

---

Referenz Handbuch

# ***E-LAB AVRco***

**Pascal Multi-Tasking für Single Chips**

Version für

# ***AVR***

© Copyright 1996-2011 by E-LAB Computers



Blaise Pascal Mathematiker 1623-1662

18.11.2012

---

Der Inhalt dieses Handbuch ist urheberrechtlich geschützt und ist CopyRight von E-LAB Computers.

Autor Rolf Hofmann  
Editor Gunter Baab

# **E-LAB**

## **Computers**

Mikroprozessor-Technik  
Industrie-Elektronik  
Hard + Software  
8-Bit • 16-Bit • 32-Bit

**E-LAB Computers**  
Grombacherstr. 27  
D74906 Bad Rappenau  
Tel 07268/9124-0  
Fax 07268/9124-24  
<http://www.e-lab.de>  
[info@e-lab.de](mailto:info@e-lab.de)

### Wichtige Information

Weltweit wird versucht fehlerfreie Software herzustellen. Die Betonung liegt dabei auf versucht, denn es besteht eine einhellige Meinung, je komplexer eine Software ist, desto grösser die Wahrscheinlichkeit, dass Fehler eingebaut sind.

Wir sind aber nicht der Meinung, dass das ein Grundgesetz ist, und dass man deshalb mit Fehlern und Problemen einfach leben muss (obwohl das bei manchen Software Giganten offensichtlich so ist J ).

Sollten Sie Fehler feststellen, so wären wir dankbar für jede Information darüber. Wir werden uns bemühen, dieses Problem möglichst kurzfristig zu lösen.

Es ist ebenfalls internationaler Konsens, dass für Folgekosten, die aus fehlerhafter Software entstehen, der Software Hersteller jedwede Haftung ausschliesst, es sei denn es wurde etwas anderes extra vereinbart.

Mit der Benutzung jeglicher Software Produkte von E-LAB Computers schliessen wir als Hersteller sämtliche Haftung aus daraus entstehenden Kosten bei Fehlern der Software aus.

Sie als Anwender bzw. Benutzer der Software erklären Sich damit einverstanden. Sollte das nicht der Fall sein, so dürfen Sie die Software auch nicht benutzen, bzw. einsetzen.

Wie gesagt, dieser Haftungsausschluss ist international Standard und üblich.

Dieses Handbuch und die zugehörige Software ist geistiges Eigentum von E-LAB Computers und damit urheberrechtlich geschützt. Diese Produkte werden dem Erwerber zur Nutzung überlassen. Der Erwerber darf diese Produkte nicht an dritte weitergeben noch weiterveräußern. Weitergabe von Kopien dieser Produkte an Dritte, ob gegen Endgeld oder nicht, ist ausdrücklich untersagt.

Wir meinen dass Sie, als Benutzer der Software, damit Geld verdienen können und damit auch eine Pflege der Produkte erwarten. Ein Produkt, das fast ausschliesslich aus Raubkopien besteht, bringt dem Hersteller/Autor kein Geld ein. Und damit kann ein Produkt auch nicht gepflegt und weiterentwickelt werden.

Es liegt also auch im Interesse des Anwenders, dass das Urheberrecht beachtet wird.

Das wars            der Autor

# 1 AVRco Hilfe

## 1.1 Übersicht Compiler Schalter

Compiler Schalter

<u>\$ANALYSIS_ON</u>	<u>\$IFEND</u>	<u>\$OVERLAY</u>
<u>\$BDATA</u>	<u>\$IFNDEF</u>	<u>\$PCU</u>
<u>\$BootApplication</u>	<u>\$J</u>	<u>\$PDATA</u>
<u>\$BOOTRST</u>	<u>\$LCDNOINIT</u>	<u>\$PHASE</u>
<u>\$CodeStart</u>	<u>\$LCDNOWAIT</u>	<u>\$Q</u>
<u>\$D</u>	<u>\$MODBUS</u>	<u>\$REUTILIZE</u>
<u>\$DATA</u>	<u>\$NOADDRCHECK</u>	<u>\$SHOWERROR</u>
<u>\$DEBDELAY</u>	<u>\$NOFRAME</u>	<u>\$SHOWWARNING</u>
<u>\$DEFINE</u>	<u>\$NOINIT</u>	<u>\$SL</u>
<u>\$DEPHASE</u>	<u>\$NOOVRCHECK</u>	<u>\$TYPEDCONST</u>
<u>\$DEVICE</u>	<u>\$NORAMCHECK</u>	<u>\$UDATA</u>
<u>\$EEPROM</u>	<u>\$NOREGSAVE</u>	<u>\$UNDEF</u>
<u>\$EEPROM1</u>	<u>\$NORETURNCHECK</u>	<u>\$VALIDATE</u>
<u>\$ELSE</u>	<u>\$NOSAVE</u>	<u>\$VALIDATE_ALL</u>
<u>\$ELSIF</u>	<u>\$NOSHADOW</u>	<u>\$VALIDATE_OFF</u>
<u>\$ELSIFDEF</u>	<u>\$NOWATCHDOG AUTO</u>	<u>\$VALIDATE_ON</u>
<u>\$ENDIF</u>	<u>\$OPTIMISE</u>	<u>\$VectTab</u>
<u>\$ENUMTOASM</u>	<u>\$OPTI ALLOW_INLINE</u>	<u>\$W</u>
<u>\$HEXNAME</u>	<u>\$OPTI BETA_OFF</u>	<u>\$WG</u>
<u>\$HEXPATH</u>	<u>\$OPTI CHECK_RETURN_REGS</u>	<u>\$X</u>
<u>\$I</u>	<u>\$OPTI NO_ALLOW_INLINE</u>	<u>\$XDATA</u>
<u>\$IDATA</u>	<u>\$OPTI NO_CHECK_RETURN_REGS</u>	<u>\$XIO</u>
<u>\$IDATA1</u>	<u>\$OPTI NO_CSE_OPT</u>	<u>\$ZEROLOCVARS</u>
<u>\$IF</u>	<u>\$OPTI QUICK</u>	
<u>\$IFDEF</u>	<u>\$OPTI SMARTLINK_ONLY</u>	

## 1.2 Übersicht Diverse Funktionen

Diverse Funktionen

<a href="#">AddAVFilter</a>	<a href="#">GetAVfilter</a>	<a href="#">ReadLn</a>	<a href="#">SwapMACaddr</a>
<a href="#">BitCountOf</a>	<a href="#">GetLargestBlock</a>	<a href="#">ResetSysTimer</a>	<a href="#">TestDeviceLock</a>
<a href="#">DeclAVfilter</a>	<a href="#">GetMem</a>	<a href="#">SetAdcFixed</a>	<a href="#">Trap</a>
<a href="#">FlashDownloader</a>	<a href="#">GetMemAvail</a>	<a href="#">SetAVfilter</a>	<a href="#">WatchDogStart</a>
<a href="#">FlashLoaderExit</a>	<a href="#">InterPolX</a>	<a href="#">SetDeviceLock</a>	<a href="#">WatchDogStop</a>
<a href="#">FlashLoaderInit</a>	<a href="#">InterPolY</a>	<a href="#">SetServoChan</a>	<a href="#">WatchDogTrig</a>
<a href="#">FlashLoaderRecv</a>	<a href="#">isSysTimerZero</a>	<a href="#">SetServoOffs</a>	<a href="#">Write</a>
<a href="#">FlashLoaderTransm</a>	<a href="#">I2CexpStat</a>	<a href="#">SetSysTimer</a>	<a href="#">WriteLn</a>
<a href="#">FloatAsLong</a>	<a href="#">LongAsFloat</a>	<a href="#">SetSysTimerM</a>	
<a href="#">FreeMem</a>	<a href="#">PresetAVfilter</a>	<a href="#">SizeOf</a>	
<a href="#">GetAdc</a>	<a href="#">Read</a>	<a href="#">SwapIPaddr</a>	

## 1.3 Übersicht Fix64 Funktionen

der Fix64 Typ muss importiert werden: `from system import ..., Fix64;`

Folgende komplexe Fix64 Funktionen müssen mit `uses uFix64` eingebunden werden.

Die grundlegende Funktionen sind Teil des Compilers und bei den Typen der entsprechenden Funktionen in [Übersicht mathematische Funktionen](#) <sup>[5]</sup> erwähnt.

<a href="#">Fix64ArcCos</a>	<a href="#">Fix64ArcTanh</a>	<a href="#">Fix64Ln</a>	<a href="#">Fix64SinD</a>
<a href="#">Fix64ArcCosD</a>	<a href="#">Fix64Cos</a>	<a href="#">Fix64Log</a>	<a href="#">Fix64Sinh</a>
<a href="#">Fix64ArcCosh</a>	<a href="#">Fix64CosD</a>	<a href="#">Fix64Log10</a>	<a href="#">Fix64Sqrt</a>
<a href="#">Fix64ArcCot</a>	<a href="#">Fix64Cosh</a>	<a href="#">Fix64LogN</a>	<a href="#">Fix64Tan</a>
<a href="#">Fix64ArcCotD</a>	<a href="#">Fix64Cot</a>	<a href="#">Fix64Mod</a>	<a href="#">Fix64TanD</a>
<a href="#">Fix64ArcCsc</a>	<a href="#">Fix64CotD</a>	<a href="#">Fix64ModInt</a>	<a href="#">Fix64Tanh</a>
<a href="#">Fix64ArcCscD</a>	<a href="#">Fix64Csc</a>	<a href="#">Fix64MullInt</a>	<a href="#">Fix64ToFloat</a>
<a href="#">Fix64ArcSec</a>	<a href="#">Fix64CscD</a>	<a href="#">Fix64MulLong</a>	<a href="#">Fix64ToHex</a>
<a href="#">Fix64ArcSecD</a>	<a href="#">Fix64DegToRad</a>	<a href="#">Fix64Odd</a>	<a href="#">Fix64ToInt</a>
<a href="#">Fix64ArcSin</a>	<a href="#">Fix64DegToRadD</a>	<a href="#">Fix64Power</a>	<a href="#">Fix64ToLongInt</a>
<a href="#">Fix64ArcSinD</a>	<a href="#">Fix64DivInt</a>	<a href="#">Fix64PowerInt</a>	<a href="#">Fix64ToStr</a>
<a href="#">Fix64ArcSinh</a>	<a href="#">Fix64DivLong</a>	<a href="#">Fix64Quadrant</a>	<a href="#">Fix64ValueInTolerance</a>
<a href="#">Fix64ArcTan</a>	<a href="#">Fix64Even</a>	<a href="#">Fix64RadToDeg</a>	<a href="#">Fix64ValueInToleranceP</a>
<a href="#">Fix64ArcTanD</a>	<a href="#">Fix64Exp</a>	<a href="#">Fix64Sec</a>	<a href="#">FloatToFix64</a>
<a href="#">Fix64ArcTan2</a>	<a href="#">Fix64Integrate</a>	<a href="#">Fix64SecD</a>	<a href="#">IntToFix64</a>
<a href="#">Fix64ArcTan2D</a>	<a href="#">Fix64IsPowOfTwo</a>	<a href="#">Fix64Sin</a>	<a href="#">StrToFix64</a>

## 1.4 Übersicht mathematische Funktionen

Mathematische Funktionen

<a href="#"><u>Abs</u></a>	<a href="#"><u>Inc</u></a>	<a href="#"><u>Mirror32</u></a>	<a href="#"><u>SinInt</u></a>
<a href="#"><u>ArcTan</u></a>	<a href="#"><u>IncToLim</u></a>	<a href="#"><u>Mirror8</u></a>	<a href="#"><u>SinInt16</u></a>
<a href="#"><u>BCDtoByte</u></a>	<a href="#"><u>IncToLimWrap</u></a>	<a href="#"><u>MulDivByte</u></a>	<a href="#"><u>SizeOf</u></a>
<a href="#"><u>ByteToBCD</u></a>	<a href="#"><u>Int</u></a>	<a href="#"><u>MulDivInt</u></a>	<a href="#"><u>SquareDivInt</u></a>
<a href="#"><u>CalcChecksum</u></a>	<a href="#"><u>IntegrateB</u></a>	<a href="#"><u>MulDivInt8</u></a>	<a href="#"><u>SquareDivInt8</u></a>
<a href="#"><u>Cos</u></a>	<a href="#"><u>IntegrateI</u></a>	<a href="#"><u>MulDivLong</u></a>	<a href="#"><u>Sqr</u></a>
<a href="#"><u>CosD</u></a>	<a href="#"><u>IntegrateI8</u></a>	<a href="#"><u>Negate</u></a>	<a href="#"><u>Sqrt</u></a>
<a href="#"><u>CosInt</u></a>	<a href="#"><u>IntegrateW</u></a>	<a href="#"><u>Odd</u></a>	<a href="#"><u>Sqrt</u></a>
<a href="#"><u>CosInt16</u></a>	<a href="#"><u>IntToFix64</u></a>	<a href="#"><u>Ord</u></a>	<a href="#"><u>Succ</u></a>
<a href="#"><u>Dec</u></a>	<a href="#"><u>IsPowOfTwo</u></a>	<a href="#"><u>Parity</u></a>	<a href="#"><u>Swap</u></a>
<a href="#"><u>DecToLim</u></a>	<a href="#"><u>Lo</u></a>	<a href="#"><u>Pow</u></a>	<a href="#"><u>SwapLong</u></a>
<a href="#"><u>DecToLimWrap</u></a>	<a href="#"><u>LogN</u></a>	<a href="#"><u>Pow10</u></a>	<a href="#"><u>Tan</u></a>
<a href="#"><u>DegToRad</u></a>	<a href="#"><u>Log10</u></a>	<a href="#"><u>Pred</u></a>	<a href="#"><u>TanD</u></a>
<a href="#"><u>Even</u></a>	<a href="#"><u>LoNibble</u></a>	<a href="#"><u>RadToDeg</u></a>	<a href="#"><u>Trunc</u></a>
<a href="#"><u>Exp</u></a>	<a href="#"><u>Lower</u></a>	<a href="#"><u>RotatePntI</u></a>	<a href="#"><u>ValueInRange</u></a>
<a href="#"><u>Frac</u></a>	<a href="#"><u>LoWord</u></a>	<a href="#"><u>Round</u></a>	<a href="#"><u>ValueInTolerance</u></a>
<a href="#"><u>Hi</u></a>	<a href="#"><u>LowPassFW</u></a>	<a href="#"><u>Sgn</u></a>	<a href="#"><u>ValueInToleranceP</u></a>
<a href="#"><u>Higher</u></a>	<a href="#"><u>Max</u></a>	<a href="#"><u>Sign</u></a>	<a href="#"><u>ValueTrimLimit</u></a>
<a href="#"><u>HiNibble</u></a>	<a href="#"><u>Min</u></a>	<a href="#"><u>Sin</u></a>	<a href="#"><u>Within</u></a>
<a href="#"><u>HiWord</u></a>	<a href="#"><u>Mirror16</u></a>	<a href="#"><u>SinD</u></a>	<a href="#"><u>WordToBCD</u></a>

## 1.5 Übersicht MultiTasking Funktionen

Multi Tasking Funktionen

<a href="#"><u>ClearDeviceLock</u></a>	<a href="#"><u>IsCurProcess</u></a>	<a href="#"><u>Schedule</u></a>	<a href="#"><u>Suspend</u></a>
<a href="#"><u>DecSema</u></a>	<a href="#"><u>Lock</u></a>	<a href="#"><u>SchedulerOff</u></a>	<a href="#"><u>SuspendAll</u></a>
<a href="#"><u>GetCurProcess</u></a>	<a href="#"><u>Priority</u></a>	<a href="#"><u>SchedulerOn</u></a>	<a href="#"><u>TestDeviceLock</u></a>
<a href="#"><u>GetPriority</u></a>	<a href="#"><u>ProcWaitFlag</u></a>	<a href="#"><u>SemaStat</u></a>	<a href="#"><u>UnLock</u></a>
<a href="#"><u>GetProcessState</u></a>	<a href="#"><u>ResetProcess</u></a>	<a href="#"><u>SetDeviceLock</u></a>	<a href="#"><u>WaitPipe</u></a>
<a href="#"><u>GetProcessID</u></a>	<a href="#"><u>Resume</u></a>	<a href="#"><u>SetSema</u></a>	<a href="#"><u>WaitSema</u></a>
<a href="#"><u>IncSema</u></a>	<a href="#"><u>ResumeAll</u></a>	<a href="#"><u>Start_Processes</u></a>	<a href="#"><u>WaitDeviceFree</u></a>

## 1.6 Übersicht Schlüsselwörter

reservierte Schlüsselwörter

<a href="#">absolute</a>	<a href="#">define_usr</a>	<a href="#">end_try</a>	<a href="#">in</a>	<a href="#">pointer</a>	<a href="#">table</a>
<a href="#">and</a>	<a href="#">device</a>	<a href="#">end_while</a>	<a href="#">inherit</a>	<a href="#">procedure</a>	<a href="#">task</a>
<a href="#">array</a>	<a href="#">devicelock</a>	<a href="#">end_with</a>	<a href="#">inherited</a>	<a href="#">process</a>	<a href="#">then</a>
<a href="#">asm</a>	<a href="#">div</a>	<a href="#">eof</a>	<a href="#">initialization</a>	<a href="#">program</a>	<a href="#">to</a>
<a href="#">assign</a>	<a href="#">do</a>	<a href="#">eoln</a>	<a href="#">integer</a>	<a href="#">record</a>	<a href="#">true</a>
<a href="#">at</a>	<a href="#">downto</a>	<a href="#">except</a>	<a href="#">interface</a>	<a href="#">repeat</a>	<a href="#">try</a>
<a href="#">begin</a>	<a href="#">else</a>	<a href="#">exec</a>	<a href="#">interrupt</a>	<a href="#">return</a>	<a href="#">type</a>
<a href="#">Bit</a>	<a href="#">elsif</a>	<a href="#">exitloop</a>	<a href="#">int64</a>	<a href="#">rol</a>	<a href="#">unit</a>
<a href="#">bitset</a>	<a href="#">els_if</a>	<a href="#">exit_loop</a>	<a href="#">int8</a>	<a href="#">ror</a>	<a href="#">until</a>
<a href="#">boolean</a>	<a href="#">end</a>	<a href="#">export</a>	<a href="#">label</a>	<a href="#">semaphore</a>	<a href="#">userdevice</a>
<a href="#">break</a>	<a href="#">endasm</a>	<a href="#">false</a>	<a href="#">locked</a>	<a href="#">sendsema</a>	<a href="#">uses</a>
<a href="#">by</a>	<a href="#">endcase</a>	<a href="#">file</a>	<a href="#">longint</a>	<a href="#">set</a>	<a href="#">using</a>
<a href="#">byte</a>	<a href="#">endfor</a>	<a href="#">finalization</a>	<a href="#">longword</a>	<a href="#">shl</a>	<a href="#">val</a>
<a href="#">case</a>	<a href="#">endif</a>	<a href="#">float</a>	<a href="#">loop</a>	<a href="#">shla</a>	<a href="#">var</a>
<a href="#">char</a>	<a href="#">endloop</a>	<a href="#">for</a>	<a href="#">mod</a>	<a href="#">shortint</a>	<a href="#">variant</a>
<a href="#">chr</a>	<a href="#">endtry</a>	<a href="#">forward</a>	<a href="#">nil</a>	<a href="#">shr</a>	<a href="#">while</a>
<a href="#">class</a>	<a href="#">endwhile</a>	<a href="#">from</a>	<a href="#">not</a>	<a href="#">shra</a>	<a href="#">with</a>
<a href="#">close</a>	<a href="#">endwith</a>	<a href="#">function</a>	<a href="#">object</a>	<a href="#">str</a>	<a href="#">word</a>
<a href="#">const</a>	<a href="#">end_asm</a>	<a href="#">goto</a>	<a href="#">of</a>	<a href="#">string</a>	<a href="#">word64</a>
<a href="#">continue</a>	<a href="#">end_case</a>	<a href="#">idle</a>	<a href="#">or</a>	<a href="#">structconst</a>	<a href="#">xor</a>
<a href="#">define</a>	<a href="#">end_for</a>	<a href="#">if</a>	<a href="#">override</a>	<a href="#">systimer</a>	
<a href="#">definefrom</a>	<a href="#">end_if</a>	<a href="#">implementation</a>	<a href="#">pidcontrol</a>	<a href="#">systimer32</a>	
<a href="#">define_fuses</a>	<a href="#">end_loop</a>	<a href="#">import</a>	<a href="#">pipe</a>	<a href="#">systimer8</a>	

## 1.7 Übersicht String Funktionen

String Funktionen

<a href="#">Append</a>	<a href="#">Fix64ToHex</a>	<a href="#">Long64ToStr</a>	<a href="#">StrToFix64</a>
<a href="#">ArrToStr</a>	<a href="#">Fix64ToStr</a>	<a href="#">LowerCase</a>	<a href="#">StrToFloat</a>
<a href="#">BoolToStr</a>	<a href="#">HexToInt</a>	<a href="#">LowerCase</a>	<a href="#">StrToInt</a>
<a href="#">ByteToBin</a>	<a href="#">Insert</a>	<a href="#">MACToStr</a>	<a href="#">StrToIP</a>
<a href="#">ByteToHex</a>	<a href="#">IntToBin</a>	<a href="#">PadLeft</a>	<a href="#">StrtoMAC</a>
<a href="#">ByteToStr</a>	<a href="#">IntToHex</a>	<a href="#">PadRight</a>	<a href="#">Trim</a>
<a href="#">Copy</a>	<a href="#">IntToStr</a>	<a href="#">Pos</a>	<a href="#">TrimLeft</a>
<a href="#">Delete</a>	<a href="#">IPtoStr</a>	<a href="#">PosN</a>	<a href="#">TrimRight</a>
<a href="#">ExtractFileExt</a>	<a href="#">Length</a>	<a href="#">SetLength</a>	<a href="#">UpCase</a>
<a href="#">ExtractFileName</a>	<a href="#">LongToHex</a>	<a href="#">StrClean</a>	<a href="#">UpperCase</a>
<a href="#">ExtractFilePath</a>	<a href="#">LongToStr</a>	<a href="#">StrReplace</a>	
<a href="#">FloatToStr</a>	<a href="#">Long64ToHex</a>	<a href="#">StrToArr</a>	

## 1.8 Übersicht System Funktionen

System Funktionen und Prozeduren

<a href="#">Addr</a>	<a href="#">DecSema</a>	<a href="#">mDelay</a>	<a href="#">RunTimeErr</a>
<a href="#">Bit</a>	<a href="#">DisableInts</a>	<a href="#">NoInts</a>	<a href="#">sDelay</a>
<a href="#">BootRestart</a>	<a href="#">Disable_JTAGport</a>	<a href="#">NOP</a>	<a href="#">SemaStat</a>
<a href="#">Boot_Init</a>	<a href="#">EEPromPtr</a>	<a href="#">OnADCread</a>	<a href="#">SetBit</a>
<a href="#">CalcFlashCheck</a>	<a href="#">EnableInts</a>	<a href="#">OnFAT16_SS</a>	<a href="#">SetSema</a>
<a href="#">CalcFlashCheck_A</a>	<a href="#">EnableIntsX</a>	<a href="#">OnIdleProcess</a>	<a href="#">SetTable</a>
<a href="#">CalcFlashCheck_B</a>	<a href="#">Enable_JTAGport</a>	<a href="#">OnSchedulerEntry</a>	<a href="#">SetVectTabBoot</a>
<a href="#">CalcFlashCheck_S</a>	<a href="#">Excl</a>	<a href="#">OnSchedulerExit</a>	<a href="#">Sleep</a>
<a href="#">CheckFrameValid</a>	<a href="#">FillBlock</a>	<a href="#">OnSysTick</a>	<a href="#">Start_Processes</a>
<a href="#">CheckStackValid</a>	<a href="#">FillRandom</a>	<a href="#">OnTickTimer</a>	<a href="#">System_Init</a>
<a href="#">ClearRunErr</a>	<a href="#">FlashPtr</a>	<a href="#">OnTINA_SS</a>	<a href="#">System_MCUCR_Init</a>
<a href="#">CompareBlock</a>	<a href="#">GetExceptResult</a>	<a href="#">PopAllRegs</a>	<a href="#">System_Reset</a>
<a href="#">CompareIP</a>	<a href="#">GetFrameFree</a>	<a href="#">PopRegs</a>	<a href="#">System_ShutDown</a>
<a href="#">CompareNet</a>	<a href="#">GetStackFree</a>	<a href="#">PushAllRegs</a>	<a href="#">SysTickDisable</a>
<a href="#">CompareMAC</a>	<a href="#">GetSysTimer</a>	<a href="#">PushRegs</a>	<a href="#">SysTickEnable</a>
<a href="#">CopyBlock</a>	<a href="#">GetTable</a>	<a href="#">PowerSave</a>	<a href="#">SysTickRestart</a>
<a href="#">CPUsleep</a>	<a href="#">GetTaskFrameFree</a>	<a href="#">RaiseException</a>	<a href="#">SysTickStop</a>
<a href="#">CRCcheck</a>	<a href="#">GetTaskStackFree</a>	<a href="#">Random</a>	<a href="#">Toggle</a>
<a href="#">CRCstreamAdd</a>	<a href="#">GetWatchDogFlag</a>	<a href="#">RandomRange</a>	<a href="#">uDelay</a>
<a href="#">CRCstreamAddP</a>	<a href="#">Incl</a>	<a href="#">RestoreInts</a>	<a href="#">uDelay_1</a>
<a href="#">CRCstreamInit</a>	<a href="#">IncSema</a>	<a href="#">RunErr</a>	<a href="#">UsrDevPtr</a>

## 1.9 8bit File System

*Import SysTick, FileSystem, ...;*

*From System Import longWord, ...;*

### Define

```
FileBuffer    = iData;
FileHandles  = 2, iData;
Disk_A       = 1024, readOnly;    {kBytes}
SecTrk_A     = 2;                {2sect/track = 512bytes/track}
TRKOFFS_A   = 1;                {1 reserved system track}
Disk_B       = 2048;            {kBytes}
SecTrk_B     = 32;              {32sect/track = 4096bytes/track}
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">ChangeDir</a>	<a href="#">FileClose</a>	<a href="#">FileOpen</a>	<a href="#">FileSize</a>
<a href="#">DiskFree</a>	<a href="#">FileCreate</a>	<a href="#">FilePos</a>	<a href="#">FileSysReset</a>
<a href="#">DiskFormat</a>	<a href="#">FileDelete</a>	<a href="#">FileRead</a>	<a href="#">FileWrite</a>
<a href="#">DiskReset</a>	<a href="#">FileExists</a>	<a href="#">FileRename</a>	<a href="#">GetCurDir</a>
<a href="#">DiskSelect</a>	<a href="#">FileFirst</a>	<a href="#">FileReset</a>	<a href="#">GetCurDisk</a>
<a href="#">EndOfFile</a>	<a href="#">FileGetAttr</a>	<a href="#">FileRewrite</a>	
<a href="#">FileAppend</a>	<a href="#">FileHandleCheck</a>	<a href="#">FileSeek</a>	
<a href="#">FileChangeDir</a>	<a href="#">FileNext</a>	<a href="#">FileSetAttr</a>	

## 1.10 ADC Port

**Import** SysTick, ADCPort;

### Define

```

ProcClock      = 4000000;           {4Mhz clock }
SysTick        = 10;                {10msec Tick}
ADCchans       = 2, iData;          {Kanäle 1 und 2 benutzen}
//ADCchans     = 2, iData, int2;    {2-fach integrieren}
//ADCchans     = [4, 7], iData;     {Kanäle 4 und 7 benutzen}
//ADCchans     = [2..5], iData;     {Kanäle 2, 3, 4, 5 benutzen}
//ADCchans     = [5], iData;        {nur Kanal 5 benutzen}
ADCpresc       = 16;                {Vorteiler 16}

```

**Achtung:** der AVRco zählt die Kanäle 1, 2, 3, ... (entsprechend 0, 1, 2, ... beim Controller)

### Funktionen und Prozeduren

[GetAdc](#)

[OnADCread](#)

[SetAdcFixed](#)

## 1.11 AVR CAN

**Import** SysTick, CAN\_AVR ;

**From** SysTick **import** SystemTime16; // or SystemTime32 (**optional**)

### Define

```

ProcClock      = 16000000;          {16Mhz clock}
CAN_AVR        = 16, 16, iData;     {RxPipe, TxPipe}
// CAN_AVR     = 16, 16, iData, CAN_SysTime; // RxPipe, TxPipe, memory,
// Systemtime (optional)
CAN_AVRbaud    = CAN_Baud1000;

```

### type

```

tCANMessage11 = record
    MOBIdx : byte;           // Message Object = Mailbox number
    MsgIdent : word;        // Identifier ~ Accept mask 11bits
    DLC : byte;             // data length 0..8
    data : array [0..7] of byte;
end;

```

```

tCAN_baud      = (CAN_Baud25, CAN_Baud50, CAN_Baud100, CAN_Baud125,
                  CAN_Baud200, CAN_Baud250, CAN_Baud500, CAN_Baud1000);
tAVR_CAN_Stat  = (CAN_ACKError, CAN_FrameError, CAN_CRCError, CAN_StuffError,
                  CAN_BitError, CAN_RxOK, CAN_TxOK, CAN_DLCwarn);
tAVR_CAN_States = BitSet of tAVR_CAN_Stat;

```

### var

```

CAN_RxPipe : Pipe [defined] of tCANMessage11;
CAN_TxPipe : Pipe [defined] of tCANMessage11;

```

### Funktionen und Prozeduren



[AVR\\_CAN\\_BaudRate](#)   [AVR\\_CAN\\_GetStatus](#)   [AVR\\_CAN\\_StartMessage](#)  
[AVR\\_CAN\\_Disable](#)   [AVR\\_CAN\\_Init](#)   [AVR\\_CAN\\_RxErrCount](#)  
[AVR\\_CAN\\_Enable](#)   [AVR\\_CAN\\_SetRxEMask](#)   [AVR\\_CAN\\_TxErrCount](#)  
[AVR\\_CAN\\_GetError](#)   [AVR\\_CAN\\_SetRxMask](#)

## 1.12 Banking Port

**Import** SysTick, BankPort;

### Define

```

ProcClock = 8000000;    {Hertz}
SysTick   = 10;        {msec}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0030, iData;
BankPort  = 3;         {Bank Ports}

```

{\$BDATA 0}

### var

```

bb0 : byte;
ww0 : word;

```

...

**UserDevice** BankDevIni;      // Bank Device init

### begin

```

(* is called at System Init Time *)
(* initialize Device Hardware *)

```

### end

**UserDevice** BankDevInp (bank : byte; adr : word) : byte;

### begin

```

...
return(xxx);

```

### end;

**UserDevice** BankDevOut (bank : byte; adr : word; arg : byte);

### begin

```

...

```

### end;

### Funktionen und Prozeduren

[BankDevPtr](#)                      [GetBankNum](#)

## 1.13 BeepPort

**Import** SysTick, BeepPort, ...;

### Define

```

ProcClock = 8000000;    {Hertz}
SysTick   = 10;        {msec}
StackSize = $0020, iData;
FrameSize = $0030, iData;
BeepPort  = PortB, 0;

```

### Funktionen und Prozeduren

[BeepChirpH](#)  
[BeepChirpL](#)

[BeepClick](#)  
[BeepOut](#)

[BeepOutErr](#)  
[BeepOutHL](#)

[BeepOutLH](#)  
[BeepSiren](#)

[BeepStepHL](#)  
[BeepStepLH](#)

## 1.14 DA Converter (XMega)

**Import** SysTick, DAC\_A, DAC\_B;

### Define

// The XMegas don't provide any Oscillator fuses.  
 // So the application must setup the desired values  
 // possible OSC types: extXTAL, extClock, ext32kHz, int32Khz, int2MHz, int32MHz

//> CPU=32MHz, PeripherX4=32MHz, PeripherX2=32MHz  
 OSCtype = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1;  
 SysTick = 10; {msec}  
 StackSize = \$0032, iData;  
 FrameSize = \$0064, iData;  
 DAC\_A = chan01, REF100; // DAC\_A channel 0 + 1 used  
 DAC\_B = chan0, REFextB; // DAC\_B channel 0 used

### Funktionen und Prozeduren

[SetDacA](#)      [SetDacB](#)

## 1.15 DCF-77 Encoder

**Import** SysTick, DCFclock, ...;

### Define

ProcClock = 8000000; {Hertz}  
 SysTick = 10, Timer2; {msec}  
 DCFclock = iData;  
 DCFport = PinD, 2, negative; {Port, bitnummer, Polarität}  
 DCFfieldMode = reset; // decrement, optional "reset"

### Funktionen und Prozeduren

[DCFDayLightSave](#)    [DCFfield](#)      [DCFready](#)      [DCFupdate](#)

## 1.16 DDS10 Synthesizer

**Import** SysTick, DDS10;      // and SPIDriver if necessary

**Define** ProcClock = 16000000; {16Mhz clock }  
 DDS10Timer = Timer1; {use a 16bit Timer}  
 DDS10port = PortA;  
 // DDS10port = SPI;  
 // DDS10port = UserPort ; {use DDS10IOS}  
 DDS10Tables = 1; {use 2 lookup tables}

### XMega

DDS10Timer = Timer\_C1; {Timer\_C0,\_C1,\_D0,\_D1,\_E0,\_E1,\_F0,\_F1}  
 DDS10port = SPI\_C, SPImode3, SPImsb, PortF, 4; {Mode 0..3, MSB/LSB, SS-Port, SS-Pin}

### type

tdsMode = (dsSine, dsTriaLeft, dsTriaSym, dsTriaRight, dsSquare);

**Funktionen und Prozeduren**

[DDS10buildTab](#)   [DDS10setFrequ](#)   [DDS10setTab](#)   [DDS10start](#)   [DDS10stop](#)

**1.17 FAT16 File System**

**Import** SysTick, FAT16, ...;

**From System Import** longword, ...;

**Define**

```

ProcClock      = 16000000;      {Hertz}
SysTick        = 10;           {msec}
StackSize      = $0040, iData;
FrameSize      = $0100, iData;
FAT16          = MMC_SPI, iData;
F16_MMCspeed   = standard;     // standard, slow, fast
F16_FileHandles = 4;
F16_DirLevels  = 2;

```

siehe auch [ExtractFileExt](#), [ExtractFileName](#), [ExtractFilePath](#)

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">F16_BlockRandomWrite</a>	<a href="#">F16_FileAppend</a>	<a href="#">F16_FileReset</a>	<a href="#">F16_GetUsedHandles</a>
<a href="#">F16_BlockRead</a>	<a href="#">F16_FileAssign</a>	<a href="#">F16_FileSeek</a>	<a href="#">F16_PathExist</a>
<a href="#">F16_BlockWrite</a>	<a href="#">F16_FileClose</a>	<a href="#">F16_FileSetAttr</a>	<a href="#">F16_PathExpand</a>
<a href="#">F16_ChangeDir</a>	<a href="#">F16_FileCreate</a>	<a href="#">F16_FileSetDate</a>	<a href="#">F16_RandomWrite</a>
<a href="#">F16_CheckDisk</a>	<a href="#">F16_FileCopy</a>	<a href="#">F16_FileSize</a>	<a href="#">F16_ReadSector</a>
<a href="#">F16_CheckHandle</a>	<a href="#">F16_FileDelete</a>	<a href="#">F16_FileSizeH</a>	<a href="#">F16_RemoveDir</a>
<a href="#">F16_CreateDir</a>	<a href="#">F16_FileExist</a>	<a href="#">F16_FindFirst</a>	<a href="#">F16_StrToDate</a>
<a href="#">F16_DateToStr</a>	<a href="#">F16_FileGetAttr</a>	<a href="#">F16_FindNext</a>	<a href="#">F16_StrToTime</a>
<a href="#">F16_DirGetDate</a>	<a href="#">F16_FileGetDate</a>	<a href="#">F16_GetCurDir</a>	<a href="#">F16_TimeToStr</a>
<a href="#">F16_DiskInit</a>	<a href="#">F16_FilePos</a>	<a href="#">F16_GetDiskError</a>	<a href="#">F16_WriteSector</a>
<a href="#">F16_DiskReset</a>	<a href="#">F16_FileRename</a>	<a href="#">F16_GetDiskFree</a>	
<a href="#">F16_EndOfFile</a>	<a href="#">F16_FileRewrite</a>	<a href="#">F16_GetDiskSize</a>	

**1.18 Flash Writer**

**Import** SysTick, FlashWrite, ..;

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">FlashClearPage</a>	<a href="#">FlashErasePage</a>	<a href="#">FlashReadFuses</a>	<a href="#">FlashWritePage</a>
<a href="#">FlashCopyF2R</a>	<a href="#">FlashInitPage</a>	<a href="#">FlashReadPage</a>	
<a href="#">FlashCopyR2F</a>	<a href="#">FlashProgPage</a>	<a href="#">FlashWriteFuses</a>	

**1.19 Frequency Counter/Timer**

**Import** SysTick, FreqCount [, FreqCount2];

**Define**

```

ProcClock      = 8000000;      {8Mhz clock }
SysTick        = 2.0;         {2msec Tick}
FreqTimer      = Timer1;      {used 16bit Timer}
FreqTimer2     = Timer3;      {restricted to Timer3}

```

**Type**

```
tFreqCountMode = ( TFreqBaseNone, TFreqBase100Hz, TFreqBase1kHz, TFreqBase10kHz,
TFreqBase100kHz, TFreqBase1MHz, TTimeBase100s, TTimeBase10s,
TTimeBase1s, TTimeBase100ms, TPulseBase100s, TPulseBase10s,
TPulseBase1s, TPulseBase100ms);
```

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">FreqCountRestart</a>	<a href="#">GetFreqCountMode</a>	<a href="#">GetTimeCounterP</a>
<a href="#">FreqCountRestart2</a>	<a href="#">GetFreqCountMode2</a>	<a href="#">GetTimeCounterP2</a>
<a href="#">GetFreqCounter</a>	<a href="#">GetFreqCountOvrFlow</a>	<a href="#">SetFreqCountMode</a>
<a href="#">GetFreqCounterL</a>	<a href="#">GetFreqCountOvrFlow2</a>	<a href="#">SetFreqCountMode2</a>
<a href="#">GetFreqCounter2</a>	<a href="#">GetTimeCounter</a>	
<a href="#">GetFreqCounter2L</a>	<a href="#">GetTimeCounter2</a>	

**1.20 I2C Disp7**

```
Import I2Cport, I2C_Disp7;
```

```
or
```

```
Import TWImaster, I2C_Disp7;
```

```
or
```

```
Import TWInet, I2C_Disp7;           // use Master mode
```

```
I2Cport:
```

**Define**

```
ProcClock   = 8000000;           {8Mhz clock }
I2Cport     = PortC;           {port used}
I2Cdat      = 7;              {bit7-PortC}
I2Cclk      = 6, 4;          {bit6-PortC, optional delay 4}
I2C_Disp7   = I2C_Soft, iData; {use Software I2Cport, buffer loc}
// use 2 Displays
I2C_7sDig1  = 8;              {first display 8digits}
I2C_7sDig2  = 6;              {second display 8digits}
I2C_7Mode   = wrap;
```

```
TWImaster:
```

**Define**

```
ProcClock   = 8000000;           {8Mhz clock }
TWIpresc    = TWI_BR100;        {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
I2C_Disp7   = I2C_TWI, xData;   {use TWIport, buffer location}
// use 4 Displays
I2C_7sDig1  = 4;              {first display 4digits}
I2C_7sDig2  = 4;              {second display 4digits}
I2C_7sDig3  = 4;              {third display 4digits}
I2C_7sDig4  = 4;              {fourth display 4digits}
I2C_7Mode   = shiftLeft;
```

```
TWInetMaster:
```

**Define**

```
ProcClock   = 8000000;           {8Mhz clock }
TWInode     = 05;              {default address in slave mode}
TWIpresc    = TWI_BR400;        {400kBit/sec alt. TWI_BR100}
TWIframe    = 4, iData;        {buffer/packet size}
TWIframeBC  = 6;              {option broadcast buffer/packet size}
TWInetMode  = Master;
I2C_Disp7   = I2C_TWI, iData;   {use TWIport, buffer location}
// use 1 Display
```

```
I2C_7sDig1 = 4;           {4digits}
I2C_7Mode  = wrap;
```

**Type**

```
TI2C_DISP7 = (Disp7_1, Disp7_2, Disp7_3, Disp7_4);
TI2C_Ctrl7 = (Disp7_On, Disp7_Off, Disp7_Test);
```

**Var**

```
I2C_7Buff1, I2C_7Buff2, I2C_7Buff3, I2C_7Buff4;
```

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">I2C_Disp7Clear</a>	<a href="#">I2C_Disp7DigitBlink</a>	<a href="#">I2C_Disp7Init</a>	<a href="#">I2C_Disp7Refresh</a>
<a href="#">I2C_Disp7CIEOL</a>	<a href="#">I2C_Disp7Dim</a>	<a href="#">I2C_Disp7Out</a>	<a href="#">I2C_Disp7Set</a>
<a href="#">I2C_Disp7Ctrl</a>	<a href="#">I2C_Disp7Get</a>	<a href="#">I2C_Disp7Pos</a>	

## 1.21 I2C Port

```
Import SysTick, I2Cport;
```

**Define**

```
ProcClock = 4000000;   {4Mhz clock }
SysTick   = 10;       {10msec Tick}
I2Cport   = PortB;    {use port B}
I2Cclk    = 0;        {clock-pin = port B bit 0}
//I2Cclk  = 0,NOPs
I2Cdat    = 3;        {data-pin = port B bit 3}
```

**Funktionen und Prozeduren**

[I2Cinp](#)    [I2Cout](#)    [I2Cstat](#)

## 1.22 I2Cexpand

```
Import I2Cport, I2Cexpand;
```

or

```
Import TWImaster, I2Cexpand;
```

or

```
Import TWInet, I2Cexpand;                    // use Master mode
```

or **XMega**

```
Import TWI_C, I2Cexpand;                    // use TWI_C, TWI_D, TWI_E or TWI_F
```

I2Cport:

**Define**

```
ProcClock = 8000000;   {8Mhz clock }
I2Cport   = PortC;    {port used}
I2Cdat    = 7;        {bit7-PortC}
I2Cclk    = 6, 4;     {bit6-PortC, optional delay 4}
I2Cexpand = I2C_Soft, $38; {use Software I2Cport, 9554A}
I2CexpPorts = Port0, Port4; {use Port0 and Port4}
```

TWImaster:

**Define**

```
ProcClock = 8000000;   {8Mhz clock }
TWIpresc  = TWI_BR100; {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
```

```
I2Cexpand = I2C_TWI, $38;      {use TWIport, 9554A}
I2CexpPorts = Port1, Port2;   {use Port1 and Port2}
```

*TWInetMaster:*

**Define**

```
ProcClock = 8000000;          {8Mhz clock }
TWInode = 05;                 {default address in slave mode}
TWIpresc = TWI_BR400;        {400kBit/sec alt. TWI_BR100}
TWIframe = 4, iData;         {buffer/packet size}
TWIframeBC = 6;              {option broadcast buffer/packet size}
TWInetMode = Master;
I2Cexpand = I2C_TWI, $20;     {use TWIport, 9554}
I2CexpPorts = Port7;         {use Port7}
```

**XMega**

**Define**

```
OSctype = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1;
TWIpresc = TWI_BR100;        {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
I2Cexpand = TWI_C, $38;      {use TWIportC, 9554A}
I2CexpPorts = Port1, Port2;  {use Port1 and Port2}
```

**Var**

```
TWI_DevLock : DEVICELOCK;
TWI_DevLockTN : DEVICELOCK; // XMega TN = C, D, E or F
```

**Funktionen und Prozeduren**

[I2CexpStat](#)

## 1.23 I2Cexpand\_5

```
Import I2Cport, I2Cexpand_5;
```

or

```
Import TWImaster, I2Cexpand_5;
```

or

```
Import TWInet, I2Cexpand_5; // use Master mode
```

or **XMega**

```
Import TWI_C, I2Cexpand_5; // use TWI_C, TWI_D, TWI_E or TWI_F
```

*I2Cport:*

**Define**

```
ProcClock = 8000000;          {8Mhz clock }
I2Cport = PortC;              {port used}
I2Cdat = 7;                   {bit7-PortC}
I2Cclk = 6, 4;                {bit6-PortC, optional delay 4}
I2Cexpand_5 = I2C_Soft, $38;   {use Software I2Cport}
I2CexpPorts_5 = Port0, Port4;  {use Port00..04. and Port05..09 = 2x PCA9698}
```

*TWImaster:*

**Define**

```
ProcClock = 8000000;          {8Mhz clock }
TWIpresc = TWI_BR100;        {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
I2Cexpand_5 = I2C_TWI, $18;   {use TWIport}
I2CexpPorts_5 = Port00, Port05; {use Port00..04. and Port05..09 = 2x PCA9698}
```

*TWInetMaster:*

**Define**

```

ProcClock    = 8000000;           {8Mhz clock }
TWInode      = 05;               {default address in slave mode}
TWIpresc     = TWI_BR400;        {400kBit/sec alt. TWI_BR100}
TWIframe     = 4, iData;         {buffer/packet size}
TWIframeBC   = 6;               {option broadcast buffer/packet size}
TWInetMode   = Master;
I2Cexpand_5  = I2C_TWI, $20;     {use TWIport}
I2CexpPorts_5= Port00, Port05;   {use Port00..04. and Port05..09 = 2x PCA9698}

```

**XMega**

**Define**

```

OSCtype      = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1;
TWIpresc     = TWI_BR100;        {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
I2Cexpand_5  = TWI_C, $18;       {use TWIport C}
I2CexpPorts_5= Port00, Port05;   {use Port00..04. and Port05..09 = 2x PCA9698}

```

**Var**

```

TWI_DevLock : DEVICELOCK;
TWI_DevLockTN : DEVICELOCK; // XMega TN = C, D, E or F for TWI_C...TWI_F

```

**Funktionen und Prozeduren**

[I2CexpStat\\_5](#)

## 1.24 Increment Counter

**Import** SysTick, IncrPort, ...;

**Define**

```

ProcClock    = 8000000;           {Hertz}
SysTick      = 10;               {msec}
StackSize    = $0010, iData;
FrameSize    = $0010, iData;
IncrCounter  = 16, 2;            {16 bit integer, 2 Phasen}
IncrPort     = PinD, $C0;        {PinD, Portpin 6 + 7}

```

**Funktionen und Prozeduren**

[ClearIncrementVal](#)   [GetIncrementRel](#)   [GetIncrementVal](#)   [SetIncrementVal](#)

## 1.25 Increment Counter 4chan

**Import** SysTick, IncrPort4, ...;

**Define**

```

ProcClock    = 16000000;         {Hertz}
StackSize    = $0020, iData;
FrameSize    = $0040, iData;
IncrPort4    = PinA, 2, 32;     // pin-reg used, channels, 16 or 32bit integer
IncrScan4    = Timer3, 10;     // timer used, scan rate 10kHz (1..100)

```

**Funktionen und Prozeduren**

[ClearIncrAll4](#)   [GetIncrRel4](#)   [IncrCount4start](#)   [SetIncrVal4](#)  
[ClearIncrVal4](#)   [GetIncrVal4](#)   [IncrCount4stop](#)

## 1.26 IOexpand

**Import** IOexpand;

### Define

```
ProcClock = 8000000;           {8Mhz clock }
IOexpand  = PortD, 2, iData;   {Port, Port-startbit, memory loc}
IOexplnp  = 4;                 {4x8 = 32 bit input}
IOexpoutp = 4;                 {4x8 = 32 bit output}
```

### Var

```
IOexplnpArr : array [0.. IOexplnp-1] of byte;
IOexplnp0 : byte;
IOexplnp1 : byte;
IOexplnp2 : byte;
...
IOexpoutpArr : array[0.. IOexpoutp-1] of byte;
IOexpoutp0 : byte;
IOexpoutp1 : byte;
IOexpoutp2 : byte;
...
```

### Funktionen und Prozeduren

[IOexpUpdate](#)

## 1.27 KeyBoard

**Import** SysTick, MatrixPort, ... ;

Option

**From** MatrixPort **import** MatrixTimer;

### Define

```
MatrixRow = PortA, 4;         {use PortA, start with bit4}
MatrixCol = PinA, 0;         {use PinA, start with bit0}
MatrixType = 3, 4            {3 Rows at PortA, 4 Columns at PinA}
Debounce = 4;                {optional debounce in systick counts}
```

Option

MatrixPipe = PipeLen, FirstRepeat, RepeatRate;

### Type

```
Keys = (Key1, Key2, ..., KeyN);
KeySet = BitSet of Keys
```

### Const

lastMatrixKey : Keys = KeyN;

Option

### Var

MatrixKeyPipe: Pipe[PipeLen] of Keys;

### Funktionen und Prozeduren



<a href="#">ClearKeyboard</a>	<a href="#">KeyboardEnable</a>	<a href="#">KeyStat</a>	<a href="#">ReadKeyboard</a>
<a href="#">GetKey</a>	<a href="#">KeyboardRepeat</a>	<a href="#">KeyStatRaised</a>	
<a href="#">GetKeyRaised</a>	<a href="#">KeyRaised</a>	<a href="#">ReadKey</a>	

## 1.28 Keyboard8

**Import** SysTick, KeyPort8, ... ;

Option

**From** KeyPort8 **import** KeyboardTimer;

**Define**

KeyB8Row = PortA, 2;      {use PortA, start with bit2}  
 KeyB8Col = PinD;      {use PinD complete input port}  
 KeyB8Type = 4;      {4 Rows at PortA, 8 Columns at PinD}  
 Debounce = 5;      {nn = SysTicks, optional}

Option

KeyB8Pipe = PipeLen, FirstRepeat, RepeatRate;

**Type**

Keys = (Key1, Key2, ..., KeyN);  
 KeySet = BitSet of Keys;

**Const**

lastKeyboardKey : Keys = KeyN;

Option

**Var**

KeyboardPipe : Pipe [PipeLen] of Keys;

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">ClearKeyboard8</a>	<a href="#">KeyboardEnable8</a>	<a href="#">KeyStatRaised8</a>	<a href="#">ReadKey8</a>
<a href="#">GetKey8</a>	<a href="#">KeyboardRepeat8</a>	<a href="#">KeyStat8</a>	
<a href="#">GetKeyRaised8</a>	<a href="#">KeyRaised8</a>	<a href="#">ReadKeyboard8</a>	

## 1.29 LCD Bargraph

**Define**

ProcClock = 8000000;      {8Mhz clock }

...

...

LCDBargraph1 = LCDmultiPort;  
 LCDBargraph2 = LCDmultiPort;  
 LCDBargraph3 = LCDmultiPort;  
 LCDBargraph4 = LCDmultiPort;  
 // LCDBargraph4 = LCDPort;

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">LCDbarInit_M</a>	<a href="#">LCDbarOut1</a>	<a href="#">LCDbarOut3</a>	<a href="#">LCDbarSet1</a>	<a href="#">LCDbarSet3</a>
<a href="#">LCDbarInit_P</a>	<a href="#">LCDbarOut2</a>	<a href="#">LCDbarOut4</a>	<a href="#">LCDbarSet2</a>	<a href="#">LCDbarSet4</a>

## 1.30 LCD Display

**Import** SysTick, LCDport;

### Define

```
ProcClock      = 4000000;    {4Mhz clock }
SysTick        = 10;        {10msec Tick}
LCDtype        = 44780;     {66712,0070, 0073}
LCDport        = PortA;     {Port Adresse}
LCDRows        = 2;         {2-Zeiliges Display}
LCDColumns     = 16;        {16-stelliges Display}
```

### Option 1

```
LCDport = PortC, 2, PortA, 3;           // controlport, bit, Dataport, bit. Splitted ports
```

### Option 2

```
LCDtype = 0073; {KS0073}
LCDport = SPI_Soft, PortB, 1, 2, 3, 0; // PortX, SCK, MOSI, MISO, SS
```

### Option 3

```
LCDtype = 0073;           {KS0073}
LCDport = SPI;            // Hardware SPI
LCDport = SPI_C, PortB, 1; // Hardware SPI, SS_port, SS_pin Xmega
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">LCDbarInit_P</a>	<a href="#">LCDbarSet1</a>	<a href="#">LCDcharsetP</a>	<a href="#">LCDcursor</a>	<a href="#">LCDoff</a>	<a href="#">LCDupper</a>
<a href="#">LCDbarOut1</a>	<a href="#">LCDbarSet2</a>	<a href="#">LCDclr</a>	<a href="#">LCDgetXY</a>	<a href="#">LCDon</a>	<a href="#">LCDxy</a>
<a href="#">LCDbarOut2</a>	<a href="#">LCDbarSet3</a>	<a href="#">LCDclrEol</a>	<a href="#">LCDhome</a>	<a href="#">LCDout</a>	
<a href="#">LCDbarOut3</a>	<a href="#">LCDbarSet4</a>	<a href="#">LCDclrLine</a>	<a href="#">LCDinp</a>	<a href="#">LCDsetup</a>	
<a href="#">LCDbarOut4</a>	<a href="#">LCDcharset</a>	<a href="#">LCDctrl</a>	<a href="#">LCDlower</a>	<a href="#">LCDstat</a>	

## 1.31 LCD Display Multi

**Import** I2Cport, LCDmultiPort;

or

**Import** TWImaster, LCDmultiPort;

or

**Import** TWInet, LCDmultiPort; // use Master mode

or **XMega**

**Import** TWI\_C, TWI\_E, LCDmultiPort; // TWI\_C, TWI\_D, TWI\_E, TWI\_F

I2Cport:

### Define

```
ProcClock      = 8000000;    {8Mhz clock }
I2Cport        = PortC;     {port used}
I2Cdat         = 7;         {bit7-PortC}
I2Cclk         = 6, 4;      {bit6-PortC, optional delay 4}
LCDmultiPort   = I2C_Soft;   {use Software I2Cport}
LCDTYPE_M      = 66712;     {LCD controller type}
LCDrows_M      = 2;         {2 rows}
LCDcolumns_M   = 20;        {20 chars per line}
```

TWImaster:

### Define

```
ProcClock      = 8000000;    {8Mhz clock }
```

```

TWIpresc           = TWI_BR100; {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
LCDmultiPort      = I2C_TWI;   {use TWIport}
LCDTYPE_M         = 44780;     {LCD controller type}
LCDrows_M         = 4;         {4 rows}
LCDcolumns_M      = 16;        {16 chars per line}

```

*TWInetMaster:*

#### Define

```

ProcClock          = 8000000;   {8Mhz clock }
TWInode           = 05;         {default address in slave mode}
TWIpresc          = TWI_BR400;  {400kBit/sec alt. TWI_BR100}
TWIframe          = 4, iData;   {buffer/packet size}
TWIframeBC        = 6;         {option broadcast buffer/packet size}
TWInetMode        = Master;
LCDmultiPort      = I2C_TWI;   {use TWIport}
LCDTYPE_M         = 0070;     {LCD controller type}
LCDrows_M         = 1;         {1 row}
LCDcolumns_M      = 12;        {12 chars per line}

```

#### **XMega**

#### Define

```

OSctype           = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1;
TWIprescC         = TWI_BR100;  {100kBit/sec alt. TWI_BR400}
LCDmultiPort      = I2C_TWI;   {use TWIport}
LCDTYPE_M         = 44780;     {LCD controller type}
LCDrows_M         = 4;         {4 rows}
LCDcolumns_M      = 16;        {16 chars per line}

```

#### Type

```

TLCD_num = (LCD_m1,LCD_m2,LCD_m3,LCD_m4,LCD_m5,LCD_m6,LCD_m7,LCD_m8);

```

#### Var

```

TWI_DevLock : DEVICELOCK;
TWI_DevLockTN : DEVICELOCK; // XMega, TN = C, D, E, F

```

#### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">LCDbarInit_M</a>	<a href="#">LCDbarSet2</a>	<a href="#">LCDclrLine_M</a>	<a href="#">LCDhome_M</a>	<a href="#">LCDsetPort_M</a>
<a href="#">LCDbarOut1</a>	<a href="#">LCDbarSet3</a>	<a href="#">LCDclr_M</a>	<a href="#">LCDinp_M</a>	<a href="#">LCDsetup_M</a>
<a href="#">LCDbarOut2</a>	<a href="#">LCDbarSet4</a>	<a href="#">LCDctrl_M</a>	<a href="#">LCDoff_M</a>	<a href="#">LCDstat_M</a>
<a href="#">LCDbarOut3</a>	<a href="#">LCDcharSet_M</a>	<a href="#">LCDcursor_M</a>	<a href="#">LCDon_M</a>	<a href="#">LCDxy_M</a>
<a href="#">LCDbarOut4</a>	<a href="#">LCDcharSet_MP</a>	<a href="#">LCDgetPort_M</a>	<a href="#">LCDout_M</a>	
<a href="#">LCDbarSet1</a>	<a href="#">LCDclrEOL_M</a>	<a href="#">LCDgetXY_M</a>	<a href="#">LCDportInp_M</a>	

## 1.32 LCD Edit

*Uses FEdit;*

#### feste Konstanten:

```

EdEditLength  : Byte = 40
EdLabelLength : Byte = 20
EdTimeDelim   : Char = ':'
EdDateDelim   : Char = ':'
EdIPDelim     : Char = ':'

```

#### änderbare Konstanten:

```
EdPreClearLine : Boolean = True  
EdBooleanTrue : String= 'AN'  
EdBooleanFalse : String= 'AUS'  
KBRepeatTrigger : Byte = 100; // in SysTicks  
KBRepeatDelay : Word = 100; // in SysTicks
```

**Typen:**

```

Type tEdArrayLocation = (edRam, edEEProm, edFlash);
Type tEdLCDType = (edLCDnone, EdLCDStandard, EdLCDMulti);
Type tEdKeys = (EdKeyNone, EdKeyUp, EdKeyDown, EdKeyLeft, EdKeyRight, EdKeyExit);
Type TEdActEditor = (edNoneEd, edTimeEd, edDateEd, edByteEd, edBooleanEd, edStringEd,
  edIntegerEd, edIPAddressEd, edLongIntEd, edWordEd, edLongWordEd, edListEd);
Type tEdErrorEvent = (edLeftLim, edRightLim, edUPLim, edDownLim, edNoKeyHandler,
  edNoLCDDefined);
Type tEdKeyboardHandler =
  Function (ActiveEditor : tEdActEditor; LookKey : tEdKeys) : tEdKeys;
Type tEdErrorHandler =
  Procedure (ActiveEditor : tEdActEditor; ErrorEvent : tEdErrorEvent);
Type tEdIPAddress =
  Record
    IPOct1,
    IPOct2,
    IPOct3,
    IPOct4 : Byte;
  end;

```

**Standard Parameter der Editoren:**

```

EdValue      Übergabe-Wert an die Funktion
LeadLabel   Optionales führendes Label des Edit-Feldes
Postlabel   Optionales Label nach dem Edit Feld z.B.
               LeadLabel-> Masse: 12.54 kg <- PostLabel
               ^- EdValue
X, Y        Koordinaten auf dem LCD-Display
BlinkCursor Blinkender Block-Cursor auf dem LCD-Display an der Stelle Edit
VMin,VMax   Minimaler-Maximaler Edit-Wert
Repeater    AutoRepeater ein/aus. Für String und List editor
Decimal     Dezimalstellen des Wertes

```

**Keyboard Handler:**

```

Function MyKeyHandler (ActiveEditor : tEdActEditor; ReturnKey : tEDKeys) : tEDKeys;
begin
  case ActiveEditor of
  ...

```

**Error Handler:**

```

Procedure MyErrorEventHandler (ActiveEditor : tEdActEditor; ErrorCode: tEdErrorEvent);
begin
  case ActiveEditor of
  ...

