

Zeichen	\$VEL.ORI1, 82	
.ERR, 15	\$VEL.ORI2, 82	
!, 110	\$VEL_AXIS, 70	
!–Zeichen, 108	\$WORLD, 67, 74	
?, 111		
:, 112	Zahlen	
# – Zeichen, 45	2-dimens., 40	
#BASE, 69, 84	3-dimens., 41	
#CONSTANT, 83	o dimens., Tr	
#INITMOV, 83, 84	Λ	
#PATH, 84	A	
#TCP, 69	A10.DAT, 10	
#VAR, 83	A10.SRC, 10	
\$ - Zeichen, 59	A10_INI.DAT, 10	
\$ACC.CP, 82	A10_INI.SRC, 10	
\$ACC.ORI1, 82	A20.DAT, 10	
\$ACC.ORI2, 82	A20.SRC, 10	
\$ACC AXIS, 70	A50.DAT, 10	
\$ADVANCE, 91	A50.SRC, 10	
\$ALARM STOP, 59, 60	ABS(X), 56	
\$APO.CDIS, 98, 101	Abweisende Schleife, 124	
\$APO.CORI, 98, 101	Achsbeschleunigung, 72	
\$APO.CPTP, 95	Achsgeschwindigkeit, 72	
\$APO.CVEL, 98, 101	achsspezifisches Koordinatensystem, 63	
\$APO DIS PTP, 95	Achsspiegeln, 187	
\$BASE, 67, 74	ACOS(x), 56	
\$CIRC TYPE, 84, 87	Aggregat, 42 aktuelle FOLD öff/schl, 22	
\$CONFIG.DAT, 10, 61	alle FOLDs öffnen, 22	
\$CUSTOM.DAT, 60	alle FOLDs offiner, 22	
\$CYCFLAG, 59	Analoge Ausgänge, 139	
\$FLAG, 58	Analoge Eingänge, 141	
\$IBUS ON, 60	Ändern von Programmen, 17	
\$IPO MODE, 69	ANIN, 141	
\$MACHINE.DAT, 60	ANIN OFF, 141	
\$MASCHINE.DAT, 10	ANIN ON, 141	
\$NULLFRAME, 74	ANIN/ANOUT, 139	
\$NUM AX, 60	ANOUT OFF, 139	
*ORI TYPE, 83, 87	ANOUT ON, 139	
\$POS ACT, 68, 69	Anweisung, 12	
\$PRO MODE, 27	Anweisungsteil, 12	
\$PSER, 60	Anwender, 7	
\$ROBCOR.DAT, 10, 61	ARCSPS.SUB, 10	
\$ROBROOT, 67, 74	Arcuscosinus, 56	
\$TIMER, 58	Arcussinus, 56	
\$TIMER_FLAG, 58	Arcustangens, 56	
\$TIMER_STOP, 58	Arithmetische Operatoren, 46	
\$TOOL, 67, 74	ATAN2(Y,X), 56	
\$VEL.CP, 82	Aufbau und Struktur von Programmen, 9	



