



ANDRAS SYSTEM

Wir finden den Weg

65 EIGENEN S
66 TESTE STE
67 TESTE STE
68 TESTE STE
69 TESTE STE
70 SPRUNG WE
71 SPRUNG WE
72 SPRUNG UN
73 SPRUNG WE
74 SPRUNG WE
75 SPRUNGZIEL
76 SPRUNG WEN
77 SPRUNG WEN
78 SPRUNG WEN
79 UNTERPROGR
80 AKKU = AKKU -
81 AKKU = AKKU +
82 AKKU = AKKU /
83 AKKU = AKKU *
84 AKKU LADEN MI
85 AKKU LADEN SO
86 TESTE AKKU < O
87 TESTE AKKU > O
88 TESTE AKKU = O
89 TESTE AKKU ↔ O
90 WARTE BIS MERK
91 WARTE BIS MERK
92 TESTE MERKER LO
93 TESTE MERKER HI
94 MERKER LOESCHE
MERKER SETZEN
WARTE MERKER LO
WARTE MERKER HI
TESTE BIT IM ZAEHL



POCKET GUIDE

VORWORT

Dieser POCKET GUIDE gibt Ihnen einen konzentrierten Überblick über

Befehle

Meldungen

Beschreibungen

der wesentlichen Mechatronik-Produkte

IOAL OPEN AUTOMATION LANGUAGE

IOAC OPEN AUTOMATION CONTROL

IOAD OPEN AUTOMATION DRIVES

der ANDRAS Steuerungssysteme GmbH.

Der bewusste Verzicht auf ein Inhaltsverzeichnis eröffnet Ihnen folgende Vorteile:

- ▶ die Abschnitte können nach eigenem Arbeitsfluss angeordnet werden
- ▶ die Austauschbarkeit von Kapiteln und Seiten ist möglich

Um die Funktionalität zu erhöhen, wurden die einzelnen Kapitel farblich unterschieden.

Eine detaillierte Produkt- und Funktionsbeschreibung finden Sie im gültigen Handbuch zum entsprechenden Produkt.

Ihr Lösungspartner

ANDRAS Steuerungssysteme GmbH



SPS-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|--|
| 0 | N O P |
| 1 | F E R T I G |
| 2 | M E L D E S T O E R U N G |
| 3 | M E L D E B E D I E N E R F U E R H U N G |
| 4 | N O T S T O P A C H S E |
| 5 | L A D E S T E P F R E I G A B E |
| 6 | P O I N T E R E X T E R N E D A T E N |
| 7 | S Y S T E M - A U F T R A G |
| 8 | S Y S T E M - F U N K T I O N |
| 9 | L A D E W A R T E B E D I N G U N G |
| 10 | W A R T E B I S E I N G A N G L O W |
| 11 | W A R T E B I S E I N G A N G H I G H |
| 12 | T E S T E I N G A N G L O W |
| 13 | T E S T E I N G A N G H I G H |
| 14 | T I M E R S T O P P E N |
| 15 | T I M E R S T A R T E N |
| 16 | W A R T E E I N G A N G L O W / Z E I T |
| 17 | W A R T E E I N G A N G H I G H / Z E I T |
| 18 | L A D E E I N G A N G S G R U P P E (B Y T E)
--> Z A E H L E R |
| 19 | L A D E E I N G A N G S G R U P P E (B Y T E)
--> A K K U |

SPS-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|---|
| 20 | WARTE BIS AUSGANG LOW |
| 21 | WARTE BIS AUSGANG HIGH |
| 22 | TEST AUSGANG LOW |
| 23 | TEST AUSGANG HIGH |
| 24 | AUSGANG LOESCHEN |
| 25 | AUSGANG SETZEN |
| 26 | WARTE AUSGANG LOW / ZEIT |
| 27 | WARTE AUSGANG HIGH / ZEIT |
| 28 | LADE ZAEHLER --> AUSGANGS-GRUPPE (BYTE) |
| 29 | LADE AKKU --> AUSGANGS-GRUPPE (BYTE) |
| 30 | ZAEHLER = ZAEHLER - OPERAND |
| 31 | ZAEHLER = ZAEHLER + OPERAND |
| 32 | SPRUNG WENN ZAEHLER = 0 |
| 33 | SPRUNG WENN ZAEHLER <> 0 |
| 34 | ZAEHLER LADEN MIT OPERAND |
| 35 | ZAEHLER LADEN
SONDERFUNKTION |
| 36 | TESTE ZAEHLER > OPERAND |
| 37 | TESTE ZAEHLER > OPERAND |
| 38 | TESTE ZAEHLER = OPERAND |
| 39 | TESTE ZAEHLER <> OPERAND |