```

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">EdBoolean</a>	<a href="#">EdInteger</a>	<a href="#">EdLongInt</a>	<a href="#">EdTime</a>
<a href="#">EdByte</a>	<a href="#">EdIPAddress</a>	<a href="#">EdLongWord</a>	<a href="#">EdWord</a>
<a href="#">EdDate</a>	<a href="#">EdList</a>	<a href="#">EdString</a>	

## 1.33 LCD Graphic

```
Import SysTick, LCDGraphic, ...;
```

```
// only if strings are used
```

```
From LCDGraphic Import CharSet; {block CharSet, pixels}
```

### Define

```
LCDGraphic      = 240, 128, 8;      {x-pix, y-pix, accesswidth}
GViewports      = 4, iData;        {logical ViewPorts, scalings}
LCDgraphMode    = linear, iData;    {optional, linear is default}
or
LCDgraphMode    = column, iData;    {column oriented controller}
or
LCDgraphMode    = readonly, iData;  {linear, readonly controller}

DefCharSet      = 'Graphchars.pchr'; {FileName, stored into Flash}
or
DefCharSet      = RAM;              {charset is stored into RAM}
TGraphStr       = 20;               {Graphic Text String Length, max 24}
```

### Type

```
TGraphString    = String[n];       {max. 24 Zeichen}
TWriteMode      = (wmClrPix, wmSetPix, wmXorPix);
TtxtAlHor       = (alHorLeft, alHorCenter, alHorRight);
TTxtAlVert      = (alVertBottom, alVertCenter, alVertTop);
TTxtRotate      = (TxtRot0, TxtRot90, TxtRot180, TxtRot270);
TTextBkGnd      = (bkNormal, bkTransp, bkInvers);
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">gClearPixel</a>	<a href="#">gDrawString</a>	<a href="#">gSetTextMode</a>	<a href="#">gSetCharSetRAM</a>
<a href="#">gClearView</a>	<a href="#">gDrawStringRel</a>	<a href="#">gMoveTo</a>	<a href="#">gSetLineColor</a>
<a href="#">gClrScr</a>	<a href="#">gFillCircle</a>	<a href="#">gMoveToRel</a>	<a href="#">gSetLineMode</a>
<a href="#">gDispRefresh</a>	<a href="#">gFillRect</a>	<a href="#">gOpenView</a>	<a href="#">gSetPixel</a>
<a href="#">gDrawBitMap</a>	<a href="#">gFrameView</a>	<a href="#">gPntToScale</a>	<a href="#">gSetTextBkGnd</a>
<a href="#">gDrawBitMapN</a>	<a href="#">gGetCurView</a>	<a href="#">gRestoreView</a>	<a href="#">gSetTextColor</a>
<a href="#">gDrawCircle</a>	<a href="#">gGetLineColor</a>	<a href="#">gSaveViewv</a>	<a href="#">gSetTextJustify</a>
<a href="#">gDrawLine</a>	<a href="#">gGetLineMode</a>	<a href="#">gScaleToPnt</a>	<a href="#">gGetTextMode</a>
<a href="#">gDrawLineTo</a>	<a href="#">gGetTextBkGnd</a>	<a href="#">gScaleView</a>	<a href="#">gSwitchView</a>
<a href="#">gDrawLineToRel</a>	<a href="#">gGetTextColor</a>	<a href="#">gSetBitMapRAM</a>	<a href="#">gXorPixel</a>
<a href="#">gDrawRect</a>	<a href="#">gGetTextJustify</a>	<a href="#">gSetCharSet</a>	

## 1.34 LED 14seg Display

```
Import SysTick, Disp14sPort;
```

### Define

```
ProcClock       = 8000000;         {8Mhz clock }
SysTick         = 5;               {5msec}
Disp14sPort     = PortB, 0;        {Port, start Portbit}
Disp14Mode      = ShiftRight, Blank;
Disp14Digits    = 6, iData;
```

```
Var Disp14Buff : array [0.. Disp14Digits-1] of word;
```

**Funktionen und Prozeduren**

[Disp14Blink](#)    [Disp14ClrEOL](#)    [Disp14Out](#)    [Disp14Test](#)  
[Disp14Clear](#)    [Disp14DigBlink](#)    [Disp14Pos](#)

**1.35 LED 7seg Display**

**Import** SysTick, Disp7sPort;

**Define**

```
ProcClock = 4000000;           {4Mhz clock }
SysTick   = 10;               {10msec Tick}
Disp7sPort = PortA, Mux;      {Port Adresse, multiplexed}
//Disp7sPort = PortA, NonMux; {Port Adresse, nicht multiplexed}
//Disp7sPort = PortA, Mux, startpin; {Port Adresse, multiplexed mit Startpin}
DispMode   = ShiftLeft;      {links durchschieben}
DispDigits = 4, iData;        {4-stelliges Display}
DispMode   = ShiftLeft, noBlank; {optional}
```

**Funktionen und Prozeduren**

[DispBlink](#)    [DispCIEOL](#)    [DispOut](#)    [Disp7Test](#)  
[DispClear](#)    [DispDigBlink](#)    [DispPos](#)

**1.36 LED DOT Display****T.B.D****Funktionen und Prozeduren**

[LEDdotBlink](#)    [LEDdotClr](#)    [LEDdotDim](#)    [LEDdotOn](#)  
[LEDdotBlinkDigit](#)    [LEDdotClrEOL](#)    [LEDdotGetXY](#)    [LEDdotOff](#)  
[LEDdotCharSet](#)    [LEDdotClrLine](#)    [LEDdotHome](#)    [LEDdotOut](#)  
[LEDdotCharsetP](#)    [LEDdotCursor](#)    [LEDdotInit](#)    [LEDdotXY](#)

**1.37 LPT Port**

**Import** SysTick, LPTport, ..;

**Define**

```
ProcClock = 8000000;           {Hertz}
SysTick   = 10;               {msec}
StackSize = $0010, iData;
FrameSize = $0010, iData;
LPTport   = PortA, PortB; // DataPort, ControlPort
```

or

**Import** SysTick, TWImaster, LPTport, ..; // TWInetMaster is also possible

**Define**

```
ProcClock = 8000000;           {Hertz}
SysTick   = 10;               {msec}
StackSize = $0010, iData;
```

```

FrameSize = $0010, iData;
TWIpresc  = TWI_BR400;
LPTport   = TWI_I2C, $24; // $24 = TWIaddr

```

or

```

Import SysTick, I2Cport, LPTport, ...;

```

#### Define

```

ProcClock = 8000000;      {Hertz}
SysTick   = 10;          {msec}
StackSize = $0010, iData;
FrameSize = $0010, iData;
I2Cport   = PortA;
I2Cclk    = 0;           // bit0, porta
I2Cdat    = 1;           // bit1, porta
LPTport   = Soft_I2C, $24; // $24 = I2Caddr

```

or **XMega**

```

Import SysTick, TWI_C, LPTport, ...; // TWI_D, TWI_E, TWI_F are also possible

```

#### Define

```

OSCTYPE = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1;
SysTick = 10;          {msec}
StackSize = $0020, iData;
FrameSize = $0040, iData;
TWIprescC = TWI_BR400;
LPTport   = TWI_C, $24; // $24 = TWIaddr

```

#### Type

```

tLPTlines = (lpStrobe, lpError, lpInit, lpSelect, lpACK, lpBusy, lpSelected, lpPaper);
tLPTlineSet = BitSet of tLPTlines;

```

#### Funktionen und Prozeduren

[LPTctrl](#)   [LPTdir](#)   [LPTinit](#)   [LPTinp](#)   [LPTout](#)   [LPTreset](#)   [LPTstat](#)

## 1.38 MIRF24 Port

```

Import SysTick..., MIRF24port, ...;

```

#### Define

```

ProcClock = 16000000; {Hertz}
SysTick   = 10; {msec}
StackSize = $0040, iData;
FrameSize = $0040, iData;

MIRF24port = SPI_Soft, PortA, 2, 3, 4, 1, 0, 5;
// MIRF24port = SPI, PortA, 0, 1, 2; // standard SPI port
// XMega: SPI_C, SPI_D, SPI_E, SPI_F
// MIRF24port = MSPI_2, PortA, 0, 1, 2; // MSPI_0..MSPI_3
// XMega: MSPI_C0, MSPI_C1, MSPI_D0, ...

```



**uses** uMIRF24;

### Type

```
tMRFchan = (mrfChan1, mrfChan2, mrfChan3, mrfChan4, mrfChan5,
            mrfChan6, mrfChan7, mrfChan8, mrfChan9, mrfChan10,
            mrfChan11, mrfChan12, mrfChan13, mrfChan14);
tMRFpwr = (mrfdBm0, mrfdBm6, mrfdBm12, mrfdBm18);
enMRFstat = (mrfTX_full, mrfRX_pn0, mrfRX_pn1, mrfRX_pn2,
            mrfMAX_RT, mrfTX_DS, mrfRX_DR);
tMRFstat = Bitset of enMRFstat;
tMRFpkt = (mrfPKTnone, mrfPKTdata, mrfPKTbcst);
tMRFrSpeed = (mrfRF250, mrfRF1000, mrfRF2000);
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">MRFgetLostPkts</a>	<a href="#">MRFgetState</a>	<a href="#">MRFsetFreq</a>	<a href="#">MRFsetRetryMax</a>
<a href="#">MRFgetRetryCnt</a>	<a href="#">MRFinit</a>	<a href="#">MRFsetLocalAdr</a>	<a href="#">MRFsetRetryTimeOut</a>
<a href="#">MRFgetRxPower</a>	<a href="#">MRFrxPacket</a>	<a href="#">MRFsetPower</a>	<a href="#">MRFsetRFspeed</a>
<a href="#">MRFgetRxType</a>	<a href="#">MRFsetChan</a>	<a href="#">MRFsetPWRdown</a>	<a href="#">MRFtxPacket</a>

## 1.39 ModBus ASCII

**Import** SysTick, SerPort, ModBus; //SerPort, SerPort2, SerPort3, SerPort4 are supported

**From** System **Import** Processes; //driver is implemented in a process

**Define** //example for MEGA128

```
ProcClock = 16000000; //Hertz
SysTick = 10; //msec
StackSize = $0020, iData;
FrameSize = $0050, iData;
Scheduler = iData;
SerPort = 19200, Databit7, parEven, Stop1; //ASCII default
SerPortDTR = PinB, 7, Positive; //RF usually has busy signal
SerCtrl = PortD, 2, Positive; //control line if RS485 used
RxBuffer = 255, iData; //recommended, but may be lower
TxBuffer = 100, iData; //recommended, but may be lower
ModBus = SerPort, 40; //use port 1/2, capacity in words
ModBusMode = ASCII; //what modbus mode to use
```

**Uses** ModBusServASCII; //modbus logic is in this unit

### Type

```
mb_InpB = byte; { !! always as couples }
mb_RdWrB = byte; { !! always as couples }
mb_InpW = word;
mb_RdWrW = word; {prefix mb_Inp is used to identify}
mb_Inpl = Integer; {that tag is read only, usually used}
mb_RdWrI = Integer; {for mapping input from some sensor,}
mb_InpW32 = longword; {and prefix mb_RdWr is for read/write,}
mb_RdWrW32 = longword; {usually used for physical outputs.}
mb_Inpl32 = longInt;
mb_RdWrI32 = longInt; {sufixes B, W, I, W32, I32 and F are}
mb_InpF = Float; {used to identify byte, word, int,}
mb_RdWrF = Float; {longword, longint, and float types}
```

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#"><u>mb_GetModBusDevID</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetAfterRegisterRead</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeRegisterRead</u></a>
<a href="#"><u>mb_GetModBusTimeout</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetAfterRegisterWrite</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeRegisterWrite</u></a>
<a href="#"><u>mb_SetAfterCoilRead</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeCoilRead</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetModBusDevID</u></a>
<a href="#"><u>mb_SetAfterCoilWrite</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeCoilWrite</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetModBusTimeout</u></a>

**1.40 ModBus RTU**

**Import** SysTick, SerPort, ModBus; //SerPort, SerPort2, SerPort3, SerPort4 are supported

**From** System **Import** Processes; //driver is implemented in a process

**Define** //example for MEGA128

```

ProcClock = 16000000; //Hertz
SysTick = 10; //msec
StackSize = $0020, iData;
FrameSize = $0050, iData;
Scheduler = iData;
SerPort = 19200, Databit7, parEven, Stop1; //ASCII default
SerPortDTR = PinB, 7, Positive; //RF usually has busy signal
SerCtrl = PortD, 2, Positive; //control line if RS485 used
RxBuffer = 255, iData; //recommended, but may be lower
TxBuffer = 100, iData; //recommended, but may be lower
ModBus = SerPort, 40; //use port 1/2, capacity in words
ModBusMode = RTU, Timer3; //MODBUS mode, timer 1..3

```

**Uses** ModBusServRTU //MODBUS logic is in this unit

**Type**

```

mb_InpB = byte; { !! always as couples }
mb_RdWrB = byte; { !! always as couples }
mb_InpW = word;
mb_RdWrW = word; {prefix mb_Inp is used to identify}
mb_InpI = Integer; {that tag is read only, usually used}
mb_RdWrI = Integer; {for mapping input from some sensor,}
mb_InpW32 = longword; {and prefix mb_RdWr is for read/write,}
mb_RdWrW32 = longword; {usually used for physical outputs.}
mb_InpI32 = longInt;
mb_RdWrI32 = longInt; {sufixes B, W, I, W32, I32 and F are}
mb_InpF = Float; {used to identify byte, word, int,}
mb_RdWrF = Float; {longword, longint, and float types}

```

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#"><u>mb_SetModBusDevID</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetAfterRegisterRead</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeRegisterWrite</u></a>
<a href="#"><u>mb_GetModBusExceptionStatus</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetAfterRegisterWrite</u></a>	<a href="#"><u>mb_GetModBusDevID</u></a>
<a href="#"><u>mb_GetModBusTimeout</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeCoilRead</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetModBusExceptionStatus</u></a>
<a href="#"><u>mb_SetAfterCoilRead</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeCoilWrite</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetModBusTimeout</u></a>
<a href="#"><u>mb_SetAfterCoilWrite</u></a>	<a href="#"><u>mb_SetBeforeRegisterRead</u></a>	

## 1.41 Pipes

**Import** SysTick, ...

**From** System **Import** pipes, ...

### Funktionen und Prozeduren

[PipeFlush](#)   [PipeRecv](#)   [PipeStat](#)   [WaitPipe](#)  
[PipeFull](#)   [PipeRecv\\_ND](#)   [PipeSend](#)

## 1.42 Pulse Counter

**Import** SysTick, PulseCount, {PulseCount2},...;

### Define

```
ProcClock    = 8000000;           {Hertz}
SysTick      = 10;                {msec}
StackSize    = $0010, iData;
FrameSize    = $0010, iData;
PulseCount   = Timer1;            {or Timer3..5 if present}
//PulseCount2 = Timer1;          {or Timer3..5 if present}
```

### Funktionen und Prozeduren

[GetPulseCount](#)   [PulseCountClear](#)   [PulseCountStart](#)   [PulseCountStop](#)  
[GetPulseCount2](#)   [PulseCountClear2](#)   [PulseCountStart2](#)   [PulseCountStop2](#)

## 1.43 PWM Port

PWMport1A, PWMport1B, PWMport1C, PWMport2A, -2B,  
 PWMport3A, -3B, -3C, PWMport4A, -4B, -4C, PWMport5A, -5B, -5C

**Import** SysTick, PWMport1A, ..., PWMport3C, ...;

```
Define ProcClock    = 8000000;           {Hertz}
        SysTick      = 10;                {msec}
        StackSize    = $0030, iData;
        FrameSize    = $0030, iData;
        PWMpresc1    = $2;                {prescaler timer1}
        PWMres1      = $8;                {resolution timer1}
        PWMmode1     = fast, negative     {optional define}
        PWMpresc2    = $3;                {prescaler timer1}
        PWMres2      = $9;                {resolution timer1}
        PWMmode2     = slow, negative     {optional define}
        PWMpresc3    = $4;                {prescaler timer3}
        PWMres3      = $10;               {resolution timer3}
        PWMmode3     = slow, positive     {optional define }
```

...

```
PWMport1A := ...
PWMport3B := ...
```

### **XMega:**

```
PWMport_C0A, _C0B_, C0C, _C0D,    _D0A, _D0B, _D0C, _D0D,
PWMport_E0A, _E0B_, E0C, _E0D,    _F0A, _F0B, _F0C, _F0D,
```

```
PWMport_C1A, _C1B, _D1A, _D1B, _E1A, _E1B, _F1A, _F1B
```

```
Import SysTick, PWM_C0A, PWM_C0B, PWM_C0C, PWM_C0D, PWM_C1A, PWM_C1B;
```

### Define

```
// The XMegas don't provide any Oscillator fuses.  
// So the application must setup the desired values  
// possible OSC types: extXTAL, extClock, ext32kHz, int32Khz, int2MHz, int32MHz
```

```
//>> CPU=32MHz, PeripherX4=32MHz, PeripherX2=32MHz
```

```
OSCtype    = int32MHz,  
PLLmul=4,  
prescB=1,  
prescC=1;  
SysTick    = 10; {msec}  
StackSize  = $0064, iData;  
FrameSize  = $0064, iData;  
  
PWMpresc_C0    = $2;           // prescaler timerC0  
PWMres_C0      = 8;           // pwm resolution timerC0  
PWMpol_C0A     = negative;    // output polarity PWM_C0A  
PWMpol_C0B     = negative;    // output polarity PWM_C0B  
PWMpol_C0C     = positive;    // output polarity PWM_C0C  
PWMpol_C0D     = positive;    // output polarity PWM_C0D  
  
PWMpresc_C1    = $4;           // prescaler timerC1  
PWMres_C1      = 16;          // pwm resolution timerC1  
PWMpol_C1A     = positive;    // output polarity PWM_C1A  
PWMpol_C1B     = negative;    // output polarity PWM_C1A
```

### Funktionen und Prozeduren **XMega** PWMPort\_C0

```
EnablePWM\_C0A   SetPWM\_C0A       EnablePWM\_C0B   SetPWM\_C0B  
EnablePWM\_C0C   SetPWM\_C0C       EnablePWM\_C0D   SetPWM\_C0D
```

### Funktionen und Prozeduren

```
XMega PWMPort_D0A, PWMPort_D0B, PWMPort_D0C, PWMPort_D0D  
XMega PWMPort_E0A, PWMPort_E0B, PWMPort_E0C, PWMPort_E0D  
XMega PWMPort_F0A, PWMPort_F0B, PWMPort_F0C, PWMPort_F0D  
analog zu PWMPort_C0A, PWMPort_C0B, PWMPort_C0C, PWMPort_C0D
```

### Funktionen und Prozeduren **XMega** PWMPort\_C1A

```
EnablePWM\_C1A   SetPWM\_C1A       EnablePWM\_C1B   SetPWM\_C1BA
```

### Funktionen und Prozeduren

```
XMega PWMPort_D1A, _D1B, PWMPort_E1A, _E1B, PWMPort_F1A, _F1B  
analog zu PWMPort_C1A, PWMPort_C1B
```

## 1.44 RC5 Driver

```
Import SysTick, RC5Rxpport, ...;  
oder  
Import SysTick, RC5Txport, ...;  
oder
```

**Import** SysTick, RC5Txport, RC5Rxport, ...;

Defines für den Receiver

```
// RC5RXPORT      = PinReg, PinNum, polarity //polarity ist optional
RC5mode          = rc_7bit;                //rc_6bit = default
```

Defines für den Transmitter

```
// RC5TXPORT      = Timer1, polarity, carrier; //Timer und carrier Frequenz ist optional
RC5TXPORT        = positive;
RC5TXPORT        = negative;
RC5TXPORT        = positive, 38;
RC5TXPORT        = Timer1, positive;
RC5TXPORT        = Timer3, negative, 36;
RC5mode          = rc_7bit;                //rc_6bit = default
```

**Funktionen und Prozeduren**

[RecvRC5](#)            [SendRC5](#)

## 1.45 RTC Driver

**Import** SysTick, RTclock, ...;

Option

**From** RTclock **Import** RTctimer, RTCalarm;

**Define**

```
ProcClock      = 6000000;           {Hertz}
SysTick        = 10, Timer2;        {msec}
RTclock        = iData, Time;       {Time or DateTime}
```

Options

```
RTctimer       = 4;                 {1..8 Channels}
RTCsource      = SysTick[, adj];    {optional}
```

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">RTCalarm</a>	<a href="#">RTCgetHour</a>	<a href="#">RTCsetDay</a>	<a href="#">RTCsetYear</a>	<a href="#">RTctimer_Start</a>
<a href="#">RTCalarm_Date</a>	<a href="#">RTCgetMinute</a>	<a href="#">RTCsetHour</a>	<a href="#">RTctickHour</a>	<a href="#">RTctimer_Stop</a>
<a href="#">RTCalarm_Start</a>	<a href="#">RTCgetMonth</a>	<a href="#">RTCsetMinute</a>	<a href="#">RTctickMinute</a>	
<a href="#">RTCalarm_Stop</a>	<a href="#">RTCgetSecond</a>	<a href="#">RTCsetMonth</a>	<a href="#">RTctickSecond</a>	
<a href="#">RTCalarm_Time</a>	<a href="#">RTCgetWeekDay</a>	<a href="#">RTCsetSecond</a>	<a href="#">RTctimer</a>	
<a href="#">RTCgetDay</a>	<a href="#">RTCgetYear</a>	<a href="#">RTCsetWeekDay</a>	<a href="#">RTctimer_Load</a>	

## 1.46 Serial LAN

**Import** LANport;

**Define**

```
LANport        = SerPort;           {SerPort2}
LANctrl        = PortA, 5;          {PortName, bit nummer} optional
LANmode        = Master;           {Master/Slave}
LANbaud        = 57600;            {Baudrate}
LANadr         = 8 [,Mask];        {8 or 16 bits, [masked by LANADRMASK]}
LANframe       = 16, iData;        {Framesize max. 16 bytes in iData}
LANcheck       = ChkSum8;          {ChkSum8, ChkSum16, CRC16}
```

**Var**

```
LANrxBuff : array [0..LANframe-1] of byte;
LANtxBuff : array [0..LANframe-1] of byte;
```

**Funktionen und Prozeduren**

```
LANrxAutoAck  LANrxStat    LANtxFrame
LANrxClear   LANtxClear  LANtxStat
```

## 1.47 SerPort

**Amerkung:**

die früheren Bezeichner für den 1. SerPort, wie SerPort, SerPortDTR, SerInp etc. wurden durch die Ziffer "1" ergänzt (umbenannt) : SerPort1, SerPortDTR1, SerInp1 etc. Die alten Namen stehen jedoch weiterhin zur Verfügung.

```
Import SysTick, SerPort1, SerPort2, ..;
```

**XMega:**

```
Import SysTick, SerPortC0, SerPortC1, ..;
```

Option

```
From SerPort import SerPortSelect;
```

**Define**

```
ProcClock   = 4000000;           {4Mhz clock }
SysTick     = 10;               {10msec Tick}
SerPort1    = 9600, Stop1;      {9600 Baud, 1Stopbit}
//SerPort1  = 9600, parEven;    {9600 Baud, gerade parity}
//SerPort1  = 9600, parOdd;     {9600 Baud, odd parity}
//SerPort1  = 9600, Stop2, timeout; // Stop2 and timeout are optional
TxBuffer1   = 8;                {8 Byte Buffer and Int}
RxBuffer1   = 8, iData;         {8 Byte Buffer and Int}
```

Für die weiteren seriellen Schnittstellen lauten die Definitionen analog:

```
SerPort2    = 9600, Stop1;      {9600 Baud, 1Stopbit}
```

...

**XMega****Define**

```
ProcClock   = 4000000;           {4Mhz clock }
SysTick     = 10;               {10msec Tick}
SerPortC0   = 9600, Stop1;      {9600 Baud, 1Stopbit}
//SerPortC0 = 9600, parEven;    {9600 Baud, gerade Parität}
//SerPorC0  = 9600, parOdd;     {9600 Baud, ungerade Parität}
TxBufferC0  = 8;                {8 Byte Buffer und Int}
RxBufferC0  = 8, iData;         {8 Byte Buffer und Int}
```

Für die weiteren seriellen Schnittstellen lauten die Definitionen analog:

```
SerPortC1   = 9600, Stop1;      {9600 Baud, 1Stopbit}
```

...

Options

```
SerPortDTR1 = PinB, 2, Positive; // first serport
SerPortDTR2 = PinB, 3, Negative; // second serport if available
```

...

```

SerPortDTRC0 = PortC, 2, Positive; // Xmega first serport
SerPortDTRC1 = PinC, 3, Negative; // Xmega second serport if available
...

SerPortDSR1 = PortC, 2, Positive; // first serport
SerPortDSR2 = PortC, 3, Negative; // second serport if available
...

SerPortDSRC0 = PortC, 2, Positive; // Xmega first serport
SerPortDSRC1 = PortC, 3, Negative; // Xmega second serport if available
...

SerCtrl1 = PortD, 2, positive; { control line for RS485 driver }
SerCtrl2 = PortD, 3, positive; { control line for RS485 driver }
...
SerCtrlC0 = PortD, 2, positive; {Xmega control line for RS485 driver}
//SerCtrlC1 = PortD, 2, positive; {Xmega control line for RS485 driver}

```

#### SerPortSelect

```

SerPortSelect := 3; // switch to serport4
SerPortSelect := 2; // switch to serport3
SerPortSelect := 1; // switch to serport2
SerPortSelect := 0; // switch to serport1

```

#### XMega

Hier ist die Variable `SerPortSelect` kein Byte sondern vom Typ `tUSARTenum`

```

SerPortSelect := UsartC1; // switch to serportC1
SerOut ('x'); // write 'x' to serportC1
if SerStat then // check serportC1
  ch:= SerInp; // read from SerportC1
endif;

SerPortSelect := UsartD0; // switch to serportD0
SerOut ('x'); // write 'x' to serportD0
...

```

#### Type

```

tParity = (parNone, parEven, parOdd);
tDataBits = (DataBit5, DataBit6, DataBit7, DataBit8);
tStopBits = (StopBit1, StopBit2);

```

#### XMega:

```
tUSARTenum = (UsartC0, UsartC1, UsartD0, UsartD1, UsartE0, UsartE1, UsartF0, UsartF1);
```

#### Funktionen und Prozeduren ATmega Port1

<a href="#">FlushBuffer</a>	<a href="#">SerInp1</a>	<a href="#">SerInp_TO1</a>	<a href="#">SerPort_Send1</a>
<a href="#">OnSerRxResumed1</a>	<a href="#">SerInpBlock1</a>	<a href="#">SerOut1</a>	<a href="#">SerStat1</a>
<a href="#">OnSerRxStopped1</a>	<a href="#">SerInpBlock1_P</a>	<a href="#">SerOutBlock1</a>	<a href="#">SerStopBits1</a>
<a href="#">SerBaud1</a>	<a href="#">SerInpBlockP_TO1</a>	<a href="#">SerOutBlock1_P</a>	
<a href="#">SerDataBits1</a>	<a href="#">SerInpBlock_TO1</a>	<a href="#">SerOutSLIP1</a>	
<a href="#">Ser_Enable1</a>	<a href="#">SerInpSLIP1</a>	<a href="#">SerParity1</a>	

#### Funktionen und Prozeduren ATmega Port2

<a href="#">FlushBuffer</a>	<a href="#">SerInp2</a>	<a href="#">SerInp_TO2</a>	<a href="#">SerStopBits2</a>
<a href="#">OnSerRxResumed2</a>	<a href="#">SerInpBlock2</a>	<a href="#">SerOut2</a>	<a href="#">SerPort_Send2</a>
<a href="#">OnSerRxStopped2</a>	<a href="#">SerInpBlock2_P</a>	<a href="#">SerOutBlock2</a>	<a href="#">SerStat2</a>
<a href="#">SerBaud2</a>	<a href="#">SerInpBlockP_TO2</a>	<a href="#">SerOutBlock2_P</a>	
<a href="#">SerDataBits2</a>	<a href="#">SerInpBlock_TO2</a>	<a href="#">SerOutSLIP2</a>	
<a href="#">Ser_Enable2</a>	<a href="#">SerInpSLIP2</a>	<a href="#">SerParity2</a>	

### Funktionen und Prozeduren ATmega Port3, Port4: analog Port1 und Port2 (siehe oben)

#### Funktionen und Prozeduren XMega PortC0

<a href="#">FlushBuffer</a>	<a href="#">SerInpC0</a>	<a href="#">SerInp_TOC0</a>	<a href="#">SerPort_SendC0</a>
<a href="#">OnSerRxResumedC0</a>	<a href="#">SerInpBlockC0</a>	<a href="#">SerOutC0</a>	<a href="#">SerStatC0</a>
<a href="#">OnSerRxStoppedC0</a>	<a href="#">SerInpBlockC0_P</a>	<a href="#">SerOutBlockC0</a>	<a href="#">SerStopBitsC0</a>
<a href="#">SetSerBaud(UsartC0,</a>	<a href="#">SerInpBlockP_TOC0</a>	<a href="#">SerOutBlockC0_P</a>	
<a href="#">SerDataBitsC0</a>	<a href="#">SerInpBlock_TOC0</a>	<a href="#">SerOutSLIPC0</a>	
<a href="#">Ser_EnableC0</a>	<a href="#">SerInpSLIPC0</a>	<a href="#">SerParityC0</a>	

#### Funktionen und Prozeduren XMega PortC1

<a href="#">FlushBuffer</a>	<a href="#">SerInpC1</a>	<a href="#">SerInp_TOC1</a>	<a href="#">SerPort_SendC1</a>
<a href="#">OnSerRxResumedC1</a>	<a href="#">SerInpBlockC1</a>	<a href="#">SerOutC1</a>	<a href="#">SerStatC1</a>
<a href="#">OnSerRxStoppedC1</a>	<a href="#">SerInpBlockC1_P</a>	<a href="#">SerOutBlockC1</a>	<a href="#">SerStopBitsC1</a>
<a href="#">SetSerBaud(UsartC1,</a>	<a href="#">SerInpBlockP_TOC1</a>	<a href="#">SerOutBlockC1_P</a>	
<a href="#">SerDataBitsC1</a>	<a href="#">SerInpBlock_TOC1</a>	<a href="#">SerOutSLIPC1</a>	
<a href="#">Ser_EnableC1</a>	<a href="#">SerInpSLIPC1</a>	<a href="#">SerParityC1</a>	

### Funktionen und Prozeduren XMega PortD0, PortD1, PortE0, PortE1, PortF0, PortF1: analog PortC0 und PortC1 (siehe oben)

## 1.48 Servo Driver

**Import** ServoPort;

#### Define

```

ProcClock    = 8000000;           {8Mhz clock }
ServoPort    = PortB, 2, iData;   {Port, Startbit im Port, Datenbereich}
ServoChans   = 4, Positive;       {4 channels, positive pulse}
ServoNeutral = 1.5, Timer1;       {1.5msec neutral position, use Timer1}
ServoSwing   = 1.5;               {adjustable between 0.5 and 1.0msec, Resolution 100
pts}
Alternative Auflösung von 1000 Punkten (*4*)
ServoSwing   = 1.5, 1000;        {adjustable between 0.5 and 1.0msec, Resolution 1000
pts}

```

#### Funktionen und Prozeduren

[SetServoChan](#)   [SetServoOffs](#)

## 1.49 SHT11 Driver

**Import** SysTick, SHT11drv;

#### Define

```

ProcClock    = 8000000;           // 8Mhz clock
SysTick      = 5;                 // 5msec
SHT11drv     = polled [, Delay][, crc]; // polling only
// SHT11drv   = SysTickChecked;     // polling + semaphore
SHT11clk     = PortD, 5;          // port and pin for clock
SHT11dat     = PortD, 6;          // port and pin for data

```

#### Var

SHT11sema : Semaphore;



```
SHT11crc : byte;
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">SHT11ConvState</a>	<a href="#">SHT11getTemp</a>	<a href="#">SHT11startTemp</a>
<a href="#">SHT11getHum</a>	<a href="#">SHT11setStatus</a>	<a href="#">SHT11softReset</a>
<a href="#">SHT11getStatus</a>	<a href="#">SHT11startHum</a>	<a href="#">SHT11synchronize</a>

## 1.50 SLIPport

```
Import SysTick..., SLIPport1, ...; // SLIPport2, SLIPport3, SLIPport4
```

### XMega

```
Import SysTick..., SLIPportC0, ...; // SLIPportC1, SLIPportD0, SLIPportD1, SLIPportE0, SLIPportE1...
```

### Define

```
ProcClock = 16000000; {Hertz}
SysTick = 10;
StackSize = $0020, iData;
FrameSize = $0040, iData;
SLIPport1 = 19200; // SLIPport2, SLIPport3, SLIPport4
// SLIPportCtrl1 = PortA, 0, positive; // optional RS484 line driver control
...
```

### XMega

### Define

```
ProcClock = 16000000; {Hertz}
SysTick = 10;
StackSize = $0020, iData;
FrameSize = $0040, iData;
SLIPportC0 = 19200; // SLIPportC1, SLIPportD0, SLIPportD1...
// SLIPportCtrlC0 = PortA, 0, positive; // optional RS484 line driver control
...
```

### Type

```
tSLIPstate = (SLIPidle, SLIPready, SLIPbusy, SLIPovr, SLIPtout, SLIPfrm, SLIPchkE);
tSLIPmodeEn = (slpHsk, slpChkS, slpAddr);
tSLIPmode = Bitset of tSLIPmodeEn;
```

### Var

```
SlipRxSema1 : semaphore;
SlipRxSema2 : semaphore;
```

```
...
```

### XMega

```
SlipRxSemaC0 : semaphore;
SlipRxSemaC1 : semaphore;
SlipRxSemaD0 : semaphore;
```

```
...
```

### Funktionen und Prozeduren ATmega Port1

<a href="#">SLIPgetRxCount1</a>	<a href="#">SLIPrxReady1</a>	<a href="#">SLIPsetTimeOut1</a>	<a href="#">SLIPstartTx1</a>
<a href="#">SLIPgetRxState1</a>	<a href="#">SLIPsetMode1</a>	<a href="#">SLIPsetTxAddr1</a>	<a href="#">SLIPstopRx1</a>
<a href="#">SLIPgetTxState1</a>	<a href="#">SLIPsetRxAddr1</a>	<a href="#">SLIPsetTxBuffer1</a>	<a href="#">SLIPwasBC1</a>
<a href="#">SLIPPresumeRx1</a>	<a href="#">SLIPsetRxBuffer1</a>	<a href="#">SLIPstartTx1</a>	

### Funktionen und Prozeduren ATmega Port2

<a href="#"><u>SLIPgetRxCount2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPrxReady2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTimeOut2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstartTx2</u></a>
<a href="#"><u>SLIPgetRxState2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetMode2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTxAddr2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstopRx2</u></a>
<a href="#"><u>SLIPgetTxState2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetRxAddr2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTxBuffer2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPwasBC2</u></a>
<a href="#"><u>SLIPPresumeRx2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetRxBuffer2</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstartTx2</u></a>	

**Funktionen und Prozeduren ATmega Port3, Port4: analog zu Port1 und Port2 (siehe oben)**

**Funktionen und Prozeduren Xmega PortC0**

<a href="#"><u>SLIPgetRxCountC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPrxReadyC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTimeOutC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstartTx_C0</u></a>
<a href="#"><u>SLIPgetRxStateC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetModeC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTxAddrC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstopRxC0</u></a>
<a href="#"><u>SLIPgetTxStateC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetRxAddrC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTxBufferC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPwasBC_C0</u></a>
<a href="#"><u>SLIPPresumeRxC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetRxBufferC0</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstartTxC0</u></a>	

**Funktionen und Prozeduren Xmega PortC1**

<a href="#"><u>SLIPgetRxCountC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPrxReadyC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTimeOutC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstartTx_C1</u></a>
<a href="#"><u>SLIPgetRxStateC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetModeC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTxAddrC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstopRxC1</u></a>
<a href="#"><u>SLIPgetTxStateC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetRxAddrC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetTxBufferC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPwasBC_C1</u></a>
<a href="#"><u>SLIPPresumeRxC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPsetRxBufferC1</u></a>	<a href="#"><u>SLIPstartTxC1</u></a>	

**Funktionen und Prozeduren Xmega PortD0, PortD1, PortE0, PortE1, PortF0, PortF1: analog zu PortC0 und PortC1 (siehe oben)**

## 1.51 Software PWM

**Import** SysTick, SoftPWM;

**Define**

ProcClock	= 8000000;	{Hertz}
SysTick	= 10;	{msec}
StackSize	= \$0032, iData;	
FrameSize	= \$0032, iData;	
SoftPWMport	= PortA;	{use PortA for PWM output}
SoftPWMchans	= 4, 0;	{4 channels, bit0/PortA is the first}
//SoftPWMchans	= 4, 2, negative;	{4 channels, bit2/PortA 1.bit, low pulsed}
SoftPWMtimer	= timer2, 1;	{use timer2, PWM cycle time 10msec = 200Hz}
SoftPWMres	= 16;	{PWM resolution is 16 points}

**Var**

SoftPWM1, SoftPWM2, ... : Byte;

**Funktionen und Prozeduren**

[SoftPWMstart](#)      [SoftPWMstop](#)

## 1.52 Speech Port

**Import** SpeechPort ;                      {not SPI and Xmega}

oder

**Import** SpeechPort, SPIDriver ;

**Define**

ProcClock	= 8000000;	{8Mhz clock }
SpeechPort	= SPI;	// SPIDriver must be imported and defined

oder

```

    SpeechPort = UserPort;    // uses an user defined driver
oder
    SpeechPort = PortG, 0;    // bit serial using PortG, bit0=DATA, 1=CLK, 2=SEL
oder
    SpeechPort = PortC;      // 8bit parallel output on port C
    SpeechTimer = Timer0;    // Timer0, Timer1, Timer2, Timer3
oder
    SpeechTimer = Timer1;
oder
    SpeechTimer = Timer2;
oder
    SpeechTimer = Timer3;
    SPIorder = LSB;         // SPI define only necessary if SpeechPort = SPI;
    SPIcpol = 1;
    SPIcpha = 1;
    SPIpresc = 0;          // presc = 0..3 -> 4/16/64/128
    SPI_SS = true;         // use SS pin as chipselect
...
oder XMega
    SpeechTimer = Timer_C0;  // _C1, _D0, _D1, ...
    SpeechPort = SPI_C, SPImode3, SPImsb, PortF, 4; // Mode 0..3, MSB/LSB, SS-Port, SS-Pin

UserDevice SpeechIOS(b : byte);
begin
...
end;

```

#### **Funktionen und Prozeduren**

[SpeechOutFlash](#)    [SpeechOutRAM](#)    [SpeechReady](#)    [SpeechStop](#)

## 1.53 SPI Driver MSPI-ATMega

```
Import SysTick, MSPI0, MSPI1, ..;
```

#### **Define**

```

ProcClock = 8000000;    {Hertz}
SysTick = 10;          {msec}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0030, iData;
MSPIorder0 = MSB;
MSPIcpol0 = 1;
MSPIcpha0 = 1;
MSPIpresc0 = 1;
...
MSPIpresc1 = 1;

```

#### **Funktionen und Prozeduren für Port MSPI0**

[MSPIinOut0](#)    [MSPIinpByte0](#)    [MSPIout0](#)    [MSPIoutWord0](#)    [SetMSPIclkPol0](#)  
[MSPIinOutByte0](#)    [MSPIinpLong0](#)    [MSPIoutByte0](#)    [SetMSPI0mode](#)    [SetMSPIorder0](#)  
[MSPIinp0](#)    [MSPIinpWord0](#)    [MSPIoutLong0](#)    [SetMSPIclkPha0](#)    [SetMSPIpresc0](#)

#### **Funktionen und Prozeduren für Port MSPI1**

<a href="#">MSPlinOut1</a>	<a href="#">MSPlinpByte1</a>	<a href="#">MSPlout1</a>	<a href="#">MSPloutWord1</a>	<a href="#">SetMSPIclkPol1</a>
<a href="#">MSPlinOutByte1</a>	<a href="#">MSPlinpLong1</a>	<a href="#">MSPloutByte1</a>	<a href="#">SetMSPI1mode</a>	<a href="#">SetMSPIorder1</a>
<a href="#">MSPlinp1</a>	<a href="#">MSPlinpWord1</a>	<a href="#">MSPloutLong1</a>	<a href="#">SetMSPIclkPha1</a>	<a href="#">SetMSPIpresc1</a>

**Funktionen und Prozeduren für Port MSPI2 und MSPI3: analog MSPI0 und MSPI1(siehe oben)**

## 1.54 SPI Driver MSPI-XMega

**Import** SysTick, MSPI\_C0, MSPI\_C1, ..;

### Define

```
// The XMegas don't provide any Oscillator fuses.
// So the application must setup the desired values
// possible OSC types: extXTAL, extClock, ext32kHz, int32Khz, int2MHz, int32MHz
//>> CPU=32MHz, PeripherX4=32MHz, PeripherX2=32MHz
OSctype           =      int32MHz,
                   PLLmul=4,
                   prescB=1,
                   prescC=1;

SysTick           =      10;           {msec}
StackSize         =      $0030, iData;
FrameSize        =      $0030, iData;
MSPIorder_C0     =      MSB;
MSPIMode_C0      =      1;           // 0, 1, 2, 3
MSPIpresc_C0     =      1;           // presc = 1..7
MSPI_SS_C0       =      PortE, 4;
MSPIorder_C1     =      MSB;
MSPImode_C1      =      0;           // 0, 1, 2, 3
MSPIpresc_C1     =      3;           // presc = 1..7
MSPI_SS_C1       =      none;
....
```

### Funktionen und Prozeduren für Port MSPI\_C0

<a href="#">MSPlinOut_C0</a>	<a href="#">MSPlinpLong_C0</a>	<a href="#">MSPloutLong_C0</a>	<a href="#">SetMSPImode_C0</a>
<a href="#">MSPlinOutByte_C0</a>	<a href="#">MSPlinpWord_C0</a>	<a href="#">MSPloutWord_C0</a>	<a href="#">SetMSPIorder_C0</a>
<a href="#">MSPlinp_C0</a>	<a href="#">MSPlout_C0</a>	<a href="#">SetMSPIclkPha_C0</a>	<a href="#">SetMSPIpresc_C0</a>
<a href="#">MSPlinpByte_C0</a>	<a href="#">MSPloutByte_C0</a>	<a href="#">SetMSPIclkPol_C0</a>	

### Funktionen und Prozeduren für Port MSPI\_C1

<a href="#">MSPlinOut_C1</a>	<a href="#">MSPlinpLong_C1</a>	<a href="#">MSPloutLong_C1</a>	<a href="#">SetMSPImode_C1</a>
<a href="#">MSPlinOutByte_C1</a>	<a href="#">MSPlinpWord_C1</a>	<a href="#">MSPloutWord_C1</a>	<a href="#">SetMSPIorder_C1</a>
<a href="#">MSPlinp_C1</a>	<a href="#">MSPlout_C1</a>	<a href="#">SetMSPIclkPha_C1</a>	<a href="#">SetMSPIpresc_C1</a>
<a href="#">MSPlinpByte_C1</a>	<a href="#">MSPloutByte_C1</a>	<a href="#">SetMSPIclkPol_C1</a>	

**Funktionen und Prozeduren für Port MSPI\_D0, D1, E0, E1, F0, F1:  
analog Port MSPI\_C0 und MSPI\_C01 (siehe oben)**

## 1.55 SPI Hardware Driver

*Import SysTick, SPIdriver, ...;*

### **XMega**

*Import SysTick, SPI\_C, ...; // SPI\_D, SPI\_E, SPI\_F*

#### **Define**

```

ProcClock = 8000000;    {Hertz}
SysTick   = 10;        {msec}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0030, iData;
SPInorder = MSB;
SPIncpol  = 1;
SPIncpol  = 1;
SPInpresc = 1;         // presc = 0..3 -> 4/16/64/128
SPInSS    = false;    // don't use SS pin as chipselect

```

### **XMega**

#### **Define**

```

OSCType = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1; // all 32MHz
SysTick = 10;        {msec}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0030, iData;
SPInorderC = MSB;
SPInmodeC = 0;       // Clock Phase and Polarity
SPInprescC = 1;      // presc = 0..3 -> 4/16/64/128
SPInSSC = PortB, 3; // use this pin as SS chipselect

```

#### **Funktionen und Prozeduren ATmega**

<a href="#"><u>SetSPInclkPha</u></a>	<a href="#"><u>SetSPInorder</u></a>	<a href="#"><u>SPInOutByte</u></a>	<a href="#"><u>SPInout</u></a>
<a href="#"><u>SetSPInclkPol</u></a>	<a href="#"><u>SetSPInpresc</u></a>	<a href="#"><u>SPInpByte</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutByte</u></a>
<a href="#"><u>SetSPIndoubleSpeed</u></a>	<a href="#"><u>SPInp</u></a>	<a href="#"><u>SPInpLong</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutLong</u></a>
<a href="#"><u>SetSPInmode</u></a>	<a href="#"><u>SPInOut</u></a>	<a href="#"><u>SPInpWord</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutWord</u></a>

#### **Funktionen und Prozeduren XMega Port\_C**

<a href="#"><u>SetSPInclkPhaC</u></a>	<a href="#"><u>SetSPInprescC</u></a>	<a href="#"><u>SPInpLongC</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutLongC</u></a>
<a href="#"><u>SetSPInclkPolC</u></a>	<a href="#"><u>SPInpC</u></a>	<a href="#"><u>SPInpLong64C</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutLong64C</u></a>
<a href="#"><u>SetSPIndoubleSpeedC</u></a>	<a href="#"><u>SPInOutC</u></a>	<a href="#"><u>SPInpWordC</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutWordC</u></a>
<a href="#"><u>SetSPInmodeC</u></a>	<a href="#"><u>SPInOutByteC</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutC</u></a>	
<a href="#"><u>SetSPInorderC</u></a>	<a href="#"><u>SPInpByteC</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutByteC</u></a>	

#### **Funktionen und Prozeduren XMega Port\_D**

<a href="#"><u>SetSPInclkPhaD</u></a>	<a href="#"><u>SetSPInprescD</u></a>	<a href="#"><u>SPInpLongD</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutLongD</u></a>
<a href="#"><u>SetSPInclkPolD</u></a>	<a href="#"><u>SPInpD</u></a>	<a href="#"><u>SPInpLong64D</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutLong64D</u></a>
<a href="#"><u>SetSPIndoubleSpeedD</u></a>	<a href="#"><u>SPInOutD</u></a>	<a href="#"><u>SPInpWordD</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutWordD</u></a>
<a href="#"><u>SetSPInmodeD</u></a>	<a href="#"><u>SPInOutByteD</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutD</u></a>	
<a href="#"><u>SetSPInorderD</u></a>	<a href="#"><u>SPInpByteD</u></a>	<a href="#"><u>SPInoutByteD</u></a>	

**Funktionen und Prozeduren XMega Port\_E und Port\_F:**  
*analog Port\_C und Port\_D (siehe oben)*

## 1.56 SPI Network

**Import** SysTick, SPIport;

### Define

```
SPIport      = Master;
or
SPIport      = Slave;
SPIOrder     = MSB; {LSB}
SPICPOL      = 0;      {0/1}
SPICPHA      = 0;      {0/1}
SPIpresc     = 0;      {0/1/2/3}
SPIretry     = 10;
```

### Var

```
SpiTxBuff : array [0..SPIbufferLen - 1] of byte;
SpiRxBuff : array [0..SPIbufferLen - 1] of byte;
SpiRxLen : byte;
SpiTxLen : byte;
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#"><u>SPIinp</u></a>	<a href="#"><u>SPIrxClear</u></a>	<a href="#"><u>SPIrxStat</u></a>	<a href="#"><u>SPItxFrame</u></a>
<a href="#"><u>SPIout</u></a>	<a href="#"><u>SPIrxFrame</u></a>	<a href="#"><u>SPItxClear</u></a>	<a href="#"><u>SPItxStat</u></a>

## 1.57 SPI Soft Driver

**Import** SysTick, SPIdriver1, ...; // or SPIdriver2 or both

### Define

```
ProcClock    = 16000000;      {Hertz}
SysTick      = 10;           {msec}
StackSize    = $0030, iData;
FrameSize    = $0040, iData;
SPIdriver1   = PortA, 0, 1, 2, 3; // SCK, MOSI, MISO, SS
SPIorder1    = MSB;
SPICpol1     = 1;
SPICpha1     = 1;
SPIdriver2   = PortC, 7, 4, 1, 5; // SCK, MOSI, MISO, SS
SPIorder2    = MSB;
SPICpol2     = 0;
SPICpha2     = 0;
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#"><u>SPIinOutByte1</u></a>	<a href="#"><u>SPIinpByte1</u></a>	<a href="#"><u>SPIinpWord1</u></a>	<a href="#"><u>SPIoutByte1</u></a>	<a href="#"><u>SPIoutWord1</u></a>
<a href="#"><u>SPIinOutByte2</u></a>	<a href="#"><u>SPIinpByte2</u></a>	<a href="#"><u>SPIinpWord2</u></a>	<a href="#"><u>SPIoutByte2</u></a>	<a href="#"><u>SPIoutWord2</u></a>
<a href="#"><u>SPIinOut1</u></a>	<a href="#"><u>SPIinpLong1</u></a>	<a href="#"><u>SPIinp1</u></a>	<a href="#"><u>SPIoutLong1</u></a>	<a href="#"><u>SPIout1</u></a>
<a href="#"><u>SPIinOut2</u></a>	<a href="#"><u>SPIinpLong2</u></a>	<a href="#"><u>SPIinp2</u></a>	<a href="#"><u>SPIoutLong2</u></a>	<a href="#"><u>SPIout2</u></a>

## 1.58 Stepper Driver

**Import** SysTick, StepPort..

**From** System **Import** longword;

Option

**From** StepPort **Import** StepperSema;

### Define

```
ProcClock = 8000000;    {Hertz}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0010, iData;
StepPort = PortA;
StepMinFreq = 100;
StepMaxFreq = 5000;
StepType = StepM6;
```

### XMega

```
StepTimer = Timer_C0;    {Timer_C1, _D0, _D1, ...}
```

### StepTypes

```
StepFull 2, StepFull 4, SteppHalf 4, StepHalf 6, StepMini 4
StepMini 6, StepMicro 2, StepMicro 8, UserPort
```

### Type

```
TStepMode = (StepStop, StepUp, StepRun, StepDown);
```

### Var

```
StepStartFreq : word;
StepEndFreq   : word;
StepAccValue  : word;
StepCount     : longword;    {max 2^32 Steps}
StepMode      : TStepMode;
```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">StepDestCCW</a>	<a href="#">StepperOff</a>	<a href="#">StepPanicStop</a>	<a href="#">StepRampStop</a>
<a href="#">StepDestCW</a>	<a href="#">StepOneCW</a>	<a href="#">StepRampCW</a>	<a href="#">StepVelocity</a>
<a href="#">StepperOn</a>	<a href="#">StepOneCCW</a>	<a href="#">StepRampCCW</a>	

## 1.59 Switchport

**Import** SysTick, SwitchPort1, ...;

or

**Import** SysTick, SwitchPort2, ...;

or

**Import** SysTick, SwitchPort\_G, ...;

### Define

```
ProcClock = 8000000;    {Hertz}
SysTick   = 10;        {msec}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0030, iData;
SwitchPort1 = PinB;    {SwitchPort}
```

or

```

SwitchPort1 = PinB, $17; {SwitchPort, edgemask}
SwitchPort_G = [ResetKey, PinC, 4] [StartInput, PinC, 5] [Sensor, PinB, 1], %00000001;
options
PolarityP1 = %00000110; {Polarity SwitchPort1}
Debounce = 5; {debounce every 5 SysTicks}

Var
PORT_STABLE1 : byte;
PORT_STABLE2 : byte;
PORT_STABLE_G : byte;

```

#### **Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">Inp_Raise1</a>	<a href="#">Inp_Stable1</a>	<a href="#">SwitchKeyRepeat1</a>	<a href="#">SwitchPort1_Clear</a>
<a href="#">Inp_Raise2</a>	<a href="#">Inp_Stable2</a>	<a href="#">SwitchKeyRepeat2</a>	<a href="#">SwitchPort2_Clear</a>
<a href="#">Inp_Raise_G</a>	<a href="#">Inp_Stable_G</a>	<a href="#">SwitchKeyRepeat_G</a>	<a href="#">SwitchPort_G_Clear</a>

## 1.60 SysLeds

```
Import SysTick, SysLEDblink, ..;
```

Options

```
From SysLEDblink Import LEDmessage, FlashOnce; // this is optional
```

**Define**

```

ProcClock = 8000000; {Hertz}
SysTick = 10; {msec}
StackSize = $0030, iData;
FrameSize = $0030, iData;
SysLEDblink = 30; {30*SysTick = 300msec}
// alternative
//SysLEDblink = mSec300; {10..1000 msec}
SysLEDBlink0 = PortA, 0, high; {LEDon = high level}
SysLEDBlink1 = PortA, 1, low; {LEDon = low level}
SysLEDBlink2 = PortA, 2, low;
SysLEDBlink3 = PortA, 3, low;
SysLEDBlink4 = PortA, 4, low;
SysLEDBlink5 = PortA, 5, low;
SysLEDBlink6 = PortA, 6, low;
SysLEDBlink7 = PortA, 7, low;
// alternative
//SysLedPort = @LEDram, $00; {byte-var, polarity}

```

#### **Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">SetSysBlinkTimer</a>	<a href="#">SysLEDflashAllOn</a>	<a href="#">SysLEDflashOn</a>	<a href="#">SysLEDon</a>
<a href="#">SysLEDallOn</a>	<a href="#">SysLEDflashAllOff</a>	<a href="#">SysLEDflashOnce</a>	<a href="#">SysLEDonOff</a>
<a href="#">SysLEDallOff</a>	<a href="#">SysLEDflashMsg</a>	<a href="#">SysLEDflashOnOff</a>	
<a href="#">SysLEDenable</a>	<a href="#">SysLEDflashOff</a>	<a href="#">SysLEDoff</a>	



## 1.61 Tick Timer, TickTimer2

**Import** SysTick, TickTimer, ..;

### Define

```

ProcClock = 16000000;           {Hertz}
SysTick    = 10;                {msec}
StackSize  = $0030, iData;
FrameSize  = $0030, iData;
TickTimer  = Timer1;           // use Timer1.COMPA and no PortPin
//TickTimer = Timer1, pinout;  // use Timer1.COMPA and its PortPin
//TickTimer = Timer2;           // use Timer2.COMPA and no PortPin
//TickTimer = Timer2, pinout;  // use Timer2.COMPA and its PortPin
//TickTimer = Timer3;           // use Timer3.COMPA and no PortPin
//TickTimer = Timer3, pinout;  // use Timer3.COMPA and its PortPin

```

**Var** TickTimerPin : bit;

### xMega:

unterstützt zusätzlich TickTimer2

### Define

```

TickTimer    = Timer_C0;
TickTimer2   = Timer_C1;
oder
TickTimer    = Timer_D0, PortE, 4;
TickTimer2   = Timer_D1, PortE, 5;

```

### Funktionen und Prozeduren

[TickTimerOutpEnable](#)    [TickTimerReload](#)    [TickTimerStop](#)  
[TickTimerRawVal](#)        [TickTimerStart](#)     [TickTimerTime](#)

### zusätzliche Funktionen und Prozeduren für xMega

[TickTimer2OutpEnable](#)    [TickTimer2Reload](#)    [TickTimer2Stop](#)  
[TickTimer2RawVal](#)        [TickTimer2Start](#)     [TickTimer2Time](#)

## 1.62 TINA TCP/IP

**Import** SysTick, TINASTack, ...;

### Define

```

ProcClock = 16000000;           // Hertz
StackSize = $0080, iData;      // min size
FrameSize = $00C0, iData;      // min size
xData = $8000, $87ff;          // 2kB optional, only necessary with the xData define below
TINAdriver = ENC28J60[, xData]; // TINA hardware, optional buffers in xData
// TINAdriver = ENC424J600;    // TINA hardware, alternative chip
TINAport = SPI, PortB, 0;      // SPltyp, SS_Port, SS_Pin
// TINAport = MSPI0, PortA, 4; // SPltyp, SS_Port, SS_Pin
TINAtimer = Timer3;           // 1..3
TINAsockets = 4;              // socket count, 1..8

```

### XMega

XMegas support up to four SPI-ports:

SPI\_C, SPI\_D, SPI\_E or SPI\_F

The SPI Port must be defined:

*TINAport = SPI\_C, PortF, Pin3;*

XMegas have up to 8 Timers:

*Timer\_C0, Timer\_C1, Timer\_D0, Timer\_D1 etc.*

One Timer must be used:

*TINAtimer = Timer\_F1;*

### Type

*TMACaddr = array [0..5] of byte;*

*TIPaddr = array [0..3] of byte;*

*TTINAStatus = (TinasNoErrors, TinasInvalidHandle, TinasInitFailed, TinasNotInitialized, TinasSockClosed, TinasBufferParam, TinasSendFailed, TinasTimeOutErr, TinasListenFailed, TinasSockConnected, TinasSockListen, TinasSockCloseWait, TinasSockClosing, TinasSockUDP, TinasSockRaw);*

*TTinaPriority = (TinaPrioMedium, TinaPrioLow, TinaPrioHigh, TinaPrioVeryHigh, TinaPrioVeryLow, TinaPrioAuto, TinaPrioSuspend, TinaPrioResume);*

*TtinaPacketReceive = Record*

*PeerIP : tIPaddr;*

*PeerPort : Word;*

*RecLen : Word;*

*BufferPtr : Pointer;*

*BufferLen : Word;*

**end;**

*TTinaSocketSWS = (NoSillyWindow, SillyWindow);*

*TTinaSocketNDAck = (NoDelayedAck, DelayedAck);*

*TTinaNDTimeOut = (NoDynamicTimeOut, DynamicTimeOut);*

*TTinaBroadcast = (NoBroadcast, Broadcast);*

*TTinaxUDPAKNPort = (xAKNLocalPort, xAKNRemotePort);*

*TTinaSocket = Record*

*Protocol : TProtocolType;*

*Swindow : TTinaSocketSWS;*

*DelayAck : TTinaSocketNDAck;*

*DynTimeOut : TTinaNDTimeOut;*

*Broadcast : TTinaBroadcast;*

*LocalPort : Word;*

*RemoteHost : tIPaddr;*

*RemotePort : Word;*

*TimeOut : LongWord;*

*RetryCount : Byte;*

*AKNPort : TTinaxUDPAKNPort;*

*PeerTryToDisconnect : Boolean;*

*SocketClosed : Boolean;*

*PacketRecInfo : TTinaPacketReceive;*

*ErrorState : TTINAStatus;*

*SocketState : Byte;*

**end;**

*tSocketHandle = Pointer to TTinaSocket;*

*TTinaCore = Record*

```

IP                : tIPAddr;
Mask              : tIPAddr;
Gateway           : tIPAddr;
Mac               : TMacAddr;
TimeOut           : LongWord;
Retry             : Byte;
Prio              : TTinaPriority;
ResponsePing      : Boolean;
RXChecksumCheck  : Boolean;
SendICMPCtrlMessages : Boolean;
end;

```

```

var
  TinaCore : TTinaCore;

```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">CompareIP</a>	<a href="#">StrToMAC</a>	<a href="#">TINALinkStat</a>	<a href="#">TINA_Init</a>
<a href="#">CompareNet</a>	<a href="#">SwapIPAddr</a>	<a href="#">TINAPacketReceived</a>	<a href="#">TINA_Ping</a>
<a href="#">CompareMAC</a>	<a href="#">SwapMACAddr</a>	<a href="#">TINAResumeReceive</a>	<a href="#">TINA_Start</a>
<a href="#">IPToStr</a>	<a href="#">TINAcreateSocket</a>	<a href="#">TINARxStat</a>	<a href="#">TINA_Stop</a>
<a href="#">MACToStr</a>	<a href="#">TINAfreeSocket</a>	<a href="#">TINAsendPacket</a>	
<a href="#">StrToIP</a>	<a href="#">TINAinitSocket</a>	<a href="#">TINASetPriority</a>	

## 1.63 TWI (I2C) Port

