**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:**

****

**Software Test:**

**Referenz:**

* CODESYS3.5.3.0 Programm: Applikation FN Set TSR start point V1
* Galileo 8.1.4 GUI: FN Set TSR start point V1

**Testpunkte:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Spezifisch Subject** |  |
| Werden die 2 Eingangs Koordinaten korrekt auf die Globale Variablen geschrieben? | ✔ |

**Zukunft:**

In der Zukunft sollte dieser FN auch bemerken wenn die Eingabe Parameter zu hoch oder zu tief sind. Auch sollte er bei weiteren Startpunkt Bestimmung immer vom Virtuellen Nullpunkt ausgehen.