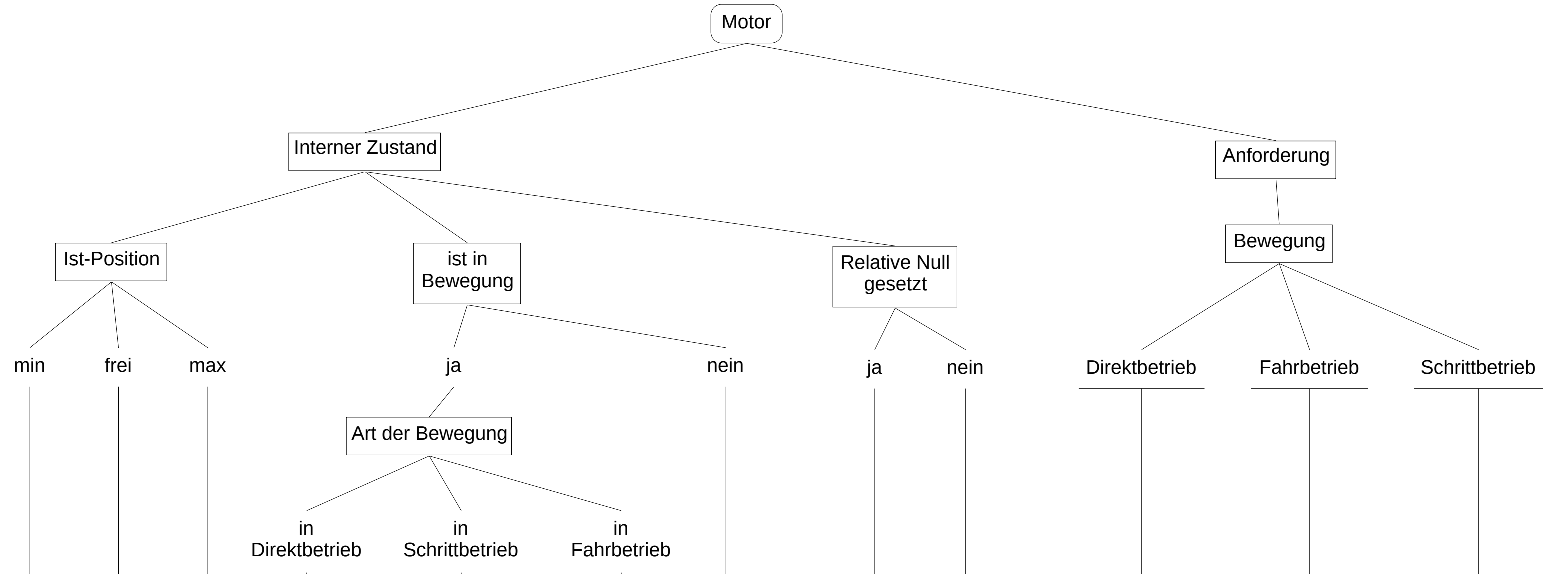
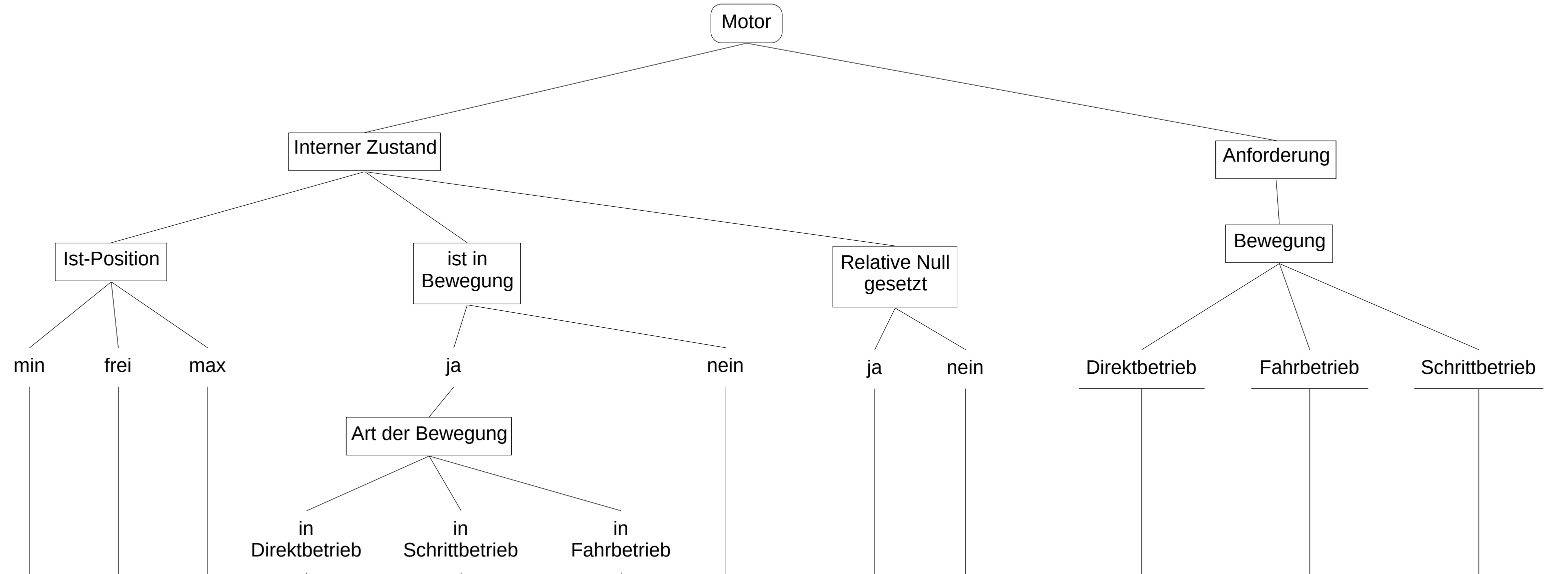
Motor



