

Kennenlernen des Arbeitsbereiches

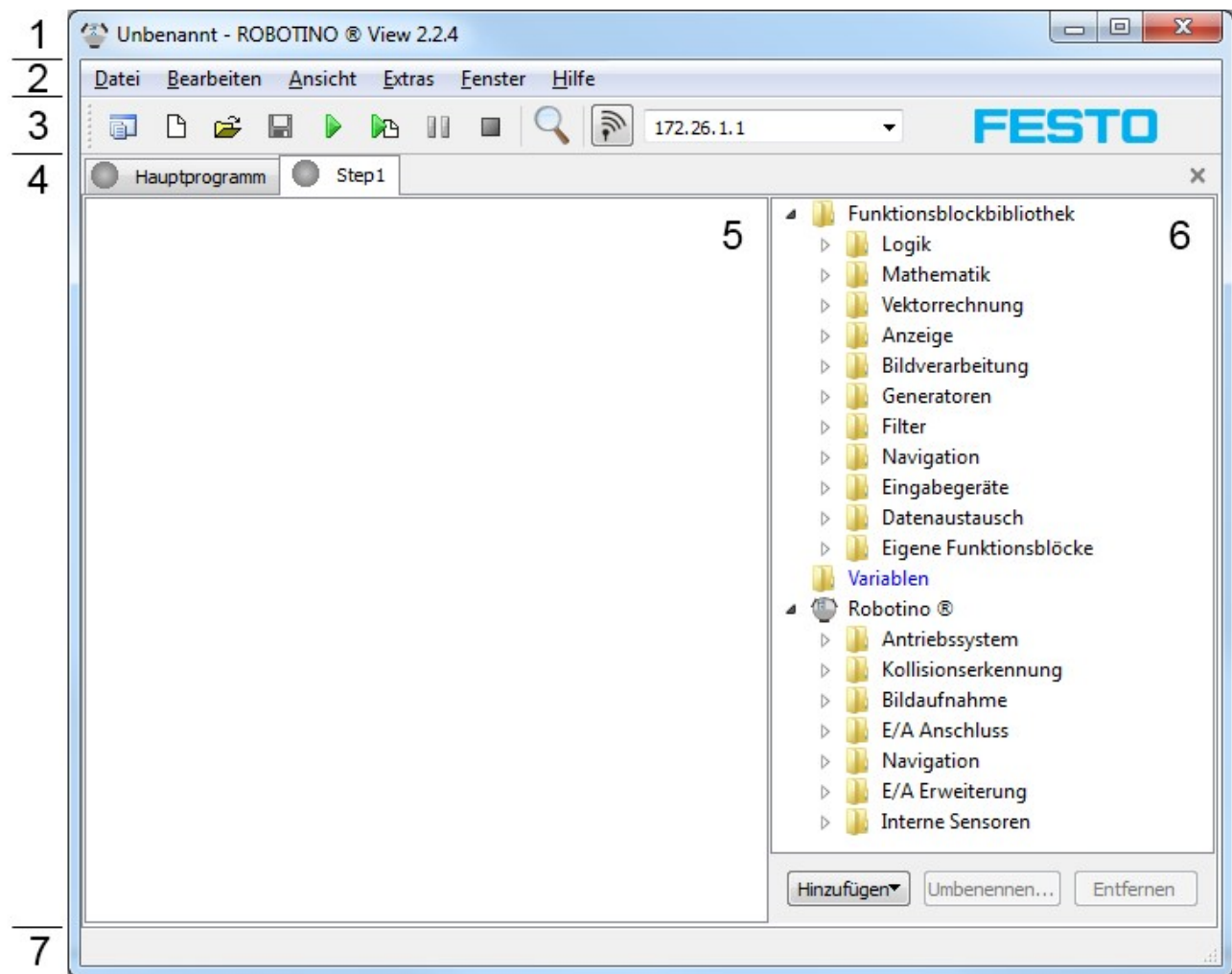
Wenn Sie sich mit dem Arbeitsbereich und den in Robotino® View verwendeten Bezeichnungen vertraut gemacht haben, können Sie leichter der restlichen Dokumentation folgen.