```

Import SysTick, TWImaster;

```

### Define

```

ProcClock = 4000000;  {4Mhz clock }
SysTick   = 10;      {10msec Tick}
TWIpresc  = 32       {TWI speed}

```

or

```

Import SysTick, TWIslave;

```

or **XMega**

```

Import SysTick, TWI_C;      // TWI_C, TWI_D, TWI_E, TWI_F

```

### Achtung:

Bei den **XMegas** sind die MasterSlave und Slave Modes nicht unterstützt!

### Define

```

ProcClock = 4000000;  {4Mhz clock }
SysTick   = 10;      {10msec Tick}
TWIaddr   = 2;       {TWI slave address}
TWIbuffer = 8, iData; {TWI rx/tx buffersize, location}
TWImode   = Handshake; {TWI handshake or transparent}

```

### XMega

#### Define

```

OSCtype = int32MHz, PLLmul=4, prescB=1, prescC=1;
SysTick = 10;      {10msec Tick}
TWIprescC = TWI_BR400; {TWI speed}

```

#### Const

```

TWI_BR100 : byte = nn; // nn = prescaler value for 100kBits/sec
TWI_BR400 : byte = nn; // nn = prescaler value for 400kBits/sec

```

```
TWI_BR500 : byte = nn; // nn = prescaler value for 500kBits/sec
TWI_BR600 : byte = nn; // nn = prescaler value for 600kBits/sec
TWI_BR800 : byte = nn; // nn = prescaler value for 800kBits/sec
```

**Var**

```
TWI_DevLock : DEVICELOCK;
TWI_DevLockTN : DEVICELOCK; // TN = C, D, E, F
```

Statusbytes im TWISlave Mode ohne Handshake: *TWISlvTxCount*, *TWISlvRxCount*.

**Funktionen und Prozeduren**

<a href="#">TWIgetBusy</a>	<a href="#">TWIgetRxStat</a>	<a href="#">TWIinpP</a>	<a href="#">TWIoutWP</a>	<a href="#">TWIsetRdy</a>
<a href="#">TWIgetCmd</a>	<a href="#">TWIgetTxStat</a>	<a href="#">TWIout</a>	<a href="#">TWIsetBusy</a>	<a href="#">TWIsetSlaveAddr</a>
<a href="#">TWIgetRdy</a>	<a href="#">TWIinp</a>	<a href="#">TWIoutP</a>	<a href="#">TWIsetGC</a>	<a href="#">TWIstat</a>

**Funktionen und Prozeduren für X Mega**

<a href="#">TWIinpC</a>	<a href="#">TWIinpD</a>	<a href="#">TWIinpE</a>	<a href="#">TWIinpF</a>
<a href="#">TWIinpPC</a>	<a href="#">TWIinpPD</a>	<a href="#">TWIinpPE</a>	<a href="#">TWIinpPF</a>
<a href="#">TWIoutC</a>	<a href="#">TWIoutD</a>	<a href="#">TWIoutE</a>	<a href="#">TWIoutF</a>
<a href="#">TWIoutPC</a>	<a href="#">TWIoutPD</a>	<a href="#">TWIoutPE</a>	<a href="#">TWIoutPF</a>
<a href="#">TWIoutWPC</a>	<a href="#">TWIoutWPD</a>	<a href="#">TWIoutWPE</a>	<a href="#">TWIoutWPF</a>
<a href="#">TWIstatC</a>	<a href="#">TWIstatD</a>	<a href="#">TWIstatE</a>	<a href="#">TWIstatF</a>

## 1.64 TWI Network

```
Import SysTick, TWInet;
```

**Define**

```
ProcClock = 16000000; {16Mhz clock }
TWIpresc = TWI_BR100; {TWI speed 100kBit/sec}
TWInode = $12; {Node Addr, always necessary}
TWInetMode = Master; {Master, Slave or MasterSlave}
TWIframe = 16, iData; {Framesize max. 16 bytes in iData}
```

**Option**

```
TWIframeBC = 64; {Broadcast Framesize max. 16 bytes}
```

**Type**

```
tTWInetmode = (TWInetSlave, TWInetMaster);
tTWIStates = (TWIRxEmpty, TWIRxBusy, TWIRxFull, TWITxEmpty,
TWITxBusy, TWITxFull, TWIbcCMD, TWIstatFail);
tTWInetState = set of tTWIStates;
```

**Const**

```
TWI_BR100 : byte = nn; // nn = prescaler value for 100kBits/sec
TWI_BR400 : byte = nn; // nn = prescaler value for 400kBits/sec
TWI_BR500 : byte = nn; // nn = prescaler value for 500kBits/sec
TWI_BR600 : byte = nn; // nn = prescaler value for 600kBits/sec
TWI_BR800 : byte = nn; // nn = prescaler value for 800kBits/sec
```

**Var**

```
TWIRxStatReg : byte;
TWITxStatReg : byte;
TWIRxAdr : byte;
TWITxAdr : byte;
TWIRxLen : byte|word;
TWITxLen : byte|word;
```

```
TWIrxBuff      : array [0..TWIframe -1] of byte;
TWITxBuff      : array [0..TWIframe -1] of byte;
```

```
TWI_DevLock : DEVICELock;
```

### Funktionen und Prozeduren

```
GetTWIslaveStat  TWIrxClear      TWITxBroadcast  TWITxStat
SetTWInodeAddr  TWIrxFram      TWITxClear
SetTWImode      TWIrxFram      TWITxFram
```

## 1.65 wizNet TCP/IP

```
Import SysTick, TWIMaster, wzNet4, ..;
```

```
From System Import Tasks, Processes;
```

### Define

```
ProcClock      = 16000000;           // Hertz
SysTick        = 5;                  // msec
StackSize      = $0040, iData;      // min size
FrameSize      = $00C0, iData;      // min size
Scheduler      = iData;
TaskStack      = $0040, iData;      // min size
TaskFrame      = $00C0;              // min size
wzNet4         = I2C_TW1, iData;    // hardware I2C driver, var loc
wzSocks        = 1;                  // socket count, 1..4
TWIpresc       = TWI_BR400;         // max TWI speed
```

```
Import SysTick, I2Cport, wzNet4, ..;
```

```
From System Import Tasks, Processes;
```

### Define

```
ProcClock      = 16000000;           // Hertz
SysTick        = 5;                  // msec
StackSize      = $0040, iData;      // min size
FrameSize      = $00C0, iData;      // min size
Scheduler      = iData;
TaskStack      = $0040, iData;      // min size
TaskFrame      = $00C0;              // min size
wzNet4         = I2C_Soft, iData;    // software I2C driver, var loc
I2Cport        = PortA;
I2Cclk         = 1;
I2Cdat         = 2;
wzSocks        = 1;                  // socket count, 1..4
```

### Type

```
TMACaddr       = array [0..5] of byte;
TIPaddr        = array [0..3] of byte;
TwzStatus      = (wzsNoErrors, wzsInvalidHandle, wzsInitFailed,
wzsNotInitialized, wzsSockClosed, wzsBufferParam,
wzsSendFailed, wzsTimeOutErr, wzsListenFailed,
wzsSockConnected, wzsSockListen, wzsSockCloseWait,
wzsSockClosing, wzsSockUDP, wzsSockRaw);
TwzPriority     = (wzPrioLow, wzPrioMedium, wzPrioHigh, WzPrioVeryHigh,
wzPrioAuto, wzPrioSuspend, wzPrioResume);
```

```

TwzPacketReceive = Record
    PeerIP      : tIPAddr;
    PeerPort    : Word;
    BufferPtr    : Pointer;
    BufferLen    : Word;
end;
TwzSocketSWS = (NoSillyWindow, SillyWindow);           // internal use
TwzSocketNDAck = (NoDelayedAck, DelayedAck);           // internal use
TwzNDTimeOut = (NoDynamicTimeOut, DynamicTimeOut);    // internal use
TwzBroadcast = (NoBroadcast, Broadcast);              // internal use
TwzSocketProtocol = (CLOSED, protTCP, protUDP, protIPRAW, protMACRaw);
TwzSocket = Record
    Protocol      : TwzSocketProtocol;
    SWindow       : TwzSocketSWS;           // internal use
    DelayAck      : TwzSocketNDAck;        // internal use
    DynTimeOut    : TwzNDTimeOut;          // internal use
    Broadcast     : TwzBroadcast;          // internal use
    LocalPort     : Word;
    RemoteHost    : tIPAddr;               // Client mode
    RemotePort    : Word;                  // Client mode
    IPProtocol    : Byte;                  // internal use
    TypeOfService : Byte;                  // internal use
    MaxSegSize    : Word;                  // internal use
    PeerTryToDisconnect : Boolean;
    SocketClosed  : Boolean;
    PacketRecInfo : TwzPacketReceive;
    ErrorState    : TwzStatus;             // internal use
    SocketState   : byte;                  // semaphore
end;
tSocketHandle = Pointer to twzSocket;

var
    TWI_DevLock : DEVICELOCK;

```

### Funktionen und Prozeduren

<a href="#">CompareIP</a>	<a href="#">wzCreateSocket</a>	<a href="#">wzReset</a>	<a href="#">wzTelnetClose</a>
<a href="#">CompareNet</a>	<a href="#">wzDisConnect</a>	<a href="#">wzResumeReceive</a>	<a href="#">wzTelnetConnected</a>
<a href="#">CompareMAC</a>	<a href="#">wzDNSQueryHost</a>	<a href="#">wzSendBuffer</a>	<a href="#">wzTelnetCreate</a>
<a href="#">IPtoStr</a>	<a href="#">wzFreeSocket</a>	<a href="#">wzSetDNSserver</a>	<a href="#">wzTelnetEcho</a>
<a href="#">MACtoStr</a>	<a href="#">wzGetLastError</a>	<a href="#">wzSetGatewayAddr</a>	<a href="#">wzTelnetFree</a>
<a href="#">StrToIP</a>	<a href="#">wzGetSocketState</a>	<a href="#">wzSetHWAddr</a>	<a href="#">wzTelnetGetClient</a>
<a href="#">StrToMAC</a>	<a href="#">wzInIt</a>	<a href="#">wzSetIPAddr</a>	<a href="#">wzTelnetGetState</a>
<a href="#">SwapIPAddr</a>	<a href="#">wzInItSocket</a>	<a href="#">wzSetPriority</a>	<a href="#">wzTelnetIdleTimeout</a>
<a href="#">SwapMACAddr</a>	<a href="#">wzListen</a>	<a href="#">wzSetRetryCount</a>	<a href="#">wzTelnetListen</a>
<a href="#">wzAcceptConnection</a>	<a href="#">wzPacketReceived</a>	<a href="#">wzSetSNTPserver</a>	<a href="#">wzTelnetRead</a>
<a href="#">wzClientConnected</a>	<a href="#">wzReceiveBuffer</a>	<a href="#">wzSetTimeOut</a>	<a href="#">wzTelnetWrite</a>
<a href="#">wzConnect</a>	<a href="#">wzReInItSocket</a>	<a href="#">wzSNTPQueryDateTime</a>	<a href="#">wzTelnetWriteLn</a>

## 2 Compiler Schalter

### 2.1 \$ANALYSIS\_ON

`{$ANALYSIS_ON}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Compiler Schalter für den Optimizer.  
Gibt das Erzeugen des Analyse File frei.

### 2.2 \$BDATA

`{$BDATA #}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Banked External Memory  
Um die verschiedenen Banks mit Variablen zu besetzen muss der User angeben in welcher Bank eine bestimmte Variable angesiedelt werden soll.  
Dies geschieht durch den vorangestellten Compiler Switch `{$BDATA #}` wobei # die gewünschte Bank Nummer bezeichnet.

In der vorliegenden Implementation können bis zu 16 banks mit jeweils 32kB definiert und verwaltet werden.  
Dies ergibt eine zusätzliche Speichergrösse von bis zu 512kBytes.

### 2.3 \$BootApplication

`{$BootApplication $nnnn} // word address, z.B. {$BootApplication $0F00}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Kombination aus [\\$CodeStart](#) und [\\$VectTab](#). Nur für ganz spezielle Aufgaben!

Damit ist es z.B. möglich eine Applikation zu erstellen, die nur im Boot Bereich angesiedelt ist. Dies bedeutet dass das Boot/Downloader ein eigenes und von der Applikation unabhängiges Programm ist. Beide Programme, Boot und Applikation, werden vollkommen getrennt erstellt.

### 2.4 \$BOOTRST

`{$BOOTRST nnn}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Dieser Schalter dient nur zur Information des Debuggers/Simulators E-LAB AVRsim, ob der Hardware Reset mit den Vektor Addr 0000 ausgeführt wird oder in den Bootblock geht. Der Parameter \$nnnn bestimmt bei aktivem Schalter die Einsprung Adresse für den Simulator bei einem Reset.  
Mit der realen CPU wird mit dem Fusebit `BOOTRST` während des Programmierens durch den InCircuit Programmer bestimmt,

wie die CPU sich bei einem solchen Reset verhalten soll. Der Schalter hat also keinerlei Auswirkungen auf das generierte Programm und damit auch nicht auf das Verhalten der CPU selbst.

Der Adress Parameter kann beliebig gewählt werden, hat aber nur einen Sinn, wenn er mit den möglichen Einsprung Adressen der jeweiligen CPU übereinstimmt.

## 2.5 \$CodeStart

```
{$CodeStart $nnnn} // word address, z.B. {$CodeStart $0F000}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

Legt den Anfang des Code Bereichs fest. Nur für ganz spezielle Aufgaben, wie das Erstellen einer Applikation, die direkt im BootBlock platziert wird.

siehe auch: [\\$BootApplication](#) und [\\$VectTab](#)

## 2.6 \$D

```
{$D+} / {$D-}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

Debug Informationen ein bzw. aus. Wenn aus, werden die folgenden Statements nicht im Single Step Modus abgearbeitet.

Dieser Schalter hat keinerlei Einfluss auf das generierte Hexfile, d.h. er muss nicht entfernt werden.

## 2.7 \$DATA

```
{$DATA}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

\$DATA weist allen nachfolgenden Variablen Deklarationen (dazu zählt auch **StructConst**) den im Prozessor Steuerfile (xxx.dsc) unter DATA

ausgewiesenen Bereich zu. Beim AVR ist dieser Bereich von \$04 bis \$1F. Die definierten Variablen werden jetzt fortschreitend ab \$04 platziert.

Folgt ein anderer Schalter dieses Typs, wird mit den folgenden Variablen analog dazu verfahren.

Variablen im Bereich \$DATA sind immer mit

sehr kurzen und schnellen Maschinenbefehlen zu erreichen.

## 2.8 \$DEBDELAY

```
{$DEBDELAY}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

Speziell für den Simulator. Verkürzt die mDelays innerhalb des Simulators um ca. 90%. Dieser Schalter hat keinerlei Einfluss

auf das generierte Hexfile, d.h. er muss nicht entfernt werden.



## 2.9 \$DEFINE

*{\$DEFINE label}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>66</sup>

Setzt "label" auf true.

## 2.10 \$DEPHASE

*{\$DEPHASE}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>66</sup>

Schaltet auf feste **WORD**-Adresse im Flash um / zurück auf die Standard Code Page

*{\$PHASE \$1E00}*; legt den nachfolgenden Code ab Adr \$1E00 ab.  
*{\$DEPHASE}* ; schaltet wieder um auf die Standard Code page.

## 2.11 \$DEVICE

*{\$DEVICE}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>66</sup>

Gilt nur in Zusammenhang mit Device Treiber Prozeduren, die durch die Prozedur **Write** und **Read** aufgerufen werden. Bei der nachfolgenden Device Prozedur, die nur einen 8bit Übergabe Parameter besitzen darf, wird dieser Parameter in einem Register übergeben. Ein Parameterframe wird nicht gebildet. Damit sind auch keine lokale Variablen möglich.

Nur für schnelle in Assembler geschriebene Treiber Routinen sinnvoll. Identisch mit dem \$NOFRAME Schalter.

## 2.12 \$EEPROM

*{\$EEPROM}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>66</sup>

\$EEPROM weist allen nachfolgenden Variablen Deklarationen (dazu zählt auch **StructConst**) den im Prozessor Steuerfile (xxx.dsc) unter EEprom ausgewiesenen Bereich zu. EEprom kann nur ein Chip-interner Speicher sein.

## 2.13 \$EEPROM1

*{\$EEPROM1} (\*4\*)*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>66</sup>

Teilt das interne EEprom in zwei Teile.

```
Define EProm1 = $800;
```

## 2.14 \$ELSE

```
{$ELSE}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

Kehrt den momentanen Status um. Wurde z.B. die vorhergehende Source compiliert, so wird die nachfolgende Source bis zum "ENDIF" als Kommentar behandelt.

## 2.15 \$ELSIF

```
{$ELSIF label}
```

Group: [OverviewSwitches](#) 

Hiermit können einfache bool'sche Ausdrücke angegeben werden. Als Operatoren sind nur "AND" und "OR" zulässig und als Argumente nur solche die mit {\$DEFINE ..} deklariert wurden.

```
{$IF ABC AND XYZ}
```

```
...
```

```
{$ELSIF HIJK OR OPQ}
```

```
...
```

```
{$ENDIF}
```

## 2.16 \$ELSIFDEF

```
{$ELSIFDEF label}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

Wenn "true" ist, wird die nachfolgende Source compiliert.

## 2.17 \$ENDIF

```
{$ENDIF}
```

```
{$IFEND}
```

Group: [CompilerSwitch](#) 

Schliesst einen Conditional-Block ab.

## 2.18 \$ENUMTOASM

`{$ENUMTOASM}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Enumerationen (Aufzählungstypen) werden normalerweise nicht in das Assemblerfile exportiert, um Rechenzeit im Compiler und Assembler zu sparen und die Dateien übersichtlich zu halten.

Wird im Assembler bzw. mit InLine Assembler Code die Werte der Enumeration gebraucht, so kann mit diesem Compilerschalter der Export der Enum-Werte in das Assembler File erzwungen werden.

## 2.19 \$HEXNAME

`{$HEXNAME 'filename'}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Werden mit "conditional compile" aus einer Source unterschiedliche Firmware Versionen erstellt, ist es sinnvoll, die generierten Hex-Files auch unterschiedlich zu benennen. Dazu wurde dieser Compiler Schalter implementiert. Alle beteiligten Tools, die aus der IDE heraus aufgerufen werden (Editor, Compiler, Assembler, Programmer) beachten diesen Schalter. Das Argument 'filename' muss in Hochkomma dargestellt sein. Die beiden Schalter HexPath und HexName können auch in Kombination verwendet werden.

### **Bemerkung:**

Eine Kopie der Flash und EEPROM Hexfiles wird auch weiterhin in der Projekt Directory unter dem jeweiligen Original Namen abgelegt. Der InCircuit Programmer kann dann direkt mit dem neuen bzw. geänderten Projekt aus der IDE heraus gestartet werden. Im stand alone Betrieb des Programmers müssen dann allerdings die neuen Directories bzw. Filenamen auch als neue Projekte angelegt werden.

## 2.20 \$HEXPATH

`{$HEXPATH 'pathname'}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Werden mit "conditional compile" aus einer Source unterschiedliche Firmware Versionen erstellt, ist es sinnvoll, die generierten Hex-Files auch in unterschiedliche Directories abzulegen. Alle beteiligten Tools, die aus der IDE heraus aufgerufen werden (Editor, Compiler, Assembler, Programmer) beachten diesen Schalter. Das Argument 'pathname' muss in Hochkomma dargestellt sein. Falls der Pfad bzw. Directory nicht existiert, wird der Pfad und Directory neu angelegt. Die beiden Schalter HexPath und HexName können auch in Kombination verwendet werden.

### **Bemerkung:**

Eine Kopie der Flash und EEPROM Hexfiles wird auch weiterhin in der Projekt Directory selbst abgelegt. Der InCircuit Programmer kann dann direkt mit dem neuen bzw. geänderten Projekt aus der IDE heraus gestartet werden.

Im stand alone Betrieb des Programmers müssen dann allerdings die neuen Directories auch als neue Projekte angelegt werden.

## 2.21 \$I

*{\$I fname}*

Group: [CompilerSwitch](#) 

Liest eine Include Datei, wobei "Filename" auch ein Pfad enthalten kann. Hiermit lassen sich Sourcen (Konserven), die immer wiederverwendet werden, einbinden. Die Include Datei kann sowohl Assembler als auch Pascal-Source als auch beides enthalten. Die üblichen Konventionen des Compilers gelten hierbei natürlich weiterhin.

## 2.22 \$IDATA

*{\$IDATA}*

Group: [CompilerSwitch](#) 

\$IDATA weist allen nachfolgenden Variablen Deklarationen (dazu zählt auch **StructConst**) den im Prozessor Steuerfile (xxx.dsc) unter IDATA ausgewiesenen Bereich zu.

## 2.23 \$IDATA1

*{\$IDATA1} (\*4\*)*

Group: [CompilerSwitch](#) 

Teilt das interne SRAM in zwei Teile.

```
Define iData1 = $800;
```

## 2.24 \$IF

*{\$IF cond}*

Group: [CompilerSwitch](#) 

Hiermit können einfache bool'sche Ausdrücke angegeben werden. Als Operatoren sind nur "AND" und "OR" zulässig und als Argumente nur solche die mit {\$DEFINE ..} deklariert wurden.

*{\$IF ABC AND XYZ}*

*...*

*{\$ELSIF HIJK OR OPQ}*

*...*

*{\$ENDIF}*

## 2.25 \$IFDEF

*{IFDEF label}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Wenn "label" true ist, wird die nachfolgende Source compiliert bis zum "ELSE" bzw. "ENDIF". Ist "label" false, wird umgekehrt verfahren.

*{IFDEF CPUname}*

Mit diesem Compiler Schalter kann CPU Typ abhängiger Code erzeugt werden.

*{IFDEF Mega128}*

...

*{ENDIF}*

## 2.26 \$IFNDEF

*{IFNDEF name}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Wenn "label" false ist, wird die nachfolgende Source compiliert bis zum "ELSE" bzw. "ENDIF". Ist "label" true, wird umgekehrt verfahren.

## 2.27 \$J

*{J fname}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Liest eine Include Datei, wobei "Filename" keinen Pfad enthalten darf. Als Pfad wird grundsätzlich die "Home-Directory" des Compilers vorangestellt. Das ist sehr vorteilhaft für immer wiederkehrende Prozeduren etc. Und ersetzt fast den Linker bzw. das Unit-Konzept.

## 2.28 \$LCDNOINIT

*{LCDNOINIT}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Wird das LCD Display beim Reset nicht initialisiert, muss das Anwendungs Programm dies selbst durch den Aufruf der System Prozedur "LCDsetup" machen.

## 2.29 \$LCDNOWAIT

*{LCDNOWAIT}*

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Schaltet das Busy-Polling des Display Treibers ab. Nur für Debug Zwecke!

## 2.30 \$MODBUS

`{$MODBUS fname}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Bestimmt dass ein ModBus Debug File generiert wird, das mit dem ModBus Tester Tool verarbeitet werden kann.

## 2.31 \$NOADDRCHECK

`{$NOADDRCHECK}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Für Mega128..256. Schaltet die Bereichs Prüfung für die nachfolgend definierte Konstante ab. Diese Konstante kann ein externes binäres File sein das hier abgelegt wird. Liegt die Vorgabe Adresse ausserhalb der höchsten Flashpage (standard constant page), so ist ein Zugriff auf diese Konstante durch die Applikation nur mit ganz speziellen selbst zu erstellenden Verfahren möglich.

**const**

`{$NOADDRCHECK}`

`LookUpTab [$20000] : array [1..256] of byte = 'Name.ext'; //mega2561`

## 2.32 \$NOFRAME

`{$NOFRAME}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Gilt nur in Zusammenhang mit Device Treiber Prozeduren, die durch die Prozedur **Write** aufgerufen werden. Bei der nachfolgenden Device Prozedur, die nur einen 8bit Übergabe Parameter besitzen darf, wird dieser Parameter in einem Register übergeben. Ein Parameterframe wird nicht gebildet. Damit sind auch keine lokale Variablen möglich. Nur für schnelle in Assembler geschriebene Treiber Routinen sinnvoll.

## 2.33 \$NOINIT

`{$NOINIT}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Schalter für den \$DATA und den \$IDATA Bereich. Die nachfolgenden Variablen dieses Bereiches bis zu dessen Ende werden nicht initialisiert, d.h. nicht auf 0 gesetzt.

Man sollte jedoch dabei beachten, dass die Standard Initialisierung in einer sehr schnellen Schleife in einem Block erfolgt.

Werden jetzt nolnit Variable beliebig dazwischen gestreut, kann dieses Init u.U. wesentlich langsamer ablaufen und auch mehr Code verbrauchen.

Man sollte also ggf. diese Var Definitionen zusammen fassen, so dass keine allzu grosse

Stückelung erfolgt.

## 2.34 \$NOOVRCHECK

`{$NOOVRCHECK}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Schaltet die Prüfung für die nachfolgende Variablen Overlay Deklaration ab.

## 2.35 \$NORAMCHECK

`{$NORAMCHECK}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Die nachfolgende Variable wird nicht auf einen gültigen Speicherbereich geprüft.

```
{$IDATA}  
{$NORAMCHECK}  
var  
  Extreme[@$FFFF] : byte;
```

## 2.36 \$NOREGSAVE

`{$NOREGSAVE}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Gilt nur in Zusammenhang von Interrupt Prozeduren. Bei der nachfolgenden Interrupt Prozedur sichert das System absolut keine Arbeitsregister. Der Programmierer muss selbst dafür sorgen. Nur für schnelle, in Assembler geschriebene Service Routinen sinnvoll.

## 2.37 \$NORETURNCHECK

`{$NORETURNCHECK}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Gilt nur in Zusammenhang von Funktionen. Bei der nachfolgenden Funktion erfolgt keine Fehlermeldung, wenn das Return Statement fehlt.

## 2.38 \$NOSAVE

`{$NOSAVE}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Gilt nur in Zusammenhang von Interrupt Prozeduren. Bei der nachfolgenden Interrupt Prozedur sichert das System die Arbeitsregister nicht automatisch, ausgenommen des Status Registers und der 4 Haupt Arbeitsregister.  
Der Programmierer muss selbst dafür sorgen. Nur für schnelle, in Assembler geschriebene Service Routinen sinnvoll.

## 2.39 \$NOSHADOW

`{$NOSHADOW}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Die Definition muss, falls benötigt, noch vor der Device Deklaration erfolgen. Bei non-Multitask Anwendungen werden bei allen Interrupts nur die durch die Interrupts benutzten Register gesichert. Dies spart wesentlich Ram, Rom und Rechenzeit.  
Dieser Schalter wird durch den Import von Prozesse und Tasks überschrieben.

## 2.40 \$NOWATCHDOGAUTO

`{$NOWATCHDOGAUTO}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Compiler Schalter, wenn aktiv, dann erfolgen keine automatischen Watchdog Triggers in den Delays (mDelay etc),  
als auch in den systembedingten Warteschleifen. Nur für besondere Applikationen.

## 2.41 \$OPTIMISE

`{$OPTIMISE}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Erzwingt das Einschalten des Optimiser.  
Dieser Schalter **muss** in der ersten Zeile des Hauptprogramms stehen.

## 2.42 \$OPTI ALLOW\_INLINE

`{$OPTI ALLOW_INLINE}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Schaltet die Ersetzung durch Inline Code für einfache Prozeduren (wie einfache "Setter" und "Getter") an. Nur für für Debug Zwecke.



siehe auch [\\$OPTI NO ALLOW INLINE](#)

## 2.43 \$OPTI\_BETA\_OFF

`{$OPTI_BETA_OFF}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Schaltet die in letzter Zeit eingeführten Optimierungen aus. Sollten Sie nur benutzen wenn Sie (wegen eines Bugs) dazu gezwungen sind.  
Teilen Sie dies bitte Merlin mittels privater Mail im E-LAB Forum mit.

## 2.44 \$OPTI CHECK\_RETURN\_REGS

`{$OPTI CHECK_RETURN_REGS}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Bestimmt bei eigenem Assembler Code ob durch die .RETURNS Anweisung festlegt wurde, welche Register für die aufrufenden Funktion gerettet wurden oder ob weitere Register gesichert wurden.  
Muss nach der jeweiligen 'end' Anweisung platziert werden

siehe auch [\\$OPTI NO CHECK\\_RETURN\\_REGS](#)

## 2.45 \$OPTI NO\_ALLOW\_INLINE

`{$OPTI NO_ALLOW_INLINE}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Schaltet die Ersetzung durch Inline Code für einfache Prozeduren (wie einfache "Setter" und "Getter") aus. Nur für für Debug Zwecke.

siehe auch [\\$OPTI ALLOW\\_INLINE](#)

## 2.46 \$OPTI NO\_CHECK\_RETURN\_REGS

`{$OPTI NO_CHECK_RETURN_REGS}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Bestimmt bei eigenem Assembler Code ob die .RETURNS Anweisung bestimmt, welche Register für die aufrufenden Funktion gerettet werden müssen oder ob weitere Register gesichert werden müssen.  
Muss vor der jeweiligen Funktion/Prozedur stehen.

siehe auch [\\$OPTI CHECK\\_RETURN\\_REGS](#)

## 2.47 \$OPTI NO\_CSE\_OPT

`{$OPTI NO_CSE_OPT}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Schaltet die Optimierung für gemeinsame Ausgangspunkte ab.  
Dies ist ein globaler Schalter der an beliebiger Stelle im Code stehen kann.  
Bitte höchstens für Debug Zwecke benutzen!

## 2.48 \$OPTI\_QUICK

`{$OPTI_QUICK}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Führt eine schnelle Optimierung durch. Weniger kompaktes Resultat,  
aber eine leicht kürzere Compile Zeit.

## 2.49 \$OPTI SMARTLINK\_ONLY

`{$OPTI SMARTLINK_ONLY}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Entfernt entfernt nur unbenutzte Funktionen/Prozeduren (dead code).  
Alle anderen Optimiser Funktionen sind dann abgeschaltet.  
Dieser Schalter arbeitet global, also auch für Units und Includes.

## 2.50 \$OVERLAY

`{$OVERLAY arg [, arg2]}`

`{$OverLay @VarName[, NoOvrCheck]}`  
`{$OverLay 0}`

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Um das übereinander Mappen von Variablen nicht für jede Variable einzeln mit: `yyy[@xxx] : byte;`  
durchführen zu müssen.

Damit können z.B. mehrere Variablen in ein vorhandenes Array reingelegt werden.  
VarName bezeichnet eine beliebige, existierende Variable (@VarName) im RAM Bereich. Der  
optionale Parameter "NoOvrCheck" bestimmt, dass keine Bereichsprüfung stattfinden soll.

Wird der Switch mit dem Parameter "0" übergeben, dann schliesst dieser den Overlay Bereich ab.  
Alle Variablen, die zwischen den beiden Switches  
platziert werden, erhalten jetzt aufsteigende Adressen ab "VarName". D.h. Sie werden auf die  
ursprüngliche Variable platziert, die normalerweise  
in der Lage sein sollte alle neuen auch aufzunehmen. Ein Overflow wird beim abschliessenden  
Compiler Switch angezeigt, bzw. ignoriert  
wenn die Option "NoOvrCheck" gesetzt wurde.

Statt eine Variablen als Basis kann auch eine absolute Adresse durch **{\$OverLay \$nnnn, NoOvrCheck}** angegeben werden. Die Angabe von "NoOvrCheck" ist hier dann zwingend.

## 2.51 \$PCU

*{\$PCU}*

Group: [CompilerSwitch](#) 

Der in der IDE angesiedelte global innerhalb des Projekts wirkende Schalter "Project/Project Options" wirkt sich auf alle Units des Projekts aus. Wenn aktiviert, werden alle Units des Projekts vorcompiliert und PCU Dateien werden erzeugt, abhängig von den weiteren Vorgaben ("copy" Schalter).

Durch Einsatz dieses Compiler Schalters im Source Bereich einer Unit wird die Generierung einer PCU für diese Unit erzwungen, unabhängig davon wie der globale Schalter in der IDE steht. Die "copy" Schalter in der IDE sind auch hier wirksam.

## 2.52 \$PDATA

*{\$PDATA}*

Group: [CompilerSwitch](#) 

\$PDATA weist allen nachfolgenden Variablen Deklarationen den im Prozessor Steuerfile (xxx.dsc) unter PDATA ausgewiesenen Bereich zu.

Beim AVR 8515 ist dieser Bereich von \$20 bis \$5F. Die definierten Variablen werden jetzt fortschreitend ab \$20 platziert.

PDATA ist für einen IO-Bereich reserviert, falls vorhanden. Variablen im Bereich \$PDATA werden meistens mit speziellen Maschinenbefehlen erreicht.

Bei der Definition von Variablen in diesem Bereich lässt man nicht den Compiler die Adressen vergeben, sondern der Programmierer muss/sollte zu jeder Variablen die gewünschte Adresse angeben:

```
Var Port1[$35] : byte;
```

## 2.53 \$PHASE

*{\$PHASE nnnn}*

Group: [CompilerSwitch](#) 

Schaltet auf feste **WORD**-Adresse im Flash um / zurück auf die Standard Code Page

*{\$PHASE \$1E00}*; legt den nachfolgenden Code ab Adr \$1E00 ab.  
*{\$DEPHASE}* ; schaltet wieder um auf die Standard Code page.

## 2.54 \$Q

`{$Q-}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

schaltet das Qualifizieren innerhalb des Assembler Codes ab.  
Nur für schon vorhandene ältere Programme.

## 2.55 \$REUTILIZE

`{$REUTILIZE}`

### **XMega**

dient dazu dass Timer, SPI und TWI für verschiedene Treiber doppelt benutzt werden können.  
Zulässige Argumente sind TIMER\_C0..TIMER\_F1, SPI\_C..SPI\_F, TWI\_C..TWI\_F

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

## 2.56 \$SHOWERROR

`{$SHOWERROR string}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

erzeugt eine Fehlermeldung  
`{$ShowError 'Fehler bei ...'}` erzeugt die Fehlermeldung beim Assemblieren

## 2.57 \$SHOWWARNING

`{$SHOWWARNING string}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

erzeugt eine Warnung  
`{$ShowWarning 'Achtung: ...'}` erzeugt die Warnung beim Assemblieren

## 2.58 \$SL

`{$SL+} / {$SL-}`

**zur Zeit abgeschaltet ! Bitte stattdessen den Merlin Optimiser benutzen !**  
siehe [\\$OPTIMISE](#) und [\\$OPTI SMARTLINK\\_ONLY](#)

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Schaltet den Smart-Linker ein oder aus. Damit wird das Code löschen freigegeben (+) oder gesperrt (-). Diese Schalter können beliebig gesetzt werden.  
Zu beachten ist dass der Schalter am Anfang einer Unit immer auf "off" gestellt ist. Das gleiche gilt für das Hauptprogramm File.

`{$SL ON}`

Schaltet beim Programmstart das Default Verhalten des Linkers auf aktiv.

Bei aktivem Schalter (on) kann eine Code Generierung für einzelne Funktionen oder Prozeduren auch erzwungen werden, indem der Schalter `{$VALIDATE ProzedurName}` eingesetzt wird.

Dieser Schalter wird aber erst wirksam, nachdem diese Funktion schon dem System bekannt, d.h. definiert ist.

Eine Alternative dazu ist vor einer Funktion/Prozedur Deklaration der Schalter `{$VALIDATE $}`.

## 2.59 \$TYPEDCONST

`{$TYPEDCONST ON}`

`{$TYPEDCONST OFF}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

Für eine bessere Lesbarkeit des Programms und zur Vermeidung von Compiler Fehlern. Mit "ON" erwartet der Compiler mit jeder

Konstanten Deklaration auch die zugehörige Typ Deklaration. Damit wird z.B. eine "0" auch eindeutig entweder ein Byte, Word, Integer oder Float.

`const bb : byte = 0;`

Der Schalter ist default "ON".

Wenn man vorhandene Programme nicht umschreiben will, so sollte gleich beim Programm Beginn der Schalter so verwendet werden:

`{$TYPEDCONST OFF}`

`program ProgName;`

**Die Option "OFF" sollte nicht mehr verwendet werden!**

## 2.60 \$UDATA

`{$UDATA}`

Group: [CompilerSwitch](#) 

\$UDATA weist allen nachfolgenden Variablen Deklarationen den im Definitionsteil deklarierten UserData (UserDevice) Bereich zu.

Dieser Datenbereich liegt in einem externen Device, das nicht über die normale CPU-Adressierung angesprochen werden kann,

z.B. serielles Eeprom. Der Programmierer muss dazu einen Device Treiber bereitstellen.

Siehe auch Abschnitt **Device Treiber** im *Standard Driver Manual*.

Die Variablen bauen sich immer von den niederen Adressen zu den höheren auf. Wechseln die Speicherbereiche durch einen neuen Schalter,

so wird mit dem aktuellen Speicher an der **zuletzt vergebenen Adresse** fortgefahren.

## 2.61 \$UNDEF

`{$UNDEF label}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Setzt "label" auf false

## 2.62 \$VALIDATE

`{$VALIDATE name}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Konstante und Variable des Systems als auch der Applikation werden vom Compiler in der Regel "wegoptimiert", wenn diese nicht im Kontext angesprochen werden, d.h. wenn sie nicht irgendwo in einem Statement auftauchen. Das kann zu Problemen beim Inline Assembler Code in der Pascal Source führen. Der Assembler gibt dann einen Fehler aus, da die angesprochene Prozedur etc. nicht vorhanden ist. Mit diesem Schalter wird der Compiler gezwungen, auf jeden Fall das Konstrukt "name" zu importieren bzw. die Optimierung greift hier nicht.

**ACHTUNG:**

diese Option funktioniert (als einzige) nicht mit dem "*Merlin Optimiser*"

`{$VALIDATE $}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Funktionen und Prozeduren können durch den vorangestellten Schalter von jedweder Optimierung ausgeschlossen werden.

## 2.63 \$VALIDATE\_ALL

`{$VALIDATE_ALL}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

Damit wird der Compiler veranlasst auch offensichtlich im Programm nicht benutzte Konstante vom Typ String, Array und Record im Programmcode abzulegen. Die Optimierung für diese Art der Konstanten ist damit komplett abgeschaltet.

## 2.64 \$VALIDATE\_OFF

`{$VALIDATE_OFF}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>66</sup>

damit werden ganze Blöcke von Variablen als "benutzt" gekennzeichnet, so dass die Meldung "possibly unused variable" für diesen Bereich nicht auftaucht.

`{$VALIDATE_ON}`

```
VAR
...
...
{$VALIDATE_OFF}
```

## 2.65 \$VALIDATE\_ON

```
{$VALIDATE_ON}
```

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

damit werden ganze Blöcke von Variablen als "benutzt" gekennzeichnet, so dass die Meldung "possibly unused variable" für diesen Bereich nicht auftaucht.

```
{$VALIDATE_ON}
VAR
...
...
{$VALIDATE_OFF}
```

## 2.66 \$VectTab

```
{$VectTab $nnnn} // word address, z.B. {$VectTab $0F000}
```

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Legt den Anfang der Interrupt Vector Tabelle fest. Nur für ganz spezielle Aufgaben, wie das Erstellen einer Applikation, die direkt im BootBlock platziert wird. siehe auch: [\\$BootApplication](#) und [\\$CodeStart](#)

## 2.67 \$W

```
{$W+} / {$W-}
```

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Schaltet die Überwachung von Variablen und Prozeduren in Main oder Units ein. Bei offensichtlich unbenutzten Variablen oder Prozeduren erzeugt der Compiler dabei eine Warnung, die durch die IDE ausgewertet wird. (siehe auch Optimierung und [\\$WG](#))

Default: {\$W-}

## 2.68 \$WG

```
{$WG}
```

Group: [CompilerSwitch](#)<sup>[66]</sup>

Schaltet die Überwachung von Variablen und Prozeduren für alle Programmteile/Units ein. Bei

offensichtlich unbenutzten Variablen oder Prozeduren erzeugt der Compiler dabei eine Warnung, die durch die IDE ausgewertet wird. (siehe auch Optimierung und [\\$W](#))

Default: ausgeschaltet

## 2.69 \$X

`{$X+} / {$X-}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Die nachfolgenden Statements werden durch den Simulator nicht ausgeführt. Hilfreich bei sehr langen mDelays während des Debuglaufs oder wenn auf externe Hardware gewartet wird.

Dieser Schalter hat keinerlei Einfluss auf das generierte Hexfile, d.h. er muss nicht entfernt werden.

## 2.70 \$XDATA

`{$XDATA} / {$XDATA1} / {$XDATA2} / {$XDATA3} / {$XDATA4}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

\$XDATA weist allen nachfolgenden Variablen Deklarationen (dazu zählt auch **StructCons**) den mit **Define** XDATA ausgewiesenen Bereich zu.

XDATA ist externer Speicher, der nur bei den grösseren Typen anzutreffen ist. Folgt ein anderer Schalter dieses Typs, wird mit den folgenden Variablen analog dazu verfahren. Variablen im Bereich \$XDATA werden immer mit längeren und damit langsameren Maschinenbefehlen erreicht. Oft setzt die CPU noch zusätzliche Waitstates ein.

## 2.71 \$XIO

`{$XIO+} / {$XIO-}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Kann im XDATA Bereich verwendet werden um dem Optimierer z.B. Memory Mapped IO-Bereiche zu signalisieren.

Der Bereich innerhalb dieser beiden Schalter wird getrennt behandelt bzw. redundante Zugriffe werden nicht entfernt.

## 2.72 \$ZEROLOCVARS

`{$ZEROLOCVARS}`

Group: [CompilerSwitch](#) <sup>661</sup>

Wenn aktiv, werden alle lokalen Variablen in Funktionen und Prozeduren auf 0 gesetzt wenn eine Funktion oder Prozedur aufgerufen wird.





## 2.73 Einleitung

Liste: [Compiler Switch](#)<sup>3</sup>

Compilerschalter dienen dazu das Verhalten des Compilers zu steuern. Diese Schalter sind Bestandteil des Quelltextes/Source. Ein Schalter wird durch eine geschweifte Klammer { und einem darauf ohne Leerzeichen folgenden \$ eingeleitet. Unmittelbar auf den \$ muss der Schaltername folgen und zwar in Grossbuchstaben. Die Angabe evtl. weiterer Parameter wie z.B. Filenamen erfolgen nach den üblichen Konventionen.

Die Schalter müssen unbedingt in einer Zeile am Zeilen Anfang stehen. In der gleichen Zeile dürfen keine Statements stehen.

Syntax: **{*SSWITCH* [*arg*] }**

Jeder Import und jedes Device Define wird auch in die Compiler Schalter Liste eingefügt. Das bedeutet dass:

*Import LCDport, ...*

behandelt wird als wäre es: {\$DEFINE LCDPORT} und

*Define ProcClock = 8000000;*

wird behandelt wie: {\$DEFINE PROCCLOCK}

### Conditional Compile

Es ist manchmal notwendig, aus einem Programm unterschiedliche, z.B. hardware-abhängige, Versionen zu generieren. Das jeweilige Verhalten des Compilers kann dazu mit Hilfe der Compiler-Schalter für abhängige Compilation (Conditional Compile) gesteuert werden. Das dazu verwendete "**Label**" hat dabei nur symbolischen Charakter. Ist das Ergebnis eines Schalters "falsch", so wird der ab hier beginnende Source-Code bis zum "wahr"-werden des Schalters als Kommentar behandelt bzw. existiert nicht. Alle Schalter dieser Gruppe können an beliebiger Stelle in der Source vorkommen.

Eine "IFxx"-Anweisung muss immer mit einem "ENDIF" abgeschlossen sein. Dazwischen kann ein "ELSE" liegen. Verschachtelte Compilerschalter sind ebenfalls zulässig!!

LABELS können auch in der IDE PED32 unter **Project/Project Options** definiert werden. Mehrere Labels müssen durch Strichpunkte getrennt werden. Hierbei dürfen jedoch nur die "nackten" Labels stehen ohne \$ und ohne DEFINE etc. PED32 informiert den Compiler über die DEFINES und dieser behandelt sie so, als wären sie direkt in der Source in der ersten Zeile.

## 3 Funktionen + Prozeduren

### 3.1 Abs

**Function** Abs (*i : integer*) : integer;

**Function** Abs (*f : float|fix64*) : float|fix64;

Absolutwert eines Int8, Integer, Longint, Int64, Fix64 oder Float Wertes

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.2 AddAVFilter

**Procedure** *AddAVfilter* (**var** *Filter* : AVfilter; *val* : type);  
Ersetzt den ältesten Wert ohne neue Mittelwert Bildung.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.3 Addr

**Function** *Addr* (*identifizier*) : pointer; {Adresse der Speicherstelle}  
Als Operanten sind nur Variablen, Prozeduren und Funktionen zulässig.  
Das Resultat der Funktion ist ein **typisierter** Pointer.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.4 Append

**Procedure** *Append* (*src* : string; **var** *dst* : string);  
Hängt den String "src" an den String "dst" an (concat).

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.5 ArcTan

**Function** *ArcTan* (*w* : float) : float;  
Liefert als Ergebnis den Arkustangens des Arguments.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.6 ArrToStr

**Function** *ArrToStr* (*arr* : array of char) : string;  
Konvertiert einen Null-terminierten String zu einem Pascal String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.7 AVR\_CAN\_BaudRate

**Function** *AVR\_CAN\_BaudRate* (*br* : tCAN\_baud) : boolean;  
Stellt die Baudrate ein. Zuvor sollte ein Disable und danach ein Enable ausgeführt werden.

Group: [AVR-CAN](#)<sup>8</sup>

### 3.8 AVR\_CAN\_Disable

**Procedure** *AVR\_CAN\_Disable*;  
Sperrt den Treiber so dass die Applikation Änderungen vornehmen kann.

Group: [AVR-CAN](#)<sup>8</sup>

### 3.9 AVR\_CAN\_Enable

*Procedure AVR\_CAN\_Enable;*

Gibt den Treiber nach einem Disable wieder frei.

Group: [AVR-CAN](#) 

### 3.10 AVR\_CAN\_GetError

*Function AVR\_Can\_GetError (box : byte) : boolean;*

Prüft den aktuellen Status der Box auf aufgetretene Fehler.

Group: [AVR-CAN](#) 

### 3.11 AVR\_CAN\_GetStatus

*Function AVR\_Can\_GetStatus (box : byte) : tAVR\_CAN\_States;*

Gibt den aktuellen Status der Box zurück.

Group: [AVR-CAN](#) 

### 3.12 AVR\_CAN\_Init

*Function AVR\_CAN\_Init (RxMOBCount : Byte) : boolean;*

Setzt die CAN Hardware komplett zurück und initialisiert diese neu.

*RxMOBCount* (1..14) bestimmt die Anzahl der für den Empfang zu initialisierenden Mailboxen.

**Achtung:** diese Funktion wurde mit Compiler Rev. 4.92.00 geändert und muss ggf. angepasst werden.

Group: [AVR-CAN](#) 

### 3.13 AVR\_CAN\_RxErrCount

*Function AVR\_CAN\_RxErrCount : byte;*

Gibt Rx Error Count zurück.

Group: [AVR-CAN](#) 

### 3.14 AVR\_CAN\_SetRxEMask

*Function AVR\_CAN\_SetRxEMask (box : byte; lwlDtag, lwlDmask : longword) : boolean;*

Stellt den erweiterten ID-TAG und die ID-Mask für eine Rx-Mailbox (1..14) ein.

Group: [AVR-CAN](#) 

### 3.15 AVR\_CAN\_SetRxMask

**Function** *AVR\_CAN\_SetRxMask* (*box : byte; wIDtag, wIDmask : word*) : *boolean*;  
Stellt den Standard ID-TAG und die ID-Mask für eine Rx-Mailbox (1..14) ein.

Group: [AVR-CAN](#)<sup>8</sup>

### 3.16 AVR\_CAN\_StartMessage

**Procedure** *AVR\_CAN\_StartMessage*;  
Diese Funktion muss aufgerufen werden um das Senden freizugeben.

Group: [AVR-CAN](#)<sup>8</sup>

### 3.17 AVR\_CAN\_TxErrCount

**Function** *AVR\_CAN\_TxErrCount* : *byte*;  
Gibt Tx Error Count zurück.

Group: [AVR-CAN](#)<sup>8</sup>

### 3.18 BankDevPtr

**Function** *BankDevPtr* (*b:byte; p:pointer*): *pointer*;  
Pointer zeigt als Ergebnis ins Banked Device.

Group: [Banking Port](#)<sup>9</sup>

### 3.19 BCDtoByte

**Function** *BCDtoByte* (*b : byte*) : *byte*;  
Konvertiert einen packed BCD Wert in ein Byte.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.20 BeepChirpH

**Procedure** *BeepChirpH* (*repTimes : byte*);  
Erzeugt eine sehr kurze absteigende hohe Tonfolge (Chirp).

Group: [BeepPort](#)<sup>9</sup>

### 3.21 BeepChirpL

**Procedure** *BeepChirpL* (*repTimes : byte*);  
Erzeugt eine sehr kurze absteigende niedrige Tonfolge (Chirp).

Group: [BeepPort](#)<sup>9</sup>

### 3.22 BeepClick

*Procedure BeepClick;*

Erzeugt ein kurzes Klicken.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.23 BeepOut

*Procedure BeepOut (Frequ : word; ticks : byte);*

Diese Prozedur erzeugt einen Ton mit der angegebenen Frequenz.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.24 BeepOutErr

*Procedure BeepOutErr;*

Erzeugt einen kurzen schnarrenden Ton.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.25 BeepOutHL

*Procedure BeepOutHL;*

Erzeugt eine kurze absteigende Tonfolge mit 3 Tonfolgen.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.26 BeepOutLH

*Procedure BeepOutLH;*

Erzeugt eine kurze aufsteigende Tonfolge mit 3 Tonfolgen.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.27 BeepSiren

*Procedure BeepSiren (const mode : byte; repTimes : byte);*

Erzeugt einen Sirenyklus.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.28 BeepStepHL

*Procedure BeepStepHL;*

Erzeugt eine kurze absteigende Tonfolge mit 5 Tonfolgen.

Group: [BeepPort](#) 

### 3.29 BeepStepLH

*Procedure BeepStepLH;*

Erzeugt eine kurze aufsteigende Tonfolge mit 5 Tonfolgen.

Group: [BeepPort](#)<sup>9</sup>

### 3.30 Bit

1. Vordefinierter Type. Benötigter Speicher: 1bit, true..false, 0..1

```
const LedBit2 : byte = 3;  
var port6 : byte;  
    Led2[@port6, Led2Bit] : bit;
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>6</sup>

2. Testet ein bit auf true/false.

*Function Bit (a, 0 : byte) : boolean;*

*Function Bit (b : bit) : boolean;*

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.31 BitCountOf

*Function BitCountOf (x : ordinal) : byte;*

Gibt die Anzahl der gesetzten Bits zurück.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.32 BoolToStr

*Function BoolToStr (bool : boolean) : string;*

*Function BoolToStr (bool : boolean; TrueStr, FalseStr : string) : string;*

Konvertiert eine Boolean Variable in einen String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.33 Boot\_Init

*Procedure Boot\_Init;*

Stellt den Stack und Frame so bereit wie es im Define vorgegeben wurde.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.34 BootRestart

*Procedure BootRestart;*

Die Applikation kann hiermit einen Bootvorgang auslösen.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.35 ByteToBCD

**Function** *ByteToBCD* (*b : byte*) : *byte*;  
Konvertiert ein Byte in das BCD Format.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.36 ByteToBin

**Function** *ByteToBin* (*value : byte|int8*) : *string*;  
Das Ergebnis ist die Repräsentation der einzelnen Bits durch eine '0' oder '1' im String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.37 ByteToHex

**Function** *ByteToHex* (*b : byte|int8*) : *string*;  
Konvertiert Numerischen 8bit Wert in einen hex-String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.38 ByteToStr

**Function** *ByteToStr* (*b : byte|int8*) : *string*;  
Konvertiert Numerischen 8bit Wert in einen String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.39 CalcChecksum

**Function** *calcChecksum* (**const** *start, end : pointer*) : *word*;  
Bildet die Summe aller Bytes im angegebenen EEPROM Bereich.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.40 CalcFlashCheck

**Function** *CalcFlashCheck* : *boolean*;  
bildet zur Laufzeit eine Checksumme und vergleicht diese mit der im Flash abgelegten.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.41 CalcFlashCheck\_A

**Function** *CalcFlashCheck\_A* (*count : word*) : *byte*;  
überprüft die Applikations Checksumme aus dem Bootbereich heraus.

Der Übergabe Parameter der Funktion bestimmt die Anzahl der Bytes, die in diesem Durchgang geprüft werden sollen.  
Die Funktion gibt eine 0 zurück wenn das Check Ende in diesem Durchgang noch nicht erreicht wurde. Ist das Ende erreicht, so wird das Ergebnis ungleich Null:  
1 = check finished and ok



2 = check finished but failed.

muss importiert werden:

**From System Import** FlashCheck\_A;

Group: [System](#)

### 3.42 CalcFlashCheck\_B

**Function** CalcFlashCheck\_B : boolean;

Bildet einen separaten Flash Check über den ganzen Bootbereich.

muss importiert werden:

**From System Import** FlashCheck\_B;

Group: [System](#)

### 3.43 CalcFlashCheck\_S

**Function** CalcFlashCheck\_S (count : word) : byte;

muss importiert werden:

**From System Import** FlashCheck\_S;

sequentieller (partieller) Flash Check. Aufruf bis Ergebnis  $\leq 0$ .

Group: [System](#)

### 3.44 ChangeDir

**Function** ChangeDir (const dir : char) : boolean; // '0'..'9'

Stellt die DefaultDirectory für alle Drives ein.

Group: [8bit FileSystem](#)

### 3.45 CheckFrameValid

**Function** CheckFrameValid (p : Process|Task) : integer;

Ermittelt ob ein Frame Überlauf stattgefunden hat.

Group: [System](#)

### 3.46 CheckStackValid

**Function** CheckStackValid (p : Process|Task) : integer;

Ermittelt ob ein Stack Überlauf stattgefunden hat.

Group: [System](#)

### 3.47 ClearDeviceLock

*Function* *ClearDeviceLock* (*d* : *DeviceLock*) : *boolean*;  
Gibt den Treiber wieder frei.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.48 ClearIncrAll4

*Procedure* *ClearIncrAll4*;  
Setzt alle absoluten und relativen internen Zähler auf null.

Group: [Increment Counter 4chan](#)<sup>[15]</sup>

### 3.49 ClearIncrementVal

*Procedure* *ClearIncrementVal*;  
Setzt den absoluten und relativen internen Zähler auf null.

Group: [Increment Counter](#)<sup>[15]</sup>

### 3.50 ClearIncrVal4

*Procedure* *ClearIncrVal4* (*chan* : *byte*);  
Setzt den absoluten und relativen internen Zähler von *chan* auf null.

Group: [Increment Counter 4chan](#)<sup>[15]</sup>

### 3.51 ClearKeyBoard

*Procedure* *ClearKeyBoard*;  
Setzt das komplette KeyBoard zurück.

Group: [KeyBoard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.52 ClearKeyBoard8

*Procedure* *ClearKeyBoard8*;  
Setzt das komplette KeyBoard zurück.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.53 ClearRunErr

*Procedure* *ClearRunErr*;  
Setzt einen aufgetretenen Laufzeitfehler zurück.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.54 CompareBlock

**Function** *CompareBlock* (**const** *addr1*, *addr2* : *pointer*; **const** *len* : *word*) : *boolean*;  
Vergleicht zwei Speicherbereiche miteinander.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.55 CompareIP

**Function** *CompareIP* (*ip1*, *ip2* : *TIPAddr*) : *boolean*;  
Vergleicht zwei IP-Adress Arrays.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[41]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.56 CompareMAC

**Function** *CompareMAC* (*mac1*, *mac2* : *TMACAddr*) : *boolean*;  
Vergleicht zwei MAC-Adress Arrays.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[41]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.57 CompareNet

**Function** *CompareNet* (*a1*, *a2*, *mask* : *TIPAddr*) : *boolean*;  
Vergleicht den Netzwerk-Teil zweier IP-Adress Arrays.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[41]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.58 Copy

**Function** *Copy* (*st* : *string*; *pos*, *count* : *byte*) : *string*;  
Kopiert aus einem String einen Teilstring. Das Ergebnis ist ein String.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.59 CopyBlock

**Procedure** *CopyBlock* (*src* : *pointer*; *dst* : *pointer*; *len* : *word*);  
Kopiert einen Speicherbereich in einen anderen.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.60 Cos

**Function** *Cos* (*w* : *float*) : *float*;  
Liefere den Cosinus des Arguments zurück.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.61 CosD

**Function** *CosD* (*w : float*) : *float*;

Liefere den Cosinus des Winkels *w* im Gradmaß zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.62 CosInt

**Function** *CosInt* (*angle, v : integer*) : *integer*;

Die Funktionen liefern den Cosinus des Winkels multipliziert mit *v*.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.63 CosInt16

**Function** *CosInt16* (*angle : integer*) : *integer*; // *angle in 0.1deg*

Errechnet den Cosinus des Winkels, multipliziert mit 10000.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.64 CPUsleep

**Procedure** *CpuSleep* (*sleepcmd : byte*);

Legt die CPU schlafen, d.h. das Programm wird gestoppt.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.65 CRCcheck

**Function** *CRCcheck* (*p : pointer; count : word*) : *word*;

Prüft Datenblock mit dem angehängten CRC-Word.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.66 CRCstreamAdd

**Function** *CRCstreamAdd* (*value : byte*) : *word*;

Fügt kontinuierlich Bytes (*value*) der Checksumme hinzu.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.67 CRCstreamAddP

**Function** *CRCstreamAddP* (*ptr : pointer; count: word*) : *word*;

Fügt der Checksumme ganze Speicherblöcke (RAM) hinzu.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.68 CRCstreamInit

**Procedure** *CRCstreamInit* (*seed* : *word*);  
Setzt den CRC Start Wert auf 0.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.69 DCFdayLightSave

**Function** *DCFdayLightSave* : *boolean*;  
Gibt die Sommer/Winterzeit zurück. Sommerzeit = true.

Group: [DCF-77 Encoder](#)<sup>[10]</sup>

### 3.70 DCFfield

**Function** *DCFfield* : *byte*;  
Gibt einen ungefähren Wert für die Empfangsqualität wieder.

Group: [DCF-77 Encoder](#)<sup>[10]</sup>

### 3.71 DCFready

**Function** *DCFready* : *boolean*;  
Zeigt an ob einmal ein Telegramm empfangen wurde.

Group: [DCF-77 Encoder](#)<sup>[10]</sup>

### 3.72 DCFupdate

**Procedure** *DCFupdate*; // *Callback Procedure*  
Findet der DCF77 Treiber den Import der RTC nicht, so ruft er jede Minute die Prozedur „DCFupdate“ auf.

Group: [DCF-77 Encoder](#)<sup>[10]</sup>

### 3.73 DDS10buildTab

**Procedure** *DDS10buildTab* (*DDStab*, *amp* : *byte*; *dsMode* : *tdsMode*);  
Initialisiert eine DDS10 Lookup Tabelle.

Group: [DDS10 Synthesizer](#)<sup>[10]</sup>

### 3.74 DDS10setFrequ

**Procedure** *DDS10setFrequ* (*freq* : *float*);  
Stellt die aktuelle Frequenz ein.

Group: [DDS10 Synthesizer](#)<sup>[10]</sup>

### 3.75 DDS10setTab

*Procedure DDS10setTab (DDStab : byte);*

Schaltet zur Laufzeit zwischen den vorhandenen Tabellen um.

