

0001	PROGRAM PLC_PRG
0002	VAR
0003	Hand_Auto AT %IX2.8: BOOL;
0004	T_Linkslauf AT %IX2.2: BOOL;
0005	T_Rechtslauf AT %IX2.3: BOOL;
0006	END_VAR
0001	LDN Hand_Auto
0002	JMPC M1
0003	CAL Slave
0004	RET
0005	M1:LD T_Linkslauf (*Einfachste Handsteuerung zur Positionierung des Schlittens bei der Inbetriebnahme*)
0006	ANDN INI_links
0007	ST Antr_links
0008	
0009	LD T_Rechtslauf
0010	ANDN INI_rechts
0011	ST Antr_rechts