

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.	ConnectTXT(ComputerNo, ComputerIP[, ComputerUser][, ComputerUserPW]) Beschreibung: Verbindungsaufbau zu einem RoboTXT Controller. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle nachfolgenden Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. ComputerIP (STRING) , z.B. "192.168.30.2" Einmalige Definition der IP-Adresse eines RoboTXT Controllers. ComputerUser (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzernamens ComputerUserPW (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzerpassworts Rückgabe: "ConnectTXT OK" (STRING) "ConnectTXT error" (STRING)
	CloseTXT(ComputerNo) Beschreibung: Verbindungsabbruch mit einem RoboTXT Controller. Parameter: ComputerNo (INT16) Rückgabe: "CloseTXT OK" (STRING) "CloseTXT error" (STRING)
	ShutdownTXT(ComputerNo, ComputerIP, ComputerRootPW) Beschreibung: Vollständiges Herunterfahren eines RoboTXT Controllers. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. ComputerIP (STRING) , z.B. "192.168.30.2" Definition der IP-Adresse eines RoboTXT Controllers. ComputerRootPW (STRING) , z.B. "KWK52WPREDU" Der RoboTXT Controller muss so umgestellt werden, dass sein root Passwort auf der Anzeige dargestellt wird. Dieses Passwort ist dann zu verwenden. Rückgabe: "ShutdownTXT OK" (STRING) "ShutdownTXT error" (STRING)
	transferPicture(ComputerNo, ComputerIP, targetPath[, ComputerUser][, ComputerUserPW]) Beschreibung: Vom RoboTXT Controller wird die letzte dort gespeicherte Bilddatei von der festen Position "/opt/knobloch/ftrobopy/PICTURES/txtimg.jpg" kopiert auf eine beliebige andere Position außerhalb des RoboTXT Controllers. Parameter: ComputerNo (INT16) Nummerdefinition für einen bestimmten RoboTXT Controller. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. ComputerIP (STRING) Definition der IP-Adresse eines RoboTXT Controllers. targetPath (STRING) Zielpfad auf den die Bilddatei vom RoboTXT Controller übertragen werden soll. Der Dateiname "txtimg.jpg" bleibt unverändert. ComputerUser (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzernamens ComputerUserPW (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzerpassworts Rückgabe: "transferPicture OK" (STRING) "transferPicture error" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.	checkPicture(checkPath) Beschreibung: Prüft ob eine angegebene Bilddatei ein gültiges Bild sein könnte. Wenn Bilder über den RoboTXT Controller bereitgestellt werden, kommt es immer wieder zu Fehlern, in diesen Fällen wurde die Dateigröße mit 0bytes beobachtet. Parameter: checkPath (STRING) Pfad und Dateiname der zu prüfenden Datei. Rückgabe: "checkPicture OK" (STRING) "checkPicture error" (STRING)
	RemoteHostname(ComputerNo) Beschreibung: Gibt den Namen des RoboTXT Controller wieder. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: <Name> (STRING), z.B. "ft-txt_9830" "not defined" (STRING)
	getFileNames(ComputerIP, FolderPath, ComputerUser, ComputerUserPW) Beschreibung: Liest alle Dateinamen auf dem RoboTXT Controller aus, die sich im angegebenen Verzeichnis befinden. Parameter: ComputerIP (STRING) , z.B. "192.168.30.2" Definition der IP-Adresse eines RoboTXT Controllers. FolderPath (STRING) , z.B. "/opt/knobloch/ftrobopy" Verzeichnis, welches ausgelesen werden soll ComputerUser (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzernamens ComputerUserPW (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzerpassworts Rückgabe: "getFileNames OK" (STRING) "getFileNames error" (STRING) Die gefundenen Dateinamen werden unter getFileNamesResult(n) gespeichert, mit n=0...500.