Group: [DDS10 Synthesizer](#)<sup>[10]</sup>

### 3.76 DDS10start

*Procedure DDS10start;*

Startet eine evtl. abgeschaltete Synthese wieder.

Group: [DDS10 Synthesizer](#)<sup>[10]</sup>

### 3.77 DDS10stop

*Procedure DDS10stop;*

Stoppt eine Synthese.

Group: [DDS10 Synthesizer](#)<sup>[10]</sup>

### 3.78 Dec

*Procedure Dec (var v [, step] : type);*

Dekrementiert eine Variable.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.79 DeclAVfilter

*Function DeclAVfilter (var Filter : AVfilter) : type;*

Errechnet die Steigung zwischen dem ältesten und dem jüngsten Eintrag.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.80 DecSema

*Function DecSema (s : semaphore) : boolean;*

Eine Semaphore wird um eins erniedrigt.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.81 DecToLim

*Function DecToLim (var v : ordinal [, limit : ordinal; val : ordinal]) : boolean;*

Das Argument "v" wird um 1 erniedrigt.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.82 DecToLimWrap

**Function** *DecToLimWrap* (**var** *value, lim, pres* : *type*) : *boolean*;  
Dekrementiert die Variable "value" jeweils um 1.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.83 DegToRad

**Function** *DegToRad* (*w* : *float*) : *float*;  
Wandelt eine im Gradmaß vorliegende Winkelgröße in Bogenmaß um.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.84 Delete

**Procedure** *Delete* (**var** *s* : *string*; *pos, count* : *byte*);  
Löscht eine Anzahl Zeichen in einem String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.85 Disable\_JTAGport

**Procedure** *Disable\_JTAGport*;  
Die Applikation kann zur Laufzeit das JTAG Port ausschalten.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.86 DisableInts

**Procedure** *DisableInts*;  
Sperrt den globalen Interrupt.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.87 DiskFormat

**Function** *DiskFormat* (**const** *drive* : *char*) : *boolean*; // 'A'..'D'  
Der Directory Teil des Drives wird initialisiert bzw. komplett gelöscht.

Group: [8bit FileSystem](#)<sup>7</sup>

### 3.88 DiskFree

**Function** *DiskFree* (**const** *dir* : *char*) : *word*; // 'A'..'D'  
Gibt den noch freien Speicherplatz auf dem Drive zurück (in kBytes).

Group: [8bit FileSystem](#)<sup>7</sup>

### 3.89 DiskReset

**Function** *DiskReset* (**const** drive : char) : boolean; // 'A'..'D'  
Setzt das Laufwerk zurück.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.90 DiskSelect

**Function** *DiskSelect* (**const** drive : char) : boolean; // 'A'..'D'  
Stellt das DefaultDrive ein.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.91 Disp14Blink

**Procedure** *Disp14Blink* (**const** blink : boolean);  
Das ganze Display blinkt bzw. das Blinken wird ausgeschaltet.

Group: [LED14seg Display](#) 

### 3.92 Disp14Clear

**Procedure** *Disp14Clear*;  
Das ganze Display wird gelöscht.

Group: [LED14seg Display](#) 

### 3.93 Disp14ClrEOL

**Procedure** *Disp14CLREOL*;  
Das Display wird von der aktuellen Cursorposition bis Zeilenende gelöscht.

Group: [LED14seg Display](#) 

### 3.94 Disp14DigBlink

**Procedure** *Disp14DigBlink* (digit: byte; blink: boolean);  
Ein einzelnes Digit blinkt bzw. das Blinken wird ausgeschaltet.

Group: [LED14seg Display](#) 

### 3.95 Disp14Out

**Procedure** *Disp14Out* (**const** ch : char);  
Schreiben in den Display Buffer.

Group: [LED14seg Display](#) 



### 3.96 Disp14Pos

*Procedure Disp14Pos (const digit : byte);*

Der Schreibcursor wird an eine bestimmte Stelle positioniert.

Group: [LED14seg Display](#)<sup>[22]</sup>

### 3.97 Disp14Test

*Procedure Disp14Test;*

Alle Segmente des Displays werden eingeschaltet.

Group: [LED14seg Display](#)<sup>[22]</sup>

### 3.98 Disp7Test

*Procedure Disp7Test;*

Testfunktion. Schaltet alle Segmente ein.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.99 DispBlink

*Procedure DispBlink (true);*

Das ganze Display blinkt bzw. das Blinken wird ausgeschaltet.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.100 DispClear

*Procedure DispClear;*

Das ganze Display wird gelöscht.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.101 DispCIEOL

*Procedure DispCIEOL;*

Das Display wird von der aktuellen Cursorposition bis Zeilenende gelöscht.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.102 DispDigBlink

*Procedure DispDigBlink (x : byte);*

Ein einzelnes Digit blinkt bzw. das Blinken wird ausgeschaltet.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.103 DispOut

**Procedure** *DispOut* (*ch* : *char*);  
Schreiben in den Display Buffer.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.104 DispPos

**Procedure** *DispPos* (*x* : *byte*);  
Der Schreibcursor wird an eine bestimmte Stelle positioniert.

Group: [LED7seg Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.105 EdBoolean

**Function** *EdBoolean* (*EdValue* : *Boolean*; *LeadLabel*, *PostLabel* : *String*[*EdLabelLength*];  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*) : *Boolean*;

Boolean editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>[19]</sup>

### 3.106 EdByte

**Function** *EdByte* (*EdValue* : *Byte*; *LeadLabel*, *PostLabel* : *String*[*EdLabelLength*];  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*; *VMin*, *VMax* : *Byte*) : *Byte*;

Byte editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>[19]</sup>

### 3.107 EdDate

**Function** *EdDate* (*EdValue* : *String*[*EdDateLength*]; *LeadLabel* : *String*[*EdLabelLength*];  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*) : *String*[*EdDateLength*];

Datum editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>[19]</sup>

### 3.108 EdInteger

**Function** *EdInteger* (*EdValue* : *Integer*; *LeadLabel*, *PostLabel* : *String*[*EdLabelLength*];  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*; *VMin*, *VMax* : *Integer*;  
*Decimal* : *Byte*) : *Integer*;

Integer editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>[19]</sup>

### 3.109 EdIPAddress

**Function** *EdIPAddress* (*EdValue* : *tEDIPAddress*; *LeadLabel*, *PostLabel* : *String[EdLabelLength]*;  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*;  
*IPMin*, *IPMax* : *tEdIpAddress*) : *tEDIPAddress*;

IP Adressen editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.110 EdList

**Function** *EdList* (*EdValue* : *Pointer*; *Location* : *tEdArrayLocation*;  
*LeadLabel*, *PostLabel* : *String[EdLabelLength]*; *X*, *Y* : *Byte*;  
*BlinkCursor* : *Boolean*; *StrLen*, *Count*, *Default* : *Byte*) : *Byte*;

Anzeige von String Listen, darin auf- und abwärts blättern und einen Eintrag auswählen.  
Bitte beachten, dass das Array mit dem Index 0 beginnen muss.

**EdValue** ist hier ein Pointer auf ein beliebiges Array of string (siehe Demoprogramm)  
**Location** bestimmt den auf den Speichertyp (RAM, ROM, EEPROM) des Array's  
**StrLen** ist die maximale Länge eines Strings im Array  
(Achtung auf die Länge achten! Hier wird mit Pointern gearbeitet)  
**Count** ist die Anzahl der Einträge im Array  
(Achtung auf die Anzahl achten! Hier wird mit Pointern gearbeitet.)

Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.111 EdLongInt

**Function** *EdLongInt* (*EdValue* : *LongInt*; *LeadLabel*, *PostLabel* : *String[EdLabelLength]*;  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*; *VMin*, *VMax* : *LongInt*;  
*Decimal* : *Byte*) : *LongInt*;

LongInt editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.112 EdLongWord

**Function** *EdLongWord* (*EdValue* : *LongWord*; *LeadLabel*, *PostLabel* : *String[EdLabelLength]*;  
*X*, *Y* : *Byte*; *BlinkCursor* : *Boolean*; *VMin*, *VMax* : *LongWord*;  
*Decimal* : *Byte*) : *LongWord*;

LongWord editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.113 EdString

**Function** *EdString* (*EdValue* : String[EdStringLength];  
*LeadLabel, PostLabel* String[EdLabelLength];  
*X, Y* : Byte; *BlinkCursor* : Boolean; *MaxLen* : Byte;  
*MinChar, MaxChar* : Byte;  
*Repeater* : Boolean) : String[EdStringLength];

String editieren.

MaxLen bestimmt die maximale Länge des zu editierenden Strings

Beschreibung der Standard Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.114 EdTime

**Function** *EdTime* (*EdValue* : String[EdTimeLength]; *LeadLabel* : String[EdLabelLength];  
*X, Y* : Byte; *BlinkCursor* : Boolean;  
*EditSeconds* : Boolean) : String[EdTimeLength];

Zeit editieren.

EditSeconds bestimmt, ob im Edit-Feld auch die Sekunden editiert werden können

Beschreibung der Standard Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.115 EdWord

**Function** *EdWord* (*EdValue* : Word; *LeadLabel, PostLabel* : String[EdLabelLength]; *X, Y* : Byte;  
*BlinkCursor* : Boolean; *VMin, VMax* : Word; *Decimal* : Byte) : Word;

Word editieren.

Beschreibung der Parameter bei Group: [LCD Edit](#)<sup>19</sup>

### 3.116 EEPromPtr

**Function** *EEPromPtr* (*p:pointer*): pointer;  
Lässt den Pointer ins EEPROM zeigen.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.117 Enable\_JTAGport

**Procedure** *Enable\_JTAGport*;

Die Applikation kann zur Laufzeit das JTAG Port einschalten.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.118 EnableInts

*Procedure EnableInts;*

Gibt den globalen Interrupt frei.

**Xmega**

erweitert mit einem Parameter, der die enabled/disabled Interrupt Levels definiert..

*Procedure EnableInts (level : byte);*

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.119 EnableIntsX

*Procedure EnableIntsX;*

**Xmega**

gibt den globalen Xmega Interrupt frei ohne die Levels zu ändern.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.120 EnablePWM

*procedure EnablePWM\_C0A (ena : boolean);*

*procedure EnablePWM\_C0B (ena : boolean);*

*procedure EnablePWM\_C0C (ena : boolean);*

...

**nur XMega**

Gibt den jeweiligen PWM Port frei oder sperrt ihn.

Group: [PWM Port](#)<sup>[27]</sup>

### 3.121 EndOfFile

*Function EndOfFile (const f : file) : boolean;*

Stellt fest ob der Lese/Schreib Pointer am Dateiende angelangt ist.

Group: [8bit FileSystem](#)<sup>[7]</sup>

### 3.122 Even

*Function Even (x : type) : boolean;*

Wert auf geradzahlig testen.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.123 Excl

*Procedure Excl (v, b : byte);*

Bit in einem Byte rücksetzen.

*Procedure Excl (SrcDest : BitSet; op : BitSet);*

Ein BitSet in einem BitSet rücksetzen.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.124 Exp

**Function** *Exp* (*x : float*) : *float*;

Gibt die Potenz von x zurück.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.125 ExtractFileExt

**Function** *ExtractFileExt* (*FName : string*) : *string*;

Liefert den Extension-Teil innerhalb eines FileNamens zurück.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

siehe auch [FAT16 File System](#)<sup>[1]</sup>

### 3.126 ExtractFileName

**Function** *ExtractFileName* (*FName : string*) : *string*;

Liefert den Namens-Teil innerhalb eines FileNamens zurück.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.127 ExtractFilePath

**Function** *ExtractFilePath* (*FName : string*) : *string*;

Liefert den Pfad-Teil innerhalb eines FileNamens zurück.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.128 F16\_BlockRandomWrite

**Function** *F16\_BlockRandomWrite* (*f : File*; *pt : pointer*; *Count : word*; **var** *res : Word*) : *boolean*;

Schreibt einen Datenblock.

Group: [FAT16 FileSystem](#)<sup>[1]</sup>

### 3.129 F16\_BlockRead

**Function** *F16\_BlockRead* (*f : File*; *pt : pointer*; *count : word*; **var** *res : word*) : *boolean*;

Liest einen Datenblock.

Group: [FAT16 FileSystem](#)<sup>[1]</sup>

### 3.130 F16\_BlockWrite

**Function** *F16\_BlockWrite* (*f* : File; *pt* : pointer; *count*: word; **var** *res*: word) : boolean;  
Schreibt einen Datenblock.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.131 F16\_ChangeDir

**Function** *F16\_ChangeDir* (*path* : TPathStr) : boolean;  
Stellt die DefaultDirectory/Path für alle File Operationen ein.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.132 F16\_CheckDisk

**Function** *F16\_CheckDisk* : boolean;  
Prüft den Status eines Mediums im Drive.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.133 F16\_CheckHandle

**Function** *F16\_CheckHandle* (*f* : File) : tFileAccess;  
Prüft ein FileHandle auf Gültigkeit.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.134 F16\_CreateDir

**Function** *F16\_CreateDir* (*path* : TPathStr; *DirName* : TFileName; *aTime*, *aDate* : word): boolean;  
Erstellt eine neue Directory.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.135 F16\_DateToStr

**Function** *F16\_DateToStr* (*FileDate* : word) : tF16DateStr;  
Konvertiert ein DOS FileDate in einen String. Format = "yy.mm.dd".

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.136 F16\_DirGetDate

**Function** *F16\_DirGetDate* (*path* : TPathStr; *FDirName* : TFileName; **var** *aTime*, *aDate* : word) : boolean;  
Liefert das Erstellungs Datum der Directory.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.137 F16\_DiskInit

**Function** *F16\_DiskInit* : *boolean*;  
Initialisiert die angeschlossene Hardware.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.138 F16\_DiskReset

**Function** *F16\_DiskReset* : *boolean*;  
Initialisiert alle internen Buffer.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.139 F16\_EndOfFile

**Function** *F16\_EndOfFile* (*f* : *File*) : *boolean*;  
Gibt ein true zurück, wenn beim Lesen das Dateiende erreicht wurde.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.140 F16\_FileAppend

**Function** *F16\_FileAppend* (*f* : *File*) : *boolean*;  
Öffnet ein vorhandenes File zum Schreiben.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.141 F16\_FileAssign

**Function** *F16\_FileAssign* (*var f* : *File*; *path* : *TPathStr*; *fn* : *TFileName*) : *boolean*;  
Generiert das File (Handle), das für alle weiteren File Operationen benötigt wird.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.142 F16\_FileClose

**Function** *F16\_FileClose* (*var f* : *File*) : *boolean*;  
Gibt ein FileHandle frei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.143 F16\_FileCopy

**Function** *F16\_FileCopy* (*srcPath* : *TPathStr*; *srcFn* : *TFileName*;  
*dstPath* : *TPathStr*; *dstFn* : *TFileName*) : *boolean*;  
Kopiert eine Datei in ein anderes Verzeichnis/Namen.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 



### 3.144 F16\_FileCreate

**Function** *F16\_FileCreate* (*Path*: TPathStr; *FName*: TFileName; *aAttr*: tFAttr; *aTime*, *aDate*: Word; *Size*: LongWord) : boolean;

Erstellt eine neue Datei und gibt gleichzeitig auch deren Dateigrösse vor.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.145 F16\_FileDelete

**Function** *F16\_FileDelete* (*path*: TPathStr; *fn*: TFileName) : boolean;

Löscht eine vorhandene Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.146 F16\_FileExist

**Function** *F16\_FileExist* (*path*: TPathStr; *fn*: TFileName; *attr*: tFAttr) : boolean;

Prüft die Existenz einer Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.147 F16\_FileGetAttr

**Function** *F16\_FileGetAttr* (*path*: TPathStr; *fn*: TFileName; **var** *attr*: tFAttr) : boolean;

Liest die Attribute einer vorhandenen Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.148 F16\_FileGetDate

**Function** *F16\_FileGetDate* (*path*: TPathStr; *fn*: TFileName; **var** *aTime*, *aDate*: word) : boolean;

Liest das File Datum und Uhrzeit einer vorhandenen Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.149 F16\_FilePos

**Function** *F16\_FilePos* (*f*: File) : longword;

Gibt den aktuellen Lese/Schreib Pointer zurück.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.150 F16\_FileRename

**Function** *F16\_FileRename* (*path*: TPathStr; *fn*, *fnNew*: TFileName) : boolean;

Ändert den Filenamen einer vorhandenen Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.151 F16\_FileReset

**Function** *F16\_FileReset* (*f* : *File*) : *boolean*;  
Öffnet ein vorhandenes File zum Lesen.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.152 F16\_FileRewrite

**Function** *F16\_FileRewrite* (*f* : *File*; *attr* : *tFAttr*; *aTime*, *aDate* : *word*) : *boolean*;  
Öffnet ein vorhandenes File zum Schreiben.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.153 F16\_FileSeek

**Function** *F16\_FileSeek* (*f* : *File*; *p* : *longword*) : *longword*;  
Positioniert den Lese/Schreib Pointer.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.154 F16\_FileSetAttr

**Function** *F16\_FileSetAttr* (*path* : *TPathStr*; *fn* : *TFileName*; *attr* : *tFAttr*) : *boolean*;  
Verändert die Attribute einer vorhandenen Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.155 F16\_FileSetDate

**Function** *F16\_FileSetDate* (*path* : *TPathStr*; *fn* : *TFileName*; *aTime*, *aDate* : *word*) : *boolean*;  
Verändert das File Datum und Uhrzeit einer vorhandenen Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.156 F16\_FileSize

**Function** *F16\_FileSize* (*path* : *TPathStr*; *fn* : *TFileName*; **var** *size* : *longword*) : *boolean*;  
Errechnet die Datei Grösse (Bytes) einer vorhandenen Datei.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.157 F16\_FileSizeH

**Function** *F16\_FileSizeH* (*f* : *File*) : *longword*;  
Gibt die aktuelle Dateigrösse in Records zurück.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.158 F16\_FindFirst

**Function** *F16\_FindFirst* (*path* : *TPathStr*; *fn* : *TFileName*; *attr* : *tFAttr*; **var** *sr* : *TSearchRec*) : *boolean*;

Öffnet die Suche nach bestimmten Dateien.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.159 F16\_FindNext

**Function** *F16\_FindNext* (**var** *sr* : *TSearchRec*) : *boolean*;

Weitersuchen nach dem Eröffnen der Suche mit Funktion FindFirst.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.160 F16\_GetCurDir

**Function** *F16\_GetCurDir* : *TPathStr*;

Gibt das aktuelle DefaultDirectory/Path zurück.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.161 F16\_GetDiskError

**Function** *F16\_GetDiskError* : *tDiskError*;

Liefert den Status der letzten Operation.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.162 F16\_GetDiskFree

**Function** *F16\_GetDiskFree* : *LongWord*;

Gibt den noch freien Speicherplatz in Bytes zurück.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.163 F16\_GetDiskSize

**Function** *F16\_GetDiskSize* : *longword*;

Gibt die Kapazität in Bytes des aktuellen Mediums zurück.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.164 F16\_GetUsedHandles

**Function** *F16\_GetUsedHandles* : *byte*;

Gibt die Anzahl der belegten FileHandles zurück.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.165 F16\_PathExist

**Function** *F16\_PathExist* (*path* : *TPathStr*) : *boolean*;  
Prüft, ob der angegebene Pfad vorhanden ist.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.166 F16\_PathExpand

**Function** *F16\_PathExpand* (*path* : *TPathStr*; **var** *ExpandedPath* : *TPathStr*) : *boolean*;  
Expandiert einen relativen Pfad in einen absoluten Pfad.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.167 F16\_RandomWrite

**Function** *F16\_RandomWrite* (*f*: *File*): *boolean*;  
Öffnet ein vorhandenes File zum Schreiben.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.168 F16\_ReadSector

**Function** *F16\_ReadSector* (*SectNum* : *longword*; *pt* : *Pointer*) : *Boolean*;  
Liest einen physischen 512 Byte Sektor.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.169 F16\_RemoveDir

**Function** *F16\_RemoveDir* (*path* : *TPathStr*; *DirName* : *TFileName*) : *boolean*;  
Löscht eine vorhandene Directory.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.170 F16\_StrToDate

**Function** *F16\_StrToDate* (*strDate* : *tF16DateStr*) : *word*;  
Konvertiert einen String in ein DOS FileDate word.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.171 F16\_StrToTime

**Function** *F16\_StrToTime* (*strTime* : *tF16TimeStr*) : *word*;  
Konvertiert einen String in ein DOS FileTime word.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.172 F16\_TimeToStr

**Function** *F16\_TimeToStr* (*FileTime* : word) : tF16TimeStr;  
Konvertiert eine DOS FileTime in einen String. Format = "hh.mm".

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.173 F16\_WriteSector

**Function** *F16\_WriteSector* (*SectNum* : longword; *pt* : Pointer) : Boolean;  
Schreibt einen physischen 512 Byte Sektor.

Group: [FAT16 FileSystem](#) 

### 3.174 FileAppend

**Function** *FileAppend* (**const** *f* : file; **const** *Buff*; **const** *Count*: word] : word;  
Hängt Records ans Ende des Files an.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.175 FileChangeDir

**Function** *FileChangeDir* (**const** *fn* : tFName; **const** *dir* : char) : boolean;  
Verschiebt eine Datei in ein anderes Directory.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.176 FileClose

**Function** *FileClose* (**var** *f* : file) : boolean;  
Schliesst die geöffnete Datei.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.177 FileCreate

**Function** *FileCreate* (**const** *fn* : tFName) : boolean;  
Erstellt eine neue leere Datei.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.178 FileDelete

**Function** *FileDelete* (**const** *fn* : tFName) : boolean;  
Löscht die Datei *fn*.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.179 FileExists

**Function** *FileExists* (**const** *fn* : *tFName*) : *boolean*;  
Stellt fest ob die Datei *fn* existiert.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.180 FileFirst

**Function** *FileFirst* (**var** *st* : *tFName*; **const** *fn* : *tFName*) : *boolean*;  
Eröffnet die Datei Suchfunktion.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.181 FileGetAttr

**Function** *FileGetAttr* (**const** *fn* : *tFName*) : *TFileAttributes*;  
Liest alle Attribute dieser Datei.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.182 FileHandleCheck

**Function** *FileHandleCheck* (**const** *f* : *file*) : *boolean*;  
Prüft eine FileHandle Variable auf Gültigkeit.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.183 FileNext

**Function** *FileNext* (**var** *st* : *tFName*) : *boolean*;  
Setzt das Suchen nach einer *FileFirst* Funktion fort.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.184 FileOpen

**Function** *FileOpen* (**var** *f* : *file*; **const** *fn* : *tFName*) : *boolean*;  
Öffnet eine vorhandene Datei zum Lesen oder Schreiben.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.185 FilePos

**Function** *FilePos* (**const** *f* : *file*) : *longword*;  
Gibt die aktuelle Position des Schreib/Lese pointers der Datei zurück.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.186 FileRead

**Function** *FileRead* (**const** *f* : file; **var** *Buf* [: **const** *Count*: word]) : word;  
Liest ab dem aktuellen ReadWrite Pointer die Anzahl *Count* Records.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.187 FileRename

**Function** *FileRename* (**const** *fn*, *fnNew* : tFName) : boolean;  
Benennt eine Datei um.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.188 FileReset

**Function** *FileReset* (**const** *f* : file) : boolean;  
Setzt den ReadWrite Pointer für diese Datei an den Datei Anfang.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.189 FileRewrite

**Function** *FileRewrite* (**const** *f* : file) : boolean;  
Schliesst die geöffnete Datei, löscht diese und eröffnet eine neue leere Datei.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.190 FileSeek

**Function** *FileSeek* (**const** *f* : file; **const** *p* : longword) : longword;  
Positioniert den Lese/Schreibpointer.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.191 FileSetAttr

**Function** *FileSetAttr* (**const** *fn* : tFName; *attr* : TFileAttributes) : boolean;  
Ändert die Attribute dieser Datei.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.192 FileSize

**Function** *FileSize* (**const** *fn* : tFName [, *f* : fileType|type]) : longword;  
Errechnet die Dateigrösse des Files *fn* in Records.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.193 FileSysReset

**Procedure** *FileSysReset*;  
Schliesst alle internen Buffer.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.194 FileWrite

**Function** *FileWrite* (**const** *f* : file; **const** *Buf* [; **const** *Count*: word]) : word;  
Schreibt ab dem aktuellen ReadWrite Pointer die Anzahl *Count* Records.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.195 FillBlock

**Procedure** *FillBlock* (*start*, *size* : word; *fill* : byte);  
Füllt bzw. löscht einen Speicherbereich mit einem Byte oder Char.

Group: [System](#) 

### 3.196 FillRandom

**Procedure** *FillRandom* (*p* : pointer; *cnt* : word);  
füllt einen Speicher Bereich mit Zufalls Werten.

Random muss importiert werden:  
**From** System **Import** Random;

Group: [System](#) 

### 3.197 Fix64ArcCos

**Function** *Fix64ArcCos* (**const** *cosine*: fix64): fix64;  
liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen Cosinus diese Winkels.  
Siehe auch [Fix64ArcCosD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.198 Fix64ArcCosD

**Function** *Fix64ArcCosD* (**const** *cosine*: fix64): fix64;  
liefert den Winkel in Grad für einen vorgegebenen Cosinus diese Winkels.  
Siehe auch [Fix64ArcCos](#)

Group: [Fix64](#) 



### 3.199 Fix64ArcCosh

**Function** *Fix64ArcCosh (const a: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen hyperbolischen Cosinus diese Winkels.

Group: [Fix64](#) 

### 3.200 Fix64ArcCot

**Function** *Fix64ArcCot (const cotangent: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen Cotangens diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcCotD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.201 Fix64ArcCotD

**Function** *Fix64ArcCotD (const cotangent: fix64): fix64;*

liefert den Winkel in Grad für einen vorgegebenen Cotangens diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcCot](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.202 Fix64ArcCsc

**Function** *Fix64ArcCsc (const cosecant: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen Cosecans diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcCscD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.203 Fix64ArcCscD

**Function** *Fix64ArcCscD (const cosecant: fix64): fix64;*

liefert den Winkel in Grad für einen vorgegebenen Cosecans diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcCsc](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.204 Fix64ArcSec

**Function** *Fix64ArcSec (const secant: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen Secans diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcSecD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.205 Fix64ArcSecD

**Function** *Fix64ArcSecD (const secant: fix64): fix64;*

liefert den Winkel in Grad für einen vorgegebenen Secans diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcSec](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.206 Fix64ArcSin

**Function** *Fix64ArcSin (const sine: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen Sinus diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcSinD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.207 Fix64ArcSinD

**Function** *Fix64ArcSinD (const sine: fix64): fix64;*

liefert den Winkel in Grad für einen vorgegebenen Sinus diese Winkels.

Siehe auch [Fix64ArcSin](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.208 Fix64ArcSinh

**Function** *Fix64ArcSinh (const a: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen hyperbolischen Sinus diese Winkels.

Group: [Fix64](#) 

### 3.209 Fix64ArcTan

**Function** *Fix64ArcTan (const tangent: fix64): fix64;*

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen Tangens diese Winkels.

siehe auch [Fix64ArcTanD](#), [Fix64ArcTan2](#), [Fix64ArcTan2D](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.210 Fix64ArcTan2

**Function** *Fix64ArcTan2 (const y, x: fix64): fix64;*

Abwandlung der Arctangens Funktion: für beliebige reelle Argumente x und y, die nicht beide Null sind,

liefert  $\arctan2(x,y)$  den Winkel im Bogenmaß zw. der positiven x-Achse der Ebene und dem durch die

Koordinaten (x,y) gegebenen Punkt darauf.

siehe auch [Fix64ArcTan2D](#), [Fix64ArcTan](#), [Fix64ArcTanD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.211 Fix64ArcTan2D

**Function** *Fix64ArcTan2D* (const y, x: fix64): fix64;

Abwandlung der Arctangens Funktion: für beliebige reelle Argumente x und y, die nicht beide Null sind,

liefert  $\arctan2(x,y)$  den Winkel in Grad zw. der positiven x-Achse der Ebene und dem durch die Koordinaten (x,y) gegebenen Punkt darauf.

siehe auch [Fix64ArcTanD](#), [Fix64ArcTan](#), [Fix64ArcTan2](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.212 Fix64ArcTanD

**Function** *Fix64ArcTanD* (const tangent: fix64): fix64;

liefert den Winkel in Grad für einen vorgegebenen Tangens diese Winkels.

siehe auch [Fix64ArcTan2D](#), [Fix64ArcTan](#), [Fix64ArcTan2](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.213 Fix64ArcTanh

**Function** *Fix64ArcTanh* (const a: fix64): fix64;

liefert den Winkel im Bogenmaß für einen vorgegebenen hyperbolischen Tangens diese Winkels.

Group: [Fix64](#) 

### 3.214 Fix64Cos

**Function** *Fix64Cos* (const degrees: fix64): fix64;

liefert den Cosinus des Arguments (Argument=Winkel im Bogenmass).

Siehe auch [Fix64CosD](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.215 Fix64CosD

**Function** *Fix64CosD* (const degrees: fix64): fix64;

liefert den Cosinus des Arguments (Argument=Winkel in Grad).

Siehe auch [Fix64Cos](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.216 Fix64Cosh

**Function** *Fix64Cosh* (const a: fix64): fix64;

liefert den Cosinus Hyperbolicus von a.

Group: [Fix64](#) 

### 3.217 Fix64Cot

**Function** *Fix64Cot (const radians: fix64): fix64;*

liefert den Cotangens des Arguments (Argument=Winkel im Bogenmaß).

Siehe auch [Fix64CotD](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.218 Fix64CotD

**Function** *Fix64CotD (const degrees: fix64): fix64;*

liefert den Cotangens des Arguments (Argument=Winkel in Grad).

Siehe auch [Fix64Cot](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.219 Fix64Csc

**Function** *Fix64Csc (const radians: fix64): fix64;*

liefert den Cosecans des Arguments (Argument=Winkel im Bogenmaß).

Siehe auch [Fix64CscD](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.220 Fix64CscD

**Function** *Fix64CscD (const degrees: fix64): fix64;*

liefert den Cosecans des Arguments (Argument=Winkel in Grad).

Siehe auch [Fix64Csc](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.221 Fix64DegToRad

**Function** *Fix64DegToRad (const degrees: fix64): fix64;*

liefert das Bogenmaß Arguments (Argument im Bogenmass).

Siehe auch [Fix64DegToRadD](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.222 Fix64DegToRadD

**Function** *Fix64DegToRadD (const degrees: fix64): fix64;*

liefert das Bogenmaß Arguments (Argument in Grad).

Siehe auch [Fix64DegToRad](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.223 Fix64DivInt

**Function** *Fix64DivInt* (*const a: fix64; const b: integer*): *fix64*;  
liefert den Quotient aus Fix64 dividiert durch Integer.  
Siehe auch [Fix64DivLong](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.224 Fix64DivLong

**Function** *Fix64DivLong* (*const a: fix64; const b: longint*): *fix64*;  
liefert den Quotient aus Fix64 dividiert durch Long Integer.  
Siehe auch [Fix64DivInt](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.225 Fix64Even

**Function** *Fix64Even* (*const a: fix64*): *boolean*;  
liefert *true* wenn das Argument gerade ist.  
Siehe auch [Fix64Odd](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.226 Fix64Exp

**Function** *Fix64Exp* (*const a: fix64*): *fix64*;  
liefert "e" hoch "a". "e" ist die Basis des natürlichen Logarithmus (2.71828...).

Group: [Fix64](#) 

### 3.227 Fix64Integrate

**Function** *Fix64Integrate* (*const aold, anew: fix64; const factor: byte*): *fix64*;  
Integriert einen neuen Wert zu einem schon vorhandenen.  
Berechnung: *result := ((aold \* factor) + anew) div (fact + 1)*;  
Ein Überlauf in der Multiplikation kann hier auftreten! Vorsicht mit grossen Zahlen !

Group: [Fix64](#) 

### 3.228 Fix64IsPowOfTwo

**Function** *Fix64IsPowOfTwo* (*const a: fix64*): *boolean*;  
liefert *true* wenn "a" eine 2'er Potenz ist.

Group: [Fix64](#) 

### 3.229 Fix64Ln

**Function** *Fix64Ln (const a: fix64): fix64;*

liefert den natürlichen Logarithmus von a zur Basis e.

"e" ist die Basis des natürlichen Logarithmus (2.71828...).

Ist identisch zu [Fix64LogN](#). Siehe auch [Fix64Log](#) und [Fix64Log10](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.230 Fix64Log

**Function** *Fix64Log (const a, base: fix64): fix64;*

liefert den Logarithmus von a zur Basis "base".

Siehe auch [Fix64Log10](#) und [Fix64Ln](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.231 Fix64Log10

**Function** *Fix64Log10 (const a: fix64): fix64;*

liefert den Logarithmus von a zur Basis 10.

Siehe auch [Fix64Log](#) und [Fix64Ln](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.232 Fix64LogN

**Function** *Fix64LogN (const a: fix64): fix64;*

liefert den natürlichen Logarithmus von a zur Basis e.

"e" ist die Basis des natürlichen Logarithmus (2.71828...).

Ist identisch zu [Fix64Ln](#). Siehe auch [Fix64Log](#) und [Fix64Log10](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.233 Fix64Mod

**Function** *Fix64Mod (const a, modulus: fix64): fix64;*

liefert "a mod modulus". Beide Argumente sind vom Typ Fix64.

siehe auch: [Fix64ModInt](#)


Group: [Fix64](#) 

### 3.234 Fix64ModInt

**Function** *Fix64ModInt (const a: fix64; modulus: integer): fix64;*

liefert "a mod modulus". modulus ist hier vom Typ Integer.

siehe auch: [Fix64Mod](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.235 Fix64Mullnt

**Function** *Fix64Mullnt(const a: fix64; const b: integer): fix64;*  
liefert das Produkt eines Fix64 und eines Integer.  
siehe auch: [Fix64MulLong](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.236 Fix64MulLong

**Function** *Fix64MulLong(const a: fix64; const b: longint): fix64;*  
liefert das Produkt eines Fix64 und eines Long Integer.  
siehe auch: [Fix64Mullnt](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.237 Fix64Odd

**Function** *Fix64Odd(const a: fix64): boolean;*  
liefert *true* wenn das Argument ungerade ist.  
Siehe auch [Fix64Even](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.238 Fix64Power

**Function** *Fix64Power (const base, exponent: fix64): fix64;*  
liefert  $base \wedge exponent$ . "base" und "exponent" sind vom Typ Fix64.  
siehe auch: [Fix64PowerInt](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.239 Fix64PowerInt

**Function** *Fix64PowerInt (const base: fix64; const exponent: integer): fix64;*  
liefert  $base \wedge exponent$ . "base" ist vom Typ Fix64, "exponent" vom Typ Integer.  
Siehe auch: [Fix64Power](#)

Group: [Fix64](#) 

### 3.240 Fix64Quadrant

**Function** *Fix64Quadrant (const radians: fix64): byte;*  
liefert den Quadrant (1..4) des Winkels (Winkel im Bogenmaß).

Group: [Fix64](#) 

### 3.241 Fix64RadToDeg

**Function** *Fix64RadToDeg (const radians: fix64): fix64;*

liefert das Gradmaß des Arguments (Argument im Bogenmaß).

Siehe auch [Fix64DegToRad](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.242 Fix64Sec

**Function** *Fix64Sec (const radians: fix64): fix64;*

liefert den Secans des Arguments (Argument=Winkel im Bogenmaß).

Siehe auch [Fix64SecD](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.243 Fix64SecD

**Function** *Fix64SecD (const degrees: fix64): fix64;*

liefert den Secans des Arguments (Argument=Winkel in Grad).

Siehe auch [Fix64Sec](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.244 Fix64Sin

**Function** *Fix64Sin (const radians: fix64): fix64;*

liefert den Sinus des Arguments (Argument=Winkel im Bogenmaß).

Siehe auch [Fix64SinD](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.245 Fix64SinD

**Function** *Fix64SinD (const degrees: fix64): fix64;*

liefert den Sinus des Arguments (Argument=Winkel in Grad).

Siehe auch [Fix64Sin](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.246 Fix64Sinh

**Function** *Fix64Sinh (const a: fix64): fix64;*

liefert den Sinus Hyperbolicus von a.

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>



### 3.247 Fix64Sqrt

**Function** *Fix64Sqrt* (*f : fix64*) : *fix64*;

Liefert die Quadratwurzel des Fix64-Arguments.

Bitte beachten:

**Fix64Sqrt hat einen Frame Bedarf von 64 Bytes!**

Info:

Fix64Sqrt braucht 2.2msec @16MHz, Genauigkeit: 9 Nachkomma Stellen  
(nur in der AVRco Profi Version verfügbar)

Sqrt (fix64) braucht 600usec @16MHz, Genauigkeit: 5 Nachkomma Stellen

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.248 Fix64Tan

**Function** *Fix64Tan* (*const radians: fix64*): *fix64*;

liefert den Tangens des Arguments (Argument=Winkel im Bogenmaß).

Siehe auch [Fix64TanD](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.249 Fix64TanD

**Function** *Fix64TanD* (*const degrees: fix64*): *fix64*;

liefert den Tangens des Arguments (Argument=Winkel in Grad).

Siehe auch [Fix64Tan](#)

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.250 Fix64Tanh

**Function** *Fix64Tanh* (*const a: fix64*): *fix64*;

liefert den Tangens Hyperbolicus von a.

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.251 Fix64ToFloat

**Function** *Fix64ToFloat* (*const a: fix64*): *float*;

Type Cast: konvertiert einen Fix64 in einen Float.

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.252 Fix64ToHex

**Function** *Fix64ToHex* (*const f : Fix64*) : *string*;

Konvertiert einen Fix64 Wert in einen hex-String.

Groups: [Strings](#)<sup>6</sup>, [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.253 Fix64ToInt

**Function** *Fix64ToInt* (const a: fix64): integer;

Type Cast: konvertiert einen Fix64 in einen Integer.

Group: [Fix64](#)<sup>[4]</sup>

### 3.254 Fix64ToLongInt

**Function** *Fix64ToLongInt* (const a: fix64): longint;

Type Cast: konvertiert einen Fix64 in einen Long Integer.

Group: [Fix64](#)<sup>[4]</sup>

### 3.255 Fix64ToStr

**Function** *Fix64ToStr*(f : Fix64[:int : byte[:frac : char] [:space : char]]) : string;

Konvertiert einen Fix64 Wert in einen String.

Die optionalen Parameter int, frac und space formatieren den String.

Groups: [Strings](#)<sup>[6]</sup>, [Fix64](#)<sup>[4]</sup>

### 3.256 Fix64ValueInTolerance

**Function** *Fix64ValueInTolerance* (const a, aref, atol: fix64): boolean;

vergleicht den Inhalt von „a“ mit der Grenze "vmin", die aus (aref - atol) gebildet wird und "vmax", die aus (aref + atol) gebildet wird.

Überschreitet der Wert von value eine der Grenzen, so wird das Ergebnis false, ansonsten true.

Siehe auch [Fix64ValueInToleranceP](#)

Group: [Fix64](#)<sup>[4]</sup>

### 3.257 Fix64ValueInToleranceP

**Function** *Fix64ValueInToleranceP* (const a, aref, atol: fix64): boolean;

vergleicht den Inhalt von "a" mit der Grenze "vmin", die aus (aref - (aref div 100) \* atol) und "vmax", die aus (aref + (aref div 100) \* atol) gebildet wird.

Überschreitet der Wert von value eine der Grenzen, so wird das Ergebnis false, ansonsten true.

Der Wert von "atol" muss im Bereich 0..100 liegen, da es sich um einen Prozentsatz handelt.

Diese Funktion ist identisch zu [Fix64ValueInTolerance](#). Nur dass hier die Toleranz nicht absolut, sondern relativ in Prozent angegeben wird.

Group: [Fix64](#)<sup>[4]</sup>

### 3.258 FlashClearPage

**Procedure** *FlashClearPage*;

Löscht den temporären CPU Buffer mit \$FF.

Group: [Flash Writer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.259 FlashCopyF2R

*Procedure FlashCopyF2R (p : pointer);*

Kopiert die Flash Page, auf die *FLASH\_ADDR* zeigt, in den Buffer im RAM.

Group: [Flash Writer](#)<sup>111</sup>

### 3.260 FlashCopyR2F

*Procedure FlashCopyR2F (p : pointer);*

Kopiert die zuvor mit *FlashCopyF2R* gerettete Flash Page in den temporären Buffer der CPU.

Group: [Flash Writer](#)<sup>111</sup>

### 3.261 FlashDownloader

*Procedure FlashDownloader;*

Aufruf des Download Monitors.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.262 FlashErasePage

*Procedure FlashErasePage;*

Löscht die mit *FLASH\_ADDR* bestimmte Page im Flash.

Group: [Flash Writer](#)<sup>111</sup>

### 3.263 FlashInitPage

*Procedure FlashInitPage (const addr : LongWord);*

Muss vor jeder neuen Page aufgerufen werden.

Group: [Flash Writer](#)<sup>111</sup>

### 3.264 FlashLoaderExit

*Procedure FlashLoaderExit;*

Callback Funktion des Flash Downloaders.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.265 FlashLoaderInit

*Procedure FlashLoaderInit;*

Callback Funktion des Flash Downloaders.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.266 FlashLoaderRecv

*Procedure FlashLoaderRecv;*

Callback Funktion des Flash Downloaders.

Group: [Diverse](#) 

### 3.267 FlashLoaderTransm

*Procedure FlashLoaderTransm;*

Callback Funktion des Flash Downloaders.

Group: [Diverse](#) 

### 3.268 FlashProgPage

*Procedure FlashProgPage;*

Der Temporäre Buffer der CPU wird in das Flash programmiert.

Group: [Flash Writer](#) 

### 3.269 FlashPtr

*Function FlashPtr (p:pointer): pointer;*

Lässt den Pointer ins Flash zeigen.

Group: [System](#) 

### 3.270 FlashReadFuses

*Function FlashReadFuses (FuseGroup : byte) : byte;*

Die Fusebits können zur Laufzeit ausgelesen werden.

Group: [Flash Writer](#) 

### 3.271 FlashReadPage

*Procedure FlashReadPage;*

Liest die Flashpage, auf die `FLASH_ADDR` zeigt, aus dem ROM.

Group: [Flash Writer](#) 

### 3.272 FlashWriteFuses

*Procedure FlashWriteFuses (FuseGroup, fsBits : byte);*

Die Fusebits können zur Laufzeit geschrieben werden.

Group: [Flash Writer](#) 

### 3.273 FlashWritePage

**Procedure** *FlashWritePage* (**const** parm : word);  
Schreibt ein Wort in den temporären Buffer der CPU.

Group: [Flash Writer](#)<sup>11</sup>

### 3.274 FloatAsLong

**Function** *FloatAsLong* (f : float) : longword;  
Wandelt das Argument in ein LongWord.  
Führt jedoch **keine Typ Konvertierung** durch!

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.275 FloatToFix64

**Function** *FloatToFix64* (const a : float): fix64;  
Type Cast: konvertiert einen Float in einen Fix64.

Group: [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.276 FloatToStr

**Function** *FloatToStr* (f : float) : string;  
Konvertiert Floating Point Wert in einen String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.277 FlushBuffer

**Procedure** *FlushBuffer* (Buffer : tBuffer);

*FlushBuffer* (RxBuffer1);  
*FlushBuffer* (RxBuffer2);

...

*FlushBuffer* (TxBuffer1);  
*FlushBuffer* (TxBuffer2);

...

**XMega:**

*FlushBuffer* (RxBufferC0);  
*FlushBuffer* (RxBufferC1);  
*FlushBuffer* (RxBufferD0);

...

*FlushBuffer* (TxBufferC0);  
*FlushBuffer* (TxBufferC1);  
*FlushBuffer* (TxBufferD0);

...

Löscht den Inhalt eines Buffers der seriellen Schnittstellen.

Group: [SerPorts](#)<sup>30</sup>

### 3.278 Frac

**Function** *Frac* (*f : float|fix64*) : *float|fix64*;

Liefert den Bruchanteil des Arguments zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.279 FreeMem

**Function** *FreeMem* (*var ptr : pointer*) : *boolean*;

Gibt Speicher an den Heap zurück.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.280 FreqCountRestart

**Procedure** *FreqCountRestart*;

Setzt den Frequenzzähler zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>11</sup>

### 3.281 FreqCountRestart2

**Procedure** *FreqCountRestart2*;

Setzt den Frequenzzähler zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>11</sup>

### 3.282 gClearPixel

**Procedure** *gClearPixel* (*Px, Py : integer*);

Löscht einen Pixel an der Stelle „Px,Py“ im aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>22</sup>

### 3.283 gClearView

**Procedure** *gClearView* (*ClearMode : TWriteMode*);

Löscht das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>22</sup>

### 3.284 gClrScr

**Procedure** *gClrScr* (*pattern : byte*);

Löscht das komplette Display mit dem Byte „pattern“.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>22</sup>

### 3.285 gDispRefresh

*Procedure gDispRefresh;*

Schreibt den kompletten internen Refresh Buffer in das Display.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.286 gDrawBitMap

*Procedure gDrawBitMap (Xs, Ys : integer; source : pointer; DrawMode : TWriteMode);*

Kopiert ein BitMap aus dem RAM/ROM in das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.287 gDrawBitMapN

*Procedure gDrawBitMapN (Xs, Ys : integer; source : pointer; DrawMode : TWriteMode);*

Kopiert ein BitMap aus dem RAM/ROM in das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.288 gDrawCircle

*Procedure gDrawCircle (Xc, Yc, R : integer; pattern : byte);*

Zeichnet einen Kreis in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.289 gDrawLine

*Procedure gDrawLine (Xs, Ys, Xe, Ye : integer; pattern : byte);*

Zeichnet eine Linie in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.290 gDrawLineTo

*Procedure gDrawLineTo (Xd, Yd : integer; pattern : byte);*

Zeichnet eine Linie in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.291 gDrawLineToRel

*Procedure gDrawLineToRel (Xr, Yr : integer; pattern : byte);*

Zeichnet eine Linie in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>221</sup>

### 3.292 gDrawRect

**Procedure** *gDrawRect* (*Xs, Ys, Xe, Ye : integer; pattern : byte*);  
Zeichnet ein Rechteck in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.293 gDrawString

**Procedure** *gDrawString* (*X, Y: integer; zx,zy: byte; rot: TTxtRotate; str: TGraphString*);  
Zeichnet den String „str“ an die logische ViewPort Position „X,Y“.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.294 gDrawStringRel

**Procedure** *gDrawStringRel* (*zx, zy : byte; rot : TTxtRotate; str : TGraphString*);  
Zeichnet den String „str“ an die relative ViewPort Position „X,Y“.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.295 GetAdc

**Function** *GetADC* (*chan : byte*) : *word*;

**Achtung:** der AVRco zählt die Kanäle 1, 2, 3, ... (entsprechend 0, 1, 2, ... beim Controller)

bzw.

**Function** *GetADC* : *word*;  
wenn nur ein einziger Kanal definiert ist

Liefert Daten des ADC's. Funktion zum Auslesen der ADC Kanäle.

Group: [ADC](#)<sup>[8]</sup>

### 3.296 GetAVfilter

**Function** *GetAVfilter* (*var Filter : AVfilter*) : *type*;  
Berechnet den aktuellen Mittelwert ohne den Filterinhalt zu ändern.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.297 GetBankNum

**Function** *GetBankNum* (*bankedVar*): *byte*;  
Liefert die Bank Nummer der gebankten Variablen „bankedVar“ zurück.

Group: [Banking Port](#)<sup>[9]</sup>



### 3.298 GetCurDir

**Function** *GetCurDir* : char; // '0'..'9'

Gibt das aktuelle *DefaultDirectory* zurück.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.299 GetCurDisk

**Function** *GetCurDisk* : char; // 'A'..'D'

Gibt das aktuelle *DefaultDrive* zurück.

Group: [8bit FileSystem](#) 

### 3.300 GetCurProcess

**Function** *GetCurProcess* : byte;

Liefert die Prozess ID des aktuellen Prozesses/Task.

Group: [MultiTasking](#) 

### 3.301 GetExceptResult

**Function** *GetExceptResult* : byte;

Parameter der Exception. Siehe [try](#)

Group: [System](#) 

### 3.302 GetFrameFree

**Function** *GetFrameFree* (*p* : Process) : word;

Ermittelt den Frame Verbrauch von Prozessen zur Laufzeit.

Group: [System](#) 

### 3.303 GetFreqCounter

**Function** *GetFreqCounter*: word;

Liefert das Ergebnis der letzten Frequenz Messung zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#) 

### 3.304 GetFreqCounter2

**Function** *GetFreqCounter2*: word;

Liefert das Ergebnis der letzten Frequenz Messung zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#) 

### 3.305 GetFreqCounter2L

**Function** *GetFreqCounter2L*: *longword*;

Liefert das Ergebnis der letzten Frequenz Messung zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.306 GetFreqCounterL

**Function** *GetFreqCounterL*: *longword*;

Liefert das Ergebnis der letzten Frequenz Messung zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.307 GetFreqCountMode

**Function** *GetFreqCountMode* : *tFreqCountMode*;

Liefert als Ergebnis den aktuellen Modus des Zählers zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.308 GetFreqCountMode2

**Function** *GetFreqCountMode2* : *tFreqCountMode*;

Liefert als Ergebnis den aktuellen Modus des Zählers zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.309 GetFreqCountOvrFlow

**Function** *GetFreqCountOvrFlow*: *byte*;

Liefert als Ergebnis einen evtl. vorhandenen Überlauf.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.310 GetFreqCountOvrFlow2

**Function** *GetFreqCountOvrFlow2*: *byte*;

Liefert als Ergebnis einen evtl. vorhandenen Überlauf.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.311 GetIncrementRel

**Function** *GetIncrementRel* : *integer [longint]*;

Liefert den aktuellen internen relativen Zählerstand.

Group: [Increment Counter](#)<sup>[15]</sup>

### 3.312 GetIncrementVal

**Function** *GetIncrementVal* : integer [longint];  
Liefert den aktuellen internen Zählerstand.

Group: [Increment Counter](#)<sup>[15]</sup>

### 3.313 GetIncrRel4

**Function** *GetIncrRel4* (chan : byte) : integer [longint];  
Liefert den aktuellen relativen internen Zählerstand von *chan*.

Group: [Increment Counter 4chan](#)<sup>[15]</sup>

### 3.314 GetIncrVal4

**Function** *GetIncrVal4* (chan : byte) : integer [longint];  
Liefert den aktuellen internen Zählerstand von *chan*.

Group: [Increment Counter 4chan](#)<sup>[15]</sup>

### 3.315 GetKey

**Function** *GetKey* : Keys;  
Gibt die erste gefundene aktive Taste zurück.

Group: [KeyBoard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.316 GetKey8

**Function** *GetKey8* : Keys;  
Gibt die erste gefundene aktive Taste zurück.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.317 GetKeyRaised

**Function** *GetKeyRaised* : Keys;  
Gibt die erste gefundene aktive, gelatchte Taste zurück.

Group: [KeyBoard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.318 GetKeyRaised8

**Function** *GetKeyRaised8* : Keys;  
Gibt die erste gefundene aktive, gelatchte Taste zurück.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.319 GetLargestBlock

**Function** *GetLargestBlock*: *word*;

Gibt die Grösse des grössten, zusammenhängenden freien Speicherblocks zurück.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.320 GetMem

**Function** *GetMem* (*var ptr* : *pointer* [; *const size* : *word*]) : *boolean*;

Fordert Speicher vom Heap an.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.321 GetMemAvail

**Function** *GetMemAvail* : *word*;

Gibt die Summe des freien Speichers zurück.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.322 GetPeriority

**Function** *GetPriority* (*prcs* : *process/task*) : *byte*;

Liefert die aktuelle Priorität eines Prozess/Task.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.323 GetProcessID

**Function** *GetProcessID* (*ProcName*) : *byte*;

Die Prozess ID eines Prozesses/Task wird abgefragt.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.324 GetProcessState

**Function** *GetProcessState* (*name* : *process/Task*) : *tProcessState*;

Der Status eines Prozesses oder Tasks wird abgefragt.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.325 GetPulseCount

**Function** *GetPulseCount* : *longword*;

Liefert den aktuellen internen Zählerstand.

Group: [Pulse Counter](#)<sup>27</sup>

### 3.326 GetPulseCount2

**Function** *GetPulseCount2* : longword;  
Liefert den aktuellen internen Zählerstand.

Group: [Pulse Counter](#)<sup>[27]</sup>

### 3.327 GetStackFree

**Function** *GetStackFree* (*p* : Process) : word;  
Ermittelt den Stack Verbrauch von Prozessen zur Laufzeit.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.328 GetSysTimer

**Function** *GetSysTimer* (*tm* : tSysTimer) : byte/word;  
Gibt den aktuellen Wert eines SysTimers zurück.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.329 GetTable

**Function** *GetTable* (*t* : Table; *index* : byte) : type;  
Liefert ein Mitglied einer LookUp-Table zurück.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.330 GetTaskFrameFree

**Function** *GetTaskFrameFree* : word;  
Die Funktion liefert ein Wort mit der Anzahl von Bytes, die im Frame Stack noch unbenutzt sind.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.331 GetTaskStackFree

**Function** *GetTaskStackFree* : word;  
Ermittelt den Stack Verbrauch der Tasks zur Laufzeit.  
Die Funktion liefert ein Wort mit der Anzahl von Bytes, die im Task Stack noch unbenutzt sind.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.332 GetTimeCounter

**Function** *GetTimeCounter*: word;  
Liefert das Ergebnis der letzten Zeit Messung zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[17]</sup>

### 3.333 GetTimeCounter2

**Function** *GetTimeCounter2* : word;

Liefert das Ergebnis der letzten Zeit Messung zurück.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.334 GetTimeCounterP

**Function** *GetTimeCounterP* (var Count1, Count2: word) : boolean;

Liefert als Ergebnis die Counter Werte der letzten Zeitmessung.  
Count1: high Periode, Count2: low Periode. False bei Overflow.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.335 GetTimeCounterP2

**Function** *GetTimeCounterP2* (var Count1, Count2: word) : boolean;

Liefert als Ergebnis die Counter Werte der letzten Zeitmessung.  
Count1: high Periode, Count2: low Periode. False bei Overflow.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.336 GetTWISlaveStat

**Function** *GetTWISlaveStat* (node : byte) : tTWINetState;

Stell den Status der lokalen Rx und Tx Buffer bzw. Frames fest.

Group: [TWI Network](#)<sup>[44]</sup>

### 3.337 GetWatchDogFlag

**Function** *GetWatchDogFlag* : byte;

Liefert ein Byte mit einer Kopie des "MCUSR" Register Inhaltes.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.338 gFillCircle

**Procedure** *gFillCircle* (Xc, Yc, R : integer; pattern : byte);

Füllt einen Kreis in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.339 gFillRect

**Procedure** *gFillRect* (Xs, Ys, Xe, Ye : integer; pattern : byte);

Füllt ein Rechteck in den aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.340 gFrameView

**Procedure** *gFrameView* (ViewPort: byte);  
Zeichnet einen Rahmen um das ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.341 gGetCurView

**Function** *gGetCurView* : byte;  
Liefert als Ergebnis das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.342 gGetLineColor

**Function** *gGetLineColor* : byte;  
Liefert die Farbe für das aktuelle ViewPort.

Für den Treiber muss Farbe importiert werden:

**From** LCDGraphic **Import** GraphColor;

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.343 gGetLineMode

**Function** *gGetLineMode* : TWriteMode;  
Liefert den Schreib-Modus des aktuellen ViewPorts zurück.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.344 gGetTextBkGnd

**Function** *gGetTextBkGnd* : TTextBkGnd;  
Liefert den aktuellen Text-Hintergrund Mode für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.345 gGetTextColor

**Function** *gGetTextColor* : byte;  
Liefert die Farbe für das aktuelle ViewPort.

Für den Treiber muss Farbe importiert werden:

**From** LCDGraphic **Import** GraphColor;

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.346 gGetTextJustify

**Function** *gGetTextJustify* (*var Horiz : TtxtAlHor; var Vert : TtxtAlVert*);  
Liefert die aktuelle Text Alignment Einstellung für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.347 gGetTextMode

**Function** *gGetTextMode* : *TWriteMode*;  
Liefert den aktuellen Text Schreibmodus für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.348 gMoveTo

**Procedure** *gMoveTo* (*Xd, Yd : integer*);  
Setzt den virtuellen Zeichen Cursor auf die Koordinate „Xd, Yd“.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.349 gMoveToRel

**Procedure** *gMoveToRel* (*Xr, Yr : integer*);  
Bewegt den virtuellen Zeichen Cursor relativ zu seiner alten Position.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.350 gOpenView

**Procedure** *gOpenView* (*ViewPort : byte; Xs, Ys, Xe, Ye : integer*) : *boolean*;  
Bestimmt die Position und Grösse eines ViewPorts in physischen Pixeln.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.351 gPntToScale

**Procedure** *gPntToScale* (*ViewPort: byte; Xp, Yp : integer; var XL, YL : integer*);  
Wandelt eine Display absolute Koordinate in eine ViewPort relative Koordinate.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.352 gRestoreView

**Procedure** *gRestoreView* (*source : pointer*);  
Überschreibt das aktuelle ViewPort mit dem Inhalt des Speichers.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>



### 3.353 gSaveView

**Procedure** *gSaveView* (*dest* : *pointer*);

Speichert den Inhalt des aktuellen ViewPorts in das RAM.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.354 gScaleToPnt

**Procedure** *gScaleToPnt* (*ViewPort*: *byte*; *XL*, *YL* : *integer*; **var** *Xp*, *Yp* : *integer*);

Wandelt eine ViewPort relative Koordinate in eine Display absolute Koordinate.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.355 gScaleView

**Function** *gScaleView* (*ViewPort* : *byte*; *Xs*, *Ys*, *Xe*, *Ye* : *integer*) : *boolean*;

Bestimmt die interne Skalierung des ViewPorts.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.356 gSetBitMapRAM

**Procedure** *gSetBitMapRAM* (*RAM*: *boolean*);

Schaltet zur Laufzeit zwischen BitMaps im ROM und im RAM um.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.357 gSetCharSet

**Procedure** *gSetCharSet* (*source* : *pointer*);

Bestimmt den aktuellen Zeichensatz (5x7).

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.358 gSetCharSetRAM

**Procedure** *gSetCharSetRAM* (*RAM* : *boolean*);

Schaltet zur Laufzeit zwischen RAM und ROM Zeichensätzen um.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.359 gSetLineColor

**Procedure** *gSetLineColor* (*c* : *byte*);

Bestimmt die Farbe für das aktuelle ViewPort.

Für den Treiber muss Farbe importiert werden:

**From** *LCDGraphic* **Import** *GraphColor*;

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.360 gSetLineMode

**Procedure** *gSetLineMode* (*LineWriteMode* : *TWriteMode*);  
Bestimmt den Linien Schreib-Modus für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.361 gSetPixel

**Procedure** *gSetPixel* (*Px, Py* : *integer*);  
Setzt einen Pixel an der Stelle „Px,Py“ im aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.362 gSetTextBkGnd

**Procedure** *gSetTextBkGnd* (*backgnd* : *TTextBkGnd*);  
Bestimmt den Text Hintergrund für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.363 gSetTextColor

**Procedure** *gSetTextColor* (*c* : *byte*);  
Bestimmt die Farbe für das aktuelle ViewPort.

Für den Treiber muss Farbe importiert werden:  
**From** *LCDGraphic* **Import** *GraphColor*;

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.364 gSetTextJustify

**Procedure** *gSetTextJustify* (*Horiz* : *TtxtAlHor*; *Vert* : *TTxtAlVert*);  
Bestimmt die Text Ausrichtung (Alignment) für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.365 gSetTextMode

**Procedure** *gSetTextMode* (*TextWriteMode* : *TWriteMode*);  
Bestimmt den Text Schreibmodus für das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.366 gSwitchView

**Procedure** *gSwitchView* (*ViewPort*: *byte*) : *boolean*;  
Bestimmt das aktuelle ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.367 gXorPixel

*rocedure* *gXorPixel* (*Px, Py : integer*);

Invertiert einen Pixel an der Stelle „Px,Py“ im aktuellen ViewPort.