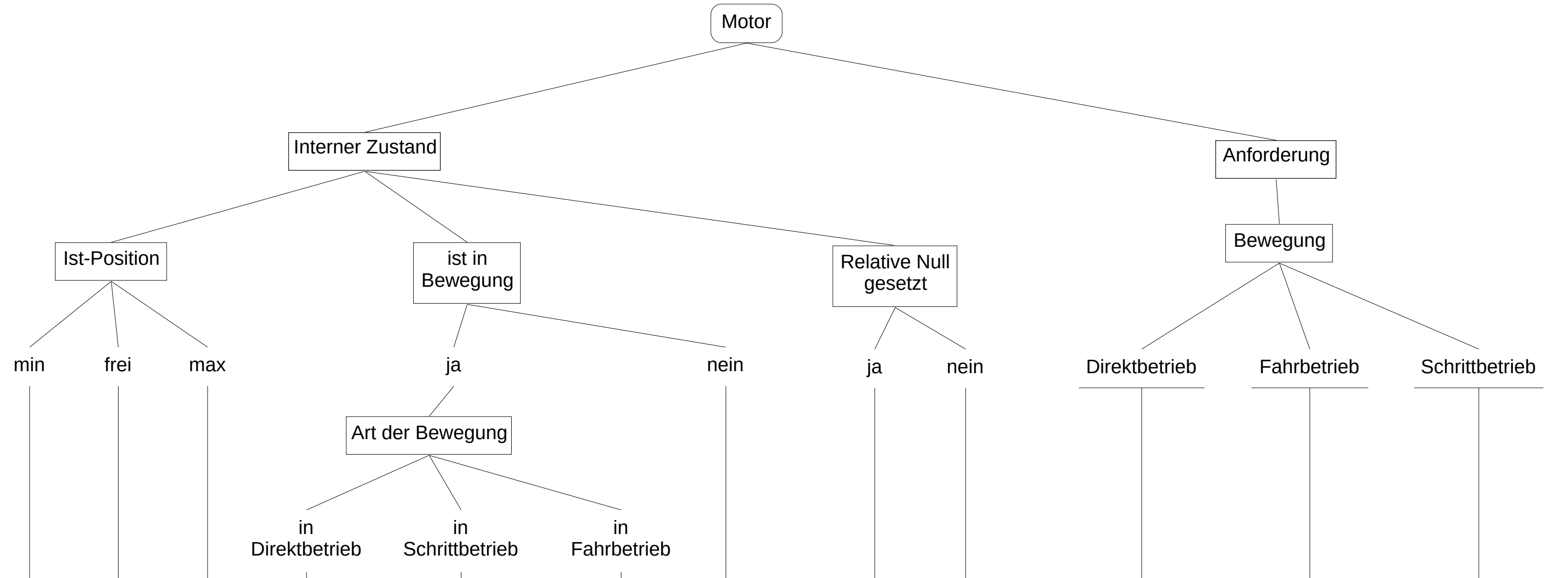
	Ist-Position: min	Ist-Position: frei	Ist-Position: max	in Direktbetrieb	in Schrittbetrieb	in Fahrbetrieb	ist in Bewegung: nein	Relative Null gesetzt: ja	Relative Null gesetzt: nein	Bewegung: Direktbetrieb	Bewegung: Fahrbetrieb	Bewegung: Schrittbetrieb
1: Direktbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)												
1.1: Normalfall		●					●	●		●		
1.2: Anfahren der Max-Pos.		●					●		●	●		
1.3: Anfahren der Min-Pos.		●					●	●		●		
1.4: Anfahren der Abs. Null		●					●		●	●		
1.5: Anfahren vom Extrem-Wert (1)			●				●	●		●		
1.6: Anfahren vom Extrem-Wert (2)	●						●		●	●		
2: Direktbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)												
2.1: ungültige Soll-Position (1)		●					●	●		●		
2.2: ungültige Soll-Position (2)		●					●		●	●		
2.3: ungültige Geschwindigkeit (1)		●					●	●		●		
2.4: ungültige Geschwindigkeit (2)		●					●		●	●		

Motor



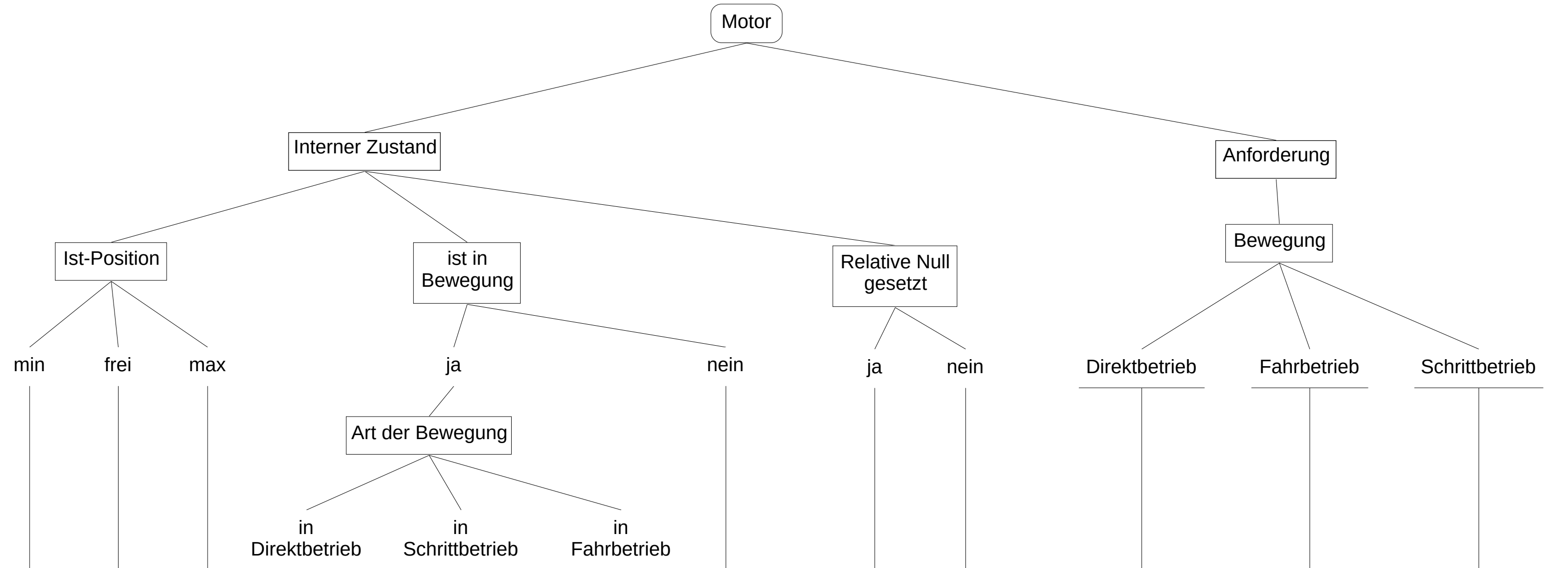
	min	frei	max	in Direktbetrieb	in Schrittbetrieb	in Fahrbetrieb	nein	ja	nein	Direktbetrieb	Fahrbetrieb	Schrittbetrieb
2.5: Soll = Ist-Position		●					●	●		●		
3: Direktbetrieb (Eigaben=? + Zustand=bad)												
3.1: bereits in Bewegung (1)		●			●				●	●		
3.2: bereits in Bewegung (2)		●		●				●		●		
3.3: bereits in Bewegung (3)		●				●			●	●		
3.4: Ist-Position = max			●				●	●		●		
3.5: Ist-Position = min	●						●		●	●		
4: Fahrbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)												
4.1: Normalfall (1)		●					●	●			●	
4.2: Normalfall (2)		●					●		●		●	
4.3: Kurze Dauer	●						●	●			●	
4.4: Lange Dauer			●				●		●		●	