	deleteFile(ComputerIP, PathFilename, ComputerUser, ComputerUserPW) Beschreibung: Löscht eine angegebene Datei auf dem RoboTXT Controller Parameter: ComputerIP (STRING) , z.B. "192.168.30.2" Definition der IP-Adresse eines RoboTXT Controllers. PathFilename (STRING) , z.B. "/opt/knobloch/ftrobopy/Dateiname.txt" Datei, die gelöscht werden soll, Platzhalter können verwendet werden, wie z.B. "*.txt" für alle Dateien mit der Endung ".txt" ComputerUser (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzernamens ComputerUserPW (STRING), optional , Standard "ROBOPro" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzerpassworts Rückgabe: "deleteFile OK" (STRING) "deleteFile error" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.	<p>transferFile(ComputerNo, ComputerIP, sourcePath, targetPath, ComputerUser, ComputerUserPW, Direction) Beschreibung: Kopiert Dateien vom PC zum RoboTXT Controller oder umgekehrt Parameter: ComputerNo (INT16), z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. ComputerIP (STRING), z.B. "192.168.30.2" Definition der IP-Adresse eines RoboTXT Controllers. sourcePath (STRING), z.B. "C:\Daten\info.txt" Quelldatei, die kopiert werden soll. targetPath (STRING), z.B. "/opt/knobloch/ftrobopy/info.txt" Ziel, an welches die Datei kopiert werden soll. Platzhalter können verwendet werden, wie z.B. "*.txt" für alle Dateien mit der Endung ".txt". Auch können die Dateien während des Kopiervorgangs umbenannt werden. ComputerUser (STRING), optional, Standard "ROBOPRO" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzernamens ComputerUserPW (STRING), optional, Standard "ROBOPRO" Anwendung im Sonderfall, wenn andere Benutzernamen auf dem Robo TXT Controller verwendet werden, Festlegung des neuen Benutzerpassworts Direction (INT16), optional, Standard 1 Direction =1 Kopie Robo TXT nach PC Direction =2 Kopie PC nach Robo TXT Rückgabe: "transferFile OK" (STRING) "transferFile error" (STRING)</p>
ftRoboRemote. ftrobopy.	<p>version(ComputerNo) Beschreibung: Liest die Version von ftrobopy auf dem RoboTXT Controller aus. Parameter: ComputerNo (INT16), z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: <Versionsnummer> (STRING) "error" (STRING)</p>
ftRoboRemote. TXT.	<p>isOnline(ComputerNo) Beschreibung: Liest den online-Status des RoboTXT Controller aus. Parameter: ComputerNo (INT16), z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "True" (STRING) "False" (STRING) "error" (STRING)</p> <p>queryStatus(ComputerNo) Beschreibung: Bereitet die Bereitstellung der Angaben für die Funktionen getDevicename, getVersionNumber und getFirmwareVersion im Hintergrund vor, liefert selbst jedoch keine diesbezügliche Aussage. Parameter: ComputerNo (INT16), z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "queryStatus OK" (STRING) "queryStatus error" (STRING)</p> <p>getDevicename(ComputerNo) Beschreibung: Liest den Gerätetypnamen des RoboTXT Controllers aus. Parameter: ComputerNo (INT16), z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "TX2013" (STRING) "getDevicename error" (STRING)</p>

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.TXT.	getVersionNumber(ComputerNo) Beschreibung: Liest die firmware Version des RoboTXT Controllers aus (hexadezimal). Parameter: ComputerNo (INT16) Rückgabe: <firmware Version> (STRING), z.B. "0x40204" "getVersionNumber error" (STRING)
	getFirmwareVersion(ComputerNo) Beschreibung: Liest die firmware Version des RoboTXT Controllers aus (dezimal). Parameter: ComputerNo (INT16) Rückgabe: <firmware Version> (STRING), z.B. "4.2.4" "getFirmwareVersion error" (STRING)
	getHost(ComputerNo) Beschreibung: Liest die IP-Adresse des RoboTXT Controllers aus. Parameter: ComputerNo (INT16) Rückgabe: <IP-Adresse> (STRING), z.B. "192.168.30.2" "getHost error" (STRING)