SPS-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|---|
| 40 | WARTE BIS TIMER = 0 |
| 41 | LADE TIMER UND WARTE |
| 42 | SPRUNG WENN TIMER = 0 |
| 43 | SPRUNG WENN TIMER $\langle \rangle$ 0 |
| 44 | LADE TIMER 1/100 SEKUNDEN |
| 45 | LADE TIMER IN SEKUNDEN |
| 46 | LADE TIMER AUS TABELLE |
| 47 | LADE TIMER AUS TABELLE |
| 48 | KOPPLUNG AUF
STARTBEDINGUNG SETZEN |
| 49 | KOPPLUNG AUF
STARTBEDINGUNG LOESCHEN |
| 50 | WARTE BIS AUFTRAG = 0 |
| 51 | WARTE BIS AUFTRAG $\langle \rangle$ 0 |
| 52 | TEST AUFTRAG = 0 |
| 53 | LOESCHE AUFTRAG (POINTER) |
| 54 | AUFTRAGS-POINTER LADEN |
| 55 | AUFTRAG (POINTER) LADEN |
| 56 | TESTE AUFTRAG $<$ OPERAND |
| 57 | TESTE AUFTRAG $>$ OPERAND |
| 58 | TESTE AUFTRAG = OPERAND |
| 59 | TESTE AUFTRAG $\langle \rangle$ OPERAND |

SPS-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|-----------------------------|
| 60 | WARTE BIS STEP = 0 |
| 61 | WARTE BIS STEP <> 0 |
| 62 | TESTE STEP = 0 |
| 63 | SPRUNG WENN STEP <> 0 |
| 64 | STEP-POINTER LADEN |
| 65 | EIGENEN STEP LADEN |
| 66 | TESTE STEP < OPERAND |
| 67 | TESTE STEP > OPERAND |
| 68 | TESTE STEP = OPERAND |
| 69 | TESTE STEP <> OPERAND |
| 70 | SPRUNG WENN NEIN |
| 71 | SPRUNG WENN JA |
| 72 | SPRUNG UNBEDINGT |
| 73 | SPRUNG WENN STOERUNG |
| 74 | SPRUNG WENN NOT-AUS |
| 75 | SPRUNGZIEL FUER NOT-AUS |
| 76 | SPRUNG WENN EIGENE STOERUNG |
| 77 | SPRUNG WENN STARTBEDINGUNG |
| 78 | SPRUNG WENN FOLGEAUFTRAG |
| 79 | UNTERPROGRAMMSPRUNG |
| 80 | AKKU = AKKU - OPERAND |

SPS-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|------------|---------------------------|
| 81 | AKKU = AKKU + OPERAND |
| 82 | AKKU = AKKU / OPERAND |
| 83 | AKKU = AKKU * OPERAND |
| 84 | AKKU LADEN MIT OPERAND |
| 85 | AKKU LADEN SONDERFUNKTION |
| 86 | TESTE AKKU < OPERAND |
| 87 | TESTE AKKU > OPERAND |
| 88 | TESTE AKKU = OPERAND |
| 89 | TESTE AKKU <> OPERAND |
| 90 | WARTE BIS MERKER LOW |
| 91 | WARTE BIS MERKER HIGH |
| 92 | TESTE MERKER LOW |
| 93 | TESTE MERKER HIGH |
| 94 | MERKER LOESCHEN |
| 95 | MERKER SETZEN |
| 96 | WARTE MERKER LOW / ZEIT |
| 97 | WARTE MERKER HIGH / ZEIT |
| 98 | TESTE BIT IM ZAEHLER |
| 99 | TESTE BIT IM AKKU |
| 100 | RESET ABLAUF OPERAND |
| 101 | TESTE ACHSE VOR |
| 102 | TESTE ACHSE RUECK |