Motor



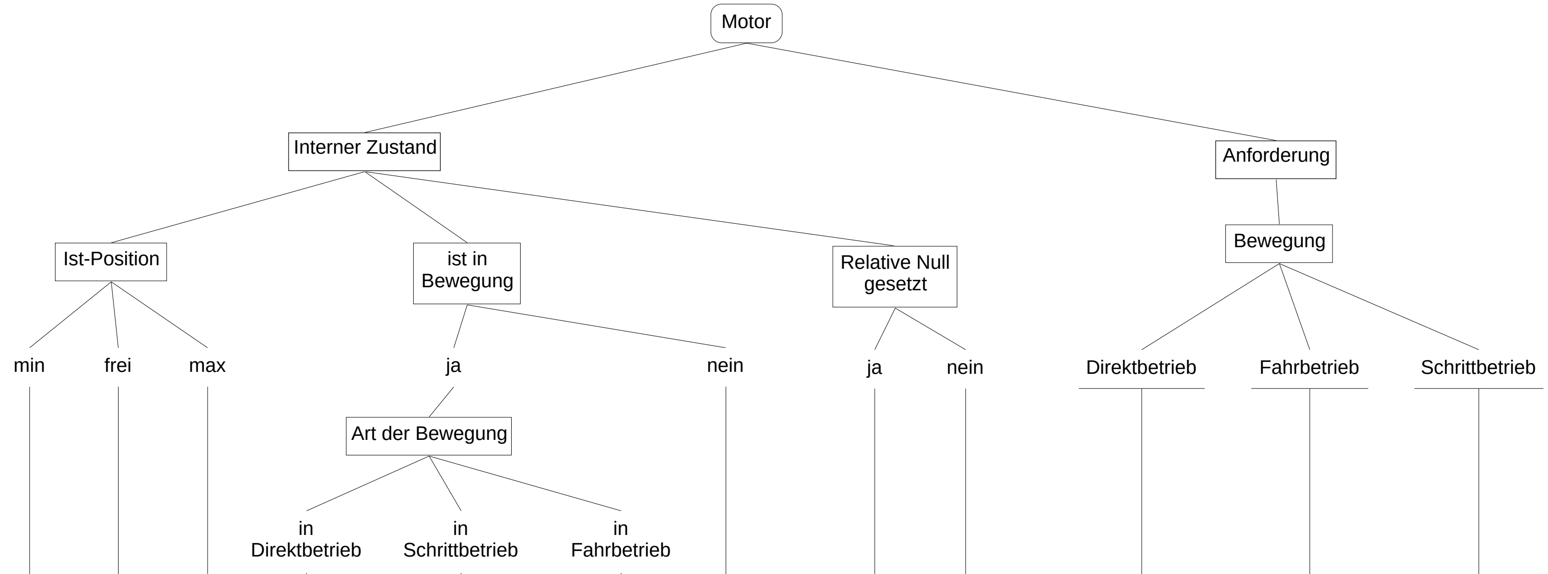
	min	frei	max	in Direktbetrieb	in Schrittbetrieb	in Fahrbetrieb	nein	ja	nein	Direktbetrieb	Fahrbetrieb	Schrittbetrieb
4.5: Geschwindigkeit extrem (1)		●					●	●			●	
4.6: Geschwindigkeit extrem (2)		●					●		●		●	
5: Fahrbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)												
5.1: Geschwindigkeit (1)		●					●	●			●	
5.2: Geschwindigkeit (2)	●						●		●		●	
5.3: zu Lange			●				●	●			●	
5.4: Geschwindigkeit und Dauer		●					●		●		●	
6: Fahrbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)												
6.1: bereits in Bewegung (1)		●		●				●			●	
6.2: bereits in Bewegung (1)		●			●				●		●	
6.3: bereits in Bewegung (3)		●				●		●			●	
6.4: Ist-Position min (1)	●						●		●		●	

Motor



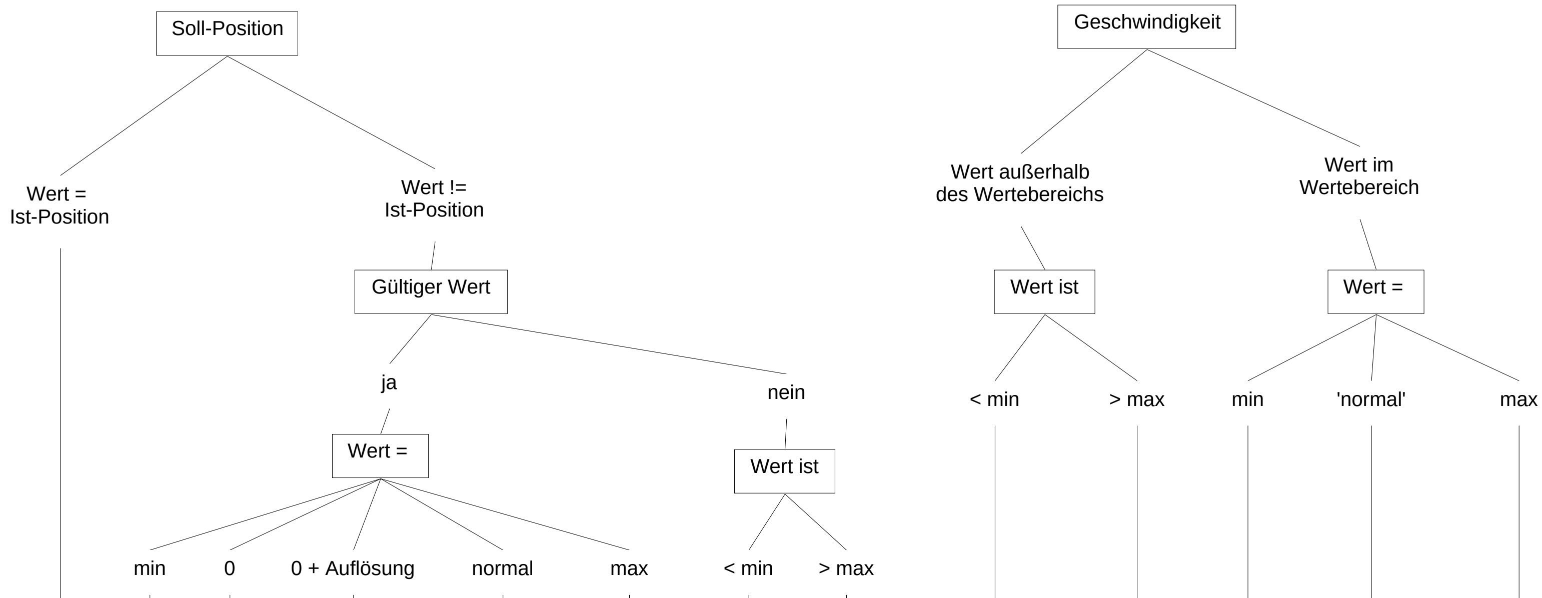
	min	frei	max	in Direktbetrieb	in Schrittbetrieb	in Fahrbetrieb	nein	ja	nein	Direktbetrieb	Fahrbetrieb	Schrittbetrieb
6.5: Ist-Position min (2)	●						●		●		●	
6.6: Ist-Position max			●				●	●			●	
7: Schrittbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)												
7.1: Normalfall (1)		●					●		●			●
7.2: Normalfall (2)	●						●	●				●
7.3: Normalfall (3)		●					●		●			●
7.4: Normalfall (4)			●				●	●				●
8: Schrittbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)												
8.1: Schrittweite < min		●					●		●			●
8.2: Schrittweite < min	●						●	●				●
8.3: Schrittweite > max			●				●		●			●
8.4: Schrittweite > max		●					●	●				●