	M(ComputerNo, Motor1, Motor2, Motor3, Motor4) Beschreibung: Definiert die Funktionsweise der Ausgänge, ob sie als Motorausgänge (zweipolig) oder zweimal als einzelne Ausgänge (einpzig gegen Masse) betrieben werden sollen. Diese Definition muss vor der erstmaligen Verwendung erfolgen, und kann ganz oder teilweise später wieder geändert werden. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Motor1 (INT16) ftRoboRemote.TXT.C_MOTOR für Motor ftRoboRemote.TXT.C_OUTPUT für zwei Einzelausgänge Motor2 (INT16) siehe Motor1 Motor3 (INT16) siehe Motor1 Motor4 (INT16) siehe Motor1 Rückgabe: "DefineM error" (STRING) "DefineM OK" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.TXT.	I(ComputerNo, Input1Type, Input1Mode, Input2Type, Input2Mode, Input3Type, Input3Mode, Input4Type, Input4Mode, Input5Type, Input5Mode, Input6Type, Input6Mode, Input7Type, Input7Mode, Input8Type, Input8Mode) Beschreibung: Definiert die Funktionsweise der Eingänge, ob diese als Spannungs- oder Widerstandsmessung verwendet werden sollen oder nur als Taster, in analoger oder digitaler Betriebsart. Diese Definition muss vor der erstmaligen Verwendung erfolgen, und kann ganz oder teilweise später wieder geändert werden. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Input1Type (INT16) ftRoboRemote.TXT.C_SWITCH ftRoboRemote.TXT.C_ULTRASONIC ftRoboRemote.TXT.C_VOLTAGE ftRoboRemote.TXT.C_RESISTOR Input1Mode (INT16) ftRoboRemote.TXT.C_DIGITAL ftRoboRemote.TXT.C_ANALOG Input2Type (INT16), Input2Mode (INT16) siehe Input1Type und Input1Mode Input3Type (INT16), Input3Mode (INT16) siehe Input1Type und Input1Mode Input4Type (INT16), Input4Mode (INT16) siehe Input1Type und Input1Mode Input5Type (INT16), Input5Mode (INT16) Input6Type (INT16), Input6Mode (INT16) siehe Input1Type und Input1Mode Input7Type (INT16), Input7Mode (INT16) siehe Input1Type und Input1Mode Input8Type (INT16), Input8Mode (INT16) siehe Input1Type und Input1Mode Rückgabe: "DefineI OK" (STRING) "DefineI error" (STRING)
	setConfig(ComputerNo) Beschreibung: Schreibt die Konfiguration M(...) und I(...) entsprechend der vorherigen Definitionen (siehe oben) in einen Zwischenspeicher. Diese Definition muss vor der erstmaligen Verwendung erfolgen, und kann ganz oder teilweise später geändert werden. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "setConfig OK" (STRING) "setConfig error" (STRING)
	updateConfig(ComputerNo) Beschreibung: Überträgt die die Konfiguration nach setConfig(...) aus dem Zwischenspeicher in den Speicherbereich zur aktiven Nutzung. Diese Definition muss vor der erstmaligen Verwendung erfolgen, und kann ganz oder teilweise später wieder geändert werden. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "updateConfig OK" (STRING) "updateConfig error" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.TXT.	setPwm(ComputerNo, Out, Value) Beschreibung: Auswahl eines Ausgangs und Festlegung der Ausgangsleistung. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Out (INT16) Der Parameter dient zur Festlegung, für welchen Ausgang eine Leistungseinstellung vorgenommen werden soll. Der Wert entspricht direkt dem Ausgang, z.B. 1 steht für O1. Value (INT16) Leistungseinstellung, Wert muß im Bereich 0...512 liegen. Rückgabe: "setPwm OK" (STRING) "setPwm error" (STRING)
	setPwmPulse(ComputerNo, Out, Value, Pulse) Beschreibung: Schreibt einen Impuls mit definierter Länge auf einen Ausgang, danach wird der Anfangszustand des Ausgangs wieder hergestellt. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Out (INT16) Der Parameter dient zur Festlegung, für welchen Ausgang eine Leistungseinstellung vorgenommen werden soll. Der Wert entspricht direkt dem Ausgang, z.B. 1 steht für O1. Value (INT16) Leistungseinstellung des Pulses, Wert muß im Bereich 0...512 liegen. Pulse (INT16) , z.B. 2000 für 2 Sekunden Impulsdauer in ms. Rückgabe: "setPwmPulse OK" (STRING) "setPwmPulse error" (STRING)
