Beschreibung des Beispielprogramms des Smart Grasping Beispielprogramms

# Main Routine:

NW0: Aufruf der „INIT“ Subroutine

Mit dem „First Scan“ Befehl der Steuerung wird ein Initialisierungslauf gestartet.  
Hierbei werden Daten in eine Struktur eingetragen, welche zum Aufbau und der Überwachung einer Open Connection zwischen der Steuerung und dem Smart Grasp dient.  
  
 Timeout = Zeit, nach der ein Verbindungsabbruch gemeldet wird.  
 DestAddr = IP Adresse und Port, mit welcher sich die Steuerung verbinden soll.

NW1: Starten der Verbindung zwischen Steuerung und Smart Grasp

Setzen des Bit, welches den Connect startet

NW2: Stoppen der Verbindung zwischen Steuerung und Smart Grasp

rücksetzen des Bit, welches den Connect startet

NW3: Mit dem Starten der Verbindung wird ein Timer gestartet.

NW4: Setzen des Bits zum Auslesen Starten in NW12

NW5: Anstoßen zum Öffnen einer Socket Verbindung mit Hilfe einer Massage Box

Die Massage Box wird wie folgt eingestellt.

Ein Bild, das Text, Elektronik, Screenshot, Display enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein. Ein Bild, das Text, Screenshot, Display, Software enthält.

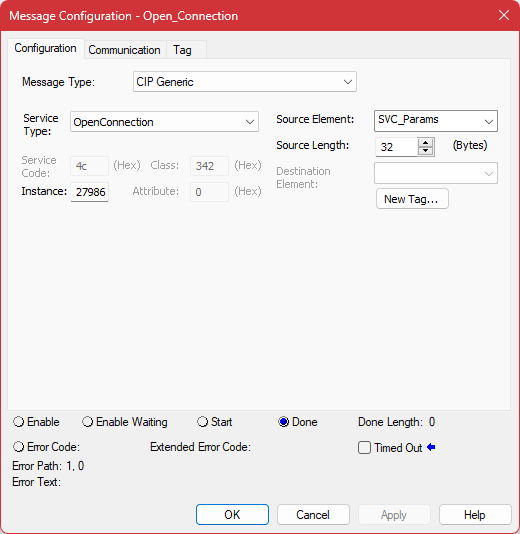
KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein.

Timer zum Halten der Verbindung zur Smart Grasping Box.  
Die Zeit wird immer in Millisekunden eingestellt

Nw6: Öffnen der Connection zwischen Smart Grasping und der Steuerung

Die Länge des MSG-Quellelements sollte 8 Byte + die Anzahl der Zeichen in der Adresse betragen (d. h. für die Adresse 192.168.1.101?port=42001 wären es 8+24=32).

8 ist der Offset im Struct 2 x 4 Byte = 8 Byte Offset

 Ein Bild, das Text, Screenshot, Software, Display enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein.

NW7: Schließen der Connection zwischen Smart Grasping und der Steuerung.

Ein Bild, das Text, Elektronik, Screenshot, Display enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein. Ein Bild, das Text, Screenshot, Software, Display enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein.

Einstellungen der Message Box.

NW8: ADD-On Instruction wird ausgeführt.

NW9: Daten Senden zur Smart Grasping Box

Der Datenframe beträgt eine Länge von 80 Byte. Der Headder von 16 Byte wird aufaddiert und ergibt die zu schreibende Länge des Datenframes

Ein Bild, das Text, Screenshot, Display, Software enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein. Ein Bild, das Text, Screenshot, Display, Software enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein.

Einstellungen der Message Box.

NW10: Zeit um das Signal „Daten Lesen“ 500 ms anstehen zu lassen.

NW11: Flanke nach Ablauf der Zeit aus NW10 um das Signal „Daten Lesen“ automatisch zu löschen

NW12: Daten Lesen mit einer Massage Box

Ein Bild, das Text, Elektronik, Screenshot, Display enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein. Ein Bild, das Text, Screenshot, Software, Display enthält.

KI-generierte Inhalte können fehlerhaft sein.

Einstellungen der Message Box.

NW13: Rücksetzen der Ausgänge

NW14: Prüfen, ob im Datenblock Daten angekommen sind und ausgeben, dass der Datentransfer ok ist.

## Subrutinen

INIT:

In dieser Subrutine ist eine Zeit angelegt, welche zur Überwachung eines Abbruchs der Verbindung zwischen Steuerung und Grasping Kit verwendet wird. Weiterhin wird hier festgelegt mit welcher IP-Adresse das Grasping Kit kommuniziert.

Panel

In dieser Subrutine sind Eingangs- und Ausgangsdaten angelegt. Diese können von HMI‘s verschiedener Hersteller verwendet werden, um das Beispielprogramm zu steuern.

Request\_Response

In dieser Subrutine ist eine Löschmatrix angelegt, welche zum geforderten Zeitpunkt verwendet wird, um alte Daten abzulöschen.