Motor



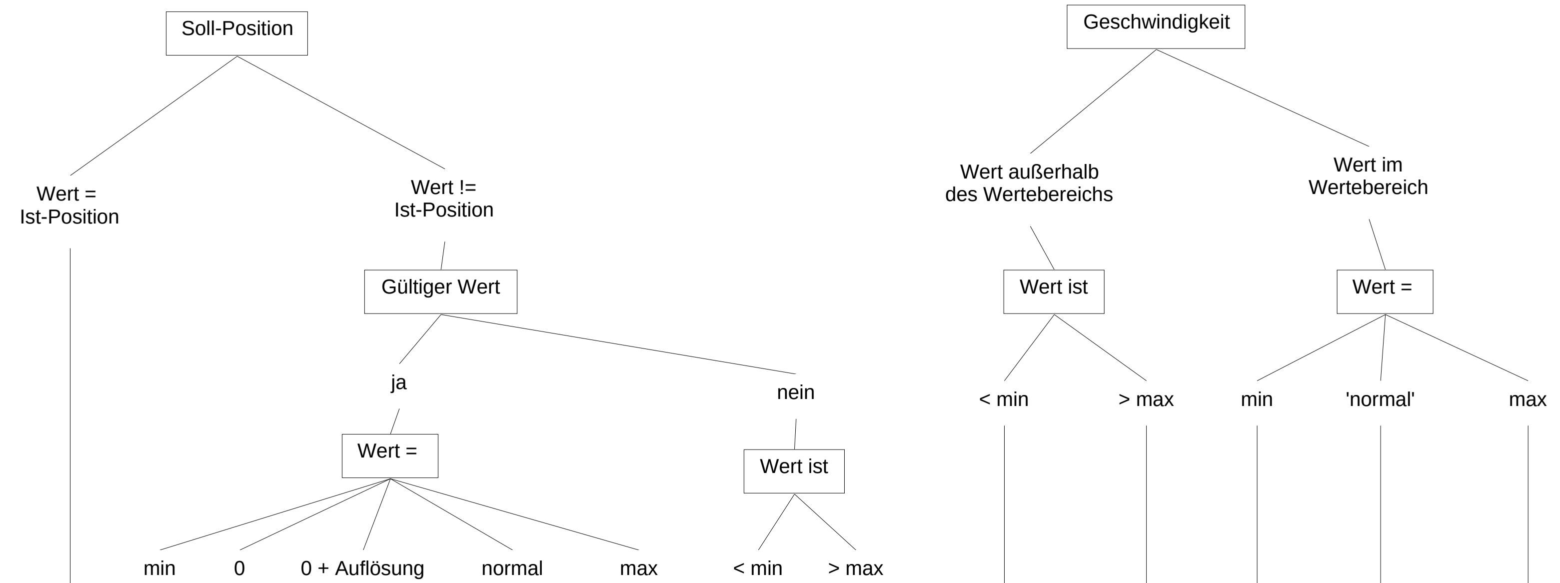
9: Schrittbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)	min	frei	max	in Direktbetrieb	in Schrittbetrieb	in Fahrbetrieb	nein	ja	nein	Direktbetrieb	Fahrbetrieb	Schrittbetrieb
9.1: bereits in Bewegung (1)		●			●			●				●
9.2: bereits in Bewegung (2)		●				●			●			●
9.3: bereits in Bewegung (3)		●		●				●				●
9.4: Ist-Position min	●						●		●			●
9.5: Ist-Position max (1)			●				●	●				●
9.6: Ist-Position max (2)			●				●		●			●

Motor /Direktbetrieb



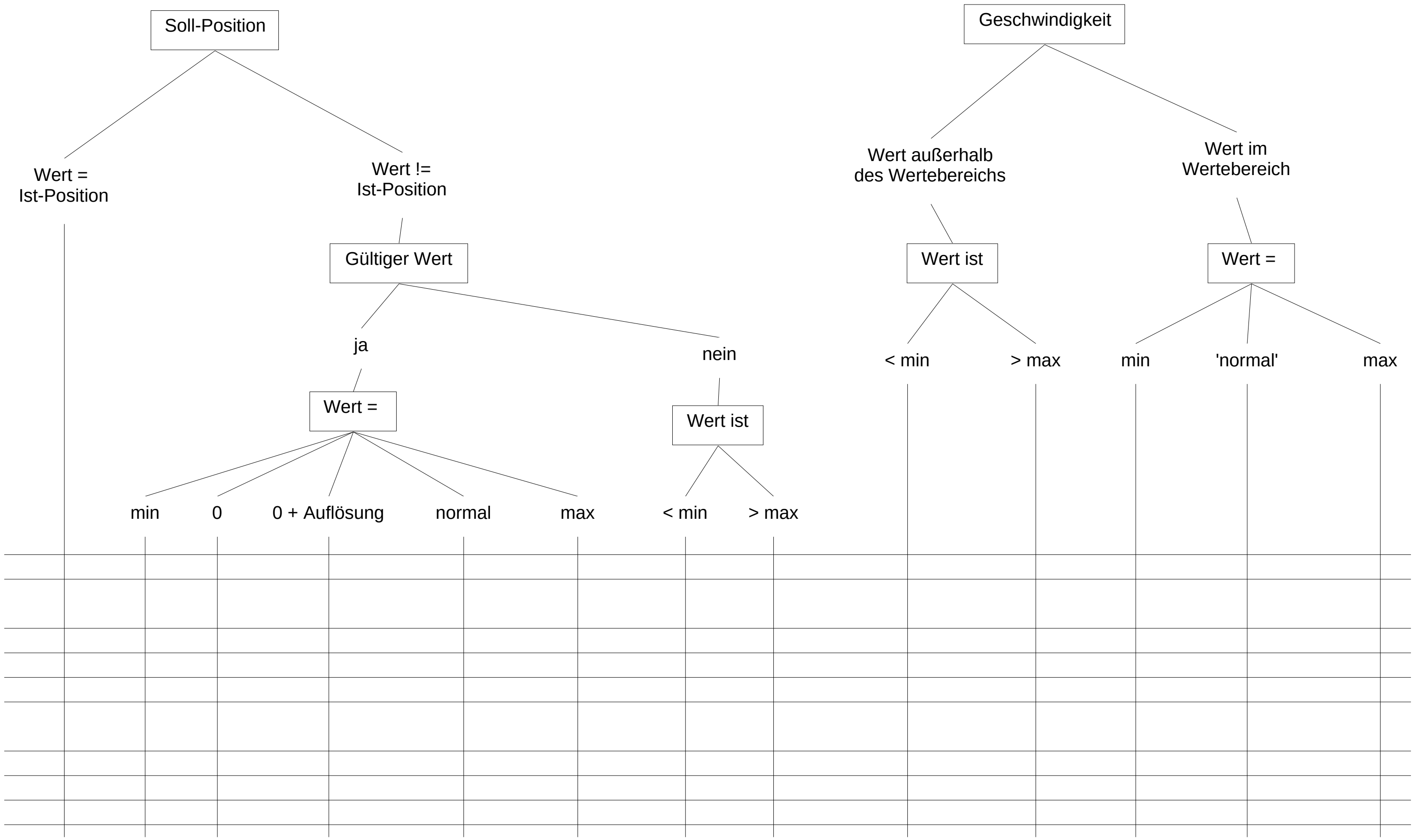
	Wert = Ist-Position	min	0	0 + Auflösung	normal	max	< min	> max	< min	> max	min	'normal'	max
1: Direktbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)													
1.1: Normalfall					●							●	
1.2: Anfahren der Max-Pos.						●					●		
1.3: Anfahren der Min-Pos.		●											●
1.4: Anfahren der Abs. Null			●									●	
1.5: Anfahren vom Extrem-Wert (1)		●										●	
1.6: Anfahren vom Extrem-Wert (2)						●						●	
2: Direktbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)													
2.1: ungültige Soll-Position (1)							●					●	
2.2: ungültige Soll-Position (2)								●				●	
2.3: ungültige Geschwindigkeit (1)					●				●				
2.4: ungültige Geschwindigkeit (2)					●					●			

