB Arbeitet. | Out |
| xDone | BOOL | = 1 Wenn der FB Korrekt abgeschlossen wurde. | Out |
| wState | WORD | Der ENUM Wert (siehe ENUM Tabelle) | Out |
| xError | BOOL | = 1 Wenn es einen Error gab. | Out |

**Spezifisch In / Out:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| iMovx | INT | Die Anzahl Schritte die der Motor in die x Richtung fahren soll. | In |
| iMovy | INT | Die Anzahl Schritte die der Motor in die y Richtung fahren soll. | In |

**Grob Darstellung der Funktionalität:**

****

**Software Test:**

**Referenz:**

* CODESYS3.5.3.0 Programm: Applikation FB Move TSR xy V1
* Galileo 8.1.4 GUI: FB Move TSR V1
* CODESYS Guidelines for Libary Design

**Testpunkte:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Standard Subject** |  |
| Wird die Funktion nur durch (xExecute) gestartet? | ✔ |
| Reagiert der FB auf Timeouts? | ✔ |
| Wird (xDone) richtig gesetzt? | ✔ |
| Wird (xBusy) richtig gesetzt? | ✔ |
| Gibt (wState) die wichtigsten Zustände an? | ✔ |

|  |  |
| --- | --- |
| **Spezifisch Subject** |  |
| Fährt der TSR die angegebenen Koordinaten richtig? | ✔ |
| Erkennt der TSR wenn sich der Befehl out of range befindet. | ✔ |
| Wartet der FB mit dem xDone bis der TSR mit seiner Bewegung fertig ist? | ✔ |

**Zukunft:**

None.