**FN 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:**

**Standart:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Name: | Typ: | Funktion: | Input/Output |
| xDone | BOOL | = 1 Wenn FN fertig. | Out |

**Spezifisch In / Out:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| iXPosStartpoint | INT | iXStartPos := iXPosStartpoint | In |
| iYPosStartpoint | INT | iYStartPos := iYPosStartpoint | In |
| iXStartPos | INT | Der Virtuelle x Nullpunkt. | Out |
| iYStartPos | INT | Der Virtuelle y Nullpunkt. | Out |

**Grob Darstellung der Funktionalität:**

****