Motor /Direktbetrieb



	Wert = Ist-Position	min	0	0 + Auflösung	normal	max	< min	> max	< min	> max	min	'normal'	max
2.5: Soll = Ist-Position	●											●	
3: Direktbetrieb (Eigaben=? + Zustand=bad)													
3.1: bereits in Bewegung (1)			●									●	
3.2: bereits in Bewegung (2)					●						●		
3.3: bereits in Bewegung (3)						●						●	
3.4: Ist-Position = max					●							●	
3.5: Ist-Position = min							●					●	
4: Fahrbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)													
4.1: Normalfall (1)													
4.2: Normalfall (2)													
4.3: Kurze Dauer													
4.4: Lange Dauer													

Motor /Direktbetrieb

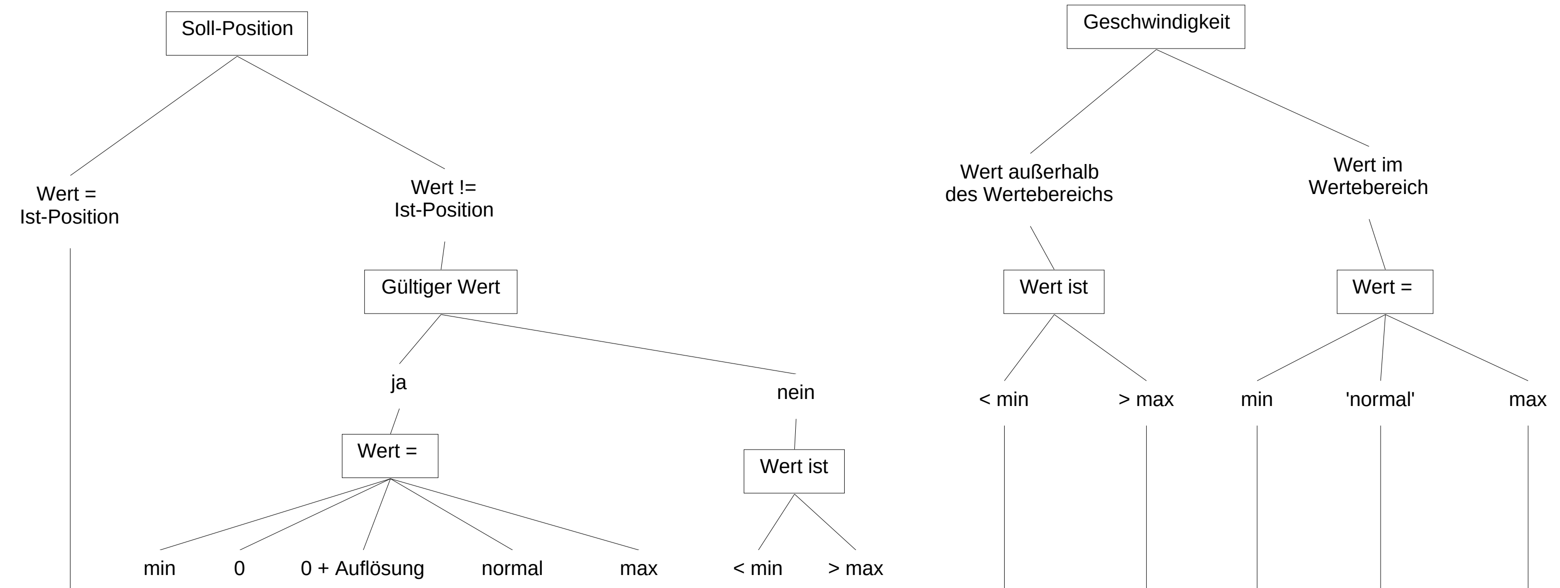


- 4.5: Geschwindigkeit extrem (1)
- 4.6: Geschwindigkeit extrem (2)

5: Fahrbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)
- 5.1: Geschwindigkeit (1)
- 5.2: Geschwindigkeit (2)
- 5.3: zu Lange
- 5.4: Geschwindigkeit und Dauer

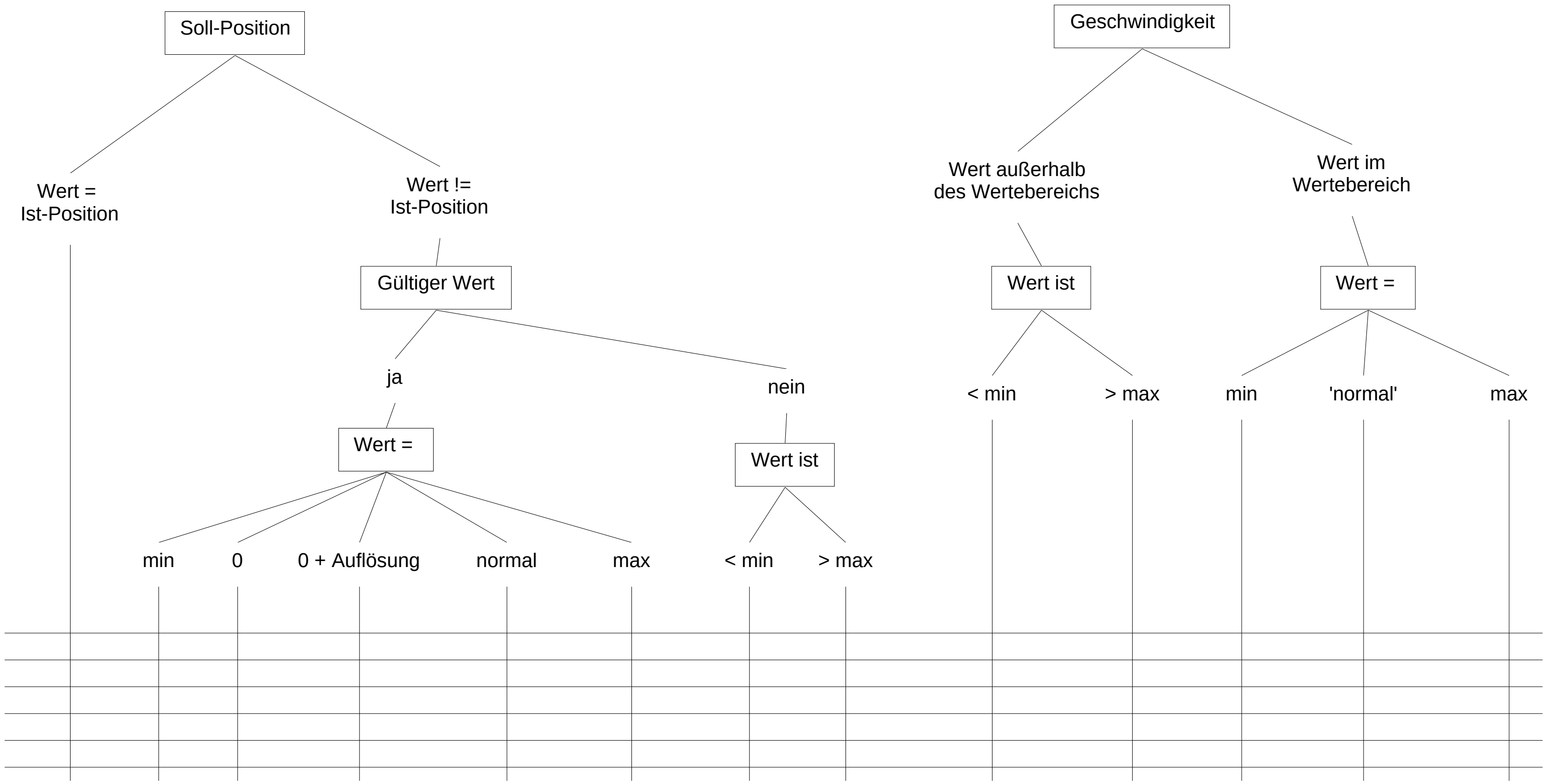
6: Fahrbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)
- 6.1: bereits in Bewegung (1)
- 6.2: bereits in Bewegung (1)
- 6.3: bereits in Bewegung (3)
- 6.4: Ist-Position min (1)

