

## prinzipielle Vorgehensweise zur Ansteuerung des iSMIF

```
# initialisiere Schnittstelle
(19200 baud / 8 bit / 1 StopBit / keine Parität)
...

# Ansteuersignal: PBL
  sende "T0"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Halbschrittbetrieb
  sende "F0"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Z-Achse: 3-Achssystem
  sende "Z1"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Startgeschwindigkeit: 250 Hz
  sende "#S250"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Endgeschwindigkeit: 500 Hz
  sende "#E1,500"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Rampenlänge: 250 ms
  sende "#R250"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Rampenlänge: 250 ms
  sende "#R250"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Vektorfahrt: x=400 Schr. / y=200 Schr. / z=100 Schr.
  sende "L1,x400,y200,z100"<cr>
  warte auf Quittierung <cr>

# Vektorfahrt: z=-100 Schr.
  diesen Befehl mit <soh> = 01hex = 1dez abschließen
  sende "L1,z-100"<soh>
  warte auf Quittierung <etx><cr>
  warte auf Quittierung <stx><cr>

# Es können wieder neue Befehle gesendet werden!
```

### Hinweis zu den Rückmeldungen

```
warte auf Quittierung <cr>
  serielle Schnittstelle überwachen, bis <cr> = 0Dhex = 13dez kommt

  warte auf Quittierung <etx><cr>
  <etx> = 03hex = 3dez signalisiert: keine Befehle mehr senden!

  warte auf Quittierung <stx><cr>
  serielle Schnittstelle überwachen, bis <stx> = 02hex = 2dez kommt
  es können wieder neue Befehle gesendet werden
```