Group: [LCD Graphic](#)<sup>[22]</sup>

### 3.368 HexToInt

*Function* *HexToInt* (*st : string*) : *integer [int8, byte, word, longint, longword]*;

Konvertiert einen Hex-String, der aber *kein* "\$" enthalten darf.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.369 Hi

*Function* *Hi* (*w : word|integer*) : *byte*;

Gibt das höherwertige Byte eines 16bit Wertes zurück.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.370 Higher

*Function* *Higher* (*x, y : type*) : *type*;

Gibt den grösseren zweier Werte zurück. Die Typen der beiden Argumente müssen identisch sein.  
type: Byte, Int8, Word, Integer, Longint, Longword, Int64, Word64, Fix64, Float.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.371 HiNibble

*Function* *HiNibble* (*w : byte|int8*) : *byte|int8*;

Gibt die höherwertigen 4 Bit eines Bytes zurück.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.372 HiWord

*Function* *HiWord* (*ww : Longword|longint*) : *word|integer*;

Gibt das höherwertige Word eines 32bit Wertes zurück.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.373 I2C\_Disp7Clear

*Procedure* *I2C\_Disp7Clear* (**const** *Disp : TI2C\_Disp7*);

Das ganze Display wird gelöscht.

Group: [I2C Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.374 I2C\_Disp7CIEOL

**Procedure** *I2C\_Disp7CIEOL* (**const** *Disp* : *TI2C\_Disp7*);

Das Display wird von der aktuellen Cursorposition bis Zeilenende gelöscht.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.375 I2C\_Disp7Ctrl

**Function** *I2C\_Disp7Ctrl* (**const** *Disp* : *TI2C\_Disp7*; **const** *ctrl* : *TI2C\_Ctrl7*);

Schaltet alle Segmente ein/aus.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.376 I2C\_Disp7DigitBlink

**Procedure** *I2C\_Disp7DigitBlink* (*Disp* : *TI2C\_Disp7*; *digit*: *byte*; *blink*: *boolean*);

Lässt ein Digit blinken.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.377 I2C\_Disp7Dim

**Procedure** *I2C\_Disp7Dim* (**const** *Disp* : *TI2C\_Disp7*; **const** *dim* : *byte*);

Das Display wird gedimmt.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.378 I2C\_Disp7Get

**Function** *I2C\_Disp7Get* : *TI2C\_Disp7*;

Liefert als Ergebnis das aktuell eingestellt Display.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.379 I2C\_Disp7Init

**Function** *I2C\_Disp7Init* (**const** *Disp* : *TI2C\_Disp7*; *BlinkRate*, *DutyCycle* : *byte*);

Initialisiert das Display.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.380 I2C\_Disp7Out

**Procedure** *I2C\_Disp7Out* (**const** *ch* : *char*);

Schreibt in den Display Buffer.

Group: [I2C\\_Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.381 I2C\_Disp7Pos

**Procedure** *I2C\_Disp7Pos* (**const** *Disp* : *TI2C\_Disp7*; **const** *digit* : *byte*);  
Der Schreibcursor wird an eine bestimmte Stelle positioniert.

Group: [I2C Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.382 I2C\_Disp7Refresh

**Procedure** *I2C\_Disp7Refresh* (**const** *Disp* : *TI2C\_Disp7*);  
Erzwingt ein Update des Displays.

Group: [I2C Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.383 I2C\_Disp7Set

**Procedure** *I2C\_Disp7Set* (**const** *disp* : *TI2C\_Disp7*);  
Optionales Umschalten des Treibers auf ein bestimmtes Display.

Group: [I2C Disp7](#)<sup>[12]</sup>

### 3.384 I2CexpStat

**Function** *I2CexpStat* (*Port*: *TI2Cport*) : *boolean*;  
Prüft den Status eines I2C-PortSlaves.

Group: [I2C Expand](#)<sup>[13]</sup>

### 3.385 I2CexpStat\_5

**Function** *I2CexpStat\_5* (*Port*: *TI2Cport*) : *boolean*;  
Prüft den Status eines I2C-PortSlaves.

Group: [I2Cexpand\\_5](#)<sup>[14]</sup>

### 3.386 I2Cinp

**Function** *I2Cinp* (*SlaveAdr* : *byte*; **var** *Data*) : *boolean*;  
Liest mindestens ein Byte aus dem angewählten Slave.

Group: [I2C Port](#)<sup>[13]</sup>

### 3.387 I2Cout

**Function** *I2Cout* (**const** *SlaveAdr* : *byte*, *Command* : *byte|word* [*; Data*]) : *boolean*;  
Schreibt mindestens ein Byte in den angewählten Slave.

Group: [I2C Port](#)<sup>[13]</sup>

### 3.388 I2Cstat

**Function** *I2Cstat* (*SlaveAdr* : *byte*) : *boolean*;  
Prüft den Status eines I2C-Slaves.

Group: [I2C Port](#) 

### 3.389 Inc

**Procedure** *Inc* (*var v* [, *step*] : *type*);  
Variable inkrementieren.

Group: [Maths](#) 

### 3.390 Incl

**Procedure** *Incl* (*v* : *byte*; *num* : *byte*);  
Setzt ein Bit in einem Byte.

**Procedure** *Incl* (*SrcDest* : *BitSet*; *op* : *BitSet*);  
BitSet in einem BitSet setzen.

Group: [System](#) 

### 3.391 IncrCount4start

**Procedure** *IncrCount4start*;  
Startet den Scan Timer.

Group: [Increment Counter 4chan](#) 

### 3.392 IncrCount4stop

**Procedure** *IncrCount4stop*;  
Stoppt den Scan Timer.

Group: [Increment Counter 4chan](#) 

### 3.393 IncSema

**Procedure** *IncSema* (*s* : *semaphore*);  
Die Semaphore wird um eins erhöht.

Group: [System](#) 

### 3.394 IncToLim

**Function** *IncToLim* (**var** *v* : *ordinal* [, *limit* : *ordinal*; *val* : *ordinal*]) : *boolean*;  
"v" wird erhöht, vorausgesetzt "v" hat noch nicht seine natürliche Grenze erreicht.

Group: [Maths](#) 

### 3.395 IncToLimWrap

**Function** *IncToLimWrap* (**var** *value*, *lim*, *pres* : *type*) : *boolean*;  
Inkrementiert die Variable "value" jeweils um 1.

Group: [Maths](#)<sup>57</sup>

### 3.396 Inp\_Raise

**Function** *Inp\_Raise1* (*bit* : *byte*) : *boolean*;  
**Function** *Inp\_Raise2* (*bit* : *byte*) : *boolean*;  
**Function** *Inp\_RaiseG* (*bit* : *byte*) : *boolean*;  
Gibt ein True zurück, wenn der Pin "bit" aktiviert wurde.

Group: [SwitchPorts](#)<sup>397</sup>

### 3.397 Inp\_Stable

**Function** *Inp\_Stable1* (*bit* : *byte*) : *boolean*;  
**Function** *Inp\_Stable2* (*bit* : *byte*) : *boolean*;  
**Function** *Inp\_StableG* (*bit* : *byte*) : *boolean*;  
Gibt ein True zurück, wenn der Pin "bit" aktiv ist.

Group: [SwitchPorts](#)<sup>397</sup>

### 3.398 Insert

**Procedure** *Insert* (*src* : *string*; **var** *dst* : *string*; *p* : *byte*);  
Fügt ein String in einen String ein.

Group: [Strings](#)<sup>67</sup>

### 3.399 Int

**Function** *Int* (*f* : *float|fix64*) : *float|fix64*;  
liefert den Integerteil des Arguments zurück.

Group: [Maths](#)<sup>57</sup>

### 3.400 IntegrateB

**Function** *IntegrateB* (*oldVal*, *newVal*, *fact* : *byte*) : *byte*;  
Integriert einen neuen Wert zu einem schon vorhandenen.

Group: [Maths](#)<sup>57</sup>

### 3.401 Integratel

**Function** *Integratel* (*oldVal*, *newVal* : integer; *fact* : byte) : integer;  
Integriert einen neuen Wert zu einem schon vorhandenen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.402 Integratel8

**Function** *Integratel8* (*oldVal*, *newVal* : int8; *fact* : byte) : int8;  
Integriert einen neuen Wert zu einem schon vorhandenen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.403 IntegrateW

**Function** *IntegrateW* (*oldVal*, *newVal* : word; *fact* : byte) : word;  
Integriert einen neuen Wert zu einem schon vorhandenen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.404 InterPoIX

**Function** *InterPoIX* (**const** *LookUp* : pointer; *x* : type; **var** *y* : type) : boolean;  
Interpoliert einen Wert mit einer Tabelle.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.405 InterPoIY

**Function** *InterPoIY* (**const** *LookUp* : pointer; *y* : type; **var** *x* : type) : boolean;  
Interpoliert einen Wert mit einer Tabelle.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.406 IntToBin

**Function** *IntToBin* (*value* : word|integer) : string;  
Gibt die Repräsentation der Bits des Arguments in einem String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.407 IntToFix64

**Function** *IntToFix64* (*i* : ordinal) : fix64;  
wandelt einen ordinal Wert (Byte...LongInt) in ein Fix64 um.

Groups: [Maths](#)<sup>5</sup>, [Fix64](#)<sup>4</sup>



### 3.408 IntToHex

**Function** *IntToHex* (*i* : integer) : string;  
Konvertiert 16bit Wert in einen hex-String.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.409 IntToStr

**Function** *IntToStr* (*i* : word) : string;  
Konvertiert Numerischen 16bit Wert in einen String.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.410 IOexpUpdate

**Procedure** *IOexpUpdate*;  
Veranlasst den Treiber alle Input Schieberegister einzulesen und in dem Input Array abzulegen.

Group: [IOexpand](#)<sup>[16]</sup>

### 3.411 IPtoStr

**Function** *IPtoStr* (*IP* : TIPAddr) : String[15];  
Konvertiert ein IP-Adress Array in einen String "aaa:bbb:ccc:ddd".

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[41]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.412 IsCurProcess

**Function** *isCurProcess* (*ID* : byte|Name : ProcName) : boolean;  
Abfrage ob der aktuelle Prozess/Task die ID oder den Namen hat.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.413 IsPowOfTwo

**Function** *IsPowOfTwo* (*n* : type) : boolean;  
Prüft die Zahl "n" ob sie eine Zweier Potenz repräsentiert.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.414 isSysTimerZero

**Function** *isSysTimerZero* (*tm* : tSysTimer) : boolean;  
Gibt true zurück wenn der Timer den Wert 0 hat.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.415 KeyboardEnable

*Procedure KeyboardEnable (ena : boolean);*  
Sperrt oder gibt das komplette Keyboard frei.

Group: [Keyboard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.416 KeyboardEnable8

*Procedure KeyboardEnable8 (ena : boolean);*  
Sperrt oder gibt das komplette Keyboard frei.

Group: [Keyboard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.417 KeyboardRepeat

*Procedure KeyboardRepeat (rept : boolean);*  
Sperrt oder gibt die Repeat Funktion frei.

Group: [Keyboard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.418 KeyboardRepeat8

*Procedure KeyboardRepeat8 (rept : boolean);*  
Sperrt oder gibt die Repeat Funktion frei.

Group: [Keyboard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.419 KeyRaised

*Function KeyRaised (const key : Keys) : boolean;*  
Ergibt true wenn die Taste gedrückt wurde.

Group: [Keyboard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.420 KeyRaised8

*Function KeyRaised8 (const key : Keys) : boolean;*  
Ergibt true wenn die Taste gedrückt wurde.

Group: [Keyboard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.421 KeyStat

*Function KeyStat : boolean;*  
Der Status des Keyboards wird zurückgegeben.

Group: [Keyboard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.422 KeyStat8

*Function KeyStat8 : boolean;*

Der Status des KeyBoards wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.423 KeyStatRaised

*Function KeyStatRaised : boolean;*

Der Status des KeyBoards wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.424 KeyStatRaised8

*Function KeyStatRaised8 : boolean;*

Der Status des KeyBoards wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.425 LANrxAutoAck

*Procedure LANrxAutoAck (const OnOff : boolean);*

Steuert das automatische Acknowledge Verfahren.

Group: [Serial LAN](#)<sup>[29]</sup>

### 3.426 LANrxClear

*Procedure LANrxClear;*

Das Statusbyte des RxBuffers wird zurückgesetzt.

Group: [Serial LAN](#)<sup>[29]</sup>

### 3.427 LANrxStat

*Function LANrxStat : boolean;*

Gibt ein true zurück, wenn ein Frame empfangen wurde.

Group: [Serial LAN](#)<sup>[29]</sup>

### 3.428 LANtxClear

*Procedure LANtxClear;*

Das Statusbyte des TxBuffers wird zurückgesetzt.

Group: [Serial LAN](#)<sup>[29]</sup>

### 3.429 LANtxFrame

**Function** *LANtxFrame* (*node* : *byte[word]*; *len* : *byte[word]*) : *boolean*;  
Sendet einen Buffer Frame.

Group: [Serial LAN](#)<sup>[29]</sup>

### 3.430 LANtxStat

**Function** *LANtxStat* : *boolean*;  
Prüft, ob ein zu sendender Frame gesendet ist oder nicht.

Group: [Serial LAN](#)<sup>[29]</sup>

### 3.431 LCDbarInit\_M

**Procedure** *LCDbarInit\_M*;  
Initialisiert den BarGraph Treiber.

Group: [LCD Bargraph](#)<sup>[17]</sup> [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>

### 3.432 LCDbarInit\_P

**Procedure** *LCDbarInit\_P*;  
Initialisiert den BarGraph Treiber.

Group: [LCD Bargraph](#)<sup>[17]</sup> [LCD Display](#)<sup>[18]</sup>

### 3.433 LCDbarOut

**Procedure** *LCDbarOut1* (**const** *b* : *byte*);  
**Procedure** *LCDbarOut2* (**const** *b* : *byte*);  
**Procedure** *LCDbarOut3* (**const** *b* : *byte*);  
**Procedure** *LCDbarOut4* (**const** *b* : *byte*);  
Setzt den BarGraphen auf einen neuen Wert und zeigt ihn an.

Groups: [LCD Bargraph](#)<sup>[17]</sup> [LCD Display](#)<sup>[18]</sup> [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>

### 3.434 LCDbarSet

**Procedure** *LCDbarSet1* (**const** *Line*, *PosA*, *Len*, *Scal* : *byte*);  
**Procedure** *LCDbarSet2* (**const** *Line*, *PosA*, *Len*, *Scal* : *byte*);  
**Procedure** *LCDbarSet3* (**const** *Line*, *PosA*, *Len*, *Scal* : *byte*);  
**Procedure** *LCDbarSet4* (**const** *Line*, *PosA*, *Len*, *Scal* : *byte*);  
Initialisiert das Koordinaten System des BarGraphen.

Groups: [LCD Bargraph](#)<sup>[17]</sup> [LCD Display](#)<sup>[18]</sup> [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>

### 3.435 LCDcharset

**Procedure** *LCDcharset* (*loc* : char; *b1*, *b2*, *b3*, *b4*, *b5*, *b6*, *b7*, *b8* : byte);  
Lädt ein selbst definiertes Grafik-Zeichen in den Character Generator.

Group: [LCD Display](#) 

### 3.436 LCDcharset\_M

**Procedure** *LCDcharset\_M* (*LCD\_num* : *TLCD\_num*; *loc* : char; *c1*, *c2*, *c3*, *c4*, *c5*, *c6*, *c7*, *c8* : byte);  
Lädt ein selbst definiertes Grafik-Zeichen in den Character Generator.

Group: [LCD Display Multi](#) 

### 3.437 LCDcharset\_MP

**Procedure** *LCDcharset\_MP* (*LCD\_num* : *TLCD\_num*; *loc* : char; *srcArea* : byte; *ptr* : pointer);  
Lädt ein selbst definiertes Grafik-Zeichen in den Character Generator.

Group: [LCD Display Multi](#) 

### 3.438 LCDcharsetP

**Procedure** *LCDcharsetP* (**const** *loc* : char; *srcArea* : byte; *ptr* : pointer);  
Lädt ein selbst definiertes Grafik-Zeichen in den Character Generator.

Group: [LCD Display](#) 

### 3.439 LCDclr

**Procedure** *LCDclr*;  
Löscht das ganze Display und setzt den Cursor auf Position 0,0.

Group: [LCD Display](#) 

### 3.440 LCDclr\_M

**Procedure** *LCDclr\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*);  
Löscht das ganze Display und setzt den Cursor auf Position 0,0.

Group: [LCD Display Multi](#) 

### 3.441 LCDclrEOL

**Procedure** *LCDclrEOL*;  
Löscht die aktuelle Zeile bis Zeilen Ende.

Group: [LCD Display](#) 

### 3.442 LCDclrEOL\_M

**Procedure** *LCDclrEOL\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*);  
Löscht die aktuelle Zeile ab Cursor Position bis Zeilen Ende.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.443 LCDclrLine

**Procedure** *LCDclrLine* (*Line* : *byte*);  
Löscht die angegebene Zeile und setzt den Cursor auf Zeilen Anfang.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.444 LCDclrLine\_M

**Procedure** *LCDclrLine\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*; **const** *line* : *byte*);  
Löscht die angegebene Zeile(0..n) und setzt den Cursor auf Zeilen Anfang.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.445 LCDctrl

**Procedure** *LCDctrl* (**const** *b* : *byte*);  
Schreiben auf LCD-ControlPort mit *RS=0* und *RW=0*.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.446 LCDctrl\_M

**Procedure** *LCDctrl\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*; **const** *b* : *byte*);  
Schreiben auf LCD-ControlPort mit *RS=0* und *RW=0*.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.447 LCDcursor

**Procedure** *LCDcursor* (*on*, *blink* : *boolean*);  
Einstellung des Cursors Modus.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.448 LCDcursor\_M

**Procedure** *LCDcursor\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*; *on*, *blink* : *boolean*);  
Einschalten des Displays und Einstellung des Cursors Modus.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.449 LCDgetPort\_M

**Function** *LCDgetPort\_M* : *TLCD\_num*;

Liefert als Ergebnis das aktuell eingestellt LCD-Port.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.450 LCDgetXY

**Function** *LCDgetXY* : *word*;

Liest die aktuelle Cursor Position.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.451 LCDgetXY\_M

**Function** *LCDgetXY\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*) : *word*;

Position des Cursors auslesen.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.452 LCDhome

**Procedure** *LCDhome*;

Setzt den Cursor auf Position 0,0.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.453 LCDhome\_M

**Procedure** *LCDhome\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*);

Setzt den Cursor auf Position 0,0.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.454 LCDinp

**Function** *LCDinp* : *byte*;

Lesen des LCD DD-Ram bzw. CG-Ram mit *RS=1* und *RW=1*.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.455 LCDinp\_M

**Function** *LCDinp\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*) : *byte*;

Lesen des LCD DD-Ram bzw. CG-Ram mit *RS=1* und *RW=1*.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.456 LCDlower

*Procedure LCDlower;*

Umschalten zwischen zwei Display Controllern.

Group: [LCD Display](#)<sup>[18]</sup>

### 3.457 LCDoff

*Procedure LCDoff;*

Schaltet das Display ab, verändert ansonsten nichts.

Group: [LCD Display](#)<sup>[18]</sup>

### 3.458 LCDoff\_M

*Procedure LCDoff\_M (const LCD\_num : TLCN\_num);*

Schaltet das Display ab, verändert ansonsten nichts.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>

### 3.459 LCDon

*Procedure LCDon;*

Schaltet das Displays ein setzt den Cursor auf ON und BLINK.

Group: [LCD Display](#)<sup>[18]</sup>

### 3.460 LCDon\_M

*Procedure LCDon\_M (const LCD\_num : TLCN\_num);*

Schaltet das Displays ein setzt den Cursor auf ON und BLINK.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>

### 3.461 LCDout

*Procedure LCDout (b : byte|char);*

Schreiben ins LCD Display-Ram.

Group: [LCD Display](#)<sup>[18]</sup>

### 3.462 LCDout\_M

*Procedure LCDout\_M (const c : char|byte);*

Schreiben ins LCD Display-Ram.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>



### 3.463 LCDportInp\_M

**Function** *LCDportInp\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*) : *byte*;  
Diese Funktion liest die oberen 5 Input Pins des Control Ports.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.464 LCDsetPort\_M

**Procedure** *LCDsetPort\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*);  
Selektiert das gewünschte Display.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.465 LCDsetup

**Procedure** *LCDsetup*;  
Initialisiert das Display.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.466 LCDsetup\_M

**Function** *LCDsetup\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*) : *boolean*;  
Initialisiert das Display.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.467 LCDstat

**Function** *LCDstat* : *byte*;  
Lesen des LCD StatusPorts mit *RS=0* und *RW=1*.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.468 LCDstat\_M

**Function** *LCDstat\_M* (**const** *LCD\_num* : *TLCD\_num*) : *byte*;  
Lesen des LCD Status Ports mit *RS=0* und *RW=1*.

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>18</sup>

### 3.469 LCDupper

**Procedure** *LCDupper*;  
Umschalten zwischen zwei Display Controllern.

Group: [LCD Display](#)<sup>18</sup>

### 3.470 LCDxy

*Procedure LCDxy (column, row : byte);*

Positionierung des Cursors auf Spalte[x] und Zeile[y].

Group: [LCD Display](#)<sup>[18]</sup>

### 3.471 LCDxy\_M

*Procedure LCDxy\_M (const LCD\_num : TLCD\_num; x, y : byte);*

Positionierung des Cursors auf Spalte[x] und Zeile[y].

Group: [LCD Display Multi](#)<sup>[18]</sup>

### 3.472 LEDdotBlink

LEDdotBlink

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.473 LEDdotBlinkDigit

LEDdotBlinkDigit

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.474 LEDdotCharset

LEDdotCharset

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.475 LEDdotCharsetP

LEDdotCharsetP

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.476 LEDdotClr

LEDdotClr

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.477 LEDdotClrEOL

LEDdotClrEOL

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.478 LEDdotClrLine

LEDdotClrLine

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.479 LEDdotCursor

LEDdotCursor

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.480 LEDdotDim

LEDdotDim

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.481 LEDdotGetXY

LEDdotGetXY

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.482 LEDdotHome

LEDdotHome

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.483 LEDdotInit

LEDdotInit

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#) 

### 3.484 LEDdotOff

LEDdotOff

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.485 LEDdotOn

LEDdotOn

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.486 LEDdotOut

LEDdotOut

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.487 LEDdotXY

LEDdotXY

**T.B.D.**

Group: [LED DOT Display](#)<sup>[23]</sup>

### 3.488 Length

*Function* `Length (s : string) : byte;`

Gibt die aktuell belegte Länge eines Strings zurück.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.489 Lo

*Function* `Lo (w : word) : byte;`

Ergibt das niederwertige Byte eines 16bit Wertes.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.490 Lock

*Procedure* `Lock (p : process);`

Die ganze Rechenzeit des Prozessors wird einem Prozess zur Verfügung gestellt.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.491 Log10

**Function** *Log10* (*f : float*) : *float*;

Liefert als Ergebnis den dekadischen Logarithmus zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.492 LogN

**Function** *LogN*(*f : float*) : *float*;

Liefert als Ergebnis den Logarithmus Naturalis zurück. Euler'sche Zahl  $e = 2.71...$

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.493 Long64ToHex

**Function** *Long64ToHex* (**const** *ii : Int64|Word64*) : *string*;

Konvertiert einen numerischen 64bit Wert in einen hex-String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.494 Long64ToStr

**Function** *Long64ToStr* (**const** *ii : Int64|Word64*; **const** *len : byte*; **const** *space : char*]) : *string*;

Konvertiert einen numerischen 64bit Wert in einen String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.495 LongAsFloat

**Function** *LongAsFloat* (*L : LongWord*) : *float*;

Wandelt das Argument in einen Float.

Führt jedoch **keine Typ Konvertierung** durch!

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.496 LongToHex

**Function** *LongToHex* (*w : longword*) : *string*;

Konvertiert einen numerischen 32bit Wert in einen hex-String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.497 LongToStr

**Function** *LongToStr* (*ii : longword*) : *string*;

Konvertiert einen numerischen 32bit Wert in einen String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.498 LoNibble

*Function* *LoNibble* (*w : byte|int8*) : *byte|int8*;  
Gibt die niederwertigen 4 Bit eines Bytes zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.499 LowCase

*Function* *LowCase* (*ch : char*) : *char*;  
Wandelt einen Buchstaben in einen Kleinbuchstaben.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.500 Lower

*Function* *Lower* (*x, y : type*) : *type*;  
Gibt den kleineren zweier Werte zurück. Die Typen der beiden Argumente müssen identisch sein.  
type: Byte, Int8, Word, Integer, Longint, Longword, Int64, Word64, Fix64, Float.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.501 LowerCase

*Function* *LowerCase* (*st : string*) : *string*;  
Wandelt String in Kleinbuchstaben.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.502 LoWord

*Function* *LoWord* (*v : Longword|longint*) : *word [integer]*;  
Liefert das niederwertiges Word eines 32bit Wertes (LongInt/LongWord).

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.503 LowPassFW

LowPassFW  
T.B.D.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.504 LPTctrl

*Procedure* *LPTctrl* (*ctrl : tLPTlineSet*);  
Steuert das Controlport bzw. die Steuerleitungen für den Printer.

Group: [LPT Printer](#)<sup>23</sup>

### 3.505 LPTdir

*Procedure LPTdir (inp : boolean);*

Steuert die Datenrichtung des Datenports. True = output, false = input.

Group: [LPT Printer](#)<sup>[23]</sup>

### 3.506 LPTinit

*Procedure LPTinit;*

Initialisiert den Printer durch die Init und die Select Leitung.

Group: [LPT Printer](#)<sup>[23]</sup>

### 3.507 LPTinp

*Function LPTinp : byte;*

Liest das Datenport.

Group: [LPT Printer](#)<sup>[23]</sup>

### 3.508 LPTout

*Procedure LPTout (dat : byte);*

Dies ist die Druck Funktion.

Group: [LPT Printer](#)<sup>[23]</sup>

### 3.509 LPTreset

*Procedure LPTreset;*

Gibt einen kurzen Impuls auf die Init-Leitung.

Group: [LPT Printer](#)<sup>[23]</sup>

### 3.510 LPTstat

*Function LPTstat : tLPTlineset;*

Gibt den Status des Control Ports zurück.

Group: [LPT Printer](#)<sup>[23]</sup>

### 3.511 MACtoStr

*Function MACtoStr (MAC : TMACAddr) : String[17];*

Konvertiert ein MAC-Adress Array zu einem String der Form "aa:bb:cc:dd:ee:ff".

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[41]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.512 Max

**Function** *Max* (*x: type*) : *type*;

Ergibt den grössten möglichen Wert des Typs.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.513 mb\_GetModBusDevID

**Function** *mb\_GetModBusDevID*: *byte*;

Gibt die Kennung (ID) des Treibers/Geräts zurück.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.514 mb\_GetModBusExceptionStatus

**Function** *mb\_GetModBusExceptionStatus*: *byte*;

Liest den ExceptionStatus.

Group: [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.515 mb\_GetModBusTimeout

**Function** *mb\_GetModBusTimeout*: *word*;

Liefert das eingestellte Time-Out zurück (msec).

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.516 mb\_SetAfterCoilRead

**procedure** *mb\_SetAfterCoilRead* (*proc: tAfterCoilRead*);

Callback Funktion. Coils bearbeiten nachdem sie vom Client gelesen wurden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.517 mb\_SetAfterCoilWrite

**procedure** *mb\_SetAfterCoilWrite* (*proc: tAfterCoilWrite*);

Callback Funktion. Coils bearbeiten nachdem sie vom Client empfangen wurden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.518 mb\_SetAfterRegisterRead

**procedure** *mb\_SetAfterRegisterRead* (*proc: tAfterRegisterRead*);

Callback Funktion. Register bearbeiten nachdem sie zum Client gesendet wurden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>



### 3.519 mb\_SetAfterRegisterWrite

*procedure mb\_SetAfterRegisterWrite (proc: tAfterRegisterWrite);*

Callback Funktion. Register bearbeiten nachdem sie vom Client empfangen wurden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.520 mb\_SetBeforeCoilRead

*procedure mb\_SetBeforeCoilRead (proc: tBeforeCoilRead);*

Callback Funktion. Coils bearbeiten bevor sie zum Client gesendet werden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.521 mb\_SetBeforeCoilWrite

*procedure mb\_SetBeforeCoilWrite (proc: tBeforeCoilWrite);*

Callback Funktion. Coils bearbeiten bevor sie vom Client empfangen werden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.522 mb\_SetBeforeRegisterRead

*procedure mb\_SetBeforeRegisterRead (proc: tBeforeRegisterRead);*

Callback Funktion. Register bearbeiten bevor sie zum Client gesendet werden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.523 mb\_SetBeforeRegisterWrite

*procedure mb\_SetBeforeRegisterWrite (proc: tBeforeRegisterWrite);*

Callback Funktion. Register bearbeiten bevor sie vom Client empfangen werden.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.524 mb\_SetModBusDevID

*Procedure mb\_SetModBusDevID(id: byte);*

Jedes ModBus Gerät muss eine eindeutige Kennung (ID) haben.

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup> [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.525 mb\_SetModBusExceptionStatus

*Procedure mb\_SetModBusExceptionStatus (status: byte);*

Setzt den ExceptionStatus.

Group: [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.526 mb\_SetModBusTimeout

**Procedure** *mb\_SetModBusTimeout* (*time*: word); {set timeout in ms}  
Bestimmt das Time-Out zwischen zwei Rx-Bytes (msec).

Group: [ModBus ASCII](#)<sup>[25]</sup>      [ModBus RTU](#)<sup>[26]</sup>

### 3.527 mDelay

**Procedure** *mDelay* (*d*: word);  
Software Delay in msec.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.528 Min

**Function** *Min* (*x*: type) : type;  
Ergibt den kleinsten möglichen Wert des Typs.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.529 Mirror16

**Function** *Mirror16* (*w*: word|integer) : word|integer;  
Spiegelt das Argument. Tauscht Bit15 <-> Bit0, Bit14 <-> Bit1, ...

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.530 Mirror32

**Function** *Mirror32* (*Lw*: longword|longint) : longword|longint;  
Spiegelt das Argument. Tauscht Bit31 <-> Bit0, Bit30 <-> Bit1, ...

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.531 Mirror8

**Function** *Mirror8* (*b*: int8|byte|char) : int8|byte|char;  
Spiegelt das Argument. Tauscht Bit7 <-> Bit0, Bit6 <-> Bit1, ...

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.532 MRFgetLostPkts

**Function** *mrfGetLostPkts* : byte;  
gibt die Anzahl der trotz Retries nicht zustellbaren Pakete zurück.  
Gleichzeitig wird der interne Counter im 24L01 zurückgesetzt.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.533 MRFgetRetryCnt

**Function** *mrfGetRetryCnt* : *byte*;

Nach einer erfolgreichen Sende Operation kann damit die Anzahl der benötigten Retries ausgelesen werden. Je höher dieser Wert ist, desto schlechter war die Verbindung.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.534 MRFgetRxPower

**Function** *mrfGetRxPower* : *byte*;

liefert im Bit0 die Empfangsqualität zurück. 0 = schlechter Empfang, 1 = guter Empfang.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.535 MRFgetRxType

**Function** *mrfGetRxType* : *tMRFpkt*;

dient zum Pollen des Empfangs. Gibt den Empfangs Status zurück.  
tMRFpkt = (mrfPKTnone, mrfPKTdata, mrfPKTbcast).

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.536 MRFgetState

**Function** *mrfGetState* : *tMRFstat*;

gibt das Status Registers des 24L01 zurück.

tMRFstat = BitSet of enMRFstat.

enMRFstat = (mrfTX\_full, mrfRX\_pn0, mrfRX\_pn1, mrfRX\_pn2, mrfMAX\_RT, mrfTX\_DS, mrfRX\_DR);

Wird normalerweise nicht gebraucht. Die Bedeutung der Bits ist dem 24L01 Datenblatt zu entnehmen.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.537 MRFininit

**Function** *mrfInit* : *boolean*;

initialisiert den 24L01 mit den oben vorgegebenen Werten und stellt den Empfang aktiv. Bei einem Fehler wird ein false zurückgegeben.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.538 MRFrxPacket

**Function** *mrfRxPacket* (*destPtr* : *pointer*; *TimeOut* : *byte*; *var recvd* : *byte*) : *tMRFpkt*

versucht ein Packet abzuholen.

destPtr muss auf eine RAM Datenstruktur mit der Grösse 32bytes zeigen.

TimeOut gibt die Zeit in msec an, die bis zum Erfolg bzw. Abbruch gewartet werden soll.

In recvd steht die tatsächlich empfangene Anzahl der Bytes (max. 32).

Das Ergebnis ist tMRFpkt = (mrfPKTnone, mrfPKTdata, mrfPKTbcast) .

Bei einem Timeout erfolgt ein mrfPKTnone. Wurde ein Standard Datenpaket empfangen, so kommt ein mrfPKTdata zurück und bei einem Broadcast ein mrfPKTbcast.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.539 MRFsetChan

*Procedure mrfSetChan (chan : tMRFchan; wr : boolean);*

stellt den gewünschten RF Kanal im ISM Band ein.

chan wird mit der Enumeration tMRFchan angegeben (mrfChan1.. mrfChan14).

wr bestimmt dabei, ob der Kanal sofort eingestellt werden soll.

Vor dem ersten Init muss wr false sein.

Nach einem Init kann der Kanal zur Laufzeit mit wr = true umgestellt werden,

ohne ein Init durchzuführen.

Alternativ kann auch die Prozedur [MRFsetFreq](#) benutzt werden.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.540 MRFsetFreq

*Procedure mrfSetFreq (freq : word; wr : boolean);*

stellt die gewünschte Frequenz im ISM Band ein.

Frequenz freq wird in MHz angegeben. Gültige Werte sind dabei 2400.. 2484.

wr bestimmt dabei, ob die Frequenz sofort eingestellt werden soll.

Vor dem ersten Init muss wr false sein.

Nach einem Init kann die Frequenz zur Laufzeit mit wr = true umgestellt werden,

ohne ein Init durchzuführen.

Alternativ kann auch die Prozedur [MRFsetChan](#) benutzt werden.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.541 MRFsetLocalAdr

*Procedure mrfSetLocalAddr (adr : byte);*

stellt die lokale Adresse (0..255) ein.

Das ist die logische Adresse mit der andere Nodes diesen Node ansprechen müssen.

Diese Adresse muss unique sein, d.h. sie darf nur einmal im Netzwerk vorkommen.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.542 MRFsetPower

*procedure mrfSetPower (pwr : tMRFpwr);*

stellt die gewünschte Ausgangsleistung (RF power) ein.

Die Power wird mit der Enumeration tMRFpwr angegeben (mrfdBm0.. mrfdBm18).

mrfdBm0 ist max. Power und mrfdBm18 ist minimal Power.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.543 MRFsetPWRdown

**Procedure** *mrfSetPWRdown*;

Die Prozedur schaltet den Controller 24L01 in den Power-down Mode.  
Für einen Neustart genügt dann der Aufruf der Funktion [MRFinit](#)

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.544 MRFsetRetryMax

**Procedure** *mrfSetRetryMax(rmax : byte)*;

stellt die max. Retry Anzahl ein (0..15).

Tritt beim Datentransfer ein Fehler auf, z.B. das Acknowledge des Empfängers kommt nicht rechtzeitig oder gar nicht, dann wiederholt der Sender das Telegramm bis zu rmax mal. Fehlt das ACK dann immer noch, kommt die Sendefunktion mrfTxPacket mit einem false zurück.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.545 MRFsetRetryTimeOut

**Procedure** *mrfSetRetryTimeOut(tmo : byte)*;

stellt das Delay zwischen zwei Retries ein (1..15). Diese Zeit rechnet sich so:  
250usec + (tmo \* 250usec). Typische Werte sollten bei 1msec liegen (tmo = 3..4).

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.546 MRFsetRFspeed

**Procedure** *mrfSetRFspeed(spd : tMRFrSpeed)*;

stellt die Datenrate "on air" ein. Die Rate wird mit der Enumeration tMRFrSpeed angegeben (mrfRF250, mrfRF1000, mrfRF2000).

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

### 3.547 MRFtxPacket

**Function** *mrfTxPacket (adr : byte; srcPtr : pointer; cnt : byte; bc : boolean) : boolean*;

versucht ein Daten Paket oder ein Broadcast Paket zu senden.

adr bezeichnet die logische Adresse (0..255) des gewünschten Empfängers (Node).

srcPtr muss auf die Quelle im RAM zeigen.

cnt bestimmt die Anzahl der zu sendenden Bytes (max. 32).

bc bestimmt ob das Paket ein Broadcast oder ein Daten Paket ist.

Bei einem Broadcast wird der Parameter adr ignoriert.

Das Ergebnis wird false wenn ein Hardware Fehler vorliegt (Data oder Broadcast).

Ebenfalls ein false kommt zurück (Data) wenn der Empfänger auch nach x Sende Retries kein ACK geschickt hat bzw. das ACK verloren ging.

Der MIRF24port Treiber bietet zwei Arten von Daten Paket Transfers an:

#### 1. Broadcast.

Dieses Paket hat eine bestimmte Kennung, so dass alle erreichbaren MIRF24 Nodes dieses Paket empfangen und auswerten können.  
In diesem Fall ist das Hardware ACK abgeschaltet und auch der Empfänger (Applikation) sollte nicht darauf antworten.

## 2. Data.

Dieses Paket geht nur an eine bestimmte Adresse (Node) und wird auch nur von diesem empfangen.

Der Empfänger (Node) schickt ein automatisches Hardware ACK an den Sender zurück und quittiert damit den korrekten Empfang.

Bei einem CRC Fehler etc. unterbleibt natürlich das ACK und der Sender muss ein Retry durchführen. Ein ACK vom Empfänger bedeutet zu diesem Zeitpunkt keinesfalls, dass der Empfänger das Paket schon aus dem 24L01 ausgelesen hat.

Solange dies nicht geschehen ist schickt der Empfänger keine weiteren ACKs für einkommende Datenpakete so dass der Sender nach Ablauf der eingestellten Retries aus der Sende Funktion mit einem Fehler zurückkehrt.

### Achtung:

Vor Senden eines Broadcasts und danach sollte etwas Pause sein, so dass alle Empfänger bereit sind.

Group: [MIRF24 Port](#)<sup>[24]</sup>

## 3.548 MSPlinOut

*Procedure MSPlinOut0 (source, dest : pointer; count : word);*

*Procedure MSPlinOut1 (source, dest : pointer; count : word);*

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

### XMega:

*Procedure MSPlinOut\_C0 (source, dest : pointer; count : word);*

*Procedure MSPlinOut\_C1 (source, dest : pointer; count : word);*

*Procedure MSPlinOut\_D0 (source, dest : pointer; count : word);*

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Liest und schreibt einen Datenblock.

## 3.549 MSPlinOutByte

*Function MSPlinOutByte0 (b : byte) : byte;*

*Function MSPlinOutByte1 (b : byte) : byte;*

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

### XMega:

*Function MSPlinOutByte\_C0 (b : byte) : byte;*

*Function MSPlinOutByte\_C1 (b : byte) : byte;*

*Function MSPlinOutByte\_D0 (b : byte) : byte;*

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Liest und schreibt ein Byte in den MSPI-Slave.

### 3.550 MSPlinp

**Procedure** *MSPlinp0* (*dest* : *pointer*; *count* : *word*);

**Procedure** *MSPlinp1* (*dest* : *pointer*; *count* : *word*);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

**Procedure** *MSPlinp\_C0* (*dest* : *pointer*; *count* : *word*);

**Procedure** *MSPlinp\_C1* (*dest* : *pointer*; *count* : *word*);

**Procedure** *MSPlinp\_D0* (*dest* : *pointer*; *count* : *word*);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Liest einen Datenblock aus dem MSPI-Slave.

### 3.551 MSPlinpByte

**Function** *MSPlinpByte0* : *byte*;

**Function** *MSPlinpByte1* : *byte*;

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

**Function** *MSPlinpByte\_C0* : *byte*;

**Function** *MSPlinpByte\_C1* : *byte*;

**Function** *MSPlinpByte\_D0* : *byte*;

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Liest ein Byte aus dem MSPI-Slave.

### 3.552 MSPlinpLong

**Function** *MSPlinpLong0* : *longword*;

**Function** *MSPlinpLong1* : *longword*;

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

**Function** *MSPlinpLong\_C0* : *longword*;

**Function** *MSPlinpLong\_C1* : *longword*;

**Function** *MSPlinpLong\_D0* : *longword*;

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Liest ein LongWord aus dem MSPI-Slave.

### 3.553 MSPlinpWord

**Function** *MSPlinpWord0* : word;

**Function** *MSPlinpWord1* : word;

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>35</sup>

**XMega:**

**Function** *MSPlinpWord\_C0* : word;

**Function** *MSPlinpWord\_C1* : word;

**Function** *MSPlinpWord\_D0* : word;

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>36</sup>

Liest ein Word aus dem MSPI-Slave.

### 3.554 MSPlout

**Procedure** *MSPlout0* (source : pointer; count : word);

**Procedure** *MSPlout1* (source : pointer; count : word);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>35</sup>

**XMega:**

**Procedure** *MSPlout\_C0* (source : pointer; count : word);

**Procedure** *MSPlout\_C1* (source : pointer; count : word);

**Procedure** *MSPlout\_D0* (source : pointer; count : word);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>36</sup>

Schreibt einen Datenblock in den MSPI-Slave.

### 3.555 MSPloutByte

**Procedure** *MSPloutByte0* (b : byte);

**Procedure** *MSPloutByte1* (b : byte);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>35</sup>

**XMega:**

**Procedure** *MSPloutByte\_C0* (b : byte);

**Procedure** *MSPloutByte\_C1* (b : byte);

**Procedure** *MSPloutByte\_D0* (b : byte);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>36</sup>

Schreibt ein Byte in den MSPI-Slave.



### 3.556 MSPloutLong

*Procedure* MSPloutLong0 (L : longword);  
*Procedure* MSPloutLong1 (L : longword);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

*Procedure* MSPloutLong\_C0 (l : longword);  
*Procedure* MSPloutLong\_C1 (l : longword);  
*Procedure* MSPloutLong\_D0 (l : longword);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Schreibt ein LongWord in den MSPI-Slave.

### 3.557 MSPloutWord

*Procedure* MSPloutWord0 (w : word);  
*Procedure* MSPloutWord1 (w : word);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

*Procedure* MSPloutWord\_C0 (w : word);  
*Procedure* MSPloutWord\_C1 (w : word);  
*Procedure* MSPloutWord\_D0 (w : word);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Schreibt ein Word in den MSPI-Slave.

### 3.558 MulDivByte

*Function* MulDivByte (a1, a2, d : byte) : byte;

Die Funktion errechnet das 16bit Ergebnis der Multiplikation und teilt dies durch den 8bit Divisor. Damit wird ein Overflow Fehler ausgeschlossen.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.559 MulDivInt

*Function* MulDivInt (a1, a2, d : integer|word) : integer|word;

Die Funktion errechnet das 32bit Ergebnis der Multiplikation und teilt dies durch den 16bit Divisor. Damit wird ein Overflow Fehler ausgeschlossen.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.560 MulDivInt8

**Function** *MulDivInt8* (*a1, a2, d : int8*) : *int8*;

Die Funktion errechnet das 16bit Ergebnis der Multiplikation und teilt dies durch den 8bit Divisor. Damit wird ein Overflow Fehler ausgeschlossen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.561 MulDivLong

**Function** *MulDivLong* (*a1, a2, d : longint|longword*) : *longint|longword*;

Die Funktion errechnet das 64bit Ergebnis der Multiplikation und teilt dies durch den 32bit Divisor. Damit wird ein Overflow Fehler ausgeschlossen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.562 Negate

**Function** *Negate* (*v : type*) : *type*;

Liefert den negativen Wert (Two's Complement) eines Byte, Int8..Longword, LongInt, Word54, Int64, Fix64 oder Float

*a := Negate (a);*

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.563 Nolnts

**Procedure** *Nolnts*;

Sperrung der Interrupts ohne Beeinflussung des entsprechenden System Flag.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.564 NOP

**Procedure** *NOP*;

Es erzeugt ein Assembler "NOP".

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.565 Odd

**Function** *Odd* (*x : type*) : *boolean*;


Wert auf ungeradzahlig testen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.566 OnADCread

*Procedure OnADCread;*

Callback. Wird aufgerufen wenn im SysTick das ADC Ergebnis gelesen wird.

Group: [ADC](#) 

### 3.567 OnFAT16\_SS

*Procedure OnFAT16\_SS;*

Callback. Zur Steuerung des SPI SS-Pin durch die Applikation.

Group: [System](#) 

### 3.568 OnIdleProcess

*Procedure OnIdleProcess;*

Callback. Wird bei jedem start des Idle Processes aufgerufen.

Group: [System](#) 

### 3.569 OnSchedulerEntry

*Procedure OnSchedulerEntry;*

Callback. Wird bei jedem Eintritt in den Scheduler aufgerufen.

Group: [System](#) 

### 3.570 OnSchedulerExit

*Procedure OnSchedulerExit;*

Callback. Wird bei jedem Verlassen des Schedulers aufgerufen.

Group: [System](#) 

### 3.571 OnSerRxResumed

*Procedure OnSerRxResumed1;*

*Procedure OnSerRxResumed2;*

...

**XMega:**

*Procedure OnSerRxResumedC0;*

*Procedure OnSerRxResumedC1;*

*Procedure OnSerRxResumedD0;*

...

Callback. Wird aufgerufen der SerPort Treiber den RxBuffer durch senden eines XON oder de-aktivieren der DSR Handshake Leitung wieder freigibt

Group: [SerPort](#) 

### 3.572 OnSerRxStopped

*Procedure* OnSerRxStopped1;  
*Procedure* OnSerRxStopped2;

...

**XMega:**

*Procedure* OnSerRxStoppedC0;  
*Procedure* OnSerRxStoppedC1;  
*Procedure* OnSerRxStoppedC0;

...

Callback. Wird aufgerufen wenn der SerPort Treiber den RxBuffer durch senden eines XOFF oder aktivieren der DSR Handshake Leitung sperrt.

Group: [SerPort](#)<sup>30</sup>

### 3.573 OnSysTick

*Procedure* OnSysTick [(SaveAllRegs)];

Callback. Wird bei jedem SysTick (Timer Interrupt) aufgerufen.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.574 OnTickTimer

*Procedure* OnTickTimer [(SaveAllRegs)];

Callback. Wird bei jedem TimerTick aufgerufen.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.575 OnTINA\_SS

*Procedure* OnTINA\_SS;

Callback. Zur Steuerung des SPI SS-Pin durch die Applikation.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.576 Ord

*Function* Ord (ch : char) : byte;

Liefert Ordnungszahl eines Zeichens/Characters.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.577 PadLeft

*Function* PadLeft (const st : string; len : byte [;pad : char]) : string;

Fügt führende Zeichen vor den String ein.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.578 PadRight

**Function** *PadRight* (**const** *st* : string; *len* : byte [*;pad* : char]) : string;  
Hängt Zeichen an den String an.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.579 Parity

**Function** *Parity* (**const** *b* : byte|char) : boolean;  
Ergibt die Parität eines Bytes oder Chars. odd = true.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.580 PipeFlush

**Procedure** *PipeFlush* (*p* : pipe);  
Eine Pipe komplett leeren. Auch RxBuffer und RxBuffer1, -2,- 3.

Group: [Pipes](#)<sup>27</sup>

### 3.581 PipeFull

**Function** *PipeFull* (*p* : pipe) : boolean;  
Der Voll-Status einer Pipe wird abgefragt.

Group: [Pipes](#)<sup>27</sup>

### 3.582 PipeRecv

**Function** *PipeRecv* (*p* : pipe) : type;  
Ein Argument aus einer Pipe abholen (entfernen).

Group: [Pipes](#)<sup>27</sup>

### 3.583 PipeRecv\_ND

**Function** *PipeRecv\_ND* (*pipe1* : pipe) : type;  
Gestattet das Auslesen einer Pipe, ohne den Inhalt selbst zu verändern.

Group: [Pipes](#)<sup>27</sup>

### 3.584 PipeSend

**Function** *PipeSend* (*p* : pipe; *v* : type) : boolean;  
Ein Argument in eine Pipe einfügen (anhängen).

Group: [Pipes](#)<sup>27</sup>

### 3.585 PipeStat

**Function** *PipeStat* (*p* : *pipe*) : *byte*;

Der Inhalt bzw. Parameterzahl einer Pipe wird abgefragt.

Group: [Pipes](#)<sup>[27]</sup>

### 3.586 PopAllRegs

**Procedure** *PopAllRegs*;

Spezielle Register Rück-Sicherung für verschachtelte (nested) Interrupts.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.587 PopRegs

**Procedure** *PopRegs*; // working registers from stack

vereinfachte Version von PopAllRegs. Kann jederzeit zusammen mit [PushRegs](#) in Interrupts eingesetzt werden wenn in Interrupts nur die 4 wesentlichen Register (ACCA, ACCB etc) gesichert wurden

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.588 Pos

**Function** *Pos* (*a* : *char*; *s* : *string*) : *byte*;

Gibt die Position eines Zeichens in einem String zurück.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.589 PosN

**Function** *PosN* (*a* : *char*; *s* : *string*; *start* : *byte*) : *byte*;

Gibt die Position des Characters im String zurück. Gesucht wird ab der Stelle *start* im String.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.590 Pow

**Function** *Pow* (*x,y* : *float*) : *float*;

Liefert das Ergebnis von x hoch y.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.591 Pow10

**Function** *Pow10* (*x* : *float*) : *float*;

Liefert das Ergebnis von 10 hoch x.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.592 PowerSave

**Procedure** *PowerSave* (**const** mode : byte; **const** ticks : word);  
Legt die CPU n SysTicks schlafen.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.593 Pred

**Function** *Pred* (x : type) : type;  
Gibt den nächst kleineren Wert einer Variablen zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.594 PresetAVfilter

**Procedure** *PresetAVfilter* (**var** Filter : AVfilter; val : type);  
Besetzt das komplette Filter mit "val".

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.595 Priority

**Procedure** *Priority* (p : process/task; prio : byte);  
Setzt die Priorität eines Tasks oder Prozesses.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.596 ProcWaitFlag

**Function** *ProcWaitFlag* (Flag : var [; timeout : word]) : boolean;  
Flag kann eine beliebige Variable sein.  
Ein Prozess/Task schaltet sich inaktiv, bis das Flag <> 0 ist.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.597 PulseCountClear

**Function** *PulseCountClear*;  
Stopt den internen Zähler und setzt ihn auf 0.

Group: [Pulse Counter](#)<sup>27</sup>

### 3.598 PulseCountClear2

**Function** *PulseCountClear2*;  
Stopt den internen Zähler und setzt ihn auf 0.

Group: [Pulse Counter](#)<sup>27</sup>

### 3.599 PulseCountStart

*Function* [PulseCountStart](#);

Startet den Zähler nach Programmstart, [PulseCountStop](#) oder [PulseCountClear](#)

Group: [Pulse Counter](#) 

### 3.600 PulseCountStart2

*Function* [PulseCountStart2](#)

Startet den Zähler nach Programmstart, [PulseCountStop2](#) oder [PulseCountClear2](#)

Group: [Pulse Counter](#) 

### 3.601 PulseCountStop

*Function* [PulseCountStop](#);

Stoppt den Zählvorgang ohne den internen Zähler zu verändern.

Group: [Pulse Counter](#) 

### 3.602 PulseCountStop2

*Function* [PulseCountStop2](#);

Stoppt den Zählvorgang ohne den internen Zähler zu verändern.

Group: [Pulse Counter](#) 

### 3.603 PushAllRegs

*Procedure* [PushAllRegs](#);

Spezielle Register Sicherung für verschachtelte (nested) Interrupts.

Group: [System](#) 

### 3.604 PushRegs

*Procedure* [PushRegs](#); // working registers to stack

vereinfachte Version von PushAllRegs. Kann jederzeit zusammen mit [PopRegs](#) in Interrupts eingesetzt werden wenn in Interrupts nur die 4 wesentlichen Register (ACCA, ACCB etc) gesichert wurden

Group: [System](#) 

### 3.605 RadToDeg

*Function* [RadToDeg](#) (*w : float*) : float;

Wandeln ein Bogenmaß in Gradmaß um.

Group: [Maths](#) 



### 3.606 RaiseException

**Procedure** *RaiseException* (*num* : *byte*);

Löst die Exception (Ausnahme) aus. Siehe [try](#)

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.607 Random

**Function** *Random* : *word*;

Liefert eine Zufallszahl vom Typ Word.

Random muss importiert werden:

**From** *System* **Import** *Random*;

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.608 RandomRange

**Function** *RandomRange*(*min*, *max* : *word*) : *word*;

Liefert eine Zufallszahl vom Typ Word. Das Ergebnis wird durch min und max begrenzt

Random muss importiert werden:

**From** *System* **Import** *Random*;

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.609 Read

**Function** *Read* (*p* : *Function*]; **var** *st* : *string*]; *count* : *byte*][*limiter* : *char*]]);

Einlesen eines Zeichens oder Strings.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.610 ReadKey

**Function** *ReadKey* (**const** *key* : *Keys*) : *boolean*;

Der aktuelle Status einer Taste wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.611 ReadKey8

**Function** *ReadKey8* (**const** *key* : *Keys*) : *boolean*;

Der aktuelle Status einer Taste wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.612 ReadKeyBoard

*Function ReadKeyBoard : BitSet of Keys;*

Der aktuelle Status des Keyboards wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 4x4](#)<sup>[16]</sup>

### 3.613 ReadKeyBoard8

*unction ReadKeyBoard8 : BitSet of Keys;*

Der aktuelle Status des Keyboards wird zurückgegeben.

Group: [KeyBoard 8x8](#)<sup>[17]</sup>

### 3.614 ReadLn

*Procedure ReadLn (DeviceFunc : function; var str : string);*

Liest einen String vom Device bis CRLF erscheint.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.615 RecvRC5

*Function RecvRC5 (var rxAdr : byte; var rxCmd : byte) : boolean;*

Empfängt ein RC5 Telegramm.

Group: [RC5 Driver](#)<sup>[28]</sup>

### 3.616 ResetProcess

*Procedure ResetProcess (P : Name | i : ID);*

Initialisiert einen Prozess komplett neu und setzt ihn auf suspended.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.617 ResetSysTimer

*Procedure ResetSysTimer (tm : tSysTimer);*

Setzt einen SysTimer auf den Wert 0.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.618 RestoreInts

*Procedure RestoreInts;*

Bedingte Freigabe der Interrupts abhängig vom entsprechenden System Flag.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.619 Resume

*Procedure Resume* (*p : process/task*);

Ein deaktivierter Prozess/Task wird aktiviert.

Group: [MultiTasking](#)<sup>51</sup>

### 3.620 ResumeAll

*Procedure ResumeAll* (*Processes, Tasks*);

*Procedure ResumeAll* (*Processes*);

*Procedure ResumeAll* (*Tasks*);

Alle deaktivierte Prozesse und/oder Task werden aktiviert.

Group: [MultiTasking](#)<sup>51</sup>

### 3.621 RotatePntl

*Procedure RotatePntl* (*angle, XPo, YPo : integer; var XPd, YPd : integer*);

Der Punkt(XPo, YPo) wird mit dem Winkel angle rotiert (Grad).

Group: [Maths](#)<sup>51</sup>

### 3.622 Round

*Function Round* (*f : float|fix64*) : *integer*; {*Byte, Word, LongInt, LongWord*}

Rundet ein Float, Fix64 zu einem Integer, Byte, Word etc.

Group: [Maths](#)<sup>51</sup>

### 3.623 RTCalarm

*Procedure RTCalarm*;

CallBack. Wird bei einem compare-match aufgerufen.

Group: [RTC Driver](#)<sup>291</sup>

### 3.624 RTCalarm\_Date

*Procedure RTCalarm\_Date* (*year, month, day : byte*);

Setzt die Datum-Compare Register von RTCalarm.

Group: [RTC Driver](#)<sup>291</sup>

### 3.625 RTCalarm\_Start

*Procedure RTCalarm\_Start* (*mode : byte*);

Startet oder stoppt RTCalarm.

Group: [RTC Driver](#)<sup>291</sup>

### 3.626 RTCalarm\_Stop

*Procedure* *RTCalarm\_Stop*;  
Stoppt RTCalarm.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.627 RTCalarm\_Time

*Procedure* *RTCalarm\_Time* (*hour, min, sec : byte*);  
Setzt die Zeit-Compare Register von RTCalarm.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.628 RTCgetDay

*Function* *RTCgetDay* : *byte*;  
Liest das Tages Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.629 RTCgetHour

*Function* *RTCgetHour* : *byte*;  
Liest das Stunden Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.630 RTCgetMinute

*Function* *RTCgetMinute* : *byte*;  
Liest das Minuten Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.631 RTCgetMonth

*Function* *RTCgetMonth* : *byte*;  
Liest das Monats Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.632 RTCgetSecond

*Function* *RTCgetSecond* : *byte*;  
Liest das Sekunden Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.633 RTCgetWeekDay

**Function** *RTCgetWeekDay* : byte; {0 = sunday}  
Liest das Wochentags Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.634 RTCgetYear

**Function** *RTCgetYear* : byte;  
Liest das Jahres Register.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.635 RTCsetDay

**Procedure** *RTCsetDay* (day : byte);  
Setzt das Tages Register mit dem Wert „day“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.636 RTCsetHour

**Procedure** *RTCsetHour* (hour : byte);  
Setzt das Stunden Register mit dem Wert „hour“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.637 RTCsetMinute

**Procedure** *RTCsetMinute* (min : byte);  
Setzt das Minuten Register mit dem Wert „min“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.638 RTCsetMonth

**Procedure** *RTCsetMonth* (month : byte);  
Setzt das Monats Register mit dem Wert „month“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.639 RTCsetSecond

**Procedure** *RTCsetSecond* (sec : byte);  
Setzt das Sekunden Register mit dem Wert „sec“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.640 RTCsetWeekDay

*Procedure RTCsetWeekDay (wday : byte); {0 = sunday}*  
Setzt das Wochentag Register mit dem Wert „wday“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.641 RTCsetYear

*Procedure RTCsetYear (year : byte);*  
Setzt das Jahres Register mit dem Wert „year“.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.642 RTCTickHour

*Procedure RTCTickHour;*  
CallBack. Wird bei jedem Stunden Übertrag aufgerufen.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.643 RTCTickMinute

*Procedure RTCTickMinute;*  
CallBack. Wird bei jedem Minuten Übertrag aufgerufen.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.644 RTCTickSecond

*Procedure RTCTickSecond;*  
CallBack. Wird bei jedem Sekunden Übertrag aufgerufen.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.645 RTCTimer

*Procedure RTCTimer;*  
*Procedure RTCTimer (chan : byte);*  
CallBack. Wird bei Downcounter = 0 aufgerufen.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.646 RTCTimer\_Load

*Procedure RTCTimer\_Load ([chan : byte;] seconds : word[longword]);*  
Setzt die Zeit-Compare Register von RTCTimerX. Compare wird gestoppt.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.647 RTCTimer\_Start

*Procedure* *RTCTimer\_Start* [(chan : byte)];  
Startet den RTCTimer.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.648 RTCTimer\_Stop

*Procedure* *RTCTimer\_Stop* [(chan : byte)];  
Stoppt den RTCTimer.