Motor /Direktbetrieb



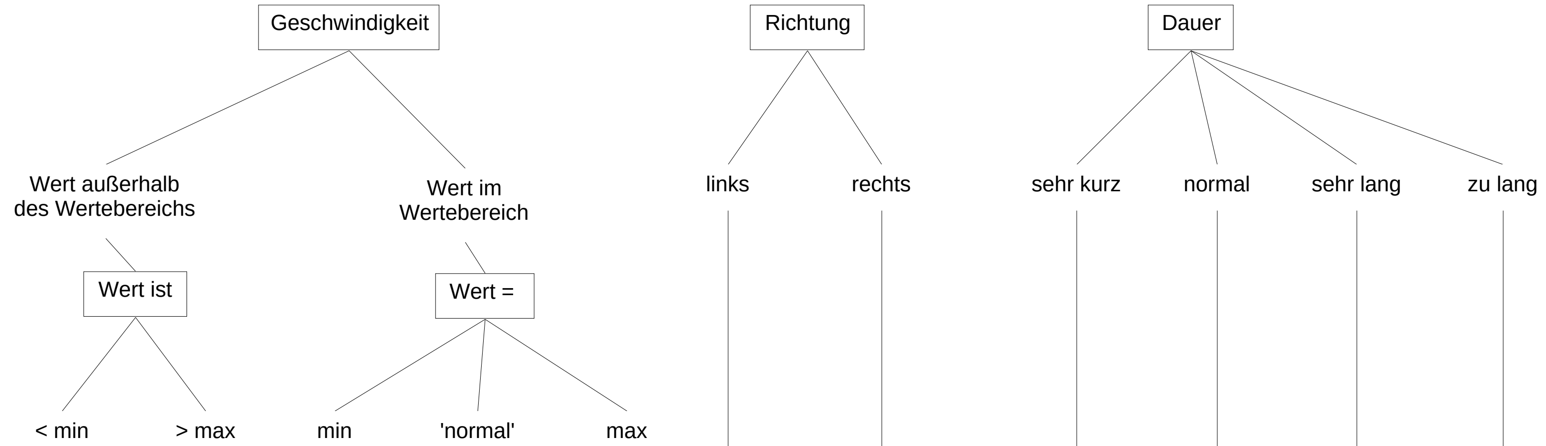
6.5: Ist-Position min (2)
6.6: Ist-Position max
7: Schrittbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)
7.1: Normalfall (1)
7.2: Normalfall (2)
7.3: Normalfall (3)
7.4: Normalfall (4)
8: Schrittbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)
8.1: Schrittweite < min
8.2: Schrittweite < min
8.3: Schrittweite > max
8.4: Schrittweite > max

Motor /Direktbetrieb



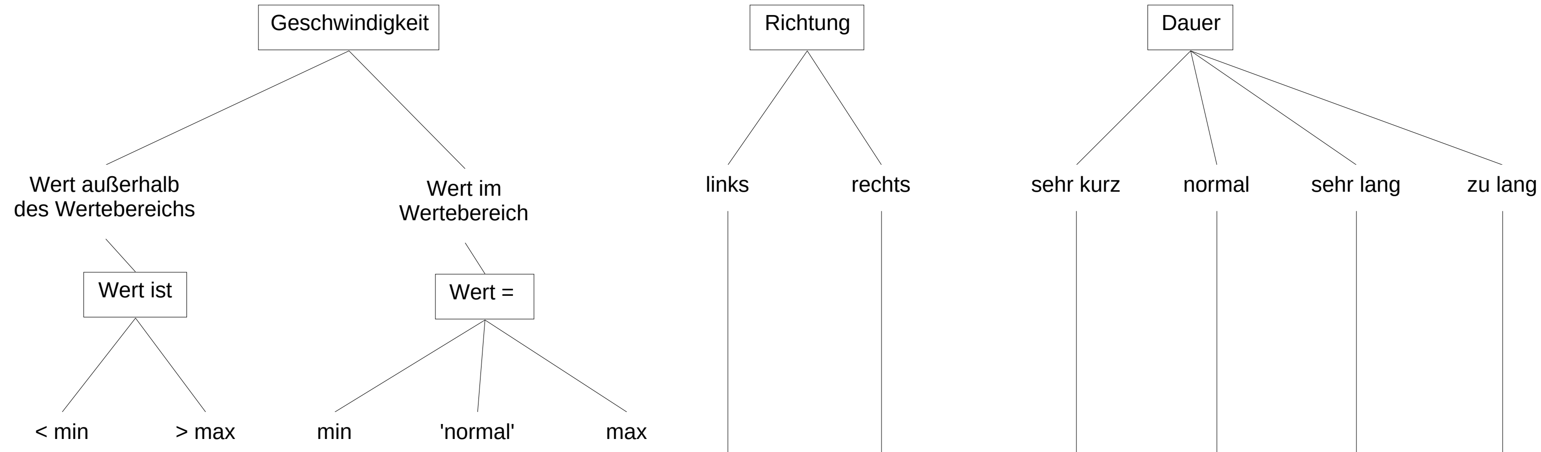
9: Schrittbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)
- 9.1: bereits in Bewegung (1)
- 9.2: bereits in Bewegung (2)
- 9.3: bereits in Bewegung (3)
- 9.4: Ist-Position min
- 9.5: Ist-Position max (1)
- 9.6: Ist-Position max (2)