SPS-BEFEHLE

OPCODE *ERLÄUTERUNG*

- | | |
|------------|---|
| 103 | TESTE ACHSE STILLSTAND |
| 104 | STOP ACHSE |
| 105 | RESET ACHSE |
| 106 | POSITIONIERSPERRE SETZEN |
| 107 | POSITIONIERSPERRE LOESCHEN |
| 108 | VERGLEICHE GRUPPE
ACHSE/ABLAUF |
| 109 | VERGLEICHE ZWISCHENKREIS-
SPANNUNG |
| 110 | ODER EINGANG LOW |
| 111 | ODER EINGANG HIGH |
| 112 | UND EINGANG LOW |
| 113 | UND EINGANG HIGH |
| 118 | LADE EINGANGSGRUPPE (WORD)
--> ZAEHLER |
| 119 | LADE EINGANGSGRUPPE (WORD)
--> AKKU |
| 120 | ODER AUSGANG LOW |
| 121 | ODER AUSGANG HIGH |
| 122 | UND AUSGANG LOW |
| 123 | UND AUSGANG HIGH |
| 124 | LOESCHE AUSGANG WENN JA,
SETZE WENN NEIN |

SPS-BEFEHLE

OPCODE *ERLÄUTERUNG*

- | | |
|------------|--|
| 125 | SETZE AUSGANG WENN JA,
LOESCHE WENN NEIN |
| 128 | LADE ZAEHLER -->
AUSGANGSGRUPPE (WORD) |
| 129 | LADE AKKU -->
AUSGANGSGRUPPE (WORD) |
| 190 | WARTEN BIS MERKER LOW |
| 191 | WARTEN BIS MERKER HIGH |
| 192 | TESTEN OB LOW UND
BEDINGUNG SETZEN |
| 193 | TESTEN OB HIGH UND
BEDINGUNG SETZEN |
| 194 | MERKER LOESCHEN |
| 195 | MERKER SETZEN |
| 196 | WARTE BIS MERKER LOW ODER
TIMER ABGELAUFEN |
| 197 | WARTE BIS MERKER HIGH ODER
TIMER ABGELAUFEN |
| 198 | EIGENE STOERUNG LOESCHEN |
| 199 | MERKER IN ALLEN ABLAEUFEN
LOESCHEN |
| 200 | EIGENEN WCB SCHIEBEN |
| 202 | MELDUNG IN LOGDATEI SCHREIBEN |
| 203 | WCB RUECKWAERTS DURCHSUCHEN |

SPS-BEFEHLE

OPCODE *ERLÄUTERUNG*

204 WCB-POINTER AUF EIGENEN PLATZ

205 WCB-POINTER MINUS OPERAND

206 WCB-POINTER PLUS OPERAND

252 EDITOR ANZEIGEN

253 ASI-RESET

254 ABFRAGE SPS-SICHERHEITS-
RAUM

255 RESET SYSTEM

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- 0** FAHREN AUF MASS MIT GEKAPPTER KURVE
- 1** FAHREN AUF MASS AUS PALETTIERUNG MIT GEKAPPTER KURVE
- 2** FAHREN AUF MASS MIT KOMPRIMIERTER KURVE
- 3** FAHREN AUF MASS AUS PALETTIERUNG MIT KOMPRIMIERTER KURVE
- 4** STARTEN SYNCHRONFAHRT AB DEM PUNKT MASS
- 5** STARTEN SYNCHRONFAHRT AB DEM PUNKT MASS AUS PALETTIERUNG
- 6** SPRUNG WENN ISTWERT < MASS NACH GESCHW.
- 7** SPRUNG WENN ISTWERT < MASS AUS PALETTIERUNG NACH GESCHW.
- 8** SPRUNG WENN ISTWERT > MASS NACH GESCHW.
- 9** SPRUNG WENN ISTWERT > MASS AUS PALETTIERUNG NACH GESCHW.
- 10** SPRUNG WENN ISTWERT = MASS NACH GESCHW.