In diesem Abschnitt erfahren Sie mehr über

- den Aufbau und das Konzept der Bedienoberfläche,
- die in Robotino® View verwendeten Bezeichnungen.

Aufbau und Konzept der Bedienoberfläche

Beim Starten von Robotino® View wird ein leeres, nur mit dem Gerät "Robotino" ausgestattetes Projekt geöffnet. Das Projekt nimmt den komplette Arbeitsbereich ein.

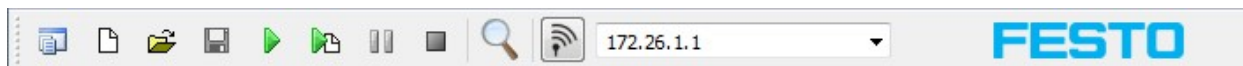


| Nummer | Bezeichnung | Beschreibung |
|--------|-------------|---|
| 1 | Titelleiste | <ul style="list-style-type: none"> • Zeigt den Namen des aktuellen Projektes (hier Unbenannt). Ist das Projekt verändert worden und noch nicht abgespeichert, so wird dem Projektnamen ein * angestellt. • Als nächstes wird der Applikationsname mit Versionsnummer angezeigt (hier Robotino View in der Version 2.2.4). |

| | | |
|---|--|---|
| | | <ul style="list-style-type: none"> Standard-Schaltflächen zum minimieren, maximieren und schließen der Anwendung |
| 2 | Menüleiste | Menüs zum Laden/Speichern, Bearbeiten, ändern der Ansicht ... |
| 3 | Werkzeugleiste | <ul style="list-style-type: none"> Schnell zugängliche Schaltflächen zu den Funktionen aus den Menüs. Schaltflächen zum Starten und Stoppen der Simulation Eingabefeld für die IP-Adresse von Robotino und Verbindungsknopf (siehe Robotino-Werkzeugleiste). Schriftzug Festo mit Link zur Festo Homepage. |
| 4 | Programmauswahl | Hier kann zwischen dem Hauptprogramm und den Unterprogrammen eines Projektes umgeschaltet werden. Z.Zt. ist das Unterprogramm "Step1" sichtbar. |
| 5 | Programmerstellung | <p>Hier wird das Programm angezeigt und editiert.</p> <p>Die Ansicht kann mit F3 und Umschalt + F3 bzw. den entsprechenden Befehlen im Ansicht-Menü verkleinert und vergrößert werden. Alternativ kann die Lupenfunktion verwendet werden: nach Aktivierung des Werkzeugs kann die Ansicht durch Klick mit der linken oder der rechten Maustaste bzw. mit dem Mausrad vergrößert oder verkleinert werden.</p> <p>Das Unterprogramm "Step1" ist offensichtlich leer.</p> |
| 6 | Funktionsblockbibliothek | Hier werden die zur Programmierung verfügbaren Funktionsblöcke angezeigt. |
| 7 | Statusleiste | Zeigt Informationen zum Projekt- und Applikationsstatus. |

