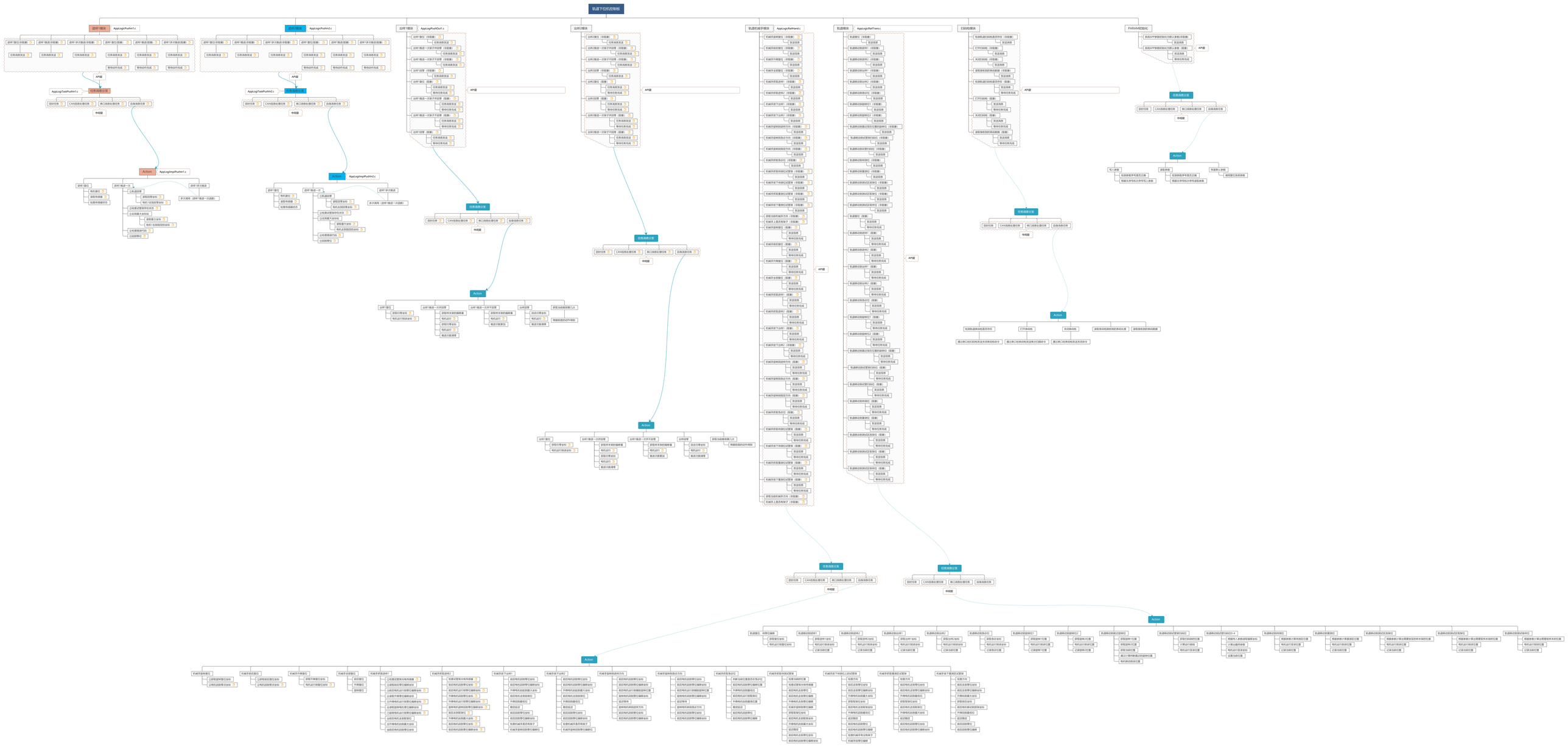
轨道下位机控制板
进样1模块
AppLogicPushIn1.c
进样1取出前置()
进样1推进1前置()
进样1夹具取出前置()
进样1定位前置()
进样1推出前置()
进样1夹具收回前置()
任务消息发送
等待动作完成
API层
AppLogTaskPushIn1.c
任务调度分发
定时任务
CAN通信处理任务
串口通信处理任务
自身消息任务
中间层
Action
AppLogImgPushIn1.c
进样1前位
电机复位
检查传感器状态
进样1推进一次
公共调度
读取运管参数
电机1-3 连续回零参数
公共调度试管架存在状态
立即到最大加长位
读取最大坐标
电机1-3 连续回到初始
公共调度DRT状态
立即到零位
进样1多次推进
多次推荐（进样1推进一次函数）
进样2模块
AppLogicPushIn2.c
进样2取出前置()
进样2推进1前置()
进样2夹具取出前置()
进样2定位前置()
进样2推出前置()
进样2夹具收回前置()
出样1模块
AppLogicPushOut1.c
出样1前位
出样1推进一次保护开前置（前置）
出样1后置（前置）
出样2模块
AppLogicPushOut2.c
出样2前位
出样2推进一次保护开前置（前置）
出样2后置（前置）
API层
轨道机械手模块
AppLogicRailHand.c
机械手前转前位（前置）
机械手后转前位（前置）
机械手伸展前位（前置）
机械手缩回前位（前置）
机械手前后转1（前置）
机械手前后转2（前置）
机械手下降前位（前置）
机械手抓下动作1（前置）
机械手抓下动作2（前置）
机械手抓取推前前气作（前置）
机械手抓取推回前气作（前置）
机械手抓取推前气作（前置）
机械手抓取推回前气作（前置）
机械手抓取放合位（前置）
机械手抓取伸展到位前置（前置）
机械手抓取下降前位前置（前置）
机械手抓取缩回到位前置（前置）
机械手抓取下降前位1（前置）
机械手抓取下降前位2（前置）
机械手抓取下降前位3（前置）
机械手抓取下降前位4（前置）
机械手抓取下降前位5（前置）
机械手抓取下降前位6（前置）
机械手抓取下降前位7（前置）
机械手抓取下降前位8（前置）
机械手抓取下降前位9（前置）
机械手抓取下降前位10（前置）
机械手抓取下降前位11（前置）
机械手抓取下降前位12（前置）
机械手抓取下降前位13（前置）
机械手抓取下降前位14（前置）
机械手抓取下降前位15（前置）
机械手抓取下降前位16（前置）
机械手抓取下降前位17（前置）
机械手抓取下降前位18（前置）
机械手抓取下降前位19（前置）
机械手抓取下降前位20（前置）
机械手抓取下降前位21（前置）
机械手抓取下降前位22（前置）
机械手抓取下降前位23（前置）
机械手抓取下降前位24（前置）
机械手抓取下降前位25（前置）
机械手抓取下降前位26（前置）
机械手抓取下降前位27（前置）
机械手抓取下降前位28（前置）
机械手抓取下降前位29（前置）
机械手抓取下降前位30（前置）
机械手抓取下降前位31（前置）
机械手抓取下降前位32（前置）
机械手抓取下降前位33（前置）
机械手抓取下降前位34（前置）
机械手抓取下降前位35（前置）
机械手抓取下降前位36（前置）
机械手抓取下降前位37（前置）
机械手抓取下降前位38（前置）
机械手抓取下降前位39（前置）
机械手抓取下降前位40（前置）