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- 11** SPRUNG WENN ISTWERT = MASS
AUS PALETTIERUNG NACH
GESCHW.
- 12** SPRUNG WENN ISTWERT
<> MASS NACH GESCHW.
- 13** SPRUNG WENN ISTWERT
<> MASS AUS PALETTIERUNG
NACH GESCHW.
- 14** FAHRE AUF ERSTEN PUNKT VON
BAHNSEGMENT MASS
- 15** FAHRE AUF ERSTEN PUNKT
VON BAHNSEGMENT MASS AUS
PALETTIERUNG
- 16** STARTE BAHNSEGMENT MASS
- 17** STARTE BAHNSEGMENT MASS
AUS PALETTIERUNG
- 18** BEENDEN DER SYNCHRONFAHRT
- 19** BEENDEN DER SYNCHRONFAHRT
- 20** VERFAHRE RELATIV UM MASS,
RAMPE GEKAPPT
- 21** VERFAHRE RELATIV UM MASS AUS
PALETTIERUNG, RAMPE GEKAPPT
- 22** VERFAHRE RELATIV UM MASS,
RAMPE KOMPRIMIERT

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|--|
| 23 | VERFAHRE RELATIV UM MASS
AUS PALETTIERUNG, RAMPE
KOMPRIMIERT |
| 24 | FAHRE AUF MASS MIT
REDUZIERTEM STROM |
| 25 | FAHRE AUF MASS AUS
PALETTIERUNG MIT
REDUZIERTEM STROM |
| 26 | SPRUNG WENN INNERHALB
SOLLWERTFENSTER MASS |
| 27 | SPRUNG WENN INNERHALB
SOLLWERTFENSTER MASS AUS
PALETTIERUNG |
| 28 | SPRUNG WENN AUSSERHALB
SOLLWERTFENSTER MASS |
| 29 | SPRUNG WENN AUSSERHALB
SOLLWERTFENSTER MASS AUS
PALETTIERUNG |
| 32 | SPRUNG WENN
BAHNBEZUGSPUNKT = MASS |
| 33 | SPRUNG WENN
BAHNBEZUGSPUNKT = MASS AUS
PALETTIERUNG |
| 34 | SETZE BAHNBEZUGSPUNKT = MASS |
| 35 | SETZE BAHNBEZUGSPUNKT = MASS
AUS PALETTIERUNG |

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|---|
| 36 | SPRUNG WENN INNERHALB
STARTWERTFENSTER MASS |
| 37 | SPRUNG WENN INNERHALB
STARTWERTFENSTER MASS AUS
PALETTIERUNG |
| 38 | SPRUNG WENN AUSSERHALB
STARTWERTFENSTER MASS |
| 39 | SPRUNG WENN AUSSERHALB
STARTWERTFENSTER MASS AUS
PALETTIERUNG |
| 40 | FAHRE SLAVE AUF MASS,
RAMPE GEKAPPT |
| 41 | FAHRE SLAVE AUF MASS AUS
PALETTIERUNG,
RAMPE GEKAPPT |
| 42 | FAHRE SLAVE AUF MASS, RAMPE
KOMPRIMIERT |
| 43 | FAHRE SLAVE AUF MASS
AUS PALETTIERUNG, RAMPE
KOMPRIMIERT |
| 44 | FAHRE SLAVE AUF MASS, STROM
REDUZIERT |
| 45 | FAHRE SLAVE AUF MASS
AUS PALETTIERUNG, STROM
REDUZIERT |
| 46 | WARTE BIS SLAVE-POSITION
< MASS |

