

Operator

1. Wybór programu CELL.SRC
2. Ręczny dojazd robotem do PF0 (SAK)
3. Przełączenie trybu pracy w EXT
4. Wybranie na PLC przycisku "BEGIN"

PLC

0. Oczekuje na naciśnięcie przycisku "BEGIN"
1. Sprawdzenie czy $BEREIT == TRUE \ \&\& \ RK9 == TRUE \ \&\& \ RK100 == TRUE \ \&\& \ PF0 == TRUE$; jeżeli któryś warunek nie jest spełniony wyświetla błąd i wraca do 0.
2. Wysłanie sygnału pulsu 50ms na ANTEIN
3. Podanie Folgenreiter na P_NR zaczynającego się od P_FBIT o długości P_LEN
W zależności od P_TYPE podaje się Int (np. 011) albo "1 z n" (np. 00100000)
4. Sprawdzenie czy robot wysłał na P_NR wybrany Folgenreiter

Zameldowanie operatorowi gotowości

Operator naciska przycisk "START"

5. Wysłanie sygnału pulsu 50ms na SRB
6. Sprawdzanie czy robot dojechał do końca Folge (LPKT == TRUE) lub czy wydarzył się błąd (BEREIT == FALSE)
 - Jeżeli LPKT == TRUE przechodzi do pkt. 7
 - Jeżeli BEREIT == FALSE wyświetla operatorowi informację o błędzie i przechodzi do 0.
7. Podanie nowego Folgenreiter zgodnie z punktem 3., robot sam kontynuuje wykonywanie programu