Motor /Fahrbetrieb



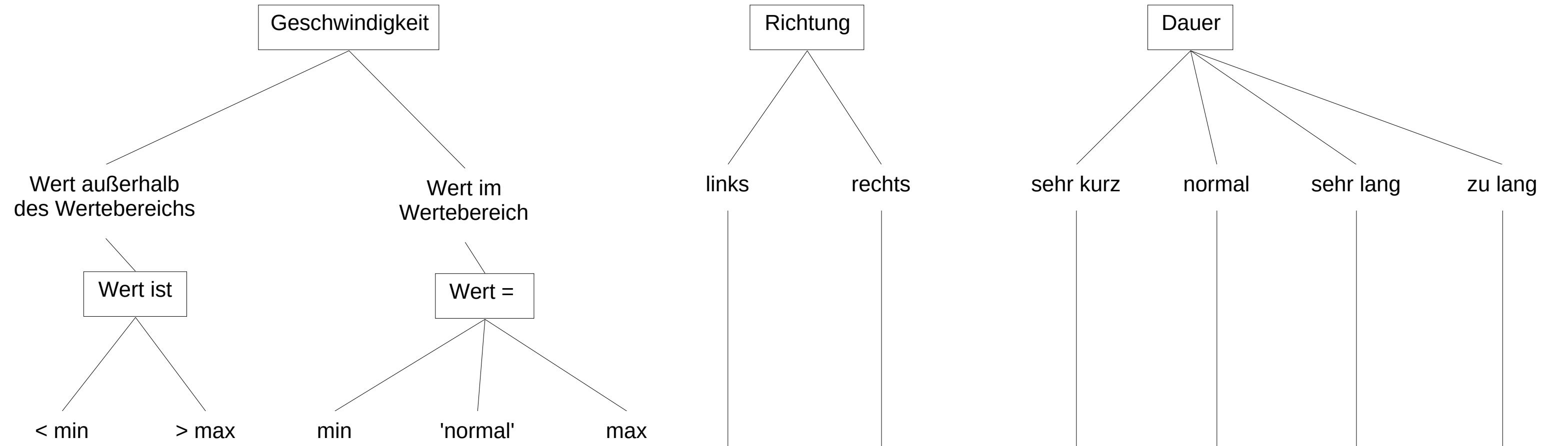
	< min	> max	min	'normal'	max	links	rechts	sehr kurz	normal	sehr lang	zu lang
1: Direktbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)											
1.1: Normalfall											
1.2: Anfahren der Max-Pos.											
1.3: Anfahren der Min-Pos.											
1.4: Anfahren der Abs. Null											
1.5: Anfahren vom Extrem-Wert (1)											
1.6: Anfahren vom Extrem-Wert (2)											
2: Direktbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)											
2.1: ungültige Soll-Position (1)											
2.2: ungültige Soll-Position (2)											
2.3: ungültige Geschwindigkeit (1)											
2.4: ungültige Geschwindigkeit (2)											
2.5: Soll = Ist-Position											
3: Direktbetrieb (Eigaben=? + Zustand=bad)											
3.1: bereits in Bewegung (1)											
3.2: bereits in Bewegung (2)											
3.3: bereits in Bewegung (3)											

Motor /Fahrbetrieb



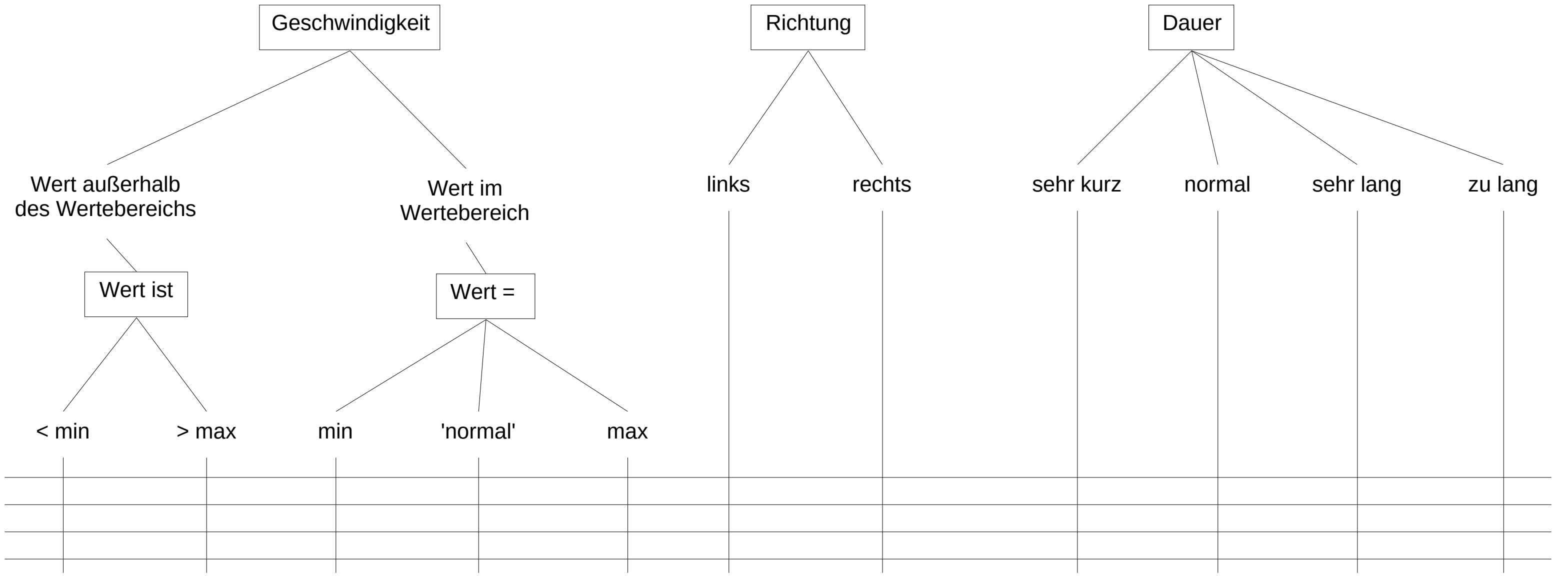
	< min	> max	min	'normal'	max	links	rechts	sehr kurz	normal	sehr lang	zu lang
3.4: Ist-Position = max											
3.5: Ist-Position = min											
4: Fahrbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)											
4.1: Normalfall (1)				●		●			●		
4.2: Normalfall (2)				●			●		●		
4.3: Kurze Dauer				●		●		●			
4.4: Lange Dauer				●			●			●	
4.5: Geschwindigkeit extrem (1)			●			●			●		
4.6: Geschwindigkeit extrem (2)					●		●		●		
5: Fahrbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)											
5.1: Geschwindigkeit (1)	●						●		●		
5.2: Geschwindigkeit (2)		●				●			●		
5.3: zu Lange				●		●					●
5.4: Geschwindigkeit und Dauer		●					●				●
6: Fahrbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)											
6.1: bereits in Bewegung (1)				●			●		●		
6.2: bereits in Bewegung (1)			●				●	●			

Motor /Fahrbetrieb



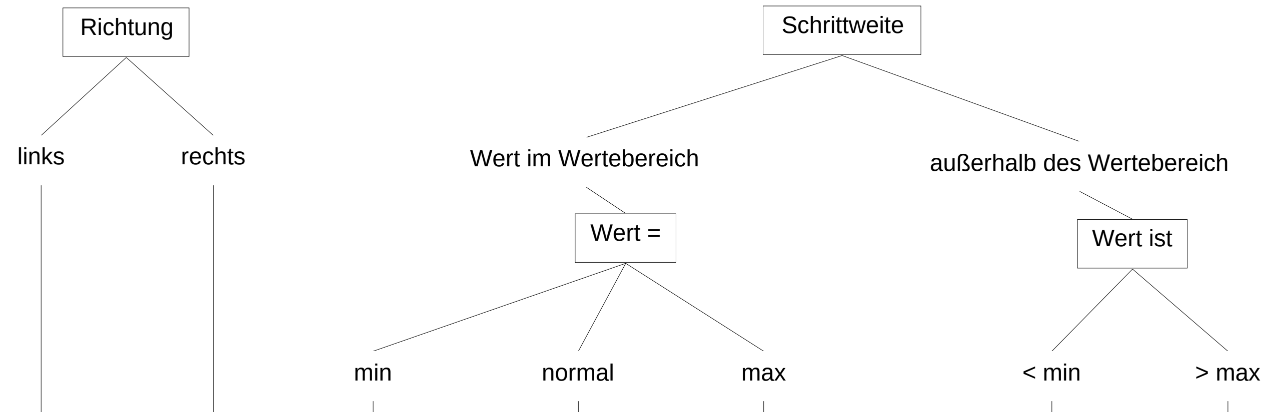
	< min	> max	min	'normal'	max	links	rechts	sehr kurz	normal	sehr lang	zu lang
6.3: bereits in Bewegung (3)				●		●			●		
6.4: Ist-Position min (1)					●	●				●	
6.5: Ist-Position min (2)					●		●			●	
6.6: Ist-Position max				●			●		●		
7: Schrittbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)											
7.1: Normalfall (1)											
7.2: Normalfall (2)											
7.3: Normalfall (3)											
7.4: Normalfall (4)											
8: Schrittbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)											
8.1: Schrittweite < min											
8.2: Schrittweite < min											
8.3: Schrittweite > max											
8.4: Schrittweite > max											
9: Schrittbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)											
9.1: bereits in Bewegung (1)											
9.2: bereits in Bewegung (2)											