	Aufzählungstypen, 44		CIRC !, 108
	Ausblenden von Bits, 54	CIRC REL, 117	
	Ausschneiden, 18		CIRC-CIRC-Überschleifen, 101
	automatischer Vorlaufstop, 92		CIRC-LIN-Überschleifen, 101
	AXIS, 44, 64, 111		CIRC_REL, 89
			Compiler, 15
D			CONFIRM, 130
В			Continous Path, 82
	B_AND, 53, 55		CONTINUE, 93
	B_EXOR, 53, 55 B_NOT, 53, 55 B_OR, 53, 55 Bahnbewegungen, 82		COS(X), 56
			CP-Bewegungen, 82
			CSTEP, 27
			CTRL-C, 17
	BAS.SRC, 10, 76		CTRL-V, 18
	BASE, 69		CTRL-X, 18
	BASE-Anpassung, 191		,
	basisbezogene Interpolation, 68	D	
	Basiskoordinatensystem, 68		
	Bedingte Verzweigung, 120		Dateikonzept, 12
	Benutzergruppe Experte, 7		Dateiliste, 12
	Beschleunigung, 82		Dateistruktur, 12
	Beschränkung der Informationsmenge, 24		Datenliste, 12
	Betrag, 56		Datenliste reinigen, 190
	Bewegungsanweisungen, 63		Datenlisten, 175
	Bewegungsprogrammierung, 63		Datenmanipulation, 46
	Bin Dez, 38		Datenobjekte, 35
	Binäre Ein-/Ausgänge, 132		Datentyp, 35
	Binärsystem, 37		DECL, 35
	Binden, 15		DEF, 12, 145
	Binder, 15		DEF-Zeile, 26
	Bit-Operatoren, 53		DEFDAT, 175
	Blockfunktionen, 17		DEFFCT, 146
	Blockkennung, 121		Detailansicht, 24
	Blockweises Ändern, 190		Dezimalsystem, 37
	BOOL, 37, 38		DIGIN, 143
BOSCH.SRC, 10			DIGIN OFF, 143
	BRAKE, 160		DIGIN ON, 143
	Bhare, 100		Digitale Ein-/Ausgänge, 135
			Digitaleingänge, 143
С			DISTANCE, 166
	C DIS, 98, 101, 113		Distanzkriterium, 98
	C ORI, 98, 101, 113		Dreidimensionales Feld, 41
	C PTP, 95, 113		
	C VEL, 98, 101, 113	E	
	CA, 89		E6AXIS, 44, 111
	CELL.DAT, 10		E6POS, 111
	CELL.SRC, 10, 11		Editier-Cursor, 109
	CHAR, 37, 39		Editieren, 15
	CIRC, 89, 117		Editor, 17
			Luitoi, I <i>I</i>



F

G

Ein-/Ausgabeanweisungen, 131	GO, 27		
Einblenden von Bits, 54	GOTO, 119		
Eindimensionales Feld, 39	Greiferbezogene Interpolation, 69		
Einfache Datentypen, 37	Grundbereich, 78		
Einfügen, 18			
ELSE, 120	Н		
END, 12			
ENDFOLD, 22	H50.SRC, 10		
ENDFOR, 122	H70.SRC, 10		
ENDLOOP, 127	HALI, 129		
Endlosschleife, 127	Handwurzelpunkt, 78		
ENDWHILE, 124	Hauptlauf, 91		
ENUM, 44	Herausfiltern von Bits, 54		
Ersetzen, 19	Hex Dez, 38		
Erstellen eines neuen Programms, 14	Hexadezimalsystem, 37		
EXIT, 127	Höheres Fahrprofil, 71		
Exklusive ODER-Verknüpfung, 53	Home-Fahrt, 77		
Experte, 7			
EXT, 76	I		
Externer Editor, 179	IF, 120		
,	Impulsausgänge, 137		
	Index, 39		
	INI, 76		
Fehlerbehandlung, 29	INT, 37		
Felder, 39	INTERRUPT, 154		
Feldindex, 39	Interrupt ausschalten, 156		
Flags, 59, 164	Interrupt einschalten, 156		
flankengetriggert, 156	Interrupt-Behandlung, 153		
Fliegendes Messen, 163	Invertierung, 53		
FLT_SERV.DAT, 10	IR STOPM.SRC, 10		
FLT SERV.SRC, 10	ISTEP, 27		
FOLD, 22	10121, 27		
FOR, 122	V		
FRAME, 44, 111	K		
Frameverknüpfung, 47	kartesische Koordinatentransformation, 64		
Funktionen, 12, 145	Kinematik-Singularität, 77		
	Kinematische Kette, 68, 69		
	Kommentare, 32		
	Kompilieren, 15		
Geometrische Datentypen, 44	konstant + bahnbezogen, 84		
geometrische Datentypen, 44	konstant + raumbezogen, 86		
Geometrischer Operator, 47	Koordinatensysteme, 63, 74		
Geometrischer Operator ":", 112	Koordinatentransformation, 64		
Geschwindigkeit, 82	Kopieren, 17		
Geschwindigkeitskriterium, 98	Kreisbewegungen, 89		
GLOBAL, 177	Kreiswinkel, 89		
global, 146	KRL, 7		
Globale Datenlisten, 176	KRL-Assistent, 109		
Globale Variable, 177	KUKA-Robot-Language, 109		