Group: [RTC Driver](#)<sup>[29]</sup>

### 3.649 RunErr

*Function* *RunErr* : boolean;  
Gibt den aktuellen Laufzeit Fehler zurück.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.650 RunTimeErr

*procedure* *RunTimeErr*;  
CallBack. Wird aufgerufen wenn Fehler aufgetreten sind.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.651 Schedule

*Procedure* *Schedule*;  
Der Prozess/Task wird an dieser Stelle abgebrochen.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.652 SchedulerOff

*Procedure* *SchedulerOff*;  
Der Prozess-Scheduler wird angehalten.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.653 SchedulerOn

*Procedure* *SchedulerOn*;  
Der Prozess-Scheduler wird wieder freigegeben.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.654 sDelay

**Procedure** *sDelay* (*d* : *byte*);  
Software Delay in CPU Zyklen.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.655 SemaStat

**Function** *SemaStat* (*s* : *semaphore*) : *byte*;  
Der Inhalt der Semaphore wird abgefragt.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.656 SendRC5

**Procedure** *SendRC5* (**const** *txAdr* : *byte*; **const** *txCmd* : *byte*);  
Schickt die beiden Bytes über den IR-Sender ab.

Group: [RC5\\_Driver](#)<sup>[28]</sup>

### 3.657 Ser\_Enable

**Procedure** *Ser\_Enable1* (**const** *ena* : *boolean*);  
**Procedure** *Ser\_Enable2* (**const** *ena* : *boolean*);  
...

**XMega:**

**Procedure** *Ser\_EnableC0* (**const** *ena* : *boolean*);  
**Procedure** *Ser\_EnableC1* (**const** *ena* : *boolean*);  
**Procedure** *Ser\_EnableD0* (**const** *ena* : *boolean*);  
...

Wird zur Steuerung des RS485 Leitungstreibers benutzt.

**Bemerkung:** **Procedure** *Ser\_Enable* (...) wurde durch **Procedure** *Ser\_Enable1* (...) ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.658 SerBaud

**Procedure** *SerBaud1* (**var** *baud* : *word*);  
**Procedure** *SerBaud2* (**var** *baud* : *word*);  
...

**XMega:**

**Procedure** *SetSerBaud* (*UsartC0*, **var** *baud* : *word*);  
**Procedure** *SetSerBaud* (*UsartC1*, **var** *baud* : *word*);  
**Procedure** *SetSerBaud* (*UsartD0*, **var** *baud* : *word*);  
...

Stellt die Baudrate für SerPorts ein.



**Bemerkung:** *Procedure SerBaud (...)*

wurde durch *Procedure SerBaud1* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.659 SetSerBaud

**XMega:**

*Procedure SetSerBaud (UsartC0, var baud : word);*

*Procedure SetSerBaud (UsartC1, var baud : word);*

*Procedure SetSerBaud (UsartD0, var baud : word);*

...

Stellt die Baudrate für SerPorts ein.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.660 SerDataBits

*Procedure SerDataBits1 (bits : tDataBits);*

*Procedure SerDataBits2 (bits : tDataBits);*

...

**XMega:**

*Procedure SerDataBitsC0 (bits : tDataBits);*

*Procedure SerDataBitsC1 (bits : tDataBits);*

*Procedure SerDataBitsD0 (bits : tDataBits);*

...

Setzt die Anzahl der Data bits.

**Bemerkung:** *Procedure SerDataBits (...)*

wurde durch *Procedure SerDataBits1* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.661 SerInp

*Function SerInp1 : byte|char;*

*Function SerInp2 : byte|char;*

...

**XMega:**

*Function SerInpC0 : byte|char;*

*Function SerInpC1 : byte|char;*

*Function SerInpD0 : byte|char;*

...

Liest die serielle Schnittstelle bzw. Buffer.

**Bemerkung:** *Function SerInp*

wurde durch *Function SerInp1* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.662 SerInp\_TO

**Function** SerInp\_TO1 (**var** rx : char|byte; **const** timeout : byte) : boolean;  
**Function** SerInp\_TO2 (**var** rx : char|byte; **const** timeout : byte) : boolean;

...

**XMega:**

**Function** SerInp\_TOC0 (**var** rx : char|byte; **const** timeout : byte) : boolean;  
**Function** SerInp\_TOC1 (**var** rx : char|byte; **const** timeout : byte) : boolean;  
**Function** SerInp\_TODO0 (**var** rx : char|byte; **const** timeout : byte) : boolean;

...

Liest die serielle Schnittstelle bzw. Buffer mit Timeout.

**Bemerkung:** **Function** SerInp\_TO (...) wurde durch **Function** SerInp\_TO1 ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#) 

### 3.663 SerInpBlock

**Procedure** SerInpBlock1 (**var** location: type);  
**Procedure** SerInpBlock2 (**var** location: type);

...

**XMega:**

**Procedure** SerInpBlockC0 (**var** location: type);  
**Procedure** SerInpBlockC1 (**var** location: type);  
**Procedure** SerInpBlockD0 (**var** location: type);

...

Empfängt einen Datenblock.

**Bemerkung:** **Procedure** SerInpBlock (...) wurde durch **Procedure** SerInpBlock1 (...) ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#) 

### 3.664 SerInpBlock\_P

**Procedure** SerInpBlock1\_P (p : pointer; len : word);  
**Procedure** SerInpBlock2\_P (p : pointer; len : word);

...

**XMega:**

**Procedure** SerInpBlockC0\_P (p : pointer; len : word);  
**Procedure** SerInpBlockC1\_P (p : pointer; len : word);  
**Procedure** SerInpBlockD0\_P (p : pointer; len : word);

...

Empfängt einen Datenblock mit variabler Länge.

**Bemerkung:** **Procedure** SerInpBlock\_P (...) wurde durch **Procedure** SerInpBlock1\_P (...) ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>30</sup>

### 3.665 SerInpBlock\_TO

**Function** SerInpBlock\_TO1 (*var* location : type; **const** TimeOut : byte) : boolean;  
**Function** SerInpBlock\_TO2 (*var* location : type; **const** TimeOut : byte) : boolean;

...

**XMega:**

**Function** SerInpBlock\_TO0 (*var* location : type; **const** TimeOut : byte) : boolean;  
**Function** SerInpBlock\_TO1 (*var* location : type; **const** TimeOut : byte) : boolean;  
**Function** SerInpBlock\_TODO (*var* location : type; **const** TimeOut : byte) : boolean;

...

Empfängt einen Datenblock mit Timeout.

**Bemerkung:** **Function** SerInpBlock\_TO (...) wurde durch **Function** SerInpBlock\_TO1 (...) ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>30</sup>

### 3.666 SerInpBlockP\_TO

**Function** SerInpBlockP\_TO1 (*p* : pointer; *len* : word; *to* : byte) : boolean;  
**Function** SerInpBlockP\_TO2 (*p* : pointer; *len* : word; *to* : byte) : boolean;

...

**XMega:**

**Function** SerInpBlockP\_TO0 (*p* : pointer; *len* : word; *to* : byte) : boolean;  
**Function** SerInpBlockP\_TO1 (*p* : pointer; *len* : word; *to* : byte) : boolean;  
**Function** SerInpBlockP\_TODO (*p* : pointer; *len* : word; *to* : byte) : boolean;

...

Empfängt einen Datenblock variabler Länge mit Timeout.

**Bemerkung:** **Function** SerInpBlockP\_TO (...) wurde durch **Function** SerInpBlockP\_TO1 (...) ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>30</sup>

### 3.667 SerInpSLIP

**Function** SerInpSLIP1 (*dst* : pointer; *tmo* : byte; *count* : word) : word;  
**Function** SerInpSLIP2 (*dst* : pointer; *tmo* : byte; *count* : word) : word;

...

**XMega:**

**Function** SerInpSLIPC0(*dst* : pointer; *tmo* : byte; *count* : word) : word; // UARTC0  
**Function** SerInpSLIPC1(*dst* : pointer; *tmo* : byte; *count* : word) : word; // UARTC1  
**Function** SerInpSLIPD0(*dst* : pointer; *tmo* : byte; *count* : word) : word; // UARTD0

...

Empfängt ein SLIP Packet.

**Bemerkung:** *Function SerInpSLIP (...)*  
wurde durch *Function SerInpSLIP1 (...)* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.668 SerOut

*Procedure SerOut1 (ch : byte|char);*  
*Procedure SerOut2 (ch : byte|char);*  
...

**XMega:**

*Procedure SerOutC0 (ch : byte|char);*  
*Procedure SerOutC1 (ch : byte|char);*  
*Procedure SerOutD0 (ch : byte|char);*  
...

Schreibt ein Zeichen in den Sendebuffer.

**Bemerkung:** *Procedure SerOut (...)*  
wurde durch *Procedure SerOut1 (...)* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.669 SerOutBlock

*Procedure SerOutBlock1 (const location: type);*  
*Procedure SerOutBlock2 (const location: type);*  
...

**XMega:**

*Procedure SerOutBlockC0 (const location: type);*  
*Procedure SerOutBlockC1 (const location: type);*  
*Procedure SerOutBlockD0 (const location: type);*  
...

Sendet einen Datenblock.

**Bemerkung:** *Procedure SerOutBlock (...)*  
wurde durch *Procedure SerOutBlock1 (...)* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.670 SerOutBlock\_P

*Procedure SerOutBlock1\_P (p : pointer; count : word);*  
*Procedure SerOutBlock2\_P (p : pointer; count : word);*  
...

**XMega:**

*Procedure SerOutBlockC0\_P (p : pointer; count : word);*  
*Procedure SerOutBlockC1\_P (p : pointer; count : word);*  
*Procedure SerOutBlockD0\_P (p : pointer; count : word);*

...

Sendet einen Datenblock variabler Länge.

**Bemerkung:** *Procedure SerOutBlock\_P* wurde durch *Procedure SerOutBlock1\_P (...)* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.671 SerOutSLIP

*Procedure SerOutSLIP1 (src : pointer; count : word);*  
*Procedure SerOutSLIP2 (src : pointer; count : word);*

...

**XMega:**

*Procedure SerOutSLIPC0(src : pointer; count : word); // UARTC0*  
*Procedure SerOutSLIPC1(src : pointer; count : word); // UARTC1*  
*Procedure SerOutSLIPD0(src : pointer; count : word); // UARTD0*

...

Bildet und sendet ein SLIP Packet.

**Bemerkung:** *Procedure SerOutSLIP (...)* wurde durch *Procedure SerOutSLIP1 (...)* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.672 SerParity

*Procedure SerParity1 (par : tParity);*  
*Procedure SerParity2 (par : tParity);*

...

**XMega:**

*Procedure SerParityC0 (par : tParity);*  
*Procedure SerParityC1 (par : tParity);*  
*Procedure SerParityD0 (par : tParity);*

...

Bestimmt das Parity Bit, eben, odd, none.

**Bemerkung:** *Procedure SerParity (...)* wurde durch *Procedure SerParity1 (...)* ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.673 SerPort\_Send

*Procedure SerPort\_Send1;*  
*Procedure SerPort\_Send2;*

...

**XMega:**

**Procedure** SerPort\_SendC0;  
**Procedure** SerPort\_SendC1;  
**Procedure** SerPort\_SendD0;  
...

Freigabe bzw. Aufhebung der Sperrung (DTR).

**Bemerkung:** **Procedure** SerPort\_Send wurde durch **Procedure** SerPort\_Send1 ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.674 SerStat

**Function** SerStat1 : boolean;  
**Function** SerStat2 : boolean;  
...

**XMega:**

**Function** SerStatC0 : boolean;  
**Function** SerStatC1 : boolean;  
**Function** SerStatD0 : boolean;  
...

Liefert TRUE zurück, wenn ein Zeichen vorhanden ist.

**Bemerkung:** **Function** SerStat wurde durch **Function** SerStat1 ersetzt, existiert aber weiterhin.

Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.675 SerStopBits

**Procedure** SerStopBits1 (bits : tStopBits);  
**Procedure** SerStopBits2 (bits : tStopBits);  
...

**XMega:**

**Procedure** SerStopBitsC0 (bits : tStopBits);  
**Procedure** SerStopBitsC1 (bits : tStopBits);  
**Procedure** SerStopBitsD0 (bits : tStopBits);  
...

Setzt die Anzahl der Stopbits.

**Bemerkung:** **Procedure** SerStopBits (...) wurde durch **Procedure** SerStopBits1 (...) ersetzt, existiert aber weiterhin.


Group: [SerPorts](#)<sup>[30]</sup>

### 3.676 SetAdcFixed

*Procedure SetAdcFixed (fix : boolean; chan : byte);*

Konvertiert kontinuierlich einen bestimmter Kanal (fix = true).

**Achtung:** der AVRco zählt die Kanäle 1, 2, 3, ... (entsprechend 0, 1, 2, ... beim Controller)

Group: [ADC](#) 

### 3.677 SetAVfilter

*Function SetAVfilter (var Filter : AVfilter; val : type) : type;*

Ersetzt den ältesten Eintrag durch den Wert "val" und liefert den neu gerechneten Mittelwert zurück.

Group: [Diverse](#) 

### 3.678 SetBit

*Procedure SetBit (BitType, boolean);*

Setzt oder setzt zurück das Bit.

Group: [System](#) 

### 3.679 SetDacA

*Function SetDacA\_chan0 (val : word);*

*Function SetDacA\_chan1 (val : word);*

Schreibt einen neuen Ausgabewert (unteren 12bit) in das DAC Register.

Group: [DA Converter](#) 

### 3.680 SetDacB

*Function SetDacB\_chan0 (val : word);*

*Function SetDacB\_chan1 (val : word);*

Schreibt einen neuen Ausgabewert (unteren 12bit) in das DAC Register.

Group: [DA Converter](#) 

### 3.681 SetDeviceLock

*Function SetDeviceLock (d : DeviceLock) : boolean;*

Kehrt mit einem true zurück, wenn das Device frei war.

Group: [Diverse](#) 

### 3.682 SetFreqCountMode

**Procedure** *SetFreqCountMode* (*mode* : *tFreqCountMode*);  
Der Parameter *mode* ist die gewünschte Auflösung.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.683 SetFreqCountMode2

**Procedure** *SetFreqCountMode2*(*mode* : *tFreqCountMode*);  
Der Parameter *mode* ist die gewünschte Auflösung.

Group: [Frequency Counter/Timer](#)<sup>[11]</sup>

### 3.684 SetIncrementVal

**Procedure** *SetIncrementVal* (*val* : *integer [longint]*);  
Setzt den absoluten internen Zähler auf den Wert „val“.

Group: [Increment Counter](#)<sup>[15]</sup>

### 3.685 SetIncrVal4

**Procedure** *SetIncrVal4* (*chan* : *byte*; *val* : *integer [longint]*);  
Setzt den absoluten internen Zähler *chan* auf den Wert „val“.

Group: [Increment Counter 4chan](#)<sup>[15]</sup>

### 3.686 SetLength

**Procedure** *SetLength* (*st* : *string*; *len* : *byte*);  
Verkürzt/verlängert den String auf die angegebene Länge.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup>

### 3.687 SetMSPIClkPha

**Procedure** *SetMSPIClkPha0* (*phase* : *byte*);  
**Procedure** *SetMSPIClkPha1* (*phase* : *byte*);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

#### **XMega:**

**Procedure** *SetMSPIClkPha\_C0* (*phase* : *byte*);  
**Procedure** *SetMSPIClkPha\_C1* (*phase* : *byte*);  
**Procedure** *SetMSPIClkPha\_D0* (*phase* : *byte*);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Bestimmt die Clock Phase. *phase* = 0/1.



### 3.688 SetMSPIClkPol

*Procedure* SetMSPIClkPol0 (*pol* : *byte*);

*Procedure* SetMSPIClkPol1 (*pol* : *byte*);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

*Procedure* SetMSPIClkPol\_C0 (*pol* : *byte*);

*Procedure* SetMSPIClkPol\_C1 (*pol* : *byte*);

*Procedure* SetMSPIClkPol\_D0 (*pol* : *byte*);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Bestimmt die Clock Polarität. *pol* = 0/1

### 3.689 SetMSPImode

*Procedure* SetMSPImode0 (*mode* : *byte*);

*Procedure* SetMSPImode1 (*mode* : *byte*);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

*Procedure* SetMSPImode\_C0 (*mode* : *byte*);

*Procedure* SetMSPImode\_C1 (*mode* : *byte*);

*Procedure* SetMSPImode\_D0 (*mode* : *byte*);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Bestimmt den Mode von MSPI 1. *mode* = 0, 1, 2, oder 3.

### 3.690 SetMSPIorder

*Procedure* SetMSPIorder0 (*msb* : *boolean*);

*Procedure* SetMSPIorder1 (*msb* : *boolean*);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

*Procedure* SetMSPIorder\_C0 (*msb* : *boolean*);

*Procedure* SetMSPIorder\_C1 (*msb* : *boolean*);

*Procedure* SetMSPIorder\_D0 (*msb* : *boolean*);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Bestimmt die Bit Reihenfolge, *msb* oder *lsb*.

### 3.691 SetMSPIpresc

*Procedure* SetMSPIpresc0 (*presc* : *byte*);

*Procedure* SetMSPIpresc1 (*presc* : *byte*);

...

Group: [ATMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[35]</sup>

**XMega:**

*Procedure* SetMSPIpresc\_C0 (*presc* : *boolean*);

*Procedure* SetMSPIpresc\_C1 (*presc* : *boolean*);

*Procedure* SetMSPIpresc\_D0 (*presc* : *boolean*);

...

Group: [XMega MSPI HardwareDriver](#)<sup>[36]</sup>

Bestimmt den Clock Verteiler. *presc* = 0..255

### 3.692 SetPWM

*procedure* SetPWM\_C0A (*pw* : *byte|word*);

*procedure* SetPWM\_C0B (*pw* : *byte|word*);

*procedure* SetPWM\_C0C (*pw* : *byte|word*);

...

**nur XMega**

Gibt einen neuen Wert auf dem jeweiligen PWM Port aus.

*pw* wird durch das entsprechende Define *PWMres\_xxx* bestimmt (>8 Bit Word, sonst Byte)

Group: [PWM Port](#)<sup>[27]</sup>

### 3.693 SetSema

*Procedure* SetSema (*sema* : *semaphore*; *v* : *byte*);

Setzt eine Semaphore.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.694 SetServoChan

*Procedure* SetServoChan (*chan* : *byte*; *pulse* : *integer*);

Verändert der Servo Position.

Group: [Servo Driver](#)<sup>[32]</sup>

### 3.695 SetServoOffs

*Procedure* SetServoOffs (*chan* : *byte*; *offs* : *integer*);

Verändert die Servo 0-Position.

Group: [Servo Driver](#)<sup>[32]</sup>

### 3.696 SetSPIClkPha

*Procedure* SetSPIClkPha (phase : byte);

**XMega:**

*Procedure* SetSPIClkPhaC (phase : byte);

*Procedure* SetSPIClkPhaD (phase : byte);

*Procedure* SetSPIClkPhaE (phase : byte);

*Procedure* SetSPIClkPhaF (phase : byte);

Bestimmt die Clock Phase. *phase* = 0/1.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>37</sup>

### 3.697 SetSPIClkPol

*Procedure* SetSPIClkPol (pol : byte);

**XMega:**

*Procedure* SetSPIClkPolC (pol : byte);

*Procedure* SetSPIClkPolD (pol : byte);

*Procedure* SetSPIClkPolE (pol : byte);

*Procedure* SetSPIClkPolF (pol : byte);

Bestimmt die Clock Polarität. 0/1

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>37</sup>

### 3.698 SetSPIdoubleSpeed

*Procedure* SetSPIdoubleSpeed (ds : boolean);

**XMega:**

*Procedure* SetSPIdoubleSpeedC (ds : boolean);

*Procedure* SetSPIdoubleSpeedD (ds : boolean);

*Procedure* SetSPIdoubleSpeedE (ds : boolean);

*Procedure* SetSPIdoubleSpeedF (ds : boolean);

Schaltet die SPI Datenrate zwischen doppelt und einfach.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>37</sup>

### 3.699 SetSPImode

*Procedure* SetSPImode (mode : byte);

**XMega:**

*Procedure* SetSPImodeC (mode : byte);

*Procedure* SetSPImodeD (mode : byte);

*Procedure* SetSPImodeE (mode : byte);

*Procedure* SetSPImodeF (mode : byte);

Bestimmt den SPI Mode. *mode* = 0, 1, 2 oder 3

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.700 SetSPOrder

*Procedure SetSPOrder (msb : boolean);*

**XMega:**

*Procedure SetSPOrderC (msb : boolean);*

*Procedure SetSPOrderD (msb : boolean);*

*Procedure SetSPOrderE (msb : boolean);*

*Procedure SetSPOrderF (msb : boolean);*

Bestimmt die Bit Reihenfolge, msb oder lsb.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.701 SetSPPresc

*Procedure SetSPPresc (presc : byte);*

**XMega:**

*Procedure SetSPPrescC (presc : byte);*

*Procedure SetSPPrescD (presc : byte);*

*Procedure SetSPPrescE (presc : byte);*

*Procedure SetSPPrescF (presc : byte);*

Bestimmt den Clock Vorteiler. *presc* = 0..3 -> 4/16/64/128

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.702 SetSysBlinkTimer

*Procedure SetSysBlinkTimer (t : byte);*

Ändert die Blinkrate zur Laufzeit. *t* = 2..255 in SysTicks.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.703 SetSysTimer

*Procedure SetSysTimer (tm : SysTimer; time : byte|word);*

Timer setzen, Parameter in SysTicks.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.704 SetSysTimerM

*Procedure SetSysTimerM (tm : SysTimer; time : byte|word);*

Timer setzen, Parameter in Millisekunden.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup>

### 3.705 SetTable

**Procedure** *SetTable* (*t* : Table; *index* : byte; *new* : type);  
Verändert ein Mitglied einer LookUp-Table.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.706 SetTWImode

**Procedure** *SetTWImode* (**const** *twimode* : *tTWInetmode*);  
Schaltet zwischen Master und Slave um.

Group: [TWI Network](#)<sup>44</sup>

### 3.707 SetTWInodeAddr

**Procedure** *SetTWInodeAddr* (*sAddr* : byte);  
Setzt die Netzwerk Adresse des Masters oder Slaves.

Group: [TWI Network](#)<sup>44</sup>

### 3.708 SetVectTabBoot

**Procedure** *SetVectTabBoot* (*boot* : boolean);  
Umschalten der Vektor Tabellen (IVSEL, MCUCR/GICR).

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.709 Sgn

**Function** *Sgn* (**const** *num* : integer, int8, longint, word64, int64, fix64, float) : type;  
Ist das Argument > 0 ergibt die Funktion ein '1',  
ist das Argument '0' so ist das Resultat '0', ansonsten '-1'  
Das Ergebnis ist vom gleichen Typ wie das Argument.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.710 SHT11convState

**Function** *SHT11convState* : boolean;  
Gibt den Status der Conversion zurück.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.711 SHT11getHum

**Function** *SHT11getHum* : word;  
Liest das Messergebnis aus dem Sensor.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.712 SHT11getStatus

*Function SHT11getStatus : byte;*

Liest das Status/Steuer Register des Sensors aus.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.713 SHT11getTemp

*Function SHT11getTemp : word;*

Liest das Messergebnis aus dem Sensor.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.714 SHT11setStatus

*Procedure SHT11setStatus (s : byte);*

Diverse Sonderfunktionen.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.715 SHT11softReset

*Procedure SHT11softReset;*

Setzt das Status/Steuer Register auf Default Werte.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.716 SHT11startHum

*Procedure SHT11startHum;*

Startet die Feuchte Wandlung.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.717 SHT11startTemp

*Procedure SHT11startTemp;*

Startet die Temperatur Wandlung.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.718 SHT11synchronize

*Procedure SHT11synchronize;*

Setzt das 2-Draht Interface zurück.

Group: [SHT11 Driver](#)<sup>32</sup>

### 3.719 Sign

**Function** *Sign* (**const** num : integer[int8, longint, word64, int64, fix64, float]) : boolean;  
Ist das Argument positiv ergibt die Funktion ein true, ansonsten ein false.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.720 Sin

**Function** *Sin* (w : float) : float;  
Liefert den Sinus des Arguments zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.721 SinD

**Function** *SinD* (w : float) : float;  
Liefert den Sinus des Arguments zurück.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.722 SinInt

**Function** *SinInt* (angle, v : integer) : integer;  
Liefert den Sinus des Winkels multipliziert mit dem Integer Argument.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.723 SinInt16

**Function** *SinInt16* (angle : integer) : integer; // angle in 0.1deg  
Errechnet den Sinus des Winkels, multipliziert diesen mit 10000.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.724 SizeOf

**Function** *SizeOf* (x : type) : word;  
Gibt den Speicherbedarf eines Objekts in Bytes zurück.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.725 Sleep

**Procedure** *Sleep* (p : process; t : word);  
Prozess Sleep in Ticks.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.726 SLIPgetRxCount

**Function** *SLIPgetRxCount1* : word;  
**Function** *SLIPgetRxCount2* : word;

...

**XMega:**

**Function** *SLIPgetRxCountC0*: word;  
**Function** *SLIPgetRxCountC1*: word;  
**Function** *SLIPgetRxCountD0*: word;

...

Abfrage Byte Count des empfangenen Packets wenn Rx Status *SLIPready*.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.727 SLIPgetRxState

**Function** *SLIPgetRxState1*: tSLIPstate;  
**Function** *SLIPgetRxState2*: tSLIPstate;

...

**XMega:**

**Function** *SLIPgetRxStateC0*: tSLIPstate;  
**Function** *SLIPgetRxStateC1*: tSLIPstate;  
**Function** *SLIPgetRxStateD0*: tSLIPstate;

...

Abfrage Rx Status des Treibers.

Das mögliche Resultat: *SLIPready*, *SLIPbusy*, *SLIPovr*, *SLIPtout*, *SLIPfrm*.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.728 SLIPgetTxState

**Function** *SLIPgetTxState1* : tSLIPstate;  
**Function** *SLIPgetTxState2* : tSLIPstate;

...

**XMega:**

**Function** *SLIPgetTxStateC0* : tSLIPstate;  
**Function** *SLIPgetTxStateC1* : tSLIPstate;  
**Function** *SLIPgetTxStateD0* : tSLIPstate;

...

Abfrage Tx Status des Treibers.

Das mögliche Resultat: *SLIPready*, *SLIPbusy*, *SLIPtout*.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>



### 3.729 SLIPresumeRx

*Function* SLIPresumeRx1 : boolean;  
*Function* SLIPresumeRx2 : boolean;

...

**XMega:**

*Function* SLIPresumeRxC0 : boolean;  
*Function* SLIPresumeRxC1 : boolean;  
*Function* SLIPresumeRxD0 : boolean;

...

Empfang freigeben. Nach dem Programm Start und nach jedem Packet Empfang, auch fehlerhaften.  
Ist der Rx Status des Treibers auf *SLIPbusy* kehrt die Funktion mit einem false zurück.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.730 SLIPrxReady

*Function* SLIPrxReady1 : boolean;  
*Function* SLIPrxReady2 : boolean;

...

**XMega:**

*Function* SLIPrxReadyC0 : boolean;  
*Function* SLIPrxReadyC1 : boolean;  
*Function* SLIPrxReadyD0 : boolean;

...

ergibt ein true wenn das zuletzt empfangene Packet zum Abholen bereit ist.  
Auch ein defektes Packet oder TimeOut ergibt ein true.  
Der Status des Packets kann mit [SLIPgetRxState1](#) abgefragt werden.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.731 SLIPsetMode

*Function* SLIPsetMode1 : (sMode : tSLIPmode) : boolean;  
*Function* SLIPsetMode2 : (sMode : tSLIPmode) : boolean;

...

**XMega:**

*Function* SLIPsetModeC0 : (sMode : tSLIPmode) : boolean;  
*Function* SLIPsetModeC1 : (sMode : tSLIPmode) : boolean;  
*Function* SLIPsetModeD0 : (sMode : tSLIPmode) : boolean;

...

Initialisieren der Betriebsart des Treibers mittels Bitset Parameter.  
Bitnamen: *slpHsk*, *slpChkS*, *slpAddr*  
Es ist damit möglich die Konfiguration beliebig zu kombinieren aus Handshake, Checksumme und Adressprüfung.  
Die Funktion kehrt mit einem false zurück wenn Rx oder Tx noch busy ist.

**Achtung:** im Handshake Betrieb arbeitet der Treiber im Halb-Duplex Mode.

D.h. solange das Packet inkl. Handshake nicht komplett abgearbeitet wurde, darf kein weiteres Packet gesendet werden, von keinem der Beteiligten.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.732 SLIPsetRxAddr

**Procedure** *SLIPsetRxAddr1* (*rxAddr* : byte);  
**Procedure** *SLIPsetRxAddr2* (*rxAddr* : byte);

...

**XMega:**

**Procedure** *SLIPsetRxAddrC0* (*rxAddr* : byte);  
**Procedure** *SLIPsetRxAddrC1* (*rxAddr* : byte);  
**Procedure** *SLIPsetRxAddrD0* (*rxAddr* : byte);

...

Gibt die interne Rx Adresse vor. Diese wird benötigt wenn im Mode der Wert *slpAddr* aktiv ist. Diese Adresse kann jederzeit geändert werden, ist aber bei anderen Modes ohne Bedeutung.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.733 SLIPsetRxBuffer

**Function** *SLIPsetRxBuffer1* (*rxBuff* : pointer; *size* : word) : boolean;  
**Function** *SLIPsetRxBuffer2* (*rxBuff* : pointer; *size* : word) : boolean;

...

**XMega:**

**Function** *SLIPsetRxBufferC0* (*rxBuff* : pointer; *size* : word) : boolean;  
**Function** *SLIPsetRxBufferC1* (*rxBuff* : pointer; *size* : word) : boolean;  
**Function** *SLIPsetRxBufferD0* (*rxBuff* : pointer; *size* : word) : boolean;

...

Gibt den Empfangs Buffer und dessen Größe vor.  
 Wenn ein reinkommendes Packet grösser ist wird es verworfen und ein Overrun Error gesetzt.  
 Ist *slpChkS* aktiv so wird die Checksumme als letztes Byte in den Rx Buffer abgelegt.  
 Ist der Rx Status des Treibers auf *SLIPbusy* kehrt die Funktion mit einem false zurück.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.734 SLIPsetTimeout

**Procedure** *SLIPsetTimeout1* (*TimeOut* : byte);  
**Procedure** *SLIPsetTimeout2* (*TimeOut* : byte);

...

**XMega:**

**Procedure** *SLIPsetTimeoutC0* (*TimeOut* : byte);  
**Procedure** *SLIPsetTimeoutC1* (*TimeOut* : byte);  
**Procedure** *SLIPsetTimeoutD0* (*TimeOut* : byte);

...

Gibt das Timeout für Empfangs Funktionen und das Handshake (in SysTicks) vor. Bricht der Empfang eines Packets unerwartet ab, wartet der Treiber bis dieses Timeout abgelaufen ist und setzt dann den RxStatus auf *SLIPtout*. Beim Handshake Betrieb wird beim Senden ebenfalls mit einem Timeout abgebrochen wenn das Acknowledge des Empfängers ausbleibt.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.735 SLIPsetTxAddr

*Procedure* SLIPsetTxAddr1 (txAddr : byte);  
*Procedure* SLIPsetTxAddr2 (txAddr : byte);

...

**XMega:**

*Procedure* SLIPsetTxAddrC0 (txAddr : byte);  
*Procedure* SLIPsetTxAddrC1 (txAddr : byte);  
*Procedure* SLIPsetTxAddrD0 (txAddr : byte);

...

Gibt die Ziel Tx Adresse vor. Diese wird benötigt wenn im Mode der Wert *slpAddr* aktiv ist. Diese Adresse kann jederzeit geändert werden, ist aber bei anderen Modes ohne Bedeutung.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.736 SLIPsetTxBuffer

*Function* SLIPsetTxBuffer1 (txBuff : pointer; size : word) : boolean;  
*Function* SLIPsetTxBuffer2 (txBuff : pointer; size : word) : boolean;

...

**XMega:**

*Function* SLIPsetTxBufferC0 (txBuff : pointer; size : word) : boolean;  
*Function* SLIPsetTxBufferC1 (txBuff : pointer; size : word) : boolean;  
*Function* SLIPsetTxBufferD0 (txBuff : pointer; size : word) : boolean;

...

Gibt den Send Buffer und dessen Grösse vor. Ist der Tx Status des Treibers auf *SLIPbusy* dann kehrt die Funktion mit einem false zurück.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.737 SLIPstartTx

*Function* SLIPstartTx1 : boolean;  
*Function* SLIPstartTx2 : boolean;

...

**XMega:**

*Function* SLIPstartTxC0 : boolean;  
*Function* SLIPstartTxC1 : boolean;  
*Function* SLIPstartTxD0 : boolean;

...

Startet einen Transfer. Die Daten die sich im *txBuff* befinden werden mit der Länge *size* (von *SLIPsetTxBuffer*) oder *count* (von *SLIPstartTxC*) gesendet.  
Ist der Tx Status des Treibers auf *SLIPbusy* dann kehrt die Funktion mit einem *false* zurück.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.738 SLIPstartTxC

**Function** *SLIPstartTxC1* (*count* : *word*) : *boolean*;

**Function** *SLIPstartTxC2* (*count* : *word*) : *boolean*;

...

**XMega:**

**Function** *SLIPstartTxC\_C0* (*count* : *word*) : *boolean*;

**Function** *SLIPstartTxC\_C1* (*count* : *word*) : *boolean*;

**Function** *SLIPstartTxC\_D0* (*count* : *word*) : *boolean*;

...

Startet einen Transfer. Die Daten die sich im *txBuff* befinden werden mit der Länge *count* gesendet.

Der Wert *count* gilt ab sofort, bis auf Widerruf (mit *SLIPsetTxBuffer* oder *SLIPstartTxC*) für alle weiteren Sende Operation.

Ist der Tx Status auf *SLIPbusy* dann kehrt die Funktion mit einem *false* zurück.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.739 SLIPstopRx

**Procedure** *SLIPstopRx1*;

**Procedure** *SLIPstopRx2*;

...

**XMega:**

**Procedure** *SLIPstopRxC0*;

**Procedure** *SLIPstopRxC1*;

**Procedure** *SLIPstopRxD0*;

...

Wurde der Empfang mit *SLIPresumeRx..* freigegeben, so kann er mit dieser Prozedur wieder gestoppt werden. Dieser Aufruf ist immer möglich.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.740 SLIPwasBC

**Function** *SLIPwasBC1* : *boolean*;

**Function** *SLIPwasBC2* : *boolean*;

...

**XMega:**

**Function** *SLIPwasBC\_C0* : *boolean*;

**Function** *SLIPwasBC\_C1* : *boolean*;

**Function** *SLIPwasBC\_D0* : *boolean*;

...

Ergibt ein true wenn das zuletzt empfangene Packet ein Broadcast Packet war.

Group: [SLIPport](#)<sup>[33]</sup>

### 3.741 SoftPWMstart

*Procedure SoftPWMstart;*

Der zugehörige Timer wird neu gestartet und alle PWM Werte werden auf Null gesetzt

Group: [SoftwarePWM](#)<sup>[34]</sup>

### 3.742 SoftPWMstop

*Procedure SoftPWMstop;*

Der zugehörige Timer wird angehalten. Die PWM Pins werden auf idle/inaktiv gesetzt.

Group: [SoftwarePWM](#)<sup>[34]</sup>

### 3.743 SpeechOutFlash

*Procedure SpeechOutFlash (start : pointer; count : word);*

Gibt einen Datenblock aus dem Flash aus.

Group: [Speech Port](#)<sup>[34]</sup>

### 3.744 SpeechOutRAM

*Procedure SpeechOutRAM (start : pointer; count : word);*

Gibt einen Datenblock aus dem Ram aus.

Group: [Speech Port](#)<sup>[34]</sup>

### 3.745 SpeechReady

*Function SpeechReady : boolean;*

Fragt ab, ob die Ausgabe beendet ist. Wird bei Doppel Pufferung benötigt.

Group: [Speech Port](#)<sup>[34]</sup>

### 3.746 SpeechStop

*Procedure SpeechStop;*

Bricht eine laufende Ausgabe ab.

Group: [Speech Port](#)<sup>[34]</sup>

### 3.747 SPLinOut

*Procedure* *SPLinOut* (*source, dest : pointer; count : word*);

**XMega:**

*Procedure* *SPLinOutC* (*source, dest : pointer; count : word*);

*Procedure* *SPLinOutD* (*source, dest : pointer; count : word*);

*Procedure* *SPLinOutE* (*source, dest : pointer; count : word*);

*Procedure* *SPLinOutF* (*source, dest : pointer; count : word*);

Liest und schreibt einen Datenblock.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.748 SPLinOut1

*Procedure* *SPLinOut1* (*source, dest : pointer; count : word*);

Liest und schreibt einen Datenblock in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.749 SPLinOut2

*Procedure* *SPLinOut2* (*source, dest : pointer; count : word*);

Liest und schreibt einen Datenblock in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.750 SPLinOutByte

*Function* *SPLinOutByte* (*b : byte*) : *byte*;

**XMega:**

*Function* *SPLinOutByteC* (*b : byte*) : *byte*;

*Function* *SPLinOutByteD* (*b : byte*) : *byte*;

*Function* *SPLinOutByteE* (*b : byte*) : *byte*;

*Function* *SPLinOutByteF* (*b : byte*) : *byte*;

Liest und schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.751 SPLinOutByte1

*Function* *SPLinOutByte1* (*b : byte*) : *byte*;

Liest und schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.752 SPlinOutByte2

**Function** *SPlinOutByte2* (*b* : byte) : byte;

Liest und Schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.753 SPlinp

**Function** *SPlinp* : byte;

**XMega:**

**Function** *SPlinpC* : byte;

**Function** *SPlinpD* : byte;

**Function** *SPlinpE* : byte;

**Function** *SPlinpF* : byte;

Liest ein Byte aus dem RxBuffer.

Group: [SPI Network](#)<sup>[38]</sup>

**Procedure** *SPlinp* (*dest* : pointer; *count* : word);

**XMega:**

**Procedure** *SPlinpC* (*dest* : pointer; *count* : word);

**Procedure** *SPlinpD* (*dest* : pointer; *count* : word);

**Procedure** *SPlinpE* (*dest* : pointer; *count* : word);

**Procedure** *SPlinpF* (*dest* : pointer; *count* : word);

Liest einen Datenblock aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.754 SPlinp1

**Procedure** *SPlinp1* (*dest* : pointer; *count* : word);

Liest einen Datenblock aus dem SPI-Slave in die Stelle **dest** mit der Länge **count**.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.755 SPlinp2

**Procedure** *SPlinp2* (*dest* : pointer; *count* : word);

Liest einen Datenblock aus dem SPI-Slave in die Stelle **dest** mit der Länge **count**.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.756 SPlinpByte

*Function SPlinpByte : byte;*

**XMega:**

*Function SPlinpByteC : byte;*

*Function SPlinpByteD : byte;*

*Function SPlinpByteE : byte;*

*Function SPlinpByteF : byte;*

Liest ein Byte aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.757 SPlinpByte1

*Function SPlinpByte1 : byte;*

Liest ein Byte aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.758 SPlinpByte2

*Function SPlinpByte2 : byte;*

Liest ein Byte aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.759 SPlinpLong

*Function SPlinpLong : longword;*

**XMega:**

*Function SPlinpLongC : longword;*

*Function SPlinpLongD : longword;*

*Function SPlinpLongE : longword;*

*Function SPlinpLongF : longword;*

Liest ein LongWord aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.760 SPlinpLong1

*Function SPlinpLong1 : longword;*

Liest ein LongWord aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>



### 3.761 SPlinLong2

**Function** *SPlinLong2* : longword;  
Liest ein LongWord aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.762 SPlinLong64

**Function** *SPlinLong64C* : longword;  
**Function** *SPlinLong64D* : longword;  
**Function** *SPlinLong64E* : longword;  
**Function** *SPlinLong64F* : longword;

nur für **XMega**  
Liest ein 64bit LongWord aus einem SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.763 SPlinWord

**Function** *SPlinWord* : word;

**XMega:**

**Function** *SPlinWordC* : word;  
**Function** *SPlinWordD* : word;  
**Function** *SPlinWordE* : word;  
**Function** *SPlinWordF* : word;

Liest ein Word aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.764 SPlinWord1

**Function** *SPlinWord1* : word;  
Liest ein Word aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.765 SPlinWord2

**Function** *SPlinWord2* : word;  
Liest ein Word aus dem SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.766 SPiout

*Procedure SPiout (const b : byte);*

**XMega:**

*Procedure SPioutC (const b : byte);*

*Procedure SPioutD (const b : byte);*

*Procedure SPioutE (const b : byte);*

*Procedure SPioutF (const b : byte);*

Schreibt ein Byte in den TxBuffer.

Group: [SPI Network](#)<sup>[38]</sup>

*Function SPiout (source : pointer; count : word) : boolean;*

**XMega:**

*Function SPioutC (source : pointer; count : word) : boolean;*

*Function SPioutD (source : pointer; count : word) : boolean;*

*Function SPioutE (source : pointer; count : word) : boolean;*

*Function SPioutF (source : pointer; count : word) : boolean;*

Schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.767 SPiout1

*Procedure SPiout1 (source : pointer; count : word);*

Schreibt einen Datenblock in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.768 SPiout2

*Procedure SPiout2 (source : pointer; count : word);*

Schreibt einen Datenblock in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.769 SPioutByte

*Procedure SPioutByte (b : byte);*

**XMega:**

*Procedure SPioutByteC (b : byte);*

*Procedure SPioutByteD (b : byte);*

*Procedure SPioutByteE (b : byte);*

*Procedure SPioutByteF (b : byte);*

Schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.770 SPIoutByte1

*Procedure SPIoutByte1 (b : byte);*  
Schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.771 SPIoutByte2

*Procedure SPIoutByte2 (b : byte);*  
Schreibt ein Byte in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.772 SPIoutLong

*Procedure SPIoutLong (L : longword);*

**XMega:**

*Procedure SPIoutLongC (L : longword);*

*Procedure SPIoutLongD (L : longword);*

*Procedure SPIoutLongE (L : longword);*

*Procedure SPIoutLongF (L : longword);*

Schreibt ein LongWord in den SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.773 SPIoutLong1

*Procedure SPIoutLong1 (L : longword);*  
Schreibt ein LongWord in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.774 SPIoutLong2

*Procedure SPIoutLong2 (L : longword);*  
Schreibt ein LongWord in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.775 SPIoutLong64

*Function SPIoutLong64C : longword;*

*Function SPIoutLong64D : longword;*

*Function SPIoutLong64E : longword;*

*Function SPIoutLong64F : longword;*

nur für **XMega**

Schreibt ein 64bit LongWord in einen SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.776 SPIoutWord

*Procedure SPIoutWord (w : word);*

**XMega**

*Procedure SPIoutWordC (w : word);*

*Procedure SPIoutWordD (w : word);*

*Procedure SPIoutWordE (w : word);*

*Procedure SPIoutWordF (w : word);*

Schreibt ein Word in den SPI-Slave.

Group: [SPI HardwareDriver](#)<sup>[37]</sup>

### 3.777 SPIoutWord1

*Procedure SPIoutWord1 (w : word);*

Schreibt ein Word in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.778 SPIoutWord2

*Procedure SPIoutWord2 (w : word);*

Schreibt ein Word in den SPI-Slave.

Group: [SPI SoftDriver](#)<sup>[38]</sup>

### 3.779 SPIrxClear

*Function SPIrxClear : boolean;*

Die Les- und Schreib Pointer werden zurückgesetzt.

Group: [SPI Network](#)<sup>[38]</sup>

### 3.780 SPIrxFrame

*Function SPIrxFrame : boolean;*

Empfängt einen Frame/Packet.

Group: [SPI Network](#)<sup>[38]</sup>

### 3.781 SPIrxStat

*Function SPIrxStat : boolean;*

Gibt ein true wenn ein Frame empfangen wurde.

Group: [SPI Network](#)<sup>[38]</sup>

### 3.782 SPItxClear

*Procedure SPItxClear;*

Lese und Schreib Pointer des TxBuffers werden zurückgesetzt.

Group: [SPI Network](#) 

### 3.783 SPItxFrame

*Function SPItxFrame (const len : byte) : boolean;*

Sendet einen Frame/Packet.

Group: [SPI Network](#) 

### 3.784 SPItxStat

*Function SPItxStat : boolean;*

Prüft ob ein zu sendender Frame gesendet ist.

Group: [SPI Network](#) 

### 3.785 Sqr

*Function Sqr (f : float) : float;*

*Function Sqr (f : fix64) : fix64;*

Liefert das Quadrat des jeweiligen Arguments.

Group: [Maths](#) 

### 3.786 Sqrt

*Function Sqrt (f : float) : float;*

*Function Sqrt (i : LongInt) : LongInt;*

*Function Sqrt (i : Int64) : Int64;*

*Function Sqrt (f : float) : float;*

*Function Sqrt (f : fix64) : fix64;*

Liefert die Quadratwurzel des Arguments.

Bitte beachten:

Sqrt (Fix64) braucht 600usec @16MHz,, Genauigkeit: 5 Nachkomma Stellen

[Fix64Sqrt](#) braucht 2.2msec @16MHz, Genauigkeit: 9 Nachkomma Stellen

(nur in der AVRco Profi Version verfügbar)

Group: [Maths](#) 

### 3.787 SquareDivByte

*Function SquareDivByte (val, divfact : byte) : byte;*

Bildet das Quadrat eines Wertes und teilt dies durch einen zweiten Wert.

Group: [Maths](#) 

### 3.788 SquareDivInt

**Function** *SquareDivInt* (val, divfact : word|integer) : word|integer;

Bildet das Quadrat eines Wertes und teilt dies durch einen zweiten Wert.

Group: [Maths](#)<sup>57</sup>

### 3.789 SquareDivInt8

**Function** *SquareDivInt8* (val, divfact : int8) : int8;

Bildet das Quadrat eines Wertes und teilt dies durch einen zweiten Wert.

Group: [Maths](#)<sup>57</sup>

### 3.790 Start\_Processes

**Procedure** *Start\_Processes*;

Startet Interrupts, Prozesse und Tasks.

**Xmega**

erweitert mit einem Parameter, der die enabled/disabled Interrupt Levels definiert..

**Procedure** *Start\_Processes* (level : byte);

Group: [System](#)<sup>71</sup>

### 3.791 StepDestCCW

**Procedure** *StepDestCCW*;

Mit Rampe eine Anzahl Schritte ausführen.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.792 StepDestCW

**Procedure** *StepDestCW*;

Mit Rampe eine Anzahl Schritte ausführen.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.793 StepOneCCW

**Procedure** *StepOneCCW*;

Ein Schritt gegen den Uhrzeigersinn.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.794 StepOneCW

*Procedure StepOneCW;*

Ein Schritt im Uhrzeigersinn.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.795 StepPanicStop

*Procedure StepPanicStop;*

Während einer Rampen oder Zielfahrt sofort anzuhalten.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.796 StepperOff

*Procedure StepperOff;*

Schaltet die Endstufe inaktiv bzw. stromlos.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.797 StepperOn

*Procedure StepperOn;*

Schaltet die Endstufe aktiv.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.798 StepRampCCW

*Procedure StepRampCCW;*

Rampe hochlaufen gegen den Uhrzeigersinn.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.799 StepRampCW

*Procedure StepRampCW;*

Rampe hochlaufen im Uhrzeigersinn.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.800 StepRampStop

*Procedure StepRampStop;*

Abbruch eines Rampenkommandos.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.801 StepVelocity

**Function** *StepVelocity* (*v : word*) : *boolean*;  
Bestimmt die aktuelle StepEnd Frequenz.

Group: [Stepper Driver](#)<sup>39</sup>

### 3.802 StrClean

**Function** *StrClean* (**const** *st : string*; *gt127 : boolean*; *subst : char*) : *string*;  
Entfernt/ersetzt Steuerzeichen in einem String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.803 StrReplace

**Procedure** *StrReplace* (*src : string*; **var** *dest : string*; *pos : byte*);  
Der String *src* überschreibt den Zielstring *dest* ab der Position *pos*.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.804 StrToArr

**Function** *StrToArr* (**var** *st : string*) : **array of char**  
Zur Generierung von Null-terminierte Strings (C Strings).

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.805 StrToFix64

**Function** *StrToFix64* (*st : string*) : *Fix64*;

konvertiert einen Strings in ein Fix64.

Verarbeitet Variablen aus dem RAM oder EEPROM. Strings aus dem Flash werden nicht akzeptiert.

Groups: [Strings](#)<sup>6</sup>, [Fix64](#)<sup>4</sup>

### 3.806 StrToFloat

**Function** *StrToFloat* (*st : string*) : *float*;  
Konvertierung eines Strings in einen Float Wert.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.807 StrToInt

**Function** *StrToInt* (*st : string*) : *byte|...|int64|word64*;  
Konvertiert einen Strings in ein Int8, Byte, Word, Integer etc.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>



### 3.808 StrToIP

**Procedure** *StrToIP* (*IPstr* : *String*[15]; **var** *Result* : *TIPAddr*);

Konvertiert einen IP-Adress String "aaa:bbb:ccc:ddd" in ein Byte Array.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[4]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.809 StrToMAC

**Procedure** *StrToMAC* (*MACstr* : *String*[17]; **var** *Result* : *TMACAddr*);

Konvertiert einen MAC-Adress String "aa:bb:cc:dd:ee:ff" in ein Byte Array.

Group: [Strings](#)<sup>[6]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[4]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.810 Succ

**Function** *Succ* (*x* : *type*) : *type*;

Gibt den nächst grösseren Wert einer Variablen zurück.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.811 Suspend

**Procedure** *Suspend* (*p* : *process/task*);

Der Prozess/Task wird angehalten.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.812 SuspendAll

**Procedure** *SuspendAll* (*Processes, Tasks*);

**Procedure** *SuspendAll* (*Processes*);

**Procedure** *SuspendAll* (*Tasks*);

Alle angegebenen Prozesse und/oder Tasks werden gestoppt.

Group: [MultiTasking](#)<sup>[5]</sup>

### 3.813 Swap

**Function** *Swap* (*x* : *type*) : *type*;

Vertauscht das LoByte mit dem HiByte.

Group: [Maths](#)<sup>[5]</sup>

### 3.814 SwapIPAddr

**Procedure** *SwapIPAddr* (**var** *ip* : *TIPAddr*);

Spiegelt eine IP-Adresse. A3-A2-A1-A0 wird zu A0-A1-A2-A3 konvertiert.

Group: [Diverse](#)<sup>[4]</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>[4]</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.815 SwapLong

**Function** *SwapLong* (**const** x : LongWord|LongInt) : LongWord|LongInt;

Das erste und das letzte Byte und die zwei mittleren Bytes werden vertauscht.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.816 SwapMACaddr

**Procedure** *SwapMACaddr* (**var** mac : TMACAddr);

Spiegelt eine MAC-Adresse. A5-A4-A3-A2-A1-A0 wird zu A0-A1-A2-A3-A4-A5 konvertiert.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup> [TINA TCP/IP](#)<sup>41</sup> [WizNet TCP/IP](#)<sup>45</sup>

### 3.817 SwitchKeyRepeat

**Procedure** *SwitchKeyRepeat1* (rept : boolean);

**Procedure** *SwitchKeyRepeat2* (rept : boolean);

**Procedure** *SwitchKeyRepeatG* (rept : boolean);

Die Repeat Funktion kann zur Laufzeit ein bzw. ausgeschaltet werden.

Group: [SwitchPorts](#)<sup>39</sup>

### 3.818 SwitchPort\_Clear

**Procedure** *SwitchPort1\_Clear*;

**Procedure** *SwitchPort2\_Clear*;

**Procedure** *SwitchPortG\_Clear*;

Setzt das Port zurück.

Group: [SwitchPorts](#)<sup>39</sup>

### 3.819 SysLEDallOff

**Procedure** *SysLEDallOff*;

Schaltet alle LED dauerhaft aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>40</sup>

### 3.820 SysLEDallOn

**Procedure** *SysLEDallOn*;

Schaltet alle LED dauerhaft ein.

Group: [SysLeds](#)<sup>40</sup>

### 3.821 SysLEDenable

**Procedure** *SysLEDenable (ena : boolean);*  
Schaltet den Treiber ein/aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.822 SysLEDflashAllOff

**Procedure** *SysLEDflashAllOff;*  
Schaltet das Blinken aller LED aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.823 SysLEDflashAllOn

**Procedure** *SysLEDflashAllOn;*  
Lässt alle LED blinken.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.824 SysLEDflashMsg

**Procedure** *SysLEDflashMsg (led, msg, rept : byte);*  
Das Blinken einer Fehlermeldung.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.825 SysLEDflashOff

**Procedure** *SysLEDflashOff (b : byte);*  
Schaltet das Blinken einer LED aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.826 SysLEDflashOn

**Procedure** *SysLEDflashOn (b : byte);*  
Lässt eine LED blinken.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.827 SysLEDflashOnce

**Procedure** *SysLEDflashOnce (b : byte);*  
Lässt eine LED einmal blinken.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.828 SysLEDflashOnOff

*Procedure SysLEDflashOnOff (b : byte; on : boolean); // b = 0..7 LED number*  
Schaltet das Blinken einer LED ein oder aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.829 SysLEDOff

*Procedure SysLEDOff (b : byte);*  
Schaltet eine LED dauerhaft aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.830 SysLEDOn

*Procedure SysLEDOn (b : byte);*  
Schaltet eine LED dauerhaft ein.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.831 SysLEDOnOff

*Procedure SysLEDOnOff (b : byte; on : boolean); // b= 0..7 LED number*  
Schaltet eine LED dauerhaft ein oder aus.

Group: [SysLeds](#)<sup>[40]</sup>

### 3.832 System\_Init

*Procedure System\_Init;*  
CallBack. Wird unmittelbar nach der Stack-Initialisierung ausgeführt.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.833 System\_MCUCR\_Init

*Procedure System\_MCUCR\_Init;*  
CallBack. Wird unmittelbar nach dem PowerOn ausgeführt.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.834 System\_Reset

*Procedure System\_Reset;*  
Setzt das ganze System zurück und startet es neu.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.835 System\_ShutDown

*Procedure System\_ShutDown;*  
Fährt das System herunter

Group: [System](#) 

### 3.836 SysTickDisable

*Procedure SysTickDisable;*  
nur Timer Interrupt disable, Timer läuft noch.

Group: [System](#) 

### 3.837 SysTickEnable

*Procedure SysTickEnable;*  
nur Timer Enablen.

Group: [System](#) 

### 3.838 SysTickRestart

*Procedure SysTickRestart;*  
Initialisiert den Hardware Timer komplett neu.

Group: [System](#) 

### 3.839 SysTickStop

*Procedure SysTickStop;*  
Disable Timer Interrupt, STOP Timer.

Group: [System](#) 

### 3.840 Tan

*Function Tan (w : float) : float;*  
Liefert den Tangens vom Winkel w (BogenMass) zurück.

Group: [Maths](#) 

### 3.841 TanD

*Function TanD (w : float) : float;*  
Liefert den Tangens vom Winkel w (GradMass) zurück.

Group: [Maths](#) 

### 3.842 TestDeviceLock

**Function** *TestDeviceLock* (*d* : *DeviceLock*) : *boolean*;  
Überprüft eine Semaphore, ohne diese zu verändern.

Group: [Diverse](#)<sup>41</sup>

### 3.843 TickTimer2OutpEnable

**Procedure** *TickTimer2OutpEnable* (*enable* : *boolean*; *Level* : *byte*);  
Sperrt oder gibt den Output Pin frei.

**Nur für xMega vorhanden!**

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.844 TickTimer2RawVal

**Procedure** *TickTimer2RawVal* (*presc* : *byte*; *cmp* : *word|byte*);  
Direkte Vorgabe von Prescaler und Compare Wert.

**Nur für xMega vorhanden!**

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.845 TickTimer2Reload

**Function** *TickTimer2Reload* (*time* : *longword*) : *boolean*;  
Verändert das Timing ohne den Timer zu stoppen.

**Nur für xMega vorhanden!**

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.846 TickTimer2Start

**Procedure** *TickTimer2Start*;  
Startet den Timer und seinen Interrupt, wenn vorhanden.

**Nur für xMega vorhanden!**

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.847 TickTimer2Stop

**Procedure** *TickTimer2Stop*;  
Stoppt den Timer und seinen Interrupt, wenn vorhanden.

**Nur für xMega vorhanden!**

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.848 TickTimer2Time

**Function** *TickTimer2Time* (*time : longword*) : *boolean*;  
Stoppt den Timer und setzt das Timing neu.

**Nur für xMega vorhanden!**

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.849 TickTimerOutpEnable

**Procedure** *TickTimerOutpEnable* (*enable : boolean; Level : byte*);  
Sperrt oder gibt den Output Pin frei.

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.850 TickTimerRawVal

**Procedure** *TickTimerRawVal* (*presc : byte; cmp : word|byte*);  
Direkte Vorgabe von Prescaler und Compare Wert.

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.851 TickTimerReload

**Function** *TickTimerReload* (*time : longword*) : *boolean*;  
Verändert das Timing ohne den Timer zu stoppen.

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.852 TickTimerStart

**Procedure** *TickTimerStart*;  
Startet den Timer und seinen Interrupt, wenn vorhanden.

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.853 TickTimerStop

**Procedure** *TickTimerStop*;  
Stoppt den Timer und seinen Interrupt, wenn vorhanden.

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.854 TickTimerTime

**Function** *TickTimerTime* (*time : longword*) : *boolean*;  
Stoppt den Timer und setzt das Timing neu.

Group: [TickTimer](#)<sup>41</sup>

### 3.855 TINA\_Init

**Function** *TINA\_Init* : Boolean;  
Initialisiert den Treiber.

Group: [TINA TCP/IP](#) 

### 3.856 TINA\_Ping

**Function** *TINA\_Ping* (PingAdr : TIPAddr; TimeOut : Word) : Word;  
Schickt ein PING.

Group: [TINA TCP/IP](#) 

### 3.857 TINA\_Start

**Procedure** *TINA\_Start*;  
Startet die Kommunikation.

Group: [TINA TCP/IP](#) 

### 3.858 TINA\_Stop

**Procedure** *TINA\_Stop*;  
Stoppt die Kommunikation.

Group: [TINA TCP/IP](#) 

### 3.859 TINACreateSocket

**Function** *TINACreateSocket* : tSocketHandle;  
Aquiriert einen Socket.

Group: [TINA TCP/IP](#) 

### 3.860 TINAfreeSocket

**Procedure** *TINAfreeSocket* (SocketPtr : tSocketHandle);  
Gibt ein Socket Handle wieder frei.

Group: [TINA TCP/IP](#) 

### 3.861 TINAINitSocket

**Function** *TINAINitSocket* (SocketPtr : tSocketHandle) : Boolean;  
Initialisiert einen Socket.

Group: [TINA TCP/IP](#) 



### 3.862 TINAlinkStat

**Function** *TINAlinkStat* : Boolean;  
Liefert den Link-Status des ENC zurück.

Group: [TINA TCP/IP](#)

### 3.863 TINApacketReceived

**Function** *TINApacketReceived* (SocketPtr : tSocketHandle) : Boolean;  
Fragt nach einem neuen Packet.

Group: [TINA TCP/IP](#)

### 3.864 TINAresumeReceive

**Function** *TINAresumeReceive* (SocketPtr : tSocketHandle) : Boolean;  
Gibt den Empfang wieder frei.

Group: [TINA TCP/IP](#)

### 3.865 TINArxStat

**Function** *TINArxStat* (SocketPtr : tSocketHandle) : Boolean;  
liefert den Receive Status eines Sockets zurück, ohne Änderungen  
am Socketstatus durchzuführen

Group: [TINA TCP/IP](#)

### 3.866 TINAsendPacket

**Function** *TINAsendPacket* (SocketPtr : tSocketHandle; Buffer : Pointer; Len : Word) : Boolean;  
Verschickt ein Packet.