	setPwmRamp(ComputerNo, Out, ValueBegin, ValueEnd, Duration) Beschreibung: Auswahl eines Ausgangs und Festlegung der Ausgangsleistung. Hierbei wird jedoch eine lineare Leistungsrampe durchfahren, in einer festgelegten Dauer. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Out (INT16) Der Parameter dient zur Festlegung, für welchen Ausgang eine Leistungseinstellung vorgenommen werden soll. Der Wert entspricht direkt dem Ausgang, z.B. 1 steht für O1. ValueBegin (INT16) Startwert zu Beginn der Leistungseinstellung, Wert muß im Bereich 0...512 liegen. ValueEnd (INT16) Endwert am Ende der Leistungseinstellung, Wert muß im Bereich 0...512 liegen. Duration (INT16) Dauer der Rampenfahrt in Sekunden. Rückgabe: "setPwmRamp OK" (STRING) "setPwmRamp error" (STRING)
	stopAll(ComputerNo) Beschreibung: Alle setPwm(...) Werte werden auf 0 gesetzt. Damit werden alle Ausgänge stromlos, alle Motoren bleiben stehen, alle Lampen gehen aus. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerndefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "stopAll OK" (STRING) "stopAll error" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.TXT.	setMotorDistance(ComputerNo, motor, encoderSteps) Beschreibung: Definiert einen Motorausgang und eine Anzahl an Schritten, die dieser laufen soll. Mit dieser Definition läuft der Motor jedoch noch nicht los. Vielmehr muß eine Leistungseinstellung mithilfe der Funktion setPwm(...) erfolgen, damit die Geschwindigkeit und Drehrichtung definiert wird. Es ist zu beachten, dass der zum Motor zugehörige Zähler Cx richtig verschaltet ist. Auch danach läuft der Motor nicht los sondern erst nach der Funktion incrMotorCmdId(...). Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. motor(INT16) Definition der Motornummer, die Werte müssen im Bereich 1...4 liegen. encoderSteps(INT16) Festlegung der Anzahl der Schritte. Der Wert muss im Bereich 0...32767 liegen. Bei der Festlegung 0 wird die Schritt-Funktion deaktiviert. Rückgabe: "setMotorDistance OK" (STRING) "setMotorDistance error" (STRING)
	incrMotorCmdId(ComputerNo, motor) Beschreibung: Beginnt mit der Ausführung, nachdem mit setMotorDistance(...) und setPwm(...) definiert wurde, welcher Motor sich mit welcher Geschwindigkeit und Richtung drehen soll. Die mehrfache Anwendung der Funktion incrMotorCmdId(...) wiederholt die letzte Festlegung. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. motor(INT16) Rückgabe: "incrMotorCmdId OK" (STRING) "incrMotorCmdId error" (STRING)
	setMotorSyncMaster(ComputerNo, slaveMotorID, masterMotorID) Beschreibung: Definiert die Synchronisation von zwei Encodermotoren. Die Funktion sollte zweimal hintereinander ausgeführt werden, von gegenseitiger Definition von master und slave. Auch hier muss mithilfe der Funktion setPwm(...) die jeweilige Drehrichtung und Geschwindigkeit festgelegt werden. Auch die Anwendung von setPwmRamp(...) ist in diesem Zusammenhang möglich. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. slaveMotorID (INT16) Definition der Motornummer, die Werte müssen im Bereich 1...4 liegen. masterMotorID (INT16) Definition der Motornummer, die Werte müssen im Bereich 0...4 liegen. Wenn 0 festgelegt wird, ist die Synchronisation des slave Motors zu seinem bisherigen master Motor aufgehoben. Rückgabe: "setMotorSyncMaster OK" (STRING) "setMotorSyncMaster error" (STRING)
	getCurrentInput(ComputerNo, InputID) Beschreibung: Lies den benannten Eingangswert aus oder alle Eingangswerte gleichzeitig. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. InputID (INT16) Die Werte müssen im Bereich 0...8 liegen. Bei Definition 0 werden gleichzeitig alle Eingänge ausgelesen. In diesem Fall liegen die Eingangswerte bereit unter ftRoboRemote.TXT.getCurrentInputResult.In1...8. Rückgabe: "getCurrentInput OK, results are in getCurrentInputResult" (STRING) <Eingangswert> (STRING) "getCurrentInput error" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.TXT.	incrCounterCmdId(ComputerNo, InputID) Beschreibung: Rücksetzung eines Zählerwertes auf 0. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. InputID (INT16) Auswahl des Zählers der auf 0 gesetzt werden soll. Die Werte müssen im Bereich 1...4 liegen. Rückgabe: "incrCounterCmdId OK" (STRING) "incrCounterCmdId error" (STRING)