L		POS, 44, 11	1		
	Lebensdauer, 34	Positionsanga	Positionsangabe, 111		
	LIN, 88, 115	Priorität, 55,	Priorität, 55, 156, 165, 169		
	LIN!, 108	Prioritäten vo	n Operatoren, 55		
	LIN REL, 115	Programm-K	orrektur, 17		
		Programmabl			
	LIN-CIRC Überschleif, 103	<u> </u>	aufkontrolle, 119		
	LIN-LIN-Überschleifen, 98	Programme erstellen und editieren, 1			
	LIN_REL, 88	<u> </u>			
	Linearbewegungen, 88	Programmverzweigungen, 119 PROKOR, 17 PSTEP, 27 PTP, 70, 73, 113			
	Logische Operatoren, 52				
	Logische Verknüpfung, 52				
	lokal, 146	PTP !, 108	110		
	Lokale Datenlisten, 175	PTP REL, 11	3		
	LOOP, 127		erschleifen, 104		
	Löschen, 18		perschleifen, 95		
		PTP REL, 7			
М		PUBLIC, 176			
	Manuallas Varashishan 100				
	Manuelles Verschieben, 188		PULSE, 137 Punkt-Separator, 42		
	Maschinensprache, 15	•	•		
	Mechanische Nullstellung, 72	Punkt-zu-Pu	nkt Bewegungen, 70		
	Mehrdeutige Roboterkinematiken, 78				
	Mehrdeutigkeit, 78	R			
	MERKER, 119	REAL, 37, 3	8		
	MSG_DEMO.SRC, 10		Rechnervorlauf, 91		
	MSTEP, 27	REPEAT, 129	5		
		RESUME, 16	31		
N		Roboterkoord	linatensystem, 67		
	Namen, 33	Rückwärtstra	nsformation, 64		
	NEW SERV.SRC, 10				
	Nicht abweisende Schleife, 125	S			
	Them as welcome comenc, 120	S und T, 77			
_		S und 1, 77 SAK, 77			
0			- 77		
	ODER-Verknüpfung, 53	Satzkoinzider			
	Operand, 46		Schaltaktion, 169 Schleifen, 122		
	Operator, 46	,			
	Orientierungsführung, 83	SIGNAL, 132	2		
	Orientierungskriterium, 98	SIN(X), 56	. T		
			ıs, Tangens, 56		
Р		Softwareends	· ·		
•	Doo DAT 40	Sperren / Fre	<u> </u>		
	P00.DAT, 10		Sprunganweisung, 119		
	P00.SRC, 10		SPS.SUB, 10		
	Parameterliste, 148	SQRT(X), 56			
	Parameterübergabe, 148		Status, 74, 77		
	Paßwort, 7	STRUC, 42			
	PERCEPT.SRC, 11	Strukturen, 42			
	Platzhalter, 110	SWITCH, 12	1		



Synchron-PTP, 70 Systemdateien, 58 Systemvariablen, 58 Т TAN(X), 56 TCP, 69 TCP-Anpassung, 191 Teachen von Punkten, 108 Timer. 58 Tool Center Point, 70 Touch Up, 111 Translationen, 66 TRIGGER, 165 Trigger, 165 Turn, 74, 77 U Überkopfbereich, 78 Überschleif Bahn - PTP, 105 Überschleif PTP - Bahn, 104 Überschleifbeginn, 98 Überschleifbewegungen, 94 Überschleifen, 94 Überschleifkontur, 94 UND-Verknüpfung, 53 Unterprogramme, 12, 145 UNTIL, 125 USER GRP.DAT, 11 USER GRP.SRC, 11 USERSPOT.SRC, 11 V VAR, 110 variabel + bahnbezogen, 84 variabel + raumbezogen, 87 Variablen und Namen, 33 Variablen und Vereinbarungen, 33 Vereinbarung, 12 Vereinbarungsteil, 12 Vergleichsoperatoren, 51 Verstecken von Programmteilen, 22 vordefinierte Strukturen, 44 Vorlauf, 91 Vorlaufstop, 92, 131 Vorwärtstransformation, 64

W

WAIT, 128
Warteanweisungen, 128
WEAV_DEF.SRC, 11
Weltkoordinatensystem, 67
Werkzeug, feststehendes, 69
Werkzeugkoordinatensystem, 67
Werkzeugwechsel, 107
Wertzuweisung, 33
WHILE, 124
Wurzel, 56

Ζ

Zählschleife, 122 Zeichenketten, 42 Zweidimensionales Feld, 40 Zyklische Flags, 59