Group: [TINA TCP/IP](#)

### 3.867 TINAsetPriority

**Procedure** *TINAsetPriority* (prio : TTinaPriority);  
Setzt die Priorität des TINA Tasks.

Group: [TINA TCP/IP](#)

### 3.868 Toggle

**Procedure** *Toggle* (b : byte; v : byte);  
**Procedure** *Toggle* (b : Bit);  
Schaltet ein Bit um.

**Procedure** *Toggle* (SrcDest : BitSet; op : BitSet);

Schaltet bits in einem Bitset um.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.869 Trap

*Procedure Trap (t : byte);*  
Aufruf einer Trap Prozedur.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.870 Trim

*Function Trim (const st : string) : string;*  
Entfernt führende und nachfolgende Leerzeichen von dem String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.871 TrimLeft

*Function TrimLeft (const st : string) : string;*  
Entfernt führende Leerzeichen von dem String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.872 TrimRight

*Function TrimRight (const st : string) : string;*  
Entfernt nachfolgende Leerzeichen von dem String.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.873 Trunc

*Function Trunc (f : float|fix64) : integer; {LongInt}*  
Beschneidet einen Wert vom Typ Float, Fix64 auf einen Integerwert.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.874 TWIgetBusy

*Function TWIgetBusy : boolean;*  
Gibt den Status der TWI-Schnittstelle zurück.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.875 TWIgetCmd

**Function** *TWIgetCmd* : *byte*;

Gibt das zuletzt vom Master geschickte Kommando zurück.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.876 TWIgetRdy

**Function** *TWIgetRdy* : *boolean*;

Gibt Auskunft über den Sperrzustand der TWI-Schnittstelle.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.877 TWIgetRxStat

**Function** *TWIgetRxStat* : *boolean*;

Stellt fest ob ein neues Packet/Daten hereingekommen ist.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.878 TWIgetTxStat

**Function** *TWIgetTxStat* : *boolean*;

Stellt fest ob ein Packet/Daten abgeholt worden ist.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.879 TWIinp

**Function** *TWIinp* (*SlaveAdr* : *byte*; *var Data*) : *boolean*;

**XMega**

**Function** *TWIinpC* (*SlaveAdr* : *byte*; *var Data*) : *boolean*;

**Function** *TWIinpD* (*SlaveAdr* : *byte*; *var Data*) : *boolean*;

**Function** *TWIinpE* (*SlaveAdr* : *byte*; *var Data*) : *boolean*;

**Function** *TWIinpF* (*SlaveAdr* : *byte*; *var Data*) : *boolean*;

Liest mindestens ein Byte aus dem angewählten Slave.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.880 TWIinpP

**Function** *TWIinpP* (*SlaveAdr* : *byte*; *dst* : *pointer*; *len* : *word*) : *boolean*;

**XMega**

**Function** *TWIinpPC* (*SlaveAdr* : *byte*; *dst* : *pointer*; *len* : *word*) : *boolean*;

**Function** *TWIinpPD* (*SlaveAdr* : *byte*; *dst* : *pointer*; *len* : *word*) : *boolean*;

**Function** *TWIinpPE* (*SlaveAdr* : *byte*; *dst* : *pointer*; *len* : *word*) : *boolean*;

**Function** *TWIinpPF* (*SlaveAdr* : *byte*; *dst* : *pointer*; *len* : *word*) : *boolean*;

Liest mindestens ein Byte aus dem angewählten Slave.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.881 TWIout

**Function** *TWIout* (const SlaveAdr : byte, Command : byte|word [; Data]) : boolean;

#### **XMega**

**Function** *TWIoutC* (SlaveAdr : byte; Command : byte|word [; Data]) : boolean;

**Function** *TWIoutD* (SlaveAdr : byte; Command : byte|word [; Data]) : boolean;

**Function** *TWIoutE* (SlaveAdr : byte; Command : byte|word [; Data]) : boolean;

**Function** *TWIoutF* (SlaveAdr : byte; Command : byte|word [; Data]) : boolean;

Schreibt mindestens ein Byte in den angewählten Slave.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.882 TWIoutP

**Function** *TWIoutP* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean;

#### **XMega**

**Function** *TWIoutPC* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean; **TN** = C, D, E, F

**Function** *TWIoutPD* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean; **TN** = C, D, E, F

**Function** *TWIoutPE* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean; **TN** = C, D, E, F

**Function** *TWIoutPF* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean; **TN** = C, D, E, F

Schreibt mindestens ein Byte in den angewählten Slave.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.883 TWIoutWP

**Function** *TWIoutWP* (SlaveAdr : byte; Command : word; src : pointer; len : word) : boolean;

#### **XMega**

**Function** *TWIoutWPC* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean;

**Function** *TWIoutWPD* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean;

**Function** *TWIoutWPE* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean;

**Function** *TWIoutWPF* (SlaveAdr : byte; Command : byte; src : pointer; len : word) : boolean;

Schreibt mindestens ein Byte in den angewählten Slave.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.884 TWIrxClear

*Procedure TWIrxClear;*

Das Statusbyte des RxBuffers wird zurückgesetzt.

Group: [TWI Network](#)<sup>44</sup>

### 3.885 TWIrxFrame

*Function TWIrxFrame (node : byte) : boolean;*

Liest einen Frame von einem Slave aus.

Group: [TWI Network](#)<sup>44</sup>

### 3.886 TWIrxStat

*Function TWIrxStat : boolean;*

Gibt ein true zurück, wenn ein Frame empfangen wurde.

Group: [TWI Network](#)<sup>44</sup>

### 3.887 TWIsetBusy

*Function TWIsetBusy (busy : boolean) : boolean;*

Sperrt oder gibt TWI-Schnittstelle wieder frei.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.888 TWIsetGC

*Procedure TWIsetGC (BroadcastEnable : boolean);*

Bestimmt ob der Slave Broadcast Telegramme empfangen soll.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.889 TWIsetRdy

*Function TWIsetRdy (ready : boolean) : boolean;*

Setzt den Status des RxBuffers auf leer und den TxBuffer auf voll.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.890 TWIsetSlaveAddr

*Function TWIsetSlaveAddr (SlaveAddr : byte);*

Legt eine neue Slave Adresse fest.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>43</sup>

### 3.891 TWIstat

**Function** *TWIstat* (*SlaveAdr* : *byte*) : *boolean*;

#### **XMega**

**Function** *TWIstatC* (*SlaveAdr* : *byte*) : *boolean*;

**Function** *TWIstatD* (*SlaveAdr* : *byte*) : *boolean*;

**Function** *TWIstatE* (*SlaveAdr* : *byte*) : *boolean*;

**Function** *TWIstatF* (*SlaveAdr* : *byte*) : *boolean*;

Stellt fest, ob der gewählte Slave vorhanden ist.

Group: [TWI \(I2C\) Port](#)<sup>[43]</sup>

### 3.892 TWIxBroadcast

**Function** *TWIxBroadcast* (*cmd* : *byte*; *subnode* : *byte*) : *boolean*;

Sendet einen I2C Broadcast an alle Slaves.

Group: [TWI Network](#)<sup>[44]</sup>

### 3.893 TWIxClear

**Procedure** *TWIxClear*;

Das Statusbyte des TxBuffers wird zurückgesetzt.

Group: [TWI Network](#)<sup>[44]</sup>

### 3.894 TWIxFram

**Function** *TWIxFram* (*node* : *byte*; *len* : *byte[word]*) : *boolean*;

Sendet ein Packet.

Group: [TWI Network](#)<sup>[44]</sup>

### 3.895 TWIxFramStat

**Function** *TWIxFramStat* : *boolean*;

Prüft, ob ein zu sendender Frame gesendet ist.

Group: [TWI Network](#)<sup>[44]</sup>

### 3.896 uDelay

**Procedure** *uDelay* (*d* : *byte*);

Software Delay in usec x 10.

Group: [System](#)<sup>[7]</sup>

### 3.897 uDelay\_1

*Procedure* *uDelay\_1* (*d* : *byte*);  
Software Delay in 1 usec.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.898 UnLock

*Procedure* *UnLock* (*p* : *process*);  
Ein gelockter Prozess gibt den Prozessor wieder frei.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.899 UpCase

*Function* *Uppcase* (*ch* : *char*) : *char*;  
Wandelt char in Grossbuchstaben.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.900 UpperCase

*Function* *Uppercase* (*st* : *string*) : *string*;  
Wandelt *String* in Grossbuchstaben.

Group: [Strings](#)<sup>6</sup>

### 3.901 UsrDevPtr

*Function* *UsrDevPtr* (*p*:*pointer*): *pointer*;  
Der Pointer soll ins User Device zeigen.

Group: [System](#)<sup>7</sup>

### 3.902 ValueInRange

*Function* *ValueInRange* (*value*, *vmin*, *vmax* : *type*) : *boolean*;  
Vergleicht die Variable "value" mit den beiden Grenzen "vmin" und "vmax".  
Type = Enum, Byte, Int8, Char, Word, Integer, Longword, Longint, Word64, Int64, Fix64, Float

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.903 ValueInTolerance

*Function* *ValueInTolerance* (*value*, *ref*, *tol* : *type*) : *boolean*;  
Vergleicht die Variable "value" mit den Grenzen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.904 ValueInToleranceP

**Function** *ValueInToleranceP* (*value, ref : type; tol : byte*) : *boolean*;  
Vergleicht die Variable "value" mit den Grenzen.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.905 ValueTrimLimit

**Function** *ValueTrimLimit* (*value, vmin, vmax : type*) : *type*;  
Gibt das Ergebnis zurück das in den Grenzen *vmin/vmax* liegt.  
Type = Enum, Byte, Int8, Char, Word, Integer, Longword, Longint, Word64, Int64, Fix64, Float

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.906 WaitDeviceFree

**Function** *WaitDeviceFree* (*s : DeviceLock [; timeout: word]*) : *boolean*;  
Ein Prozess/Task legt sich schlafen bis das Device frei ist.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.907 WaitPipe

**Function** *WaitPipe* (*p : pipe [; timeout: word]*) : *boolean*;  
Ein Prozess/Task schaltet sich inaktiv, bis eine spezielle Pipe Daten hat.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup> [Pipes](#)<sup>27</sup>

### 3.908 WaitSema

**Function** *WaitSema* (*s : semaphore [; timeout: word]*) : *boolean*;  
Ein Prozess/Task schaltet sich inaktiv, bis eine spezielle Semaphore > 0 ist.

Group: [MultiTasking](#)<sup>5</sup>

### 3.909 WatchDogStart

**Procedure** *WatchDogStart*;  
Initialisiert und startet den WatchDog.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.910 WatchDogStop

**Procedure** *WatchDogStop*;  
Stoppt den WatchDog.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>



### 3.911 WatchDogTrig

*Procedure WatchDogTrig;*

Triggert den Hardware WatchDog der CPU.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.912 Within

*Function Within (lo, x, hi : type) : type;*

Prüft eine Zahl gegen zwei Grenzwerte ab. Alle Typen Argumente müssen identisch sein.  
type: Byte, Int8, Word, Integer, Longint, Longword, Int64, Word64, Fix64, Float.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.913 WordToBCD

*Function WordToBCD (w : word) : word;*

Konvertiert ein Word in das BCD Format.

Group: [Maths](#)<sup>5</sup>

### 3.914 Write

*Procedure Write (DeviceFunc : function; arg : char|string);*

Stringausgabe über eine Prozedur.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.915 WriteLn

*Procedure WriteLn(DeviceFunc : function; arg : char|string);*

Stringausgabe über eine Prozedur. CRLF wird angehängt.

Group: [Diverse](#)<sup>4</sup>

### 3.916 wzAcceptConnection

*Function wzAcceptConnection (SocketPtr : tSocketHandle; YesNo : boolean) : boolean;*

Hat sich ein Client connected, kann man diese Verbindung akzeptieren oder abrechnen.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>45</sup>

### 3.917 wzClientConnected

*Function wzClientConnected (SocketPtr : tSocketHandle) : boolean;*

Ein **Server** pollt solange diese Funktion bis ein true zurück kommt.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>45</sup>

### 3.918 wzConnect

**Function** *wzConnect (SocketPtr : tSocketHandle) : boolean;*  
Baut die Verbindung zu einem Server auf.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.919 wzCreateSocket

**Function** *wzCreateSocket : tSocketHandle;*  
Fordert ein Socket Handle an.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.920 wzDisconnect

**Function** *wzDisconnect (SocketPtr : tSocketHandle) : boolean;*  
Löst eine Verbindung zwischen Server und Client.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.921 wzDNSQueryHost

**Function** *wzDNSQueryHost (Buffer : pointer; BuffLen : word; Hostname : pointer to string;  
var Result\_IP : tIPAddr) : boolean;*  
Erstellt den DNS Clienten und erfragt eine IP Adresse.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.922 wzFreeSocket

**Procedure** *wzFreeSocket (SocketPtr : tSocketHandle);*  
Freigabe eines Socket Handles.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.923 wzGetLastError

**Function** *wzGetLastError (SocketPtr : tSocketHandle) : TwzStatus;*  
Gibt den Fehlerstatus der letzten Operation zurück.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.924 wzGetSocketState

**Function** *wzGetSocketState (SocketPtr : tSocketHandle) : TwzStatus;*  
Gibt den aktuellen Status eines Socket zurück.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.925 wzInit

**Function** *wzInit* : *boolean*;

Führt einen Software Reset aus und macht eine Grund-Initialisierung.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.926 wzInitSocket

**Function** *wzInitSocket* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*) : *boolean*;

Nur für **UDP**. Grund Initialisierung des Sockets im UDP Mode.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.927 wzListen

**Function** *wzListen* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*) : *boolean*;

Aktiviert einen Server.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.928 wzPacketReceived

**Function** *wzPacketReceived* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*) : *boolean*;

Gibt ein true zurück wenn ein Packet empfangen wurde.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.929 wzReceiveBuffer

**Function** *wzReceiveBuffer* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*): *word*;

Holt Daten ab.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.930 wzReInitSocket

**Function** *wzReInitSocket* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*) : *boolean*;

Nur für **UDP**. Ähnlich *wzInitSocket*.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.931 wzReset

**Procedure** *wzReset*;

Führt einen Software Reset auf dem W3100A Chip aus.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.932 wzResumeReceive

**Function** *wzResumeReceive* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*) : *boolean*;  
Gibt den Empfang wieder frei.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.933 wzSendBuffer

**Function** *wzSendBuffer* (*SocketPtr* : *tSocketHandle*; *Buffer* : *Pointer*; *Len* : *word*): *boolean*;  
Sende Auftrag an den Kernel.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.934 wzSetDNSserver

**Procedure** *wzSetDNSserver* (*IPAddr* : *tIPAddr*);  
Bestimmt die IP-Adresse eines DNS Servers.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.935 wzSetGatewayAddr

**Procedure** *wzSetGatewayAddr* (*IPAddr* : *tIPAddr*);  
Bestimmt die Gateway IP-Adresse für diesen Stack.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.936 wzSetHWAddr

**Procedure** *wzSetHWAddr* (*MacAddr* : *TMacAddr*);  
Bestimmt die MAC Adresse dieses Stacks.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.937 wzSetIPAddr

**Procedure** *wzSetIPAddr* (*IPAddr*, *Mask* : *tIPAddr*);  
Bestimmt die lokale IP-Adresse und die Subnet Mask dieses Stacks.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.938 wzSetPriority

**Procedure** *wzSetPriority* (*prio* : *TwzPriority*);  
Bestimmt die Priorität des internen wzTasks.

Group: [WizNet TCP/IP](#) 

### 3.939 wzSetRetryCount

**Procedure** *wzSetRetryCount (Retry : byte);*  
Bestimmt die Anzahl der Retries bei Fehlern.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.940 wzSetSNTPserver

**Procedure** *wzSetSNTPserver (IPAddr : tIPAddr);*  
Bestimmt die IP-Adresse eines SNTP Servers.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.941 wzSetTimeOut

**Procedure** *wzSetTimeOut (RetryTimeout : word);*  
Bestimmt die Pause zwischen den Retries.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.942 wzSNTPqueryDateTime

**Function** *wzSNTPqueryDateTime (Buffer : pointer; BuffLen : word;*  
*var DateTime : tDateTime) : boolean;*  
Erstellt den SNTP Clienten und fragt Datum und Uhrzeit ab.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.943 wzTelnetClose

**Procedure** *wzTelnetClose;*  
Schaltet den Server ab. Einschalten mit wzTelnetListen.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.944 wzTelnetConnected

**Function** *wzTelnetConnected : boolean;*  
Gibt den connect Status des Servers zurück.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.945 wzTelnetCreate

**Function** *wzTelnetCreate : boolean;*  
Erstellt den Telnet Server.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.946 wzTelnetEcho

*Procedure* *wzTelnetEcho* (*EchoOn* : *boolean*);  
Schaltet das Echo des Telnet Servers ein/aus.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.947 wzTelnetFree

*Procedure* *wzTelnetFree*;  
Gibt den Telnet Socket wieder frei.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.948 wzTelnetGetClient

*Function* *wzTelnetGetClient* (*var ClientIP* : *tIPAddr*; *var ClientPort* : *word*) : *boolean*;  
Abfrage der IP-Adresse und Port eines Clienten.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.949 wzTelnetGetState

*Function* *wzTelnetGetState* : *TwzStatus*;  
Status Abfrage Funktion ohne Auswirkungen auf den Status des Servers.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.950 wzTelnetIdleTimeout

*Procedure* *wzTelnetIdleTimeout* (*tnTimeout* : *byte*);  
Setzt den Timeout für einen inaktiven Clienten.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.951 wzTelnetListen

*Function* *wzTelnetListen* : *boolean*;  
Schaltet nach dem Create den Server in Listen Mode.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.952 wzTelnetRead

*Function* *wzTelnetRead* (*Prompt* : *tTelnetStr*) : *tTelnetStr*;  
Der Telnet Servers holt ein Kommando vom Client.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>[45]</sup>

### 3.953 wzTelnetWrite

**Function** *wzTelnetWrite* (*Str : tTelnetStr*) : *boolean*;  
Sende Auftrag an den Server.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>45</sup>

### 3.954 wzTelnetWriteLn

**Function** *wzTelnetWriteLn* (*Str : tTelnetStr*) : *boolean*;  
Identisch mit *wzTelnetWrite*, hängt ein CRLF an den String an.

Group: [WizNet TCP/IP](#)<sup>45</sup>

## 4 Reservierte Schlüsselwörter

### 4.1 absolute

**absolute**  
Variable Overlay.

```
var  
  abc : byte;  
  ovr1 : byte absolute abc;           // var abc overlayed
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>6</sup>

### 4.2 and

**and**

Operator. AND Maske.  
*a := a **and** \$0f;*

Group: [Reserved Words](#)<sup>6</sup>

### 4.3 array

**array**

Strukturierter Typ aus einer festen Anzahl von Komponenten vom gleichen Typ. 1..4 Dimensionen. Eine Dimension kann bis zu 61440 (\$F000) Mitglieder haben. Totale Grösse beschränkt auf ca. 60kBytes.

Typen: Bytes, Chars, Int8, Booleans, Words, Integers, LongWords, Floats, Fix64, Pointers, Procedures.

**type** *Day = (Mon, Tue, Wed, Thu, Fri, Sat, Sun);*

```
var  
  WorkHour : array[1..8] of Integer;
```

*Week* : **array** [ 1.. 7] **of** Day;  
*ArrEn* : **array** [ Day] **of** byte;

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.4 asm

### asm

Assembler Statement(s).

**ASM:** PUSH\_ACCA;

**ASM;**  
 LDI\_ACCA, 040h  
 ANDI\_ACCA, myProg.a; //a = Pascal var in myProg  
**ENDASM;**

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.5 assign

### assign

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.6 at

### at

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.7 begin

### begin

Start Prozedur-, Funktions-, Process- oder Task Rumpf.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.8 bitset

### bitset

8bit oder 16bit, abhängig von der zugrunde liegenden Enumeration.

**type**  
 TbitNames = (one, two, three, four, five, six); // enum



```

    TBitSet = BitSet of TbitNames;           // build a bitset type
var
    BitSet1 : TBitSet;                       // build a bitset var
    BitSet2 : TBitSet;                       // build a bitset var

```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.9 boolean

### boolean

Vordefinierter Typ. true = \$FF, false = \$00

```
var flag : boolean;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.10 break

### break

Abbruch einer FOR-, WHILE-, REPEAT-Schleife. Siehe auch [for](#) [repeat](#) [while](#)

```
for x := 1 to 9 do
```

```
...
```

```
  if a:= 0 then Break;
```

```
...
```

```
endfor;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.11 by

### by

optional bei FOR-Schleifen. Bestimmt den Inkrement- bzw. Dekrement-Wert (1..255).

```
for x :=1 to 15 by 2 do
```

```
for x :=16 downto 0 by 2 do
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.12 byte

### byte

1. Vordefinierter Type

Ganze Zahlen. 0 bis 255. Benötigen ein Byte im Speicher.

2. Typecast

Wandelt das Argument in ein Byte.

```
Function Byte (a : type) : byte;
```

```
  b:= byte (x);
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.13 case

### case

einleitendes Statement für einen Verzweigungsblock.

```
Case x of
0      : inc(a);
      |
1, 7   : a:= 4;
      |
2..6   : x:= x + a;
      |
      dec(x);
else  : x:= 0;
EndCase;
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.14 char

### char

1. Vordefinierter Type

Zeichen des ASCII Zeichensatz. Benötigt ein Byte im Speicher.

```
const cd      : char = 'D';
        Bell   : char = ^G;           {Control G}
        LF     : char = #10;         {Line Feed}
```

2. Typecast

Wandelt das Argument in ein Char.

```
Function Char (a : type) : char;
        ch:= char (x);
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.15 chr

### chr

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.16 class

### class

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.17 close

### close

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.18 const

### const

Beginn einer Konstanten Deklaration.

**const** *abc* : *byte* = 1;

Group: [Reserved Words](#)

## 4.19 continue

### continue

Setzt die Programmausführung mit dem nächsten Durchlauf einer **for**-, **while**- oder **repeat**-Schleife fort.

Die nachfolgenden Statements bis zu EndFor, EndWhile oder Until werden ignoriert.

Siehe auch [for](#) [repeat](#) [while](#)

```
for x:= 1 to 9 by 2 do  
  ...  
  if a:= 0 then Continue;  
  ...  
endfor;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.20 define

### define

Bestimmte Imports benötigen eine zusätzliche Spezifikation, die mittels *Define* durchgeführt wird.

**Define** *ProcClock* = 4000000;           //4 Mhz

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.21 define\_fuses

### define\_fuses

Optional können damit die Fuses für die Programmer in der Source vorgegeben werden.

#### Define\_Fuses

```
Override_Fuses;           // optional, always replaces fuses in ISPE
COMport = COM1;          // COM2..COM7, USB
Supply = 4.0, 200;       // programmer supplies target, 4.0Volt, 200mA
SPIClk = 1000000;       // optional SPI programming speed
NoteBook = B;           // A ... N
LockBits0 = [];
LockBits1 = [];
FuseBits0 = [CKSEL1];
FuseBits1 = [BOOTRST, BOOTSZ1, SPIEN, OCDEN];
FuseBits2 = [];
ProgMode = SPI;         // SPI, JTAG or OWD
ProgFuses = true;       // or false – program Fuse Bits (* REV4 *)
ProgLock = true;        // or false – program Lock Bits (* REV4 *)
ProgFlash = true;       // or false – program Flash (* REV4 *)
ProgEEProm = true;      // or false – program Eeprom (* REV4 *)
CalByte = 2, $3FFF;     // read/write calibration byte (* REV4 *)
AddApp = 'pathname\projectname';
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.22 define\_usr

### define\_usr

Damit können bei Bedarf Konstante definiert werden, die auch von jeder Unit aus sichtbar und zugreifbar sind.

```
Define_USR myConst = 1;
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.23 definefrom

### definefrom

Wenn Units importiert sind, kann eine Definition auch innerhalb einer Unit erfolgen.

```
DefineFrom unit1;           // Definitionen von Unit1
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.24 device

### device

Prozessor und Hardware Spezifikation.

**device** = 90S2313;

Group: [Reserved Words](#)

## 4.25 devicelock

### devicelock

Vordefinierter Typ.

Für Device Treiber um innerhalb MultiTasking diese Treiber gegen andere Prozesse/Tasks zu sperren.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.26 div

### div

Operator. Divison ganzer Zahlen.

Zulässige Operanten: Typ Byte, Int8, Boolean, Integer, Word, Longint, Longword, Word64, Int64 oder Fix64.

**a** := **a** **div** **b**;

Group: [Reserved Words](#)

## 4.27 do

### do

leitet in for-, while-, with-Statements den Anweisungsteil ein. Siehe [for](#) [while](#) [with](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.28 downto

### downto

bestimmt Decrement der Laufvariable in for-Schleifen. Siehe [for](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.29 els\_if

### els\_if

### elsif

Siehe [elsif](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.30 else

**else**

Anweisung in IF Statements

*if a > b then a:= b; else b:= a; endif;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.31 elsif

**elsif**

**els\_if**

Anweisung in IF Statements

*if a > b then ..; elsif b = a then ..; endif;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.32 end

**end**

Ende Prozedur-, Funktions-, Task- oder Prozess-Rumpf.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.33 end\_asm

**end\_asm**

**endasm**

Siehe [endasm](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.34 end\_case

**end\_case**

**endcase**

Siehe [endcase](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.35 end\_for

**end\_for**  
**endfor**

Siehe [endfor](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.36 end\_if

**end\_if**  
**endif**

Siehe [endif](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.37 end\_loop

**end\_loop**  
**endloop**

Siehe [endloop](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.38 end\_try

**end\_try**  
**endtry**

Siehe [endtry](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.39 end\_while

**end\_while**  
**endwhile**

Siehe [endwhile](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.40 end\_with

**end\_with**  
**endwith**

Siehe [endwith](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

#### 4.41 **endasm**

**endasm**  
**end\_asm**

Ende eines Assembler Textes. Siehe auch [asm](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

#### 4.42 **endcase**

**endcase**  
**end\_case**

Abschluss eines case Statements. Siehe [case](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

#### 4.43 **endfor**

**endfor**  
**end\_for**

Abschluss eines for Statements. Siehe [for](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

#### 4.44 **endif**

**endif**  
**end\_if**

Abschluss eines if Statements. Siehe [if](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

#### 4.45 **endloop**

**endloop**  
**end\_loop**

Abschluss eines loop Statements. Siehe [loop](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>



## 4.46 endtry

**endtry**  
**end\_try**

Abschluss eines try Statements. Siehe [try](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.47 endwhile

**endwhile**  
**end\_while**

Abschluss eines while Statements. Siehe [while](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.48 endwith

**endwith**  
**end\_with**

Abschluss eines with Statements. Siehe [with](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.49 eof

**eof**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.50 eoln

**eoln**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.51 except

**except**

Option bei try Statement. Siehe [try](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.52 **exec**

**exec**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.53 **exit\_loop**

**exit\_loop**  
**exitloop**

Siehe [exitloop](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.54 **exitloop**

**exitloop**  
**exit\_loop**

Verlassen einer Loop-EndLoop Schleife. Siehe [loop](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.55 **export**

**export**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.56 **false**

**false**

Wert einer bool'schen Konstante. Vordefiniert = 0.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.57 **file**

**file**

Schlüsselwort im Filesystem.

*Var ff : file of Byte*

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.58 finalization

### finalization

Optionaler Teil einer Unit.

Die in diesem Block vorhandenen Statements werden abgearbeitet, wenn die Applikation die System

Prozedur "`System_ShutDown`" aufruft. Siehe [System\\_ShutDown](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.59 float

### float

1. Vordefinierter Type

32bit, 4 Bytes, 6..9 Digits, 10E-38..10E38

**var** *f* : float;

2. Typecast

Wandelt das Argument in ein Float.

**Function** Float (*a* : type) : float;

*f* := Float (*x*);

Group: [Reserved Words](#)

## 4.60 for

### for

Einleitendes Statement für eine for Schleife.

**for** *x* := *a* **to** *v1* **do** {ramp up}

*PWMport1* := *x*;

**endfor**;

**for** *x* := *x* **downto** 0 **do** {ramp down}

*PWMport1* := *x*;

**endfor**;

Group: [Reserved Words](#)

## 4.61 forward

### forward

Vorwärtsreferenz von Pointern, Funktionen, Prozeduren, Tasks und Prozessen.

**Procedure** *Test1*; **Forward**;

Group: [Reserved Words](#)

## 4.62 from

### from

Mit FROM wird gezielt aus einer bestimmten Bibliothek ein Typ, Function oder Procedure importiert.

```
From System Import LongInt, LongWord, Float;
```

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.63 function

### function

Funktion Deklaration.

```
Function Test (var par : byte) : byte;  
var loc : boolean;           //lokale Variable  
begin  
...  
end;
```

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.64 goto

### goto

Absolute Sprunganweisung innerhalb eines Blocks.

```
begin  
Label: lab1;                //Definition des Labels  
...  
Goto Lab1;
```

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.65 idle

### idle

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.66 if

### if

Einleitendes Statement für eine Verzweigung.

```
if a > b then  
...  
elsif a = b then  
...  
...
```

```
else {a ist kleiner b}  
...  
endif;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.67 implementation

### implementation

1. in Main

Programm Start. Der Compiler fügt hier den Reset-Code und die Initialisierung ein.

2. in Units

Dieser Bereich enthält lokale Variablen, Konstante und Type Deklarationen einer Unit, sowie deren Prozeduren und Funktionen. Siehe [unit](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.68 import

### import

Import von **Hardware abhängigen** Systemfunktionen. Siehe [from](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.69 in

### in

1. Spezifikation des Speicherorts von Units. Siehe [uses](#)

2. Auswertung von Enums und ordinalen Typen.

```
if v2 in ['a..'g'] then ...
```

```
if x in [45..56] then ..
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.70 inherit

### inherit

Import bzw. Vererbung eines bestehenden Records in einen neuen Record.

```
inherit RecordName;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.71 inherited

### inherited

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.72 initialization

### initialization

Optionaler Teil einer Unit.

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.73 int64

### int64

Vordefinierter Type. 64bit, 8 Bytes, -9223372036854775808 ... 9223372036854775807

**from** System **Import** Int64;

**var** i64 : int64;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.74 int8

### int8

#### ShortInt

1. Vordefinierter Type. Short Integer.

8bit, 1 Byte, -128..127

**var** i8 : int8;

*shint* : ShortInt;

2. Typecast

Wandelt das Argument in ein ShortInteger.

**Function** Int8 (a : type) : int8;

*i* := Int8 (x);

*i* := ShortInt (x);

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.75 integer

### integer

1. Vordefinierter Type

16bit, 2 Bytes, -32768..32767

**var** i : integer;

2. Typecast  
Wandelt das Argument in ein Integer.  
**Function** *Integer (a : type) : integer;*  
*i := Integer (x);*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.76 interface

### interface

Abschnitt innerhalb einer Unit. Deklariert Konstanten, Typen, Variablen, Prozeduren und Funktionen, die für Clients verfügbar sind. Siehe [unit](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.77 interrupt

### interrupt

Deklaration einer Interrupt Prozedur.  
**Die jeweiligen CPU und I/O-Steuerregister für den spezifischen Interrupt müssen von der Applikation zusätzlich (wie im AVR Controller Manual beschrieben) initialisiert werden.**

**Interrupt** *Int0;*  
**begin**  
*IncSema (sema0);*  
**end;**

Group: [Reserved Words](#)

## 4.78 label

### label

Sprungziel für eine goto Anweisung. Siehe [goto](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.79 locked

### locked

Schützt globale ordinale Variablen gegen konkurrierende Zugriffe von Interrupts, Prozesse oder Tasks.

**Var** *i : integer, locked;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.80 longint

### longint

1. Vordefinierter Type  
32bit, 4 Bytes, -2147483648..2147483647  
*var li : longint;*

2. Typecast  
Wandelt das Argument in ein LongInt.  
**Function** LongInt (a : type) : longint;  
*Li:= LongInt (x);*

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.81 longword

### longword

Vordefinierter Type. 32bit, 4 Bytes, 0..4294967295  
*var lw : longword;*

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.82 loop

### loop

Beginn einer Endlosschleife.

```
begin  
  loop  
  ...  
  if ... then exitloop endif;  
  endloop;  
  ... // Statements nach "exitloop"  
end.
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>

## 4.83 mod

### mod

Operator. Modulo ganzer Zahlen.

```
erg:= a mod 5;
```

wenn "a" negativ ist, wird auch "erg" negativ.

Um immer ein positives Ergebnis zu erhalten muss [Abs](#) benutzt werden.

Group: [Reserved Words](#)<sup>67</sup>



## 4.84 nil

### nil

Vordefinierte Konstante vom Typ Pointer = \$0000.

*p := nil;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.85 not

### not

Operator. Invertierung von Variablen.

Zulässige Operanten: Typ Byte, Int8, Boolean, Integer, Word, Longint, Longword, Word64, Int64 oder Fix64.

*a := not a;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.86 object

### object

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.87 of

### of

Festlegung von (ggf. vordefinierten) Typen. Siehe [array](#)

Group: [Reserved Words](#)

## 4.88 or

### or

Operator. OR Maske.

*a := a or \$30;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.89 override

### override

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.90 pidcontrol

**pidcontrol**

Pseudorecord für PID Regler.

**var** *Pid1* : *PIDcontrol*[*iLimit*, *dIntVal*];

Group: [Reserved Words](#)

## 4.91 pipe

**pipe**

Vordefinierter Typ. FIFO Speicher.

**var** *Pipe1* : *Pipe*[16] **of** *byte*;

Group: [Reserved Words](#)

## 4.92 pointer

**pointer**

1. Vordefinierter Type

16bit, 2 Bytes

Adresse einer Variablen.

**type** *tpb* : *pointer to Byte*;

**var** *pb* : *tpb*;

...

*pb* := *tpb* (*irgendeinPointer*);

2. Typecast

Wandelt das Argument in einen Pointer.

**Function** *Pointer* (*a* : *type*) : *pointer*;

*p* := *Pointer* (*x*);

Group: [Reserved Words](#)

## 4.93 procedure

**procedure**

16bit, Parameter, word, Adresse.

**var** *proc* : *procedure*;

**procedure** *indirtest*;

**begin**

...

**end**;

**begin** {*Main Program*}

...

```

Proc:= @indirtest;           {Variable besetzen mit Adresse von indirtest}
Proc;                        {indirtest aufrufen}
...
end.

```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.94 process

### process

Prozess Deklaration.

**Process** ProcessName (StackSize, FrameSize : word; DataPage);

```

Process Proc1 (32, 32 : iData);           // default prio=3, autostart
Process Proc1 (32, 32 : iData; 5);        // priority 5
Process Proc1 (32, 32 : iData; resumed); // default prio=3, automatic start
Process Proc1 (32, 32 : iData; 5, suspended); // prio= 5, no automatic start

```

(Der Main Process hat Default Priority = 5).

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.95 program

### program

Start des Programms.

**Program** Test;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.96 record

### record

Vordefinierter Typ. Struktur mit Feldern.

**type** tMonths = (Jan, Feb, Mar, Apr, May, Jun, July, Aug, Sep, Oct, Nov, Dec);

```

var
    Date = record
        Day : byte;
        Month : tMonths
        Year : word;
    end;

```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.97 repeat

### repeat

Einleitendes Statement für eine Programmschleife.

```

repeat
    inc(TCC);

```

*until*  $TCC > 20$ ;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.98 return

**return**

Abbruch und Exit innerhalb Prozedur/Funktion.

**Procedure** *Test1*;

**begin**

*Statement ...*;

**if** ( $a > b$ ) **then**

**Return**;

**endif**;

*Statement ...*;

**end**;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.99 rol

**rol**

Operator. Links rotieren. Alle Bits bleiben erhalten, tauschen aber ihre Positionen.

$a := a$  **rol** 4;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.100 ror

**ror**

Operator. Rechts rotieren. Alle Bits bleiben erhalten, tauschen aber ihre Positionen.

$a := a$  **ror** 4;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.101 semaphore

**semaphore**

Vordefinierter Typ. 8bit, Byte. Wird durch Processes oder Tasks importiert.

**var** *sema* : *Semaphore*;

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.102 sendsema

### sendsema

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.103 set

### set

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.104 shl

### shl

Operator. Links schieben. Schiebt alle Bits und füllt dabei die freiwerdenden Bits mit '0' auf.

*a := a shl 5;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.105 shla

### shla

Operator. Arithmetisch links schieben. Schiebt Bit 6..0 und füllt dabei die freiwerdenden Bits mit '0' auf.

Das höchstwertige Bit bleibt unverändert.

*a := a shla 5;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.106 shortint

### ShortInt

siehe [int8](#)

## 4.107 shr

### shr

Operator. Rechts schieben. Schiebt alle Bits und füllt dabei die freiwerdenden Bits mit '0' auf.

*a := a shr 5;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.108 shra

### shra

Operator. Arithmetisch rechts schieben. Schiebt Bit 6..0 und füllt dabei die freiwerdenden Bits mit dem Wert des höchstwertigen Bit auf. Das höchstwertige Bit bleibt unverändert.

`a := a shra 5;`

Group: [Reserved Words](#)

## 4.109 str

### str

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.110 string

### string

Vordefinierter Typ. 0..255 bytes, Variable oder Konstante. Zeichenkette.

```
var st1 : string[8];
```

```
...
```

```
st1 := st;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.111 structconst

### structconst

strukturierte Konstante.

```
structconst //Konstante im Rom, beim Startup ins Ram kopiert
```

```
str : st10 = 'abcde';
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.112 systimer

### systimer

16bit, Word. Wird durch SysTick importiert. Wird bei jedem System Tick dekrementiert, falls > 0.

```
var Timer1 : SysTimer;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.113 systimer32

### systimer32

32bit, LongWord. Wird durch SysTick importiert. Wird bei jedem System Tick dekrementiert, falls > 0.

```
from System import longword;  
var Timer3 : SysTimer32;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.114 systimer8

### systimer8

8bit, Byte. Wird durch SysTick importiert. Wird bei jedem System Tick dekrementiert, falls > 0.

```
var Timer2 : SysTimer8;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.115 table

### table

Vordefinierter Typ. 1 Dimension. Bis zu 255 Mitglieder. Die Table Länge ist auf 2er Potenzen beschränkt

Typen: Bytes, Chars, Int8, Booleans, Words, Integers, LongWords, Floats, Fix64, Pointers, Procedures.

```
var tb1 : Table[0..15] of char;  
tb2 : Table[0..127] of word;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.116 task

### task

Task Deklaration.

```
Task Name (MemoryArea[; Priority, RunMode]);
```

```
Task Task1 (iData); // default prio=5, autostart  
Task Task1 (iData, 8); // priority 8  
Task Task1 (iData, resumed); // default prio=5, automatic start  
Task Task1 (iData, 8, suspended); // prio= 8, no automatic start
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.117 then

### then

Schlüsselwort für den Anweisungsteil in if Anweisung. Siehe [if](#)

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.118 to

### to

1. bestimmt Increment der Laufvariable in for-Schleifen. Siehe [for](#)

2. Typisierung von Pointern. Siehe [pointer](#)

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.119 true

### true

Wert einer bool'schen Konstante. Vordefiniert = \$FF.

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.120 try

### try

Beginn Implementation Teil von Exceptions.

```
Try  
StatementE..  
StatementE..  
StatementE..
```

```
except  
StatementN..  
StatementN..
```

```
EndTry;
```

Siehe auch [RaiseException](#) [GetExceptResult](#)

Group: [Reserved Words](#) 

## 4.121 type

### type

Beginn einer Typen Deklaration.

```
type   tpb = pointer to byte;  
        tarr = array[2..7] of byte;
```

Group: [Reserved Words](#) 



## 4.122 unit

### unit

Definition einer Unit.

**unit** *Unit1;*

### interface

**uses** { *Liste der verwendeten Units* }

{ *interface-Abschnitt* }

### implementation

{ *implementation-Abschnitte* }

### initialization

{ *initialization-Abschnitt* }

### finalization

{ *finalization-Abschnitt* }

**end.**

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.123 until

### until

Definition der Ende Bedingung in repeat Anweisungen. Siehe [repeat](#)

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.124 userdevice

### userdevice

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.125 uses

### uses

Einbindung von Units.

**uses** *Hello, MyMath in 'C:\MyProg\MyMath', InitUnit;*

Group: [Reserved Words](#)

## 4.126 using

**using**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.127 val

**val**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.128 var

**var**

Beginn der Variablen Deklaration.

```
{$DATA}  
Var   TrisA[$85]      : byte;           //var auf feste Adr  
      Count           : byte;           //normale Deklaration
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.129 variant

**variant**

reserviert für geplante Erweiterungen.

Group: [Reserved Words](#)

## 4.130 while

**while**

Einleitende Statement für eine Programm-Schleife.

```
while x < 100 do  
  inc (x);  
endwhile;
```

Group: [Reserved Words](#)

## 4.131 with

### with

Verkürzter Zugriff auf Records

#### **with Salary do**

```
Individual := NewEmployee; //Salary.Individual
```

```
Cost := StandardRates; //Salary.Cost
```

#### **endwith;**

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.132 word

### word

1. Vordefinierter Type

16bit, 2 Bytes, 0..65535

```
var w : word;
```

```
w1[24] : word; //word an der Adresse 24...
```

2. Typecast

Wandelt das Argument in ein Word.

```
Function Word (a : type) : word;
```

```
w:= word (x);
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.133 word64

### word64

Vordefinierter Type. 64bit, 8 Bytes, 0..18446744073709551615

```
from System Import Word64;
```

...

```
var w64 : word64;
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 4.134 xor

### xor

Operator. XOR Maske