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- 47** WARTE BIS SLAVE-POSITION
< MASS AUS PALETTIERUNG
- 48** WARTE BIS SLAVE-POSITION
> MASS
- 49** WARTE BIS SLAVE-POSITION
> MASS AUS PALETTIERUNG
- 50** LOESCHE AUSGANG MASS IM
SLAVE
- 51** LOESCHE AUSGANG MASS AUS
PALETTIERUNG IM SLAVE
- 52** SETZE AUSGANG MASS IM SLAVE
- 53** SETZE AUSGANG MASS AUS
PALETTIERUNG IM
SLAVE
- 54** WARTE BIS EINGANG MASS IM
SLAVE LOW IST
- 55** WARTE BIS EINGANG MASS AUS
PALETTIERUNG IM
SLAVE LOW IST
- 56** WARTE BIS EINGANG MASS IM
SLAVE HIGH IST
- 57** WARTE BIS EINGANG MASS AUS
PALETTIERUNG IM
SLAVE HIGH IST
- 58** WARTE MASS MILLISEKUNDEN
- 59** WARTE MASS AUS PALETTIERUNG
MILLISEKUNDEN

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|--|
| 60 | LOESCHE DAS PROGRAMM IM SLAVE |
| 61 | RESET DES PROGRAMMS IM SLAVE |
| 62 | STARTE DAS PROGRAMM IM SLAVE |
| 63 | WARTE AUF DAS PROGRAMM IM SLAVE |
| 68 | ADDIERE MASS AUF DEN NACHFOLGENDEN BEFEHL |
| 69 | ADDIERE MASS AUS PALETTIERUNG AUF DEN NACHFOLGENDEN BEFEHL |
| 71 | SPRUNG, WENN TEACHEBENE AKTIV |
| 73 | PROGRAMM STARTEN |
| 74 | PROGRAMM STOPPEN |
| 75 | WARTE ZEILE > |
| 76 | WARTE ZEILE < |
| 77 | TEILE-NR. =1 |
| 78 | TEILE-NR. +1 |
| 79 | TABELLE UMSCHALTEN |
| 80 | BAHN SENDEN |
| 81 | SPRUNG WENN 2.PROGRAMM AKTIV |

TEACHIN-BEFEHLE

OPCODE ERLÄUTERUNG

- | | |
|-----------|---------------------------------|
| 82 | START 2.PROGRAMM STOP
PASSIV |
| 83 | STARTBEDINGUNG LOESCHEN |
| 84 | ABLAUFPROGRAMM LOESCHEN |
| 87 | STOP-ABFRAGE AKTIV |
| 88 | STOP-ABFRAGE PASSIV |
| 89 | UNTERBRECHUNG NACH ZEILE |
| 90 | STOP-UHR STARTEN |
| 91 | STOP-UHR RESTART |
| 92 | STOP-UHR ANZEIGEN |
| 93 | 2. PROGRAMM STARTEN |
| 94 | 2. PROGRAMM STOPPEN |
| 95 | WARTEN BIS ZEILE > |
| 96 | WARTEN BIS ZEILE < |
| 97 | TEILE-NUMMER LOESCHEN |
| 98 | TEILE-NUMMER PLUS 1 |
| 99 | SPRUNG NACH ZEILE |

TEACHIN-BEFEHLE

TEACHIN-BEFEHLE

ACHS-MELDUNGEN

STATUS MELDUNGSTEXT

BEWEGTE ACHSE

- | | |
|-----------|-----------------------------------|
| B1 | SCHLEICHEN VORWAERTS |
| B2 | SCHLEICHEN RUECKWAERTS |
| B3 | FAHREN VORWAERTS |
| B4 | FAHREN RUECKWAERTS |
| B5 | FAHREN VORWAERTS |
| B6 | FAHREN RUECKWAERTS |
| B7 | REDUZIERTE GESCHW.
VORWAERTS |
| B8 | REDUZIERTE GESCHW.
RUECKWAERTS |
| B9 | BAHNKOPPELUNG |
| BA | REDUZIERTER STROM |
| BB | GESCHWINDIGKEITSREGELUNG |
| BC | GESCHWINDIGKEITSGEREDELTE
BAHN |
| BD | DIREKTER DSP-BEFEHL |
| BE | DIREKTER DSP-BEFEHL |
| BF | AKTIVER XBC-MODUS |

ACHS-MELDUNGEN

STATUS MELDUNGSTEXT

STEHENDE ACHSE (NICHT ABGESCHALTET)