Motor /Fahrbetrieb



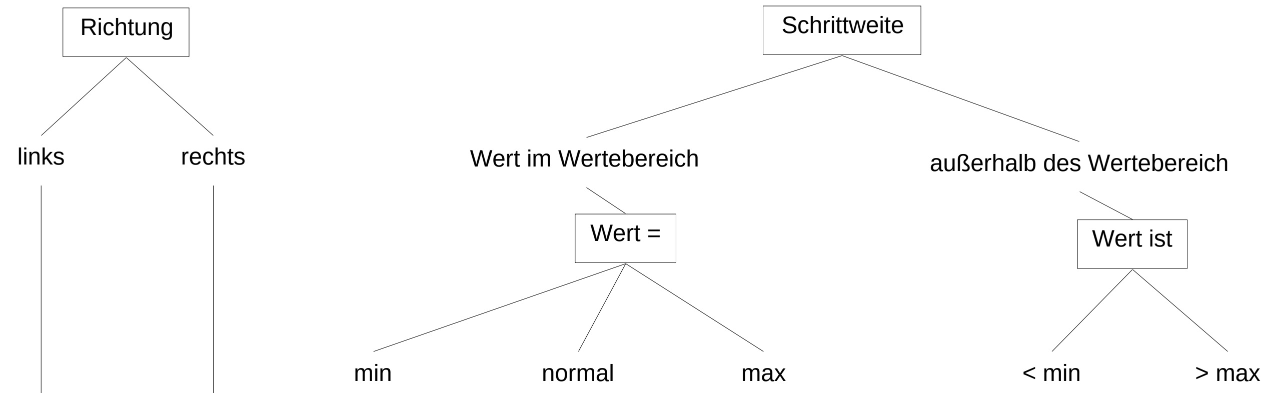
9.3: bereits in Bewegung (3)
9.4: Ist-Position min
9.5: Ist-Position max (1)
9.6: Ist-Position max (2)

Motor /Schrittbetrieb



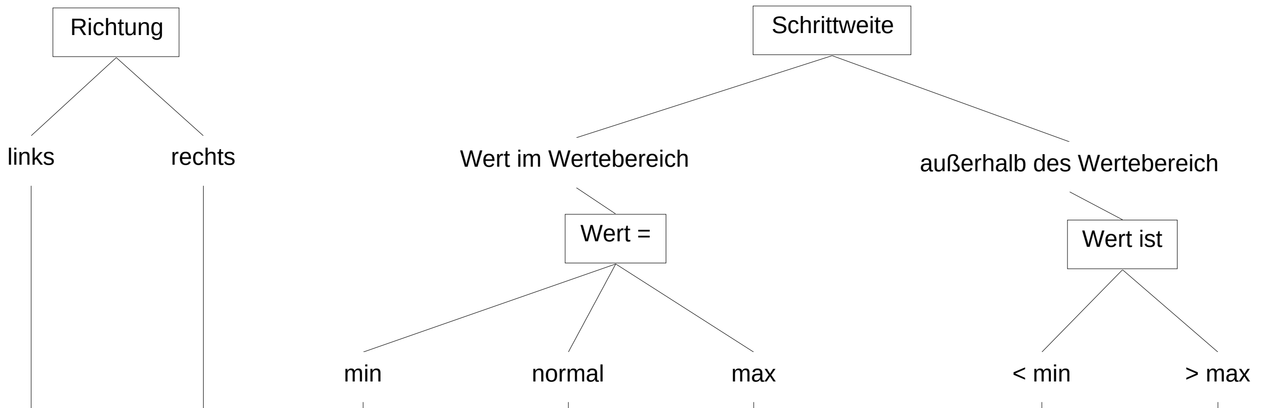
1: Direktbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)
  1.1: Normalfall
  1.2: Anfahren der Max-Pos.
  1.3: Anfahren der Min-Pos.
  1.4: Anfahren der Abs. Null
  1.5: Anfahren vom Extrem-Wert (1)
  1.6: Anfahren vom Extrem-Wert (2)
2: Direktbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)
  2.1: ungültige Soll-Position (1)
  2.2: ungültige Soll-Position (2)
  2.3: ungültige Geschwindigkeit (1)
  2.4: ungültige Geschwindigkeit (2)
  2.5: Soll = Ist-Position
3: Direktbetrieb (Eigaben=? + Zustand=bad)
  3.1: bereits in Bewegung (1)
  3.2: bereits in Bewegung (2)
  3.3: bereits in Bewegung (3)
  3.4: Ist-Position = max
  3.5: Ist-Position = min

Motor /Schrittbetrieb



	links	rechts	min	normal	max	< min	> max
4: Fahrbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)							
4.1: Normalfall (1)							
4.2: Normalfall (2)							
4.3: Kurze Dauer							
4.4: Lange Dauer							
4.5: Geschwindigkeit extrem (1)							
4.6: Geschwindigkeit extrem (2)							
5: Fahrbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)							
5.1: Geschwindigkeit (1)							
5.2: Geschwindigkeit (2)							
5.3: zu Lange							
5.4: Geschwindigkeit und Dauer							
6: Fahrbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)							
6.1: bereits in Bewegung (1)							
6.2: bereits in Bewegung (1)							
6.3: bereits in Bewegung (3)							
6.4: Ist-Position min (1)							
6.5: Ist-Position min (2)							
6.6: Ist-Position max							

Motor /Schrittbetrieb



	links	rechts	min	normal	max	< min	> max
7: Schrittbetrieb (Eingaben=ok + Zustand=ok)							
7.1: Normalfall (1)		●		●			
7.2: Normalfall (2)		●			●		
7.3: Normalfall (3)	●			●			
7.4: Normalfall (4)	●		●				
8: Schrittbetrieb (Eingaben=bad + Zustand=ok)							
8.1: Schrittweite < min	●					●	
8.2: Schrittweite < min		●				●	
8.3: Schrittweite > max	●						●
8.4: Schrittweite > max		●					●
9: Schrittbetrieb (Eingaben=? + Zustand=bad)							
9.1: bereits in Bewegung (1)	●			●			
9.2: bereits in Bewegung (2)		●		●			
9.3: bereits in Bewegung (3)	●		●				
9.4: Ist-Position min	●				●		
9.5: Ist-Position max (1)	●			●			
9.6: Ist-Position max (2)		●		●			