```
a:= a xor 1;
```

Group: [Reserved Words](#)<sup>61</sup>

## 5 Notizen

# Index

## - \$ -

\$ANALYSIS\_ON 47  
 \$BDATA 47  
 \$BootApplication 47  
 \$BOOTRST 47  
 \$CodeStart 48  
 \$D 48  
 \$DATA 48  
 \$DEBDELAY 48  
 \$DEFINE 49  
 \$DEPHASE 49  
 \$DEVICE 49  
 \$EEPROM 49  
 \$EEPROM1 49  
 \$ELSE 50  
 \$ELSIF 50  
 \$ELSIFDEF 50  
 \$ENDIF 50  
 \$ENUMTOASM 51  
 \$HEXNAME 51  
 \$HEXPATH 51  
 \$I 52  
 \$IDATA 52  
 \$IDATA1 52  
 \$IF 52  
 \$IFDEF 53  
 \$IFNDEF 53  
 \$J 53  
 \$LCDNOINIT 53  
 \$LCDNOWAIT 53  
 \$MODBUS 54  
 \$NOADDRCHECK 54  
 \$NOFRAME 54  
 \$NOINIT 54  
 \$NOOVRCHECK 55  
 \$NORAMCHECK 55  
 \$NOREGSAVE 55  
 \$NORETURNCHECK 55  
 \$NOSAVE 56  
 \$NOSHADOW 56

\$NOWATCHDOGAUTO 56  
 \$OPTI ALLOW\_INLINE 56  
 \$OPTI CHECK\_RETURN\_REGS 57  
 \$OPTI NO\_ALLOW\_INLINE 57  
 \$OPTI NO\_CHECK\_RETURN\_REGS 57  
 \$OPTI NO\_CSE\_OPT 58  
 \$OPTI SMARTLINK\_ONLY 58  
 \$OPTI\_BETA\_OFF 57  
 \$OPTI\_QUICK 58  
 \$OPTIMISE 56  
 \$OVERLAY 58  
 \$PCU 59  
 \$PDATA 59  
 \$PHASE 59  
 \$Q 60  
 \$REUTILIZE 60  
 \$SHOWERROR 60  
 \$SHOWWARNING 60  
 \$SL 60  
 \$TYPEDCONST 61  
 \$UDATA 61  
 \$UNDEF 62  
 \$VALIDATE 62  
 \$VALIDATE\_ALL 62  
 \$VALIDATE\_OFF 62  
 \$VALIDATE\_ON 63  
 \$VectTab 63  
 \$W 63  
 \$WG 63  
 \$X 64  
 \$XDATA 64  
 \$XDATA1 64  
 \$XDATA2 64  
 \$XDATA3 64  
 \$XDATA4 64  
 \$XIO 64  
 \$ZEROLOCVARS 64

## - 0 -

0070 18  
 0073 18

## - 1 -

14seg 22

**- 4 -**

44780 18

**- 6 -**

66712 18

**- 7 -**

7seg 23

**- 8 -**

8bit Filesystem 7

**- A -**

Abs 66

absolute 223

ActiveEditor 19

ADC 8

ADCchans 8

ADCPort 8

ADCpresc 8

AddApp 228

AddAVFilter 67

Addr 67

and 223

Append 67

ArcTan 67

array 223

ArrToStr 67

asm 224

assign 224

at 224

AVR\_CAN\_BaudRate 67

AVR\_CAN\_Disable 67

AVR\_CAN\_Enable 68

AVR\_Can\_GetError 68

AVR\_Can\_GetStatus 68

AVR\_CAN\_Init 68

AVR\_CAN\_RxErrCount 68

AVR\_CAN\_SetRxEMask 68

AVR\_CAN\_SetRxMask 69

AVR\_CAN\_StartMessage 69

AVR\_CAN\_TxErrCount 69

**- B -**

BankDevIni 9

BankDevInp 9

BankDevOut 9

BankDevPtr 69

BankingPort 9

BankPort 9

BCDtoByte 69

Beep 9

BeepChirpH 69

BeepChirpL 69

BEEPCLICK 70

BeepOut 70

BeepOutErr 70

BeepOutHL 70

BeepOutLH 70

BeepPort 9

BeepSiren 70

BeepStepHL 70

BeepStepLH 71

begin 224

Bit 71

BitCountOf 71

bitset 224

boolean 225

BoolToStr 71

Boot\_Init 71

BootRestart 71

break 225

Broadcast 41, 45

BufferLen 41

BufferPtr 41

by 225

byte 225

ByteToBCD 72

ByteToBin 72

ByteToHex 72

ByteToStr 72

**- C -**

CalByte 228

CalcChecksum 72  
CalcFlashCheck 72  
CalcFlashCheck\_A 72  
CalcFlashCheck\_B 73  
CalcFlashCheck\_S 73  
CAN 8  
CAN\_ACKError 8  
CAN\_AVR 8  
CAN\_AVRbaud 8  
CAN\_Baud100 8  
CAN\_Baud1000 8  
CAN\_Baud125 8  
CAN\_Baud200 8  
CAN\_Baud25 8  
CAN\_Baud250 8  
CAN\_Baud50 8  
CAN\_Baud500 8  
CAN\_BitError 8  
CAN\_CRCError 8  
CAN\_DLCwarn 8  
CAN\_FrameError 8  
CAN\_RxOK 8  
CAN\_RxPipe 8  
CAN\_StuffError 8  
CAN\_TxOK 8  
CAN\_TxPipe 8  
case 226  
ChangeDir 73  
char 226  
CharSet 22  
CheckFrameValid 73  
CheckStackValid 73  
ChkSum16 29  
ChkSum8 29  
chr 226  
class 227  
ClearDeviceLock 74  
ClearIncrAll4 74  
ClearIncrementVal 74  
ClearIncrVal4 74  
ClearKeyBoard 74  
ClearKeyBoard8 74  
CLEARRUNERR 74  
close 227  
CLOSED 45  
column 22  
CompareBlock 75  
CompareIP 75  
CompareMAC 75  
CompareNet 75  
CompilerSwitch 3  
COMport 228  
const 227  
continue 227  
Copy 75  
CopyBlock 75  
Cos 75  
CosD 76  
CosInt 76  
CosInt16 76  
CPUsleep 76  
CRC16 29  
CRCcheck 76  
CRCstreamAdd 76  
CRCstreamAddP 76  
CRCstreamInit 77

**- D -**

DataBit5 30  
DataBit6 30  
DataBit7 30  
DataBit8 30  
DCF77 10  
DCFclock 10  
DCFDayLightSave 77  
DCFfield 77  
DCFfieldMode 10  
DCFport 10  
DCFready 77  
DCFupdate 77  
DDS10 10  
DDS10buildTab 77  
DDS10port 10  
DDS10setFreque 77  
DDS10setTab 78  
DDS10start 78  
DDS10stop 78  
DDS10Tables 10  
DDS10Timer 10  
Debounce 16, 17, 39  
Dec 78

- DeclAVfilter 78
  - DecSema 78
  - DecToLim 78
  - DecToLimWrap 79
  - DefCharSet 22
  - define 227
  - define\_fuses 228
  - define\_usr 228
  - definefrom 228
  - DegToRad 79
  - DelayedAck 41, 45
  - Delete 79
  - device 229
  - devicelock 229
  - Disable\_JTAGport 79
  - DisableInts 79
  - Disk\_A 7
  - Disk\_B 7
  - DiskFormat 79
  - DiskFree 79
  - DiskReset 80
  - DiskSelect 80
  - Disp14Blink 80
  - Disp14Buff 22
  - Disp14Clear 80
  - Disp14ClrEOL 80
  - Disp14DigBlink 80
  - Disp14Digits 22
  - Disp14Mode 22
  - Disp14Out 80
  - Disp14Pos 81
  - Disp14sPort 22
  - Disp14Test 81
  - Disp7sPort 23
  - Disp7Test 81
  - DispBlink 81
  - DispClear 81
  - DispCleol 81
  - DispDigBlink 81
  - DispDigits 23
  - DispMode 23
  - DispOut 82
  - DispPos 82
  - div 229
  - Diverse 4
  - do 229
  - downto 229
  - dsSine 10
  - dsSquare 10
  - dsTriLeft 10
  - dsTriRight 10
  - dsTriSym 10
  - DynamicTimeOut 41, 45
- E -**
- EdBoolean 82
  - edBooleanEd 19
  - EdBooleanFalse 19
  - EdBooleanTrue 19
  - EdByte 82
  - edByteEd 19
  - EdDate 82
  - EdDateDelim 19
  - edDateEd 19
  - edDownLim 19
  - EdEditLength 19
  - edEEProm 19
  - edFlash 19
  - EdInteger 82
  - edIntegerEd 19
  - EdIPAddress 83
  - edIPAddressEd 19
  - EdIPDelim 19
  - EdKeyDown 19
  - EdKeyExit 19
  - EdKeyLeft 19
  - EdKeyNone 19
  - EdKeyRight 19
  - EdKeyUP 19
  - EdLabelLength 19
  - EdLCDMulti 19
  - edLCDnone 19
  - EdLCDStandard 19
  - edLeftLim 19
  - EdList 83
  - edListEd 19
  - EdLongInt 83
  - edLongIntEd 19
  - EdLongWord 83
  - edLongWordEd 19
  - edNoKeyHandler 19



- edNoLCDDefined 19
  - edNoneEd 19
  - EdPreClearLine 19
  - edRam 19
  - edRightLim 19
  - EdString 84
  - edStringEd 19
  - EdTime 84
  - EdTimeDelim 19
  - edTimeEd 19
  - edUPLim 19
  - EdWord 84
  - edWordEd 19
  - EEpromPtr 84
  - els\_if 229, 230
  - else 230
  - elsif 230
  - Enable\_JTAGport 84
  - ENABLEINTS 85
  - EnableIntsX 85
  - EnablePWM 85
  - EnablePWMC0A 85
  - EnablePWMC0B 85
  - EnablePWMC0C 85
  - EnablePWMC0D 85
  - EnablePWMC1A 85
  - EnablePWMC1B 85
  - EnablePWMD0A 85
  - EnablePWMD0B 85
  - EnablePWMD0C 85
  - EnablePWMD0D 85
  - EnablePWMD1A 85
  - EnablePWMD1B 85
  - EnablePWME0A 85
  - EnablePWME0B 85
  - EnablePWME0C 85
  - EnablePWME0D 85
  - EnablePWME1A 85
  - EnablePWME1B 85
  - EnablePWMF0A 85
  - EnablePWMF0B 85
  - EnablePWMF0C 85
  - EnablePWMF0D 85
  - EnablePWMF1A 85
  - EnablePWMF1B 85
  - end 230
  - end\_asm 230, 232
  - end\_case 230, 232
  - end\_for 231, 232
  - end\_if 231, 232
  - end\_loop 231, 232
  - end\_try 231, 233
  - end\_while 231, 233
  - end\_with 231, 233
  - endasm 230, 232
  - endcase 230, 232
  - endfor 231, 232
  - endif 231, 232
  - endloop 231, 232
  - EndOfFile 85
  - endtry 231, 233
  - endwhile 231, 233
  - endwith 231, 233
  - enMRFstat 24
  - eof 233
  - eoln 233
  - Even 85
  - except 233
  - Excl 85
  - exec 234
  - exit\_loop 234
  - exitloop 234
  - Exp 86
  - export 234
  - EXTRACTFILEEXT 86
  - EXTRACTFILENAME 86
  - EXTRACTFILEPATH 86
- F -**
- F16\_BlockRandomWrite 86
  - F16\_BlockRead 86
  - F16\_BlockWrite 87
  - F16\_ChangeDir 87
  - F16\_CheckDisk 87
  - F16\_CheckHandle 87
  - F16\_CreateDir 87
  - F16\_DateToStr 87
  - F16\_DirGetDate 87
  - F16\_DirLevels 11
  - F16\_DiskInit 88
  - F16\_DiskReset 88

- F16\_EndOfFile 88
- F16\_FileAppend 88
- F16\_FileAssign 88
- F16\_FileClose 88
- F16\_FileCopy 88
- F16\_FileCreate 89
- F16\_FileDelete 89
- F16\_FileExist 89
- F16\_FileGetAttr 89
- F16\_FileGetDate 89
- F16\_FileHandles 11
- F16\_FilePos 89
- F16\_FileRename 89
- F16\_FileReset 90
- F16\_FileRewrite 90
- F16\_FileSeek 90
- F16\_FileSetAttr 90
- F16\_FileSetDate 90
- F16\_FileSize 90
- F16\_FileSizeH 90
- F16\_FindFirst 91
- F16\_FindNext 91
- F16\_GetCurDir 91
- F16\_GetDiskError 91
- F16\_GetDiskFree 91
- F16\_GetDiskSize 91
- F16\_GetUsedHandles 91
- F16\_MMCspeed 11
- F16\_PathExist 92
- F16\_PathExpand 92
- F16\_RandomWrite 92
- F16\_ReadSector 92
- F16\_RemoveDir 92
- F16\_StrToDate 92
- F16\_StrToTime 92
- F16\_TimeToStr 93
- F16\_WriteSector 93
- false 234
- Fat16 11
- FEdit 19
- file 234
- FileAppend 93
- FileBuffer 7
- FileChangeDir 93
- FileClose 93
- FileCreate 93
- FileDelete 93
- FileExists 94
- FileFirst 94
- FileGetAttr 94
- FileHandleCheck 94
- FileHandles 7
- FileNext 94
- FileOpen 94
- FilePos 94
- FileRead 95
- FileRename 95
- FileReset 95
- FileRewrite 95
- FileSeek 95
- FileSetAttr 95
- FileSize 95
- FileSysReset 96
- Filesystem 11
- FileWrite 96
- FillBlock 96
- FillRandom 96
- finalization 235, 249
- Fix64 4
- Fix64ArcCos 96
- Fix64ArcCosD 96
- Fix64ArcCosh 97
- Fix64ArcCot 97
- Fix64ArcCotD 97
- Fix64ArcCsc 97
- Fix64ArcCscD 97
- Fix64ArcSec 97
- Fix64ArcSecD 98
- Fix64ArcSin 98
- Fix64ArcSinD 98
- Fix64ArcSinh 98
- Fix64ArcTan 98
- Fix64ArcTan2 98
- Fix64ArcTan2D 99
- Fix64ArcTanD 99
- Fix64ArcTanh 99
- Fix64Cos 99
- Fix64CosD 99
- Fix64Cosh 99
- Fix64Cot 100
- Fix64CotD 100
- Fix64Csc 100

- Fix64CscD 100
  - Fix64DegToRad 100
  - Fix64DegToRadD 100
  - Fix64DivInt 101
  - Fix64DivLong 101
  - Fix64Even 101
  - Fix64Exp 101
  - Fix64Integrate 101
  - Fix64IsPowOfTwo 101
  - Fix64Ln 102
  - Fix64Log 102
  - Fix64Log10 102
  - Fix64LogN 102
  - Fix64Mod 102
  - Fix64ModInt 102
  - Fix64MulInt 103
  - Fix64MulLong 103
  - Fix64Odd 103
  - Fix64Power 103
  - Fix64PowerInt 103
  - Fix64Quadrant 103
  - Fix64RadToDeg 104
  - Fix64Sec 104
  - Fix64SecD 104
  - Fix64Sin 104
  - Fix64SinD 104
  - Fix64Sinh 104
  - Fix64Sqrt 105
  - Fix64Tan 105
  - Fix64TanD 105
  - Fix64Tanh 105
  - Fix64ToFloat 105
  - Fix64ToHex 105
  - Fix64ToInt 106
  - Fix64ToLongInt 106
  - Fix64ToStr 106
  - Fix64ValueInTolerance 106
  - Fix64ValueInToleranceP 106
  - FlashClearPage 106
  - FlashCopyF2R 107
  - FlashCopyR2F 107
  - FlashDownloader 107
  - FlashErasePage 107
  - FlashInitPage 107
  - FlashLoaderExit 107
  - FlashLoaderInit 107
  - FlashLoaderRecv 108
  - FlashLoaderTransm 108
  - FlashOnce 40
  - FlashProgPage 108
  - FlashPtr 108
  - FLASHREADFUSES 108
  - FlashReadPage 108
  - Flashwrite 11
  - FlashWriteFuses 108
  - FlashWritePage 109
  - float 235
  - FloatAsLong 109
  - FloatToFix64 109
  - FloatToStr 109
  - FlushBuffer 109
  - for 235
  - forward 235
  - Frac 110
  - FrameSize 11
  - FreeMem 110
  - FreqBaseNone 11
  - FreqCount 11
  - FreqCount2 11
  - FreqCountRestart 110
  - FreqCountRestart2 110
  - FreqTimer 11
  - FreqTimer2 11
  - Frequencycounter 11
  - from 236
  - function 236
  - FuseBits0 228
  - FuseBits1 228
  - FuseBits2 228
- G -**
- gClearPixel 110
  - gClearView 110
  - gClrScr 110
  - gDispRefresh 111
  - gDrawBitmap 111
  - gDrawBitmapN 111
  - gDrawCircle 111
  - gDrawLine 111
  - gDrawLineTo 111
  - gDrawLineToRel 111

gDrawRect 112  
 gDrawString 112  
 gDrawStringRel 112  
 GetAdc 112  
 GetAVfilter 112  
 GetBankNum 112  
 GetCurDir 113  
 GetCurDisk 113  
 GetCurProcess 113  
 GetExceptResult 113  
 GetFrameFree 113  
 GetFreqCounter 113  
 GetFreqCounter2 113  
 GetFreqCounter2L 114  
 GetFreqCounterL 114  
 GetFreqCountMode 114  
 GetFreqCountMode2 114  
 GetFreqCountOvrFlow 114  
 GetFreqCountOvrFlow2 114  
 GetIncrementRel 114  
 GetIncrementVal 115  
 GetIncrRel4 115  
 GetIncrVal4 115  
 GetKey 115  
 GetKey8 115  
 GetKeyRaised 115  
 GetKeyRaised8 115  
 GetLargestBlock 116  
 GetMem 116  
 GetMemAvail 116  
 GETPRIORITY 116  
 GetProcessID 116  
 GetProcessState 116  
 GetPulseCount 116  
 GetPulseCount2 117  
 GetStackFree 117  
 GetSysTimer 117  
 GetTable 117  
 GetTaskFrameFree 117  
 GetTaskStackFree 117  
 GetTimeCounter 117  
 GetTimeCounter2 118  
 GetTimeCounterP 118  
 GetTimeCounterP2 118  
 GetTWIsIslaveSTAT 118  
 GetWatchDogFlag 118

gFillCircle 118  
 gFillRect 118  
 gFrameView 119  
 gGetCurView 119  
 gGetLineColor 119  
 gGetLineMode 119  
 gGetTextBkGnd 119  
 gGetTextColor 119  
 gGetTextJustify 120  
 gGetTextMode 120  
 gMoveTo 120  
 gMoveToRel 120  
 gOpenView 120  
 goto 236  
 gPntToScale 120  
 Graphic 22  
 gRestoreView 120  
 gSaveView 121  
 gScaleToPnt 121  
 gScaleView 121  
 gSetBitMapRAM 121  
 gSetCharSet 121  
 gSetCharSetRAM 121  
 gSetLineColor 121  
 gSetLineMode 122  
 gSetPixel 122  
 gSetTextBkGnd 122  
 gSetTextColor 122  
 gSetTextJustify 122  
 gSetTextMode 122  
 gSwitchView 122  
 GViewports 22  
 gXorPixel 123

## - H -

HexToInt 123  
 Hi 123  
 Higher 123  
 HiNibble 123  
 HiWord 123

## - I -

I2C Hardware Driver 43  
 I2C\_7Buff1 12

- I2C\_7Buff2 12
- I2C\_7Buff3 12
- I2C\_7Buff4 12
- I2C\_7Mode 12
- I2C\_7sDig1 12
- I2C\_7sDig2 12
- I2C\_Disp7 12
- I2C\_Disp7Clear 123
- I2C\_Disp7CLEOL 124
- I2C\_Disp7Ctrl 124
- I2C\_Disp7DigitBlink 124
- I2C\_Disp7Dim 124
- I2C\_Disp7Get 124
- I2C\_Disp7Init 124
- I2C\_Disp7Out 124
- I2C\_Disp7Pos 125
- I2C\_Disp7Refresh 125
- I2C\_Disp7Set 125
- I2Cclk 12, 13, 14, 18, 23
- I2Cdat 12, 13, 14, 23
- I2Cdat 18
- I2Cdisp7 12
- I2Cexpand 13
- I2Cexpand\_5 14
- I2CexpPorts 13
- I2CexpPorts\_5 14
- I2CexpStat 125
- I2CexpStat\_5 125
- I2Cinp 125
- I2Cout 125
- I2Cport 12, 13, 18, 23
- I2Cstat 126
- idle 236
- if 236
- implementation 237, 249
- import 237
- in 237
- inaPrioMedium 41
- Inc 126
- Incl 126
- IncrCount4start 126
- IncrCount4stop 126
- IncrCounter 15
- IncrementCounter 15
- IncrementCounter4 15
- IncrPort 15
- IncrPort4 15
- IncrScan4 15
- IncSema 126
- IncToLim 126
- IncToLimWrap 127
- inherit 237
- inherited 238
- initialization 238, 249
- Inp\_Raise1 127
- Inp\_Raise2 127
- Inp\_RaiseG 127
- Inp\_Stable1 127
- Inp\_Stable2 127
- Inp\_StableG 127
- Insert 127
- Int 127
- int64 238
- int8 238
- integer 238
- IntegrateB 127
- Integratel 128
- Integratel8 128
- IntegrateW 128
- interface 239, 249
- InterPolX 128
- InterPolY 128
- interrupt 239
- IntToBin 128
- IntToFix64 128
- IntToHex 129
- IntToStr 129
- IOexpand 16
- IOexplnp 16
- IOexplnp0 16
- IOexplnp1 16
- IOexplnp2 16
- IOexplnpArr 16
- IOexpOutp 16
- IOexpOutp0 16
- IOexpOutp1 16
- IOexpOutp2 16
- IOexpOutpArr 16
- IOexpUpdate 129
- IPOct1 19
- IPOct2 19
- IPOct3 19

IPOct4 19  
 IPtoSTR 129  
 IsCurProcess 129  
 IsPowOfTwo 129  
 isSysTimerZero 129

## - K -

KBRepeatDelay 19  
 KBRepeatTrigger 19  
 KeyB8Col 17  
 KeyB8Pipe 17  
 KeyB8Row 17  
 KeyB8Type 17  
 KeyBoard 16  
 KeyBoard8 16, 17  
 KeyBoardEnable 130  
 KeyBoardEnable8 130  
 KeyboardPipe 17  
 KeyBoardRepeat 130  
 KeyBoardRepeat8 130  
 KeyBoardTimer 17  
 KeyPort8 17  
 KeyRaised 130  
 KeyRaised8 130  
 Keys 16, 17  
 KeySet 16, 17  
 KeyStat 130  
 KeyStat8 131  
 KeyStatRaised 131  
 KeyStatRaised8 131

## - L -

label 239  
 LANadr 29  
 LANADRMASK 29  
 LANbaud 29  
 LANcheck 29  
 LANctrl 29  
 LANframe 29  
 LANmode 29  
 LANport 29  
 LANrxAutoAck 131  
 LANrxBuff 29  
 LANrxClear 131

LANRxStat 131  
 LANtxBuff 29  
 LANTxClear 131  
 LANTxFrame 132  
 LANTxStat 132  
 lastKeyboardKey 17  
 lastMatrixKey 16  
 LCD\_m1 18  
 LCD\_m2 18  
 LCD\_m3 18  
 LCD\_m4 18  
 LCD\_m5 18  
 LCD\_m6 18  
 LCD\_m7 18  
 LCD\_m8 18  
 LCDbarGraph 17  
 LCDBargraph1 17  
 LCDBargraph2 17  
 LCDBargraph3 17  
 LCDBargraph4 17  
 LCDbarInit\_M 132  
 LCDbarInit\_P 132  
 LCDbarOut1 132  
 LCDbarOut2 132  
 LCDbarOut3 132  
 LCDbarOut4 132  
 LCDbarSet1 132  
 LCDbarSet2 132  
 LCDbarSet3 132  
 LCDbarSet4 132  
 LCDcharset 133  
 LCDCHARSET\_M 133  
 LCDCHARSET\_MP 133  
 LCDcharsetP 133  
 LCDclr 133  
 LCDCLR\_M 133  
 LCDclrEol 133  
 LCDCLREOL\_M 134  
 LCDclrLine 134  
 LCDCLRLINE\_M 134  
 LCDColumns 18  
 LCDcolumns\_M 18  
 LCDctrl 134  
 LCDCTRL\_M 134  
 LCDcursor 134  
 LCDCURSOR\_M 134

- LCDdisplay 18  
LCDdisplyM 18  
LCDEdit 19  
LCDgetPort\_M 135  
LCDgetXY 135  
LCDgetXY\_M 135  
LCDgraphic 22  
LCDgraphMode 22  
LCDhome 135  
LCDHOME\_M 135  
LCDinp 135  
LCDINP\_M 135  
LCDlower 136  
LCDmultiPort 18  
LCDoff 136  
LCDOFF\_M 136  
LCDon 136  
LCDON\_M 136  
LcdOut 136  
LCDOUT\_M 136  
LCDport 18  
LCDportInp\_M 137  
LCDRows 18  
LCDrows\_M 18  
LCDsetPort\_M 137  
LCDsetup 137  
LCDSETUP\_M 137  
LCDstat 137  
LCDSTAT\_M 137  
LCDtype 18  
LCDTYPE\_M 18  
LCDupper 137  
LCDxy 138  
LCDXY\_M 138  
LED14seg 22  
LED7seg 23  
LEDdot 23  
LEDdotBlink 138  
LEDdotBlinkDigit 138  
LEDdotCharset 138  
LEDdotCharsetP 138  
LEDdotClr 138  
LEDdotClrEOL 139  
LEDdotClrLine 139  
LEDdotCursor 139  
LEDdotDim 139  
LEDdotDisplay 23  
LEDdotGetXY 139  
LEDdotHome 139  
LEDdotInit 139  
LEDdotOff 140  
LEDdotOn 140  
LEDdotOut 140  
LEDdotXY 140  
LEDmessage 40  
Length 140  
linear 22  
Lo 140  
Lock 140  
LockBits0 228  
LockBits1 228  
locked 239  
Log10 141  
LogN 141  
Long64ToHex 141  
Long64ToStr 141  
LongAsFloat 141  
longint 240  
LongToHex 141  
LongToStr 141  
longword 240  
LoNibble 142  
loop 240  
LowerCase 142  
Lower 142  
LowerCase 142  
LoWord 142  
LowPassFW 142  
LPT 23  
LPTctrl 142  
LPTdir 143  
LPTinit 143  
LPTinp 143  
LPTout 143  
LPTport 23  
LPTreset 143  
LPTstat 143
- M -**
- Math 5  
MatrixCol 16

- 
- MatrixKeyPipe 16
  - MatrixPipe 16
  - MatrixPort 16
  - MatrixRow 16
  - MatrixTimer 16
  - MatrixType 16
  - Max 144
  - mb\_GetModBusDevID 144
  - mb\_GetModBusExceptionStatus 144
  - mb\_GetModBusTimeout 144
  - mb\_InpB 25, 26
  - mb\_InpF 25, 26
  - mb\_InpI 25, 26
  - mb\_InpI32 25, 26
  - mb\_InpW 25, 26
  - mb\_InpW32 25, 26
  - mb\_RdWrB 25, 26
  - mb\_RdWrF 25, 26
  - mb\_RdWrI 25, 26
  - mb\_RdWrI32 25, 26
  - mb\_RdWrW 25, 26
  - mb\_RdWrW32 25, 26
  - mb\_setAfterCoilRead 144
  - mb\_setAfterCoilWrite 144
  - mb\_setAfterRegisterRead 144
  - mb\_setAfterRegisterWrite 145
  - mb\_setBeforeCoilRead 145
  - mb\_setBeforeCoilWrite 145
  - mb\_setBeforeRegisterRead 145
  - mb\_setBeforeRegisterWrite 145
  - mb\_SetModBusDevID 145
  - mb\_SetModBusExceptionStatus 145
  - mb\_SetModBusTimeout 146
  - mDelay 146
  - Min 146
  - MiniFilesystem 7
  - MIRF24 24
  - MIRF24port 24
  - Mirror16 146
  - Mirror32 146
  - Mirror8 146
  - mod 240
  - ModBus 25, 26
  - ModBusMode 25, 26
  - ModBusServASCII 25
  - ModBusServRTU 26
  - mrfChan1 24
  - mrfChan10 24
  - mrfChan11 24
  - mrfChan12 24
  - mrfChan13 24
  - mrfChan14 24
  - mrfChan2 24
  - mrfChan3 24
  - mrfChan4 24
  - mrfChan5 24
  - mrfChan6 24
  - mrfChan7 24
  - mrfChan8 24
  - mrfChan9 24
  - mrfdBm0 24
  - mrfdBm12 24
  - mrfdBm18 24
  - mrfdBm6 24
  - MRFgetLostPkts 146
  - MRFgetRetryCnt 147
  - MRFgetRxPower 147
  - MRFgetRxType 147
  - MRFgetState 147
  - MRFinit 147
  - mrfMAX\_RT 24
  - mrfPKTbcast 24
  - mrfPKTdata 24
  - mrfPKTnone 24
  - mrfRF1000 24
  - mrfRF2000 24
  - mrfRF250 24
  - mrfRX\_DR 24
  - mrfRX\_pn0 24
  - mrfRX\_pn1 24
  - mrfRX\_pn2 24
  - MRFrxPacket 147
  - MRFsetChan 148
  - MRFsetFreq 148
  - MRFsetLocalAdr 148
  - MRFsetPower 148
  - MRFsetPWRdown 149
  - MRFsetRetryMax 149
  - MRFsetRetryTimeOut 149
  - MRFsetRFspeed 149
  - mrfTX\_DS 24
  - mrfTX\_full 24



MRFTxPacket 149  
MSPI 35, 36  
MSPI Hardware Driver 35, 36  
MSPlinOut 150  
MSPlinOut\_C0 150  
MSPlinOut\_C1 150  
MSPlinOut\_D0 150  
MSPlinOut\_D1 150  
MSPlinOut\_E0 150  
MSPlinOut\_E1 150  
MSPlinOut\_F0 150  
MSPlinOut\_F1 150  
MSPlinOut0 150  
MSPlinOut1 150  
MSPlinOut2 150  
MSPlinOut3 150  
MSPlinOutByte 150  
MSPlinOutByte\_C0 150  
MSPlinOutByte\_C1 150  
MSPlinOutByte\_D0 150  
MSPlinOutByte\_D1 150  
MSPlinOutByte\_E0 150  
MSPlinOutByte\_E1 150  
MSPlinOutByte\_F0 150  
MSPlinOutByte\_F1 150  
MSPlinOutByte0 150  
MSPlinOutByte1 150  
MSPlinOutByte2 150  
MSPlinOutByte3 150  
MSPlinp 151  
MSPlinp\_C0 151  
MSPlinp\_C1 151  
MSPlinp\_D0 151  
MSPlinp\_D1 151  
MSPlinp\_E0 151  
MSPlinp\_E1 151  
MSPlinp\_F0 151  
MSPlinp\_F1 151  
MSPlinp0 151  
MSPlinp1 151  
MSPlinp2 151  
MSPlinp3 151  
MSPlinpByte 151  
MSPlinpByte\_C0 151  
MSPlinpByte\_C1 151  
MSPlinpByte\_D0 151  
MSPlinpByte\_D1 151  
MSPlinpByte\_E0 151  
MSPlinpByte\_E1 151  
MSPlinpByte\_F0 151  
MSPlinpByte\_F1 151  
MSPlinpByte0 151  
MSPlinpByte1 151  
MSPlinpByte2 151  
MSPlinpByte3 151  
MSPlinpLong 151  
MSPlinpLong\_C0 151  
MSPlinpLong\_C1 151  
MSPlinpLong\_D0 151  
MSPlinpLong\_D1 151  
MSPlinpLong\_E0 151  
MSPlinpLong\_E1 151  
MSPlinpLong\_F0 151  
MSPlinpLong\_F1 151  
MSPlinpLong0 151  
MSPlinpLong1 151  
MSPlinpLong2 151  
MSPlinpLong3 151  
MSPlinpWord 152  
MSPlinpWord\_C0 152  
MSPlinpWord\_C1 152  
MSPlinpWord\_D0 152  
MSPlinpWord\_D1 152  
MSPlinpWord\_E0 152  
MSPlinpWord\_E1 152  
MSPlinpWord\_F0 152  
MSPlinpWord\_F1 152  
MSPlinpWord0 152  
MSPlinpWord1 152  
MSPlinpWord2 152  
MSPlinpWord3 152  
MSPlout 152  
MSPlout\_C0 152  
MSPlout\_C1 152  
MSPlout\_D0 152  
MSPlout\_D1 152  
MSPlout\_E0 152  
MSPlout\_E1 152  
MSPlout\_F0 152  
MSPlout\_F1 152  
MSPlout0 152  
MSPlout1 152

MSPlout2 152  
MSPlout3 152  
MSPloutByte 152  
MSPloutByte\_C0 152  
MSPloutByte\_C1 152  
MSPloutByte\_D0 152  
MSPloutByte\_D1 152  
MSPloutByte\_E0 152  
MSPloutByte\_E1 152  
MSPloutByte\_F0 152  
MSPloutByte\_F1 152  
MSPloutByte0 152  
MSPloutByte1 152  
MSPloutByte2 152  
MSPloutByte3 152  
MSPloutLong 153  
MSPloutLong\_C0 153  
MSPloutLong\_C1 153  
MSPloutLong\_D0 153  
MSPloutLong\_D1 153  
MSPloutLong\_E0 153  
MSPloutLong\_E1 153  
MSPloutLong\_F0 153  
MSPloutLong\_F1 153  
MSPloutLong0 153  
MSPloutLong1 153  
MSPloutLong2 153  
MSPloutLong3 153  
MSPloutWord 153  
MSPloutWord\_C0 153  
MSPloutWord\_C1 153  
MSPloutWord\_D0 153  
MSPloutWord\_D1 153  
MSPloutWord\_E0 153  
MSPloutWord\_E1 153  
MSPloutWord\_F0 153  
MSPloutWord\_F1 153  
MSPloutWord0 153  
MSPloutWord1 153  
MSPloutWord2 153  
MSPloutWord3 153  
MulDivByte 153  
MulDivInt 153  
MulDivInt8 154  
MulDivLong 154  
MultiLCD 18

MultiTasking 5

## - N -

Negate 154  
nil 241  
NoBroadcast 41, 45  
NoDelayedAck 41, 45  
NoDynamicTimeOut 41, 45  
NoInTs 154  
NOP 154  
NoSillyWindow 41, 45  
not 241  
NoteBook 228

## - O -

object 241  
Odd 154  
of 241  
OnADCread 155  
OnFAT16\_SS 155  
OnIdleProcess 155  
OnSchedulerEntry 155  
OnSchedulerExit 155  
OnSerRxResumed 155  
OnSerRxResumed1 155  
OnSerRxResumed2 155  
OnSerRxResumed3 155  
OnSerRxResumed4 155  
OnSerRxResumedC0 155  
OnSerRxResumedC1 155  
OnSerRxResumedD0 155  
OnSerRxResumedD1 155  
OnSerRxResumedE0 155  
OnSerRxResumedE1 155  
OnSerRxResumedF0 155  
OnSerRxResumedF1 155  
OnSerRxStopped 156  
OnSerRxStopped1 156  
OnSerRxStopped2 156  
OnSerRxStopped3 156  
OnSerRxStopped4 156  
OnSerRxStoppedC0 156  
OnSerRxStoppedC1 156  
OnSerRxStoppedD0 156

OnSerRxStoppedD1 156  
OnSerRxStoppedE0 156  
OnSerRxStoppedE1 156  
OnSerRxStoppedF0 156  
OnSerRxStoppedF1 156  
OnSysTick 156  
OnTickTimer 156  
OnTINA\_SS 156  
or 241  
Ord 156  
override 241  
Override\_Fuses 228

## - P -

PadLeft 156  
PadRight 157  
parEven 30  
Parity 157  
parNone 30  
parOdd 30  
PeerIP 41  
PeerPort 41  
pidcontrol 242  
Pipe 27, 242  
PipeFlush 157  
PipeFull 157  
PipeRecv 157  
PipeRecv\_ND 157  
Pipes 27  
PipeSend 157  
PipeStat 158  
pointer 242  
PolarityP\_G 39  
PolarityP1 39  
PolarityP2 39  
PopAllRegs 158  
PopRegs 158  
PORT\_STABLE\_G 39  
PORT\_STABLE1 39  
PORT\_STABLE2 39  
Pos 158  
PosN 158  
Pow 158  
Pow10 158  
PowerSave 159  
Pred 159  
PresetAVfilter 159  
Priority 159  
ProcClock 8  
procedure 242  
process 5, 243  
Processes 25  
ProcWaitFlag 159  
ProgEEProm 228  
ProgFlash 228  
ProgFuses 228  
ProgLock 228  
ProgMode 228  
program 243  
protIPRAW 45  
protMACRaw 45  
protTCP 45  
protUDP 45  
PulseCount 27  
PulseCount2 27  
PulseCountClear 159  
PulseCountClear2 159  
PulseCounter 27  
PulseCountStart 160  
PulseCountStart2 160  
PulseCountStop 160  
PulseCountStop2 160  
PushAllRegs 160  
PushRegs 160  
PWMport 27  
PWMport1A 27  
PWMport1B 27  
PWMport1C 27  
PWMport2A 27  
PWMport2B 27  
PWMport3A 27  
PWMport3B 27  
PWMport3C 27  
PWMport4A 27  
PWMport4B 27  
PWMport4C 27  
PWMport5A 27  
PWMport5B 27  
PWMport5C 27

**- R -**

- RadToDeg 160
- RaiseException 161
- RAM 22
- Random 161
- RandomRange 161
- RC5Driver 28
- RC5mode 28
- RC5Rxport 28
- RC5Txport 28
- Read 161
- ReadKey 161
- ReadKey8 161
- ReadKeyBoard 162
- ReadKeyBoard8 162
- ReadLn 162
- readonly 22
- RealTimeClock 29
- RecLen 41
- record 243
- RecvRC5 162
- repeat 243
- Reserved Words 6
- ResetProcess 162
- ResetSysTimer 162
- RestoreInts 162
- Resume 163
- ResumeAll 163
- return 244
- rol 244
- ror 244
- RotatePntl 163
- Round 163
- RTC 29
- RTCalarm 29, 163
- RTCalarm\_Date 163
- RTCalarm\_Start 163
- RTCalarm\_Stop 164
- RTCalarm\_Time 164
- RTCgetDay 164
- RTCgetHour 164
- RTCgetMinute 164
- RTCgetMonth 164
- RTCgetSecond 164
- RTCgetWeekDay 165
- RTCgetYear 165
- RTclock 29
- RTCsetDay 165
- RTCsetHour 165
- RTCsetMinute 165
- RTCsetMonth 165
- RTCsetSecond 165
- RTCsetWeekDay 166
- RTCsetYear 166
- RTCsource 29
- RTCTickHour 166
- RTCTickMinute 166
- RTCTickSecond 166
- RTCtimer 29, 166
- RTCtimer\_Load 166
- RTCtimer\_Start 167
- RTCtimer\_Stop 167
- RunErr 167
- RunTimeErr 167
- RxBuffer 30, 109
- RxBuffer1 109
- RxBuffer2 109
- RxBuffer3 109
- RxBuffer4 109
- RxBufferC0 109
- RxBufferC1 109
- RxBufferD0 109
- RxBufferD1 109
- RxBufferE0 109
- RxBufferE1 109
- RxBufferF0 109
- RxBufferF1 109

**- S -**

- Schedule 167
- Scheduler 25
- SchedulerOff 167
- SchedulerOn 167
- sDelay 168
- SecTrk\_A 7
- SecTrk\_B 7
- Selfprog 11
- semaphore 244
- SemaStat 168

---

SendRC5	168	SerInp_TO1	170
sendsema	245	SerInp_TO2	170
Ser_Enable	168	SerInp_TO3	170
Ser_Enable1	168	SerInp_TO4	170
Ser_Enable2	168	SerInp_TOC0	170
Ser_Enable3	168	SerInp_TOC1	170
Ser_Enable4	168	SerInp_TOD0	170
Ser_EnableC0	168	SerInp_TOD1	170
Ser_EnableC1	168	SerInp_TOE0	170
Ser_EnableD0	168	SerInp_TOE1	170
Ser_EnableD1	168	SerInp_TOF0	170
Ser_EnableE0	168	SerInp_TOF1	170
Ser_EnableE1	168	SerInp1	169
Ser_EnableF0	168	SerInp2	169
Ser_EnableF1	168	SerInp3	169
SerBaud	168	SerInp4	169
SerBaud1	168	SerInpBlock	170
SerBaud2	168	SerInpBlock_P	170
SerBaud3	168	SerInpBlock_TO	171
SerBaud4	168	SerInpBlock_TO1	171
SerCtrl	30	SerInpBlock_TO2	171
SerCtrl1	30	SerInpBlock_TO3	171
SerCtrl2	30	SerInpBlock_TO4	171
SerCtrl3	30	SerInpBlock_TOC0	171
SerCtrl4	30	SerInpBlock_TOC1	171
SerDataBits	169	SerInpBlock_TOD0	171
SerDataBits1	169	SerInpBlock_TOD1	171
SerDataBits2	169	SerInpBlock_TOE0	171
SerDataBits3	169	SerInpBlock_TOE1	171
SerDataBits4	169	SerInpBlock_TOF0	171
SerDataBitsC0	169	SerInpBlock_TOF1	171
SerDataBitsC1	169	SerInpBlock1	170
SerDataBitsD0	169	SerInpBlock1_P	170
SerDataBitsD1	169	SerInpBlock2	170
SerDataBitsE0	169	SerInpBlock2_P	170
SerDataBitsE1	169	SerInpBlock3	170
SerDataBitsF0	169	SerInpBlock3_P	170
SerDataBitsF1	169	SerInpBlock4	170
SerialLan	29	SerInpBlock4_P	170
SerInp	169	SerInpBlockC0	170
SerInp_TO	170	SerInpBlockC0_P	170
SerInp_TO1	170	SerInpBlockC1	170
SerInp_TO2	170	SerInpBlockC1_P	170
SerInp_TO3	170	SerInpBlockD0	170
SerInp_TO4	170	SerInpBlockD0_P	170
SerInp_TOC0	170	SerInpBlockD1	170
		SerInpBlockD1_P	170
		SerInpBlockE0	170
		SerInpBlockE0_P	170
		SerInpBlockE1	170
		SerInpBlockE1_P	170

---

SerInpBlockF0	170	SerOutBlock1_P	172
SerInpBlockF0_P	170	SerOutBlock2	172
SerInpBlockF1	170	SerOutBlock2_P	172
SerInpBlockF1_P	170	SerOutBlock3	172
SerInpBlockP_TO	171	SerOutBlock3_P	172
SerInpBlockP_TO1	171	SerOutBlock4	172
SerInpBlockP_TO2	171	SerOutBlock4_P	172
SerInpBlockP_TO3	171	SerOutBlockC0	172
SerInpBlockP_TO4	171	SerOutBlockC0_P	172
SerInpBlockP_TOC0	171	SerOutBlockC1	172
SerInpBlockP_TOC1	171	SerOutBlockC1_P	172
SerInpBlockP_TOD0	171	SerOutBlockD0	172
SerInpBlockP_TOD1	171	SerOutBlockD0_P	172
SerInpBlockP_TOE0	171	SerOutBlockD1	172
SerInpBlockP_TOE1	171	SerOutBlockD1_P	172
SerInpBlockP_TOF0	171	SerOutBlockE0	172
SerInpBlockP_TOF1	171	SerOutBlockE0_P	172
SerInpC0	169	SerOutBlockE1	172
SerInpC1	169	SerOutBlockE1_P	172
SerInpD0	169	SerOutBlockF0	172
SerInpD1	169	SerOutBlockF0_P	172
SerInpE0	169	SerOutBlockF1	172
SerInpE1	169	SerOutBlockF1_P	172
SerInpF0	169	SerOutC0	172
SerInpF1	169	SerOutC1	172
SerInpSLIP	171	SerOutD0	172
SerInpSLIP1	171	SerOutD1	172
SerInpSLIP2	171	SerOutE0	172
SerInpSLIP3	171	SerOutE1	172
SerInpSLIP4	171	SerOutF0	172
SerInpSLIPC0	171	SerOutF1	172
SerInpSLIPC1	171	SerOutSLIP	173
SerInpSLIPD0	171	SerOutSLIP1	173
SerInpSLIPD1	171	SerOutSLIP2	173
SerInpSLIPE0	171	SerOutSLIP3	173
SerInpSLIPE1	171	SerOutSLIP4	173
SerInpSLIPF0	171	SerOutSLIPC0	173
SerInpSLIPF1	171	SerOutSLIPC1	173
SerOut	172	SerOutSLIPD0	173
SerOut1	172	SerOutSLIPD1	173
SerOut2	172	SerOutSLIPE0	173
SerOut3	172	SerOutSLIPE1	173
SerOut4	172	SerOutSLIPF0	173
SerOutBlock	172	SerOutSLIPF1	173
SerOutBlock_P	172	SerParity	173
SerOutBlock1	172	SerParity1	173

SerParity2 173  
SerParity3 173  
SerParity4 173  
SerParityC0 173  
SerParityC1 173  
SerParityD0 173  
SerParityD1 173  
SerParityE0 173  
SerParityE1 173  
SerParityF0 173  
SerParityF1 173  
SerPort 25, 26, 30  
SerPort\_Send 173  
SerPort\_Send1 173  
SerPort\_Send2 173  
SerPort\_Send3 173  
SerPort\_Send4 173  
SerPort\_SendC0 173  
SerPort\_SendC1 173  
SerPort\_SendD0 173  
SerPort\_SendD1 173  
SerPort\_SendE0 173  
SerPort\_SendE1 173  
SerPort\_SendF0 173  
SerPort\_SendF1 173  
SerPort1 30  
SerPort2 25, 26, 30  
SerPort3 25, 26, 30  
SerPort4 25, 26, 30  
SerPortC0 30  
SerPortC1 30  
SerPortD0 30  
SerPortD1 30  
SerPortDSR 30  
SerPortDSR1 30  
SerPortDSR2 30  
SerPortDSR3 30  
SerPortDSR4 30  
SerPortDTR 30  
SerPortDTR1 30  
SerPortDTR2 30  
SerPortDTR3 30  
SerPortDTR4 30  
SerPortE0 30  
SerPortE1 30  
SerPortF0 30  
SerPortF1 30  
SerPorts 30  
SerPortSelect 30  
SerStat 174  
SerStat1 174  
SerStat2 174  
SerStat3 174  
SerStat4 174  
SerStatC0 174  
SerStatC1 174  
SerStatD0 174  
SerStatD1 174  
SerStatE0 174  
SerStatE1 174  
SerStatF0 174  
SerStatF1 174  
SerStopBits 174  
SerStopBits1 174  
SerStopBits2 174  
SerStopBits3 174  
SerStopBits4 174  
SerStopBitsC0 174  
SerStopBitsC1 174  
SerStopBitsD0 174  
SerStopBitsD1 174  
SerStopBitsE0 174  
SerStopBitsE1 174  
SerStopBitsF0 174  
SerStopBitsF1 174  
ServoChans 32  
ServoDriver 32  
ServoNeutral 32  
ServoPort 32  
ServoSwing 32  
set 245  
SetAdcFixed 175  
SetAVfilter 175  
SetBit 175  
SetDacA 175  
SetDacB 175  
SetDeviceLock 175  
SetFreqCountMode 176  
SetFreqCountMode2 176  
SetIncrementVal 176  
SetIncrVal4 176  
SetLength 176

---

SetMSPI0mode	177	SetMSPlorder_F0	177
SetMSPI1mode	177	SetMSPlorder_F1	177
SetMSPI2mode	177	SetMSPlorder0	177
SetMSPI3mode	177	SetMSPlorder1	177
SetMSPIclkPha	176	SetMSPlorder2	177
SetMSPIclkPha_C0	176	SetMSPlorder3	177
SetMSPIclkPha_C1	176	SetMSPIpresc	178
SetMSPIclkPha_D0	176	SetMSPIpresc_C0	178
SetMSPIclkPha_D1	176	SetMSPIpresc_C1	178
SetMSPIclkPha_E0	176	SetMSPIpresc_D0	178
SetMSPIclkPha_E1	176	SetMSPIpresc_D1	178
SetMSPIclkPha_F0	176	SetMSPIpresc_E0	178
SetMSPIclkPha_F1	176	SetMSPIpresc_E1	178
SetMSPIclkPha0	176	SetMSPIpresc_F0	178
SetMSPIclkPha1	176	SetMSPIpresc_F1	178
SetMSPIclkPha2	176	SetMSPIpresc0	178
SetMSPIclkPha3	176	SetMSPIpresc1	178
SetMSPIclkPol	177	SetMSPIpresc2	178
SetMSPIclkPol_C0	177	SetMSPIpresc3	178
SetMSPIclkPol_C1	177	SetPWM	178
SetMSPIclkPol_D0	177	SetPWMC0A	178
SetMSPIclkPol_D1	177	SetPWMC0B	178
SetMSPIclkPol_E0	177	SetPWMC0C	178
SetMSPIclkPol_E1	177	SetPWMC0D	178
SetMSPIclkPol_F0	177	SetPWMC1A	178
SetMSPIclkPol_F1	177	SetPWMC1B	178
SetMSPIclkPol0	177	SetPWMD0A	178
SetMSPIclkPol1	177	SetPWMD0B	178
SetMSPIclkPol2	177	SetPWMD0C	178
SetMSPIclkPol3	177	SetPWMD0D	178
SetMSPImode	177	SetPWMD1A	178
SetMSPImode_C0	177	SetPWMD1B	178
SetMSPImode_C1	177	SetPWME0A	178
SetMSPImode_D0	177	SetPWME0B	178
SetMSPImode_D1	177	SetPWME0C	178
SetMSPImode_E0	177	SetPWME0D	178
SetMSPImode_E1	177	SetPWME1A	178
SetMSPImode_F0	177	SetPWME1B	178
SetMSPImode_F1	177	SetPWMF0A	178
SetMSPlorder	177	SetPWMF0B	178
SetMSPlorder_C0	177	SetPWMF0C	178
SetMSPlorder_C1	177	SetPWMF0D	178
SetMSPlorder_D0	177	SetPWMF1A	178
SetMSPlorder_D1	177	SetPWMF1B	178
SetMSPlorder_E0	177	SetSema	178
SetMSPlorder_E1	177	SetSerBaud (UsartC0)	169



SetSerBaud (UsartC1) 169  
 SetSerBaud (UsartD0) 169  
 SetSerBaud (UsartD1) 169  
 SetSerBaud (UsartE0) 169  
 SetSerBaud (UsartE1) 169  
 SetSerBaud (UsartF0) 169  
 SetSerBaud (UsartF1) 169  
 SetServoChan 178  
 SetServoOffs 178  
 SetSPIClkPha 179  
 SetSPIClkPhaC 179  
 SetSPIClkPhaD 179  
 SetSPIClkPhaE 179  
 SetSPIClkPhaF 179  
 SetSPIClkPol 179  
 SetSPIClkPolC 179  
 SetSPIClkPolD 179  
 SetSPIClkPolE 179  
 SetSPIClkPolF 179  
 SetSPIdoubleSpeed 179  
 SetSPIdoubleSpeedC 179  
 SetSPIdoubleSpeedD 179  
 SetSPIdoubleSpeedE 179  
 SetSPIdoubleSpeedF 179  
 SetSPImode 179  
 SetSPImodeC 179  
 SetSPImodeD 179  
 SetSPImodeE 179  
 SetSPImodeF 179  
 SetSPIorder 180  
 SetSPIorderC 180  
 SetSPIorderD 180  
 SetSPIorderE 180  
 SetSPIorderF 180  
 SetSPIpresc 180  
 SetSPIprescC 180  
 SetSPIprescD 180  
 SetSPIprescE 180  
 SetSPIprescF 180  
 SetSysBlinkTimer 180  
 SetSysTimer 180  
 SetSysTimerM 180  
 SetTable 181  
 SetTWImode 181  
 SetTWInodeAddr 181  
 SetVectTabBoot 181  
 Sgn 181  
 shl 245  
 shla 245  
 shortint 245  
 shr 245  
 shra 246  
 SHT11 32  
 SHT11clk 32  
 SHT11ConvState 181  
 SHT11crc 32  
 SHT11dat 32  
 SHT11drv 32  
 SHT11getHum 181  
 SHT11getStatus 182  
 SHT11getTemp 182  
 SHT11sema 32  
 SHT11setStatus 182  
 SHT11softReset 182  
 SHT11startHum 182  
 SHT11startTemp 182  
 SHT11synchronize 182  
 Sign 183  
 SillyWindow 41, 45  
 Sin 183  
 SinD 183  
 SinInt 183  
 SinInt16 183  
 SizeOf 183  
 Sleep 183  
 SLIPgetRxCount 184  
 SLIPgetRxCount1 184  
 SLIPgetRxCount2 184  
 SLIPgetRxCount3 184  
 SLIPgetRxCount4 184  
 SLIPgetRxCountC0 184  
 SLIPgetRxCountC1 184  
 SLIPgetRxCountD0 184  
 SLIPgetRxCountD1 184  
 SLIPgetRxCountE0 184  
 SLIPgetRxCountE1 184  
 SLIPgetRxCountF0 184  
 SLIPgetRxCountF1 184  
 SLIPgetRxState 184  
 SLIPgetRxState1 184  
 SLIPgetRxState2 184  
 SLIPgetRxState3 184

SLIPgetRxState4	184	SLIPrxReadyE1	185
SLIPgetRxStateC0	184	SLIPrxReadyF0	185
SLIPgetRxStateC1	184	SLIPrxReadyF1	185
SLIPgetRxStateD0	184	SlipRxSema1	33
SLIPgetRxStateD1	184	SlipRxSema2	33
SLIPgetRxStateE0	184	SlipRxSema3	33
SLIPgetRxStateE1	184	SlipRxSema4	33
SLIPgetRxStateF0	184	SlipRxSemaC0	33
SLIPgetRxStateF1	184	SlipRxSemaC1	33
SLIPgetTxState	184	SlipRxSemaD0	33
SLIPgetTxState1	184	SlipRxSemaD1	33
SLIPgetTxState2	184	SlipRxSemaE0	33
SLIPgetTxState3	184	SlipRxSemaE1	33
SLIPgetTxState4	184	SlipRxSemaF0	33
SLIPgetTxStateC0	184	SlipRxSemaF1	33
SLIPgetTxStateC1	184	SLIPsetMode	185
SLIPgetTxStateD0	184	SLIPsetMode1	185
SLIPgetTxStateD1	184	SLIPsetMode2	185
SLIPgetTxStateE0	184	SLIPsetMode3	185
SLIPgetTxStateE1	184	SLIPsetMode4	185
SLIPgetTxStateF0	184	SLIPsetModeC0	185
SLIPgetTxStateF1	184	SLIPsetModeC1	185
SLIPport	33	SLIPsetModeD0	185
SLIPresumeRx	185	SLIPsetModeD1	185
SLIPresumeRx1	185	SLIPsetModeE0	185
SLIPresumeRx2	185	SLIPsetModeE1	185
SLIPresumeRx3	185	SLIPsetModeF0	185
SLIPresumeRx4	185	SLIPsetModeF1	185
SLIPresumeRxC0	185	SLIPsetRxAddr	186
SLIPresumeRxC1	185	SLIPsetRxAddr1	186
SLIPresumeRxD0	185	SLIPsetRxAddr2	186
SLIPresumeRxD1	185	SLIPsetRxAddr3	186
SLIPresumeRxE0	185	SLIPsetRxAddr4	186
SLIPresumeRxE1	185	SLIPsetRxAddrC0	186
SLIPresumeRxF0	185	SLIPsetRxAddrC1	186
SLIPresumeRxF1	185	SLIPsetRxAddrD0	186
SLIPrxReady	185	SLIPsetRxAddrD1	186
SLIPrxReady1	185	SLIPsetRxAddrE0	186
SLIPrxReady2	185	SLIPsetRxAddrE1	186
SLIPrxReady3	185	SLIPsetRxAddrF0	186
SLIPrxReady4	185	SLIPsetRxAddrF1	186
SLIPrxReadyC0	185	SLIPsetRxBuffer	186
SLIPrxReadyC1	185	SLIPsetRxBuffer1	186
SLIPrxReadyD0	185	SLIPsetRxBuffer2	186
SLIPrxReadyD1	185	SLIPsetRxBuffer3	186
SLIPrxReadyE0	185	SLIPsetRxBuffer4	186

SLIPsetRxBufferC0	186	SLIPsetTxBufferF1	187
SLIPsetRxBufferC1	186	SLIPstartTx	187
SLIPsetRxBufferD0	186	SLIPstartTx1	187
SLIPsetRxBufferD1	186	SLIPstartTx2	187
SLIPsetRxBufferE0	186	SLIPstartTx3	187
SLIPsetRxBufferE1	186	SLIPstartTx4	187
SLIPsetRxBufferF0	186	SLIPstartTxC	188
SLIPsetRxBufferF1	186	SLIPstartTxC_C0	188
SLIPsetTimeOut	186	SLIPstartTxC_C1	188
SLIPsetTimeOut1	186	SLIPstartTxC_D0	188
SLIPsetTimeOut2	186	SLIPstartTxC_D1	188
SLIPsetTimeOut3	186	SLIPstartTxC_E0	188
SLIPsetTimeOut4	186	SLIPstartTxC_E1	188
SLIPsetTimeOutC0	186	SLIPstartTxC_F0	188
SLIPsetTimeOutC1	186	SLIPstartTxC_F1	188
SLIPsetTimeOutD0	186	SLIPstartTxC0	187
SLIPsetTimeOutD1	186	SLIPstartTxC1	187, 188
SLIPsetTimeOutE0	186	SLIPstartTxC2	188
SLIPsetTimeOutE1	186	SLIPstartTxC3	188
SLIPsetTimeOutF0	186	SLIPstartTxC4	188
SLIPsetTimeOutF1	186	SLIPstartTxD0	187
SLIPsetTxAddr	187	SLIPstartTxD1	187
SLIPsetTxAddr1	187	SLIPstartTxE0	187
SLIPsetTxAddr2	187	SLIPstartTxE1	187
SLIPsetTxAddr3	187	SLIPstartTxF0	187
SLIPsetTxAddr4	187	SLIPstartTxF1	187
SLIPsetTxAddrC0	187	SLIPstopRx	188
SLIPsetTxAddrC1	187	SLIPstopRx1	188
SLIPsetTxAddrD0	187	SLIPstopRx2	188
SLIPsetTxAddrD1	187	SLIPstopRx3	188
SLIPsetTxAddrE0	187	SLIPstopRx4	188
SLIPsetTxAddrE1	187	SLIPstopRxC0	188
SLIPsetTxAddrF0	187	SLIPstopRxC1	188
SLIPsetTxAddrF1	187	SLIPstopRxD0	188
SLIPsetTxBuffer	187	SLIPstopRxD1	188
SLIPsetTxBuffer1	187	SLIPstopRxEO	188
SLIPsetTxBuffer2	187	SLIPstopRxE1	188
SLIPsetTxBuffer3	187	SLIPstopRxF0	188
SLIPsetTxBuffer4	187	SLIPstopRxF1	188
SLIPsetTxBufferC0	187	SLIPwasBC	188
SLIPsetTxBufferC1	187	SLIPwasBC_C0	188
SLIPsetTxBufferD0	187	SLIPwasBC_C1	188
SLIPsetTxBufferD1	187	SLIPwasBC_D0	188
SLIPsetTxBufferE0	187	SLIPwasBC_D1	188
SLIPsetTxBufferE1	187	SLIPwasBC_E0	188
SLIPsetTxBufferF0	187	SLIPwasBC_E1	188

- SLIPwasBC\_F0 188
- SLIPwasBC\_F1 188
- SLIPwasBC1 188
- SLIPwasBC2 188
- SLIPwasBC3 188
- SLIPwasBC4 188
- SoftPWM 34
- SoftPWMchans 34
- SoftPWMport 34
- SoftPWMres 34
- SoftPWMstart 189
- SoftPWMstop 189
- SoftPWMtimer 34
- Software I2C 13
- SoftwarePWM 34
- SpeechIOS 34
- SpeechOutFlash 189
- SpeechOutRAM 189
- SpeechPort 34
- SpeechReady 189
- SpeechStop 189
- SpeechTimer 34
- SPI 18
- SPI Hardware Driver 37
- SPI Software Driver 38
- SPI\_Soft 18
- SPI\_SS 34, 37
- SPIclk 228
- SPIcpha 34, 37, 38
- SPIcpha1 38
- SPIcpha2 38
- SPIcpol 34, 37, 38
- SPIcpol1 38
- SPIcpol2 38
- SPIdriver 34, 37
- SPIdriver1 38
- SPIdriver2 38
- SPLinOut 190
- SPLinOut1 190
- SPLinOut2 190
- SPLinOutByte 190
- SPLinOutByte1 190
- SPLinOutByte2 191
- SPLinOutByteC 190
- SPLinOutByteD 190
- SPLinOutByteE 190
- SPLinOutByteF 190
- SPLinOutC 190
- SPLinOutD 190
- SPLinOutE 190
- SPLinOutF 190
- SPlinp 191
- SPlinp1 191
- SPlinp2 191
- SPlinpByte 192
- SPlinpByte1 192
- SPlinpByte2 192
- SPlinpByteC 192
- SPlinpByteD 192
- SPlinpByteE 192
- SPlinpByteF 192
- SPlinpC 191
- SPlinpD 191
- SPlinpE 191
- SPlinpF 191
- SPlinpLong 192
- SPlinpLong1 192
- SPlinpLong2 193
- SPlinpLong64 193
- SPlinpLong64C 193
- SPlinpLong64D 193
- SPlinpLong64E 193
- SPlinpLong64F 193
- SPlinpLongC 192
- SPlinpLongD 192
- SPlinpLongE 192
- SPlinpLongF 192
- SPlinpWord 193
- SPlinpWord1 193
- SPlinpWord2 193
- SPlinpWordC 193
- SPlinpWordD 193
- SPlinpWordE 193
- SPlinpWordF 193
- SPInet 38
- SPlorder 34, 37, 38
- SPlorder1 38
- SPlorder2 38
- SPlout 194
- SPlout1 194
- SPlout2 194
- SPloutByte 194

- SPloutByte1 195
- SPloutByte2 195
- SPloutByteC 194
- SPloutByteD 194
- SPloutByteE 194
- SPloutByteF 194
- SPloutC 194
- SPloutD 194
- SPloutE 194
- SPloutF 194
- SPloutLong 195
- SPloutLong1 195
- SPloutLong2 195
- SPloutLong64 195
- SPloutLong64C 195
- SPloutLong64D 195
- SPloutLong64E 195
- SPloutLong64F 195
- SPloutLongC 195
- SPloutLongD 195
- SPloutLongE 195
- SPloutLongF 195
- SPloutWord 196
- SPloutWord1 196
- SPloutWord2 196
- SPloutWordC 196
- SPloutWordD 196
- SPloutWordE 196
- SPloutWordF 196
- SPIport 38
- SPIpresc 34, 37, 38
- SPIretry 38
- SpiRxBuff 38
- SPIrxClear 196
- SPIrxFrame 196
- SpiRxLen 38
- SPIrxStat 196
- SpiTxBuff 38
- SPItxClear 197
- SPItxFrame 197
- SpiTxLen 38
- SPItxStat 197
- SQR 197
- SQRT 197
- SquareDivByte 197
- SquareDivInt 198
- SquareDivInt8 198
- StackSize 11
- Start\_Processes 198
- StepAccValue 39
- StepCount 39
- StepDestCCW 198
- StepDestCW 198
- StepDown 39
- StepEndFreq 39
- StepFull 2 39
- StepFull 4 39
- StepHalf 6 39
- StepMaxFreq 39
- StepMicro 2 39
- StepMicro 8 39
- StepMinFreq 39
- StepMini 4 39
- StepMini 6 39
- StepMode 39
- StepOneCCW 198
- StepOneCW 199
- Stepper Driver 39
- StepperOff 199
- StepperOn 199
- StepperSema 39
- SteppHalf 4 39
- StepPort 39
- StepRampCCW 199
- StepRampCW 199
- StepRampStop 199
- StepRun 39
- StepStartFreq 39
- StepStop 39
- StepType 39
- StepUp 39
- StepVelocity 200
- StopBit1 30
- StopBit2 30
- str 246
- StrClean 200
- string 6, 246
- StrReplace 200
- StrToArr 200
- StrToFix64 200
- StrToFloat 200
- StrToInt 200

- STRtoIP 201  
 StrToMAC 201  
 structconst 246  
 Succ 201  
 Supply 228  
 Suspend 201  
 SuspendAll 201  
 Swap 201  
 SwapIPAddr 201  
 SwapLong 202  
 SwapMACAddr 202  
 SwitchKeyRepeat1 202  
 SwitchKeyRepeat2 202  
 SwitchKeyRepeatG 202  
 SwitchPort 39  
 SwitchPort\_G 39  
 SwitchPort1 39  
 SwitchPort1\_Clear 202  
 SwitchPort2 39  
 SwitchPort2\_Clear 202  
 SwitchPortG\_Clear 202  
 SysLed 40  
 SysLEDallOff 202  
 SysLEDallOn 202  
 SysLEDblink 40  
 SysLEDBlink0 40  
 SysLEDBlink1 40  
 SysLEDBlink2 40  
 SysLEDBlink3 40  
 SysLEDBlink4 40  
 SysLEDBlink5 40  
 SysLEDBlink6 40  
 SysLEDBlink7 40  
 SysLEDenable 203  
 SysLEDflashAllOff 203  
 SysLEDflashAllOn 203  
 SysLEDflashMsg 203  
 SysLEDflashOff 203  
 SysLEDflashOn 203  
 SysLEDflashOnce 203  
 SysLEDflashOnOff 204  
 SysLEDOff 204  
 SysLEDOn 204  
 SysLEDOnOff 204  
 System 7  
 System LED 40  
 System\_Init 204  
 SYSTEM\_MCUCR\_INIT 204  
 System\_Reset 204  
 System\_ShutDown 205  
 SysTick 8  
 SysTickDisable 205  
 SysTickEnable 205  
 SysTickRestart 205  
 SysTickStop 205  
 systimer 246  
 systimer32 247  
 systimer8 247
- T -**
- table 247  
 Tan 205  
 TanD 205  
 task 5, 247  
 Tasks 45  
 tAVR\_CAN\_Stat 8  
 tAVR\_CAN\_States 8  
 tCAN\_baud 8  
 tCANMessage11 8  
 TCP/IP 41, 45  
 tDataBits 30  
 tdsMode 10  
 TEdActEditor 19  
 tEdArrayLocation 19  
 tEdErrorEvent 19  
 tEdErrorEventHandler 19  
 tEdIPAddress 19  
 tEdKeyboardHandler 19  
 tEdKeys 19  
 tEdLCDType 19  
 TestDeviceLock 206  
 TFreqBase100Hz 11  
 TFreqBase100kHz 11  
 TFreqBase10kHz 11  
 TFreqBase1kHz 11  
 TFreqBase1MHz 11  
 tFreqCountMode 11  
 TGraphStr 22  
 TGraphString 22  
 then 248  
 TI2C\_Ctrl7 12

- TI2C\_DISP7 12
- TickTimer 41
- TickTimer2 41
- TickTimer2OutpEnable 206
- TickTimer2RawVal 206
- TickTimer2Reload 206
- TickTimer2Start 206
- TickTimer2Stop 206
- TickTimer2Time 207
- TickTimerOutpEnable 207
- TickTimerPin 41
- TickTimerRawVal 207
- TickTimerReload 207
- TickTimerStart 207
- TickTimerStop 207
- TickTimerTime 207
- Timecounter 11
- TINA 41
- TINA\_Init 208
- TINA\_Ping 208
- TINA\_Start 208
- TINA\_Stop 208
- TinaCore 41
- TinaCreateSocket 208
- TINAdriver 41
- TinaFreeSocket 208
- TinalnitSocket 208
- TINALinkStat 209
- TinaPacketReceived 209
- TINAport 41
- TinaPrioAuto 41
- TinaPrioHigh 41
- TinaPrioLow 41
- TinaPrioResume 41
- TinaPrioSuspend 41
- TinaPrioVeryHigh 41
- TinaPrioVeryLow 41
- TinaResumeReceive 209
- TINArxStat 209
- TinasBufferParam 41
- TinaSendPacket 209
- TINASetPriority 209
- TinasInitFailed 41
- TinasInvalidHandle 41
- TinasListenFailed 41
- TinasNoErrors 41
- TinasNotInitialized 41
- TINAsockets 41
- TinasSendFailed 41
- TinasSockClosed 41
- TinasSockCloseWait 41
- TinasSockClosing 41
- TinasSockConnected 41
- TinasSockListen 41
- TinasSockRaw 41
- TinasSockUDP 41
- TINAsack 41
- TinasTimeOutErr 41
- TINAtimer 41
- TIPAddr 41, 45
- TLCD\_num 18
- tLPTlines 23
- tLPTlineSet 23
- TMACAddr 41, 45
- tMRFchan 24
- tMRFpkt 24
- tMRFpwr 24
- tMRFrfSpeed 24
- tMRFstat 24
- to 248
- Toggle 209
- tParity 30
- TPulseBase100ms 11
- TPulseBase100s 11
- TPulseBase10s 11
- TPulseBase1s 11
- transparent 43
- TRAP 210
- Trim 210
- TrimLeft 210
- TrimRight 210
- TRKOFFS\_A 7
- true 248
- Trunc 210
- try 248
- tSocketHandle 41, 45
- TStepMode 39
- tStopBits 30
- TTextBkGnd 22
- TTimeBase100ms 11
- TTimeBase100s 11
- TTimeBase10s 11

- TTimeBase1s 11  
TTinaBroadcast 41  
TTinaCore 41  
TTinaNDTimeOut 41  
TtinaPacketReceive 41  
TTinaPriority 41  
TTinaSocket 41  
TTinaSocketNDAck 41  
TTinaSocketSWS 41  
TTINASStatus 41  
TTinaxUDPAKNPort 41  
tTWINetState 44  
tTWIStates 44  
TtxtAlHor 22  
TtxtAlVert 22  
TtxtRotate 22  
TWI 43, 44  
TWI Networkk 44  
TWI\_BR100 43, 44  
TWI\_BR400 43, 44  
TWI\_BR500 43, 44  
TWI\_BR600 43, 44  
TWI\_BR800 43, 44  
TWI\_C 43  
TWI\_D 43  
TWI\_DevLock 13, 14, 18, 43, 44, 45  
TWI\_DevLockC 13, 14, 18, 43  
TWI\_DevLockD 13, 14, 18, 43  
TWI\_DevLockE 13, 14, 18, 43  
TWI\_DevLockF 13, 14, 18, 43  
TWI\_E 43  
TWI\_F 43  
TWIaddr 43  
TWIbuffer 43  
TWIframe 13, 14, 18, 44  
TWIframeBC 13, 14, 18, 44  
TWIgetBusy 210  
TWIgetCMD 211  
TWIgetRdy 211  
TWIgetRxStat 211  
TWIgetTxStat 211  
TWIinp 211  
TWIinpC 211  
TWIinpD 211  
TWIinpE 211  
TWIinpF 211  
TWIinpP 211  
TWIinpPC 211  
TWIinpPD 211  
TWIinpPE 211  
TWIinpPF 211  
TWImaster 13, 14, 18, 23, 43, 45  
TWImode 43  
TWInet 13, 14, 18, 44  
TWInetMode 13, 14, 18, 44  
TWInode 13, 14, 18, 44  
TWIout 212  
TWIoutC 212  
TWIoutD 212  
TWIoutE 212  
TWIoutF 212  
TWIoutP 212  
TWIoutPC 212  
TWIoutPD 212  
TWIoutPE 212  
TWIoutPF 212  
TWIoutWP 212  
TWIoutWPC 212  
TWIoutWPD 212  
TWIoutWPE 212  
TWIoutWPF 212  
TWIpresc 13, 14, 18, 23, 43, 44, 45  
TWIprescC 23, 43  
TWIprescC 18  
TWIprescD 18, 23, 43  
TWIprescE 23, 43  
TWIprescE 18  
TWIprescF 23, 43  
TWIprescF 18  
TWIrxAdr 44  
TWIrxBuff 44  
TWIrxClear 213  
TWIrxFrame 213  
TWIrxLen 44  
TWIrxStat 213  
TWIrxStatReg 44  
TWIsetBusy 213  
TWIsetGC 213  
TWIsetRdy 213  
TWIsetSlaveAddr 213  
TWIslave 43  
TWIstat 214



TWIstatC 214  
 TWIstatD 214  
 TWIstatE 214  
 TWIstatF 214  
 TWItxAdr 44  
 TWItxBroadCast 214  
 TWItxBuff 44  
 TWItxClear 214  
 TWItxFrame 214  
 TWItxLen 44  
 TWItxStat 214  
 TWItxStatReg 44  
 TWriteMode 22  
 TwzBroadcast 45  
 TwzNDTimeOut 45  
 TwzPacketReceive 45  
 TwzPriority 45  
 TwzSocket 45  
 TwzSocketNDAck 45  
 TwzSocketProtocol 45  
 TwzSocketSWS 45  
 TwzStatus 45  
 TxBuffer 30, 109  
 TxBuffer1 109  
 TxBuffer2 109  
 TxBuffer3 109  
 TxBuffer4 109  
 TxBufferC0 109  
 TxBufferC1 109  
 TxBufferD0 109  
 TxBufferD1 109  
 TxBufferE0 109  
 TxBufferE1 109  
 TxBufferF0 109  
 TxBufferF1 109  
 type 248

## - U -

uDelay 214  
 uDelay\_1 215  
 uFix64 4  
 uMIRF24 24  
 unit 249  
 UnLock 215  
 until 249

UpCase 215  
 UpperCase 215  
 userdevice 249  
 UserPort 39  
 uses 249  
 using 250  
 UsrDevPtr 215

## - V -

val 250  
 ValueInRange 215  
 ValueInTolerance 215  
 ValueInToleranceP 216  
 ValueTrimLimit 216  
 var 250  
 variant 250

## - W -

WaitDeviceFree 216  
 WaitPipe 216  
 WaitSema 216  
 WatchDogStart 216  
 WatchDogStop 216  
 WatchDogTrig 217  
 while 250  
 with 251  
 WithIn 217  
 WizNet 41, 45  
 word 251  
 word64 251  
 WordToBCD 217  
 Write 217  
 WriteLn 217  
 wzAcceptConnection 217  
 wzClientConnected 217  
 wzConnect 218  
 wzCreateSocket 218  
 wzDisConnect 218  
 wzDNSQueryHost 218  
 wzFreeSocket 218  
 wzGetLastError 218  
 wzGetSocketState 218  
 wzInIt 219  
 wzInItSocket 219

wzListen 219  
wzNet4 45  
wzPacketReceived 219  
wzPrioAuto 45  
wzPrioHigh 45  
wzPrioLow 45  
wzPrioMedium 45  
wzPrioResume 45  
wzPrioSuspend 45  
WzPrioVeryHigh 45  
wzReceiveBuffer 219  
wzReInitSocket 219  
wzReset 219  
wzResumeReceive 220  
wzsBufferParam 45  
wzSendBuffer 220  
wzSetDNSserver 220  
wzSetGatewayAddr 220  
wzSetHWAddr 220  
wzSetIPAddr 220  
wzSetPriority 220  
wzSetRetryCount 221  
wzSetSNTPserver 221  
wzSetTimeOut 221  
wzsInitFailed 45  
wzsInvalidHandle 45  
wzsListenFailed 45  
wzsNoErrors 45  
wzsNotInitialized 45  
wzSNTPQueryDateTime 221  
wzSocks 45  
wzsSendFailed 45  
wzsSockClosed 45  
wzsSockCloseWait 45  
wzsSockClosing 45  
wzsSockConnected 45  
wzsSockListen 45  
wzsSockRaw 45  
wzsSockUDP 45  
wzsTimeOutErr 45  
wzTelnetClose 221  
wzTelnetConnected 221  
wzTelnetCreate 221  
wzTelnetEcho 222  
wzTelnetFree 222  
wzTelnetGetClient 222

wzTelnetGetState 222  
wzTelnetIdleTimeout 222  
wzTelnetListen 222  
wzTelnetRead 222  
wzTelnetWrite 223  
wzTelnetWriteLn 223

- X -

xAKNLocalPort 41  
xAKNRemotePort 41  
xor 251

---

Sie wollen in kyrillischer Schrift, alt-griechisch oder in Hyroglyphen programmieren?

Dann benutzen Sie C.

Wenn Sie aber lesbare Programme brauchen, dann benutzen Sie AVRco und Delphi

---

(c)1996-2011 ***E-LAB Computers***  
Grombacherstr. 27  
D74906 Bad Rappenau  
Germany

Tel. 07268/9124-0  
Fax. 07268/9124-24

Internet: [www.e-lab.de](http://www.e-lab.de)  
e-mail: [info@e-lab.de](mailto:info@e-lab.de)

---