- C0** BAHN AKTIV, WARTEN AUF START
- C1** LAGEREGELUNG INNERHALB
- C2** LAGEREGELUNG AUSSERHALB
- C3** LAGEREGELUNG NACH STOP
- C4** ILLEGALE RICHTUNGSUMKEHR
- C5** ILLEGALE ZIELVORGABE
- C6** LAGEREGELUNG, TEMPERATUR-WARNUNG 1
- C7** LAGEREGELUNG, TEMPERATUR-WARNUNG 2
- C8** BAHNSTART FALSCH
- C9** BAHNPOSITION FALSCH
- CA** BAHNGESCHWINDIGKEIT FALSCH
- CB** BAHN AKTIV, WARTEN AUF START
- CC** BAHNPUNKT UEBERSPRUNGEN
- CD** ARBEITEN IM XBC-MODUS

ACHS-MELDUNGEN

STATUS MELDUNGSTEXT

FEHLERMELDUNG

- | | |
|-----------|---------------------------------|
| D0 | SOLLWERT > MAXIMALWERT |
| D1 | SOLLWERT < MINIMALWERT |
| D2 | UNZULAESSIGER BEFEHL |
| D3 | NOCH KEINE PARAMETER |
| D4 | FEHLERHAFTE PARAMETER |
| D5 | ISTWERT UNZULAESSIG |
| D6 | KEIN ISTWERT EINLESBAR |
| D7 | SCHLEPPFEHLER |
| D8 | MAXIMALE GESCHW. UEBERSCHRITTEN |
| D9 | ABGESCHALTET |
| DA | 230V NETZAUSFALL |
| DB | MAX. TEMPERATUR UEBERSCHRITTEN |
| DC | MAX. SPANNUNG UEBERSCHRITTEN |
| DD | UEBERSTROM |
| DE | NETZAUSFALL |
| DF | NOTAUS |
| E0 | UEBERLAST DAUERSTROM |
| E1 | KEIN MOTORTYPENSCHILD |

ACHS-MELDUNGEN

STATUS MELDUNGSTEXT

E2	KEINE REGELPARAMETER
E3	KEINE DIGITALE POSITION
E4	BUSFEHLER
E5	DSP-CRASH
E6	STILLSTANDSUEBERLAST MOTOR
E7	I ² /T - ABSCHALTUNG MOTOR
E8	ABGESCHALTET, BREMSE OFFEN
E9	UEBERLAST BREMSWIDERSTAND
EA	UEBERLAST IGBT
EB	DSP-CRASH
EC	ILLEGALER MODUSWECHSEL
ED	SINUS-COSINUS-FEHLER XBC-WATCHDOG
EE	BREMSE GESCHLOSSEN TROTZ REGELUNG
EF	INTERNER PROZESSORFEHLER
FF	KEINE VERBINDUNG
00	KEINE VERBINDUNG

