Automatic controller boot-up – robot at PF0

Inputs

nr	state	term	type	name	value		folge 1		folge 2
1	1	currently selected Folgennumber	Var	P_NR	1		folgennumber setting		second folgennumber setting
2	FALSE	Drives EIN in EXT of	E/A	ANTEIN	12	pulse send; switching drives			
3	FALSE	Folgestart	E/A	SRB	9		pulse send, folge starting		
4	1	Format for choice of Folgen (0=Int; 1=1 aus n)	Var	P_TYPE	1				
5	FALSE	First input for Folgennumber	E/A	P_FBIT	1				
6	8	Length of Folgennumber	Var	P_LEN	8				

Outputs

nr	state	term	type	name	value				
1	1	currently selected Folgennumber	Var	P_NR	1		folgennumber set		second folgennumber set
2	FALSE	First output for Folgenspiegelung	E/A	R_FBIT	1				
3	1	Last Folgennumber in Automatic mode	Var	P_OLD	1				
4	FALSE	Robot control ready	E/A	BEREIT	9	Robot is ready			
5	FALSE	Programming mode	E/A	RK23	10				
6	TRUE	Single Step	E/A	RK8	11				
7	FALSE	Automatic External	E/A	RK9	12	AutEXT is set			
8	FALSE	Freigabe Stellglieder Start	E/A	RK100	13	no ESTOP && SafeGate closed			
9	FALSE	Wait for process input	E/A	WPROZ	17				
10	FALSE	Wait for Slave input	E/A	WSLAV	18				
11	FALSE	Last point reached	E/A	LPKT	14			Robot at last point of the Folge	
12	FALSE	Robot in basic position of Folge	E/A	PF0	15	Robot at PF0 point of the Folge			Robot at PF0 point of the second Folge
13	FALSE	Robot on path	E/A	SAK	16		robot is on path		
14	TRUE	Internal emergency stop	E/A	IntEstop	1002				