	getCurrentCounterValue(ComputerNo, InputID) Beschreibung: Lies den benannten Zählerwert aus oder alle Zählerwerte gleichzeitig. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. InputID (INT16) Die Werte müssen im Bereich 0...4 liegen. Bei Definition 0 werden gleichzeitig alle Zählerwerte ausgelesen. In diesem Fall liegen die Zählerwerte bereit unter ftRoboRemote.TXT.getCurrentCounterValueResult.Counter1...4. Rückgabe: "getCurrentCounterValue OK, results are in getCurrentCounterValueResult" (STRING) <Eingangswert> (STRING) "getCurrentCounterValue error" (STRING)
	getCurrentIr(ComputerNo) Beschreibung: Auswertung der Stellung der Bedienelemente der IR-Fernbedienung. Hierbei wird auch die Stellung der Kanäle berücksichtigt. Aufbereitete analoge Ergebnisse werden unter tRoboRemote.TXT.getCurrentIrResult.processed.Pdl_xx_yy bereitgestellt. xx gibt dabei die Kanaleinstellung der Fernbedienung an, yy steht für den linken oder rechten Hebel (L bzw. R) sowie für die horizontale oder vertikale Hebelstellung (H bzw. V). Auch die empfangenen Rohwerte werden unter ftRoboRemote.TXT.getCurrentIrResult.raw.field01...26 bereitgestellt. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "getCurrentIr OK, results are in getCurrentIrResult" (STRING) "getCurrentIr error" (STRING)
	startCameraOnline(ComputerNo) Beschreibung: Start der Bereitschaft von Kameraaufnahmen. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "startCameraOnline OK" (STRING) "startCameraOnline error" (STRING)
	getCameraFrame(ComputerNo) Beschreibung: Durchführung der Speicherung eines Kamerabildes (in der Größe von 320x240pt). Dieses Bild wird auf dem RoboTXT Controller gespeichert unter "/opt/knobloch/ftrobopy/PICTURES/txtimg.jpg". Zur Übertragung des Bildes auf den PC die Funktion transferPicture(...) verwenden. Bei der Bilderstellung kommt es immer wieder zu Fehlern, deshalb wird auf dem RoboTXT Controller bereits max. 20x hintereinander versucht ein fehlerfreies Bild zu erhalten. Das ist meistens möglich. Auch innerhalb der Funktion getCameraFrame(...) werden max. 5 Versuche unternommen ein fehlerfreies Bild zu bekommen. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "getCameraFrame OK" (STRING) "getCameraFrame error" (STRING)

Klasse	Funktion
ftRoboRemote.TXT.	stopCameraOnline(ComputerNo) Beschreibung: Ende der Bereitschaft von Kameraaufnahmen. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "stopCameraOnline OK" (STRING) "stopCameraOnline error" (STRING)
	setSoundIndex(ComputerNo, SoundNo) Beschreibung: Auswahl eines Standardgeräusches des RoboTXT Controllers. Mit der Ausführung dieser Funktion wird nicht mit dem Abspielen begonnen. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. SoundNo (INT16) Auswahl des Standardgeräusches. Rückgabe: "setSoundIndex OK" (STRING) "setSoundIndex error" (STRING)
	setSoundRepeat(ComputerNo, repeat) Beschreibung: Auswahl der Häufigkeit der Wiederholung eines Standardgeräusches auf dem RoboTXT Controller. Bei der Einstellung von 0 wird das Geräusch endlos wiederholt. Mit der Ausführung dieser Funktion wird nicht mit dem Abspielen begonnen. Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. SoundNo (INT16) Auswahl des Standardgeräusches. Rückgabe: "setSoundRepeat OK" (STRING) "setSoundRepeat error" (STRING)
	incrSoundCmdId(ComputerNo) Beschreibung: Beginn des Abspielens des eingestellten Standardgeräusches. Die Einstellung muß zuvor erfolgt sein mit den Funktionen setSoundIndex(...) und setSoundRepeat(...). Parameter: ComputerNo (INT16) , z.B. 1 Nummerdefinition, über die alle Funktionen mit einem bestimmten RoboTXT Controller aufgerufen werden. Wert muss im Bereich 1...10 liegen. Rückgabe: "incrSoundCmdId OK" (STRING) "incrSoundCmdId error" (STRING)
My.Computer.Network.	Ping(ComputerIP) Beschreibung: Anfrage vor Verbindungsaufbau zu einem RoboTXT Controller. Hierbei wird nur geprüft ob die IP-Adresse im Netzwerk verfügbar ist. Parameter: ComputerIP (STRING) , z.B. "192.168.30.2" Definition der IP-Adresse eines angefragten RoboTXT Controllers. Rückgabe: True (BOOLEAN) False (BOOLEAN)