**FB Set TSR start point**

**Beschreibung:**

Hier könne sie der Libary einen selbst definierten Nullpunkt des xy Roboters geben den sie dann für die andern FB’s benutzt. Der Sinn dahinter ist das der User selber nicht immer vom Realen Nullpunkt rechnen muss sondern sich selber einen setzen kann.

**Schematische Darstellung:**



**Variablen:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name: | Typ: | Funktion: | Input/Output |
| xExecute | BOOL | Startbedingung für FB | In |
| xAbort | BOOL | Abbruchbedingung für FB. | In |
| iXPosStartpoint | INT | iXStartPos := iXPosStartpoint | In |
| iYPosStartpoint | INT | iYStartPos := iYPosStartpoint | In |
| xBusy | BOOL | = 1 Wenn FB Arbeitet. | Out |
| xDone | BOOL | = 1 Wenn FB fertig. | 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 |
| iXStartPos | INT | Der Virtuelle x Nullpunkt. | Out |
| iYStartPos | INT | Der Virtuelle y Nullpunkt. | Out |

**Grob Darstellung der Funktionalität:**

****