FESTO

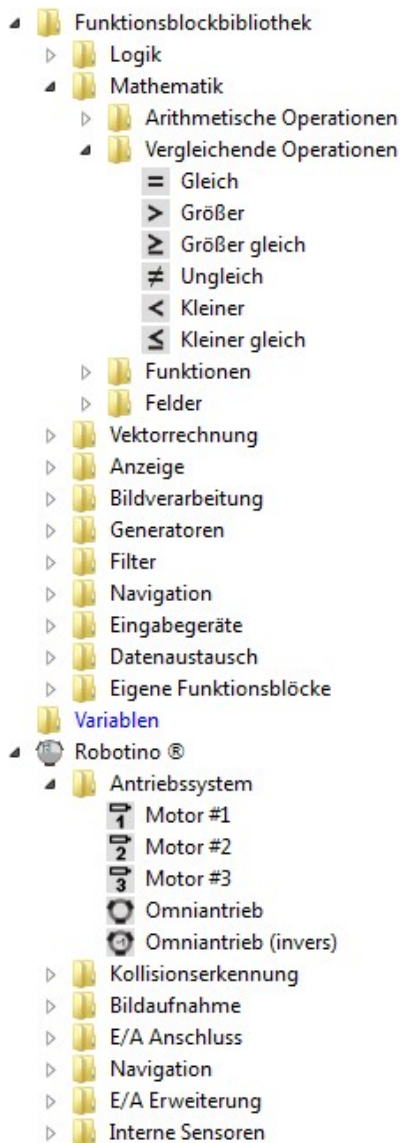
Werkzeugleiste



| | |
|------------------------------------|--|
| | Neues Projekt anlegen |
| | Neues Unterprogramm erstellen |
| | Projekt öffnen |
| | Projekt speichern |
| | Hauptprogramm starten |
| | Aktuell sichtbares Programm starten |
| | Simulation anhalten |
| | Simulation stoppen |
| | Lupe zur Vergrößerung einzelner Ausschnitte von Programmen |
| Adresseingabe und Verbindungsknopf | siehe Robotino-Werkzeugleiste |
| FESTO | Das Festo-Logo mit Link zur Festo Homepage |

FESTO

Funktionsblockbibliothek



Unter dem Ordner Funktionsblockbibliothek sind die Funktionsblöcke aufgeführt, die in jedem Projekt zur Verfügung stehen. Sichtbar sind hier die Funktionsblöcke "Gleich" bis "Kleiner gleich" aus dem Ordner "Vergleichende Operationen".

Der Ordner Robotino® beinhaltet Funktionsblöcke, die von dem Gerät "[Robotino®](#)" bereitgestellt werden. Ein neues Projekt beinhaltet immer das Gerät "[Robotino®](#)". Sichtbar sind die Robotino-Funktionsblöcke "Motor1" bis "Omniantrieb (invers)" aus dem Ordner "Antriebssystem".

Der Ordner Variablen enthält Funktionsblöcke zum Lesen und Schreiben globaler Variablen.

Per Drag&Drop werden Funktionsblöcke aus der Bibliothek in das Programm eingefügt.

Funktionsblöcke von Geräten sind oft an konkrete Hardware-Ressourcen gebunden. Den "Motor 1" gibt es auf Robotino genau einmal. Daher lässt sich der Funktionsblock auch nur einmal in das aktuelle Unterprogramm hineinziehen. Wenn "Motor 1" schon im Programm vorhanden ist, so wird der Funktionsblock in der Bibliothek "ausgegraut".



Bezeichnungen

| | |
|----------------|---|
| Funktionsblock | Kleinste Funktionseinheit aus der ein Unterprogramm aufgebaut ist. Durch die Vernetzung mehrerer Funktionsblöcke kann ein komplexes Roboterverhalten realisiert werden. |
| Unterprogramm | In einem Unterprogramm sind mehrere Funktionsblöcke aus der Bibliothek vernetzt. |
| | |

| | |
|---------------|---|
| Hauptprogramm | Eine in der Ablaufsprache programmierte zeitliche Verknüpfung von Unterprogrammen. |
| Projekt | Ein Projekt besteht aus einem Hauptprogramm und mehreren Unterprogrammen. Projekte werden geladen und gespeichert. |
| Netz | Funktionsblöcke werden durch ein oder mehrere Netze miteinander verbunden. |
| Netzpunkt | Liegen innerhalb eines Netzes und ermöglichen die Strukturierung und grafische Gestaltung eines Netzes. Von einem Netzpunkt kann ein neues Teilnetz ausgehen. |