**FB TSR Com**

**Beschreibung:**

Mit diesem Funktionsblock soll die Com Verbindung über RS232 zum xy Roboter aufgebaut werden. Dieser Funktionsblock wird Hauptsächlich für die anderen Funktionsblöcke in der TSR Libary benutzt und ist nicht für den User gedacht. Dieser FB befindet sich in der TSR Libary.

**Schematische Darstellung:**



**Variablen:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name: | Typ: | Funktion: | Input/Output |
| xExecute | BOOL | Startbedingung für FB | In |
| iCom | INT | Die Nummer des Gewünschtem Com Ports. | In |
| stSendDate | STRING | Der Daten String den man senden will max. 80 Zeichen. | In |
| xAbort | BOOL | Abbruchbedingung für FB. | In |
| xBusy | BOOL | = 1 Wenn FB Arbeitet. | Out |
| xDone | BOOL | = 1 Wenn FB fertig. | Out |
| stReceivedData | String | Der String von den Empfangenen Daten. | 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:**

****