

Roboter Positionsregister

Die globalen Positionen werden in einem Positionsregister gespeichert.

Positionsregister können bei der Programmierung einfach eingesetzt werden und können an verschiedenen Programmpunkten erneut verwendet werden. Positionen in Positionsregistern lassen sich im Programm manipulieren (verändern oder neu berechnen).



DATA -> TYPE -> 3 Positions Reg



Positionsregister 1 = HOME