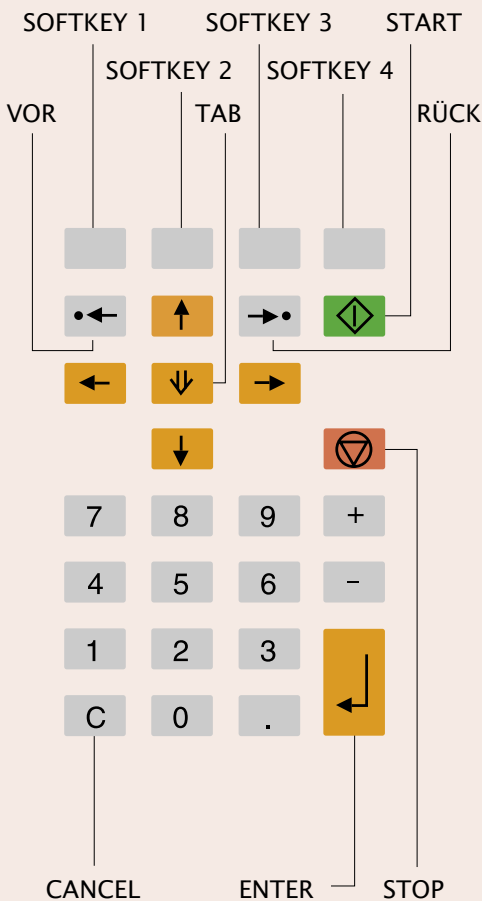
TASTENBELEGUNGEN

7 PQRS	8 TUV	9 WXYZ
4 GHI	5 JKL	6 MNO
1 @1?...	2 ABC	3 DEF
C	0 00& [±]

TASTENBELEGUNGEN

- 0** LEERZEICHEN
() 0 & * ! „ # \$ % ^ < > \
- 1** @ , / 1 ? ´ [] { } : ; ~ = ¡ ¿
- 2** A B C 2 Ä À Á Â Ã Æ Ç
- 3** D E F 3 Ë È É Ê
- 4** G H I 4 Ï Ì Í Î
- 5** J K L 5
- 6** M N O 6 Ñ Ö Ò Ó Ô Õ Ø
- 7** P Q R S 7 ß
- 8** T U V 8 _ Ü Ù Ú Û
- 9** W X Y Z 9

TASTENBELEGUNGEN



TASTENBELEGUNGEN

EDITIEREN VON TEXTEN

RÜCK	VERLASSEN DES EDITIERMODUS OHNE ÜBERNAHME DER EINGABE
C	LÖSCHEN DES ZEICHENS <u>VOR</u> DEM CURSOR
LINKS	BEWEGT DEN CURSOR IM EINGABEFELD UM EIN ZEICHEN NACH LINKS
RECHTS	BEWEGT DEN CURSOR IM EINGABEFELD UM EIN ZEICHEN NACH RECHTS
RAUF	SCHALTET UM AUF GROSSSCHREIBUNG
RUNTER	SCHALTET UM AUF KLEINSCHREIBUNG
ENTER	EINGABE ÜBERNEHMEN UND AUF DAS NÄCHSTE FELD SPRINGEN
0...9	SIEHE OBEN
SOFTKEY 1	SETZT DEN CURSOR AUF DEN ZEILENANFANG
SOFTKEY 2	SCHALTET ZWISCHEN „EINFÜGEN“ UND „ÜBERSCHREIBEN“ HIN UND HER
SOFTKEY 3	LÖSCHT DAS ZEICHEN RECHTS VOR DEM CURSOR
SOFTKEY 4	SETZT DEN CURSOR AUF DAS ZEILENENDE

EPILOG

Diese Übersicht von Befehlen, Meldungen und Beschreibungen ist Bestandteil des Mechatroniksystems:

OAL OPEN AUTOMATION LANGUAGE

OAC OPEN AUTOMATION CONTROL

OAD OPEN AUTOMATION DRIVES

der ANDRAS Steuerungssysteme GmbH.
Sie kann durch Hinzufügen bzw.
Austauschen von Seiten kontinuierlich
aktualisiert werden.

Sollten Sie im praktischen Einsatz
Informationen vermissen, freuen wir uns
auf Ihre Hinweise.

Bitte kontaktieren Sie uns unter:

Tel. +49 (421) 596 55-0

Fax +49 (421) 596 55-33

Email: info@andras.de



**ANDRAS
SYSTEM**

Wir finden den Weg

NG WENN STARTBEDINGU
IG WENN FOLGEAUFLAUF
PROGRAMMSPRUNG
AKKU - OPERAND
AKKU + OPERAND
AKKU / OPERAND
AKKU * OPERAND
DEN MIT OPERAND
DEN SONDERFUNKTIO
AKKU < OPERAND
AKKU > OPERAND
AKKU = OPERAND
AKKU <=> OPERAND
MERKER LOW
MERKER HIGH
MERKER LOW
MERKER HIGH
ESCHEN
ZEN
MER LOW / ZEIT
MER HIGH / ZEIT
KAEHLER
AKKU
VOR



**ANDRAS
SYSTEM**

Wir finden den Weg

ANDRAS Steuerungssysteme GmbH
Westerstraße 93A · 28199 Bremen
Postfach 66 02 20 · 28242 Bremen
Fon +49 (0) 421-5 96 55-0
Fax +49 (0) 421-5 96 55-33
info@andras.de · www.andras.de