

Descrierea diagramei GIOTTO a unui lift

- **Mode Idle** – modul în care liftul staționează

Porturi intrare: buttons, positions

Porturi ieșire: motion, door

Task: Idle

Driver: Move, Door, PLTC, PGTC, PEQC, getButtons

Cu ajutorul driverului getButtons se obține informația de la senzori (buttons). Driverile Move și Doors transmit informațiile necesare celor doi actuatori folosiți pentru controlarea mișcării liftului și a ușilor acestuia. Driverile PLTC, PGTC și PEQC sunt folosite pe post de switch-uri pentru a comuta între acest mod de funcționare și modurile Up, Down și respectiv Open prin compararea poziției actuale a liftului (portul de intrare positions) și a etajului la care trebuie să ajungă acesta (portul de intrare buttons). Dacă poziția este mai mică decât etajul comandat, se trece în modul Up pentru ca liftul să urce. În schimb, dacă poziția este mai mare decât etajul comandat, se comută la modul Down și liftul coboară. Iar dacă poziția actuală a liftului este egală cu etajul comandat, se deschid ușile liftului prin acționarea modului Open. Task-ul Idle este folosit pentru a menține liftul pe loc. Perioada modului este de 500 ms.

- **Mode Up** – modul în care liftul urcă

Porturi intrare: buttons, positions

Porturi ieșire: motion, door

Task: Up

Driver: Move, Door, PEQC, getButtons

Cu ajutorul driverului getButtons se obține informația de la senzori (buttons). Driverile Move și Doors transmit informațiile necesare celor doi actuatori folosiți pentru controlarea mișcării liftului și a ușilor acestuia. Driverul PEQC este folosit pe post de switch pentru a comuta între acest mod de funcționare și modul Open pentru a deschide ușile liftului atunci când acesta ajunge la etajul comandat. Task-ul Up este folosit pentru acțiunea de urcare a liftului de la poziția inițială la etajul comandat. Perioada modului este de 500 ms.

- **Mode Down** – modul în care liftul coboară

Porturi intrare: buttons, positions

Porturi ieșire: motion, door

Task: Down

Driver: Move, Door, PEQC, getButtons

Cu ajutorul driverului getButtons se obține informația de la senzori (buttons). Driverile Move și Doors transmit informațiile necesare celor doi actuatori folosiți pentru controlarea mișcării liftului și a ușilor acestuia. Driverul PEQC este folosit pe post de switch pentru a

comuta între acest mod de funcționare și modul Open pentru a deschide ușile liftului atunci când acesta ajunge la etajul comandat. Task-ul Down este folosit pentru acțiunea de coborâre a liftului de la poziția inițială la etajul comandat. Perioada modului este de 500 ms.

- **Mode Open** – modul în care ușile liftului se deschid

Porturi intrare: buttons, positions

Porturi ieșire: motion, door

Task: Open

Driver: Move, Door, True, getButtons

Cu ajutorul driverului getButtons se obține informația de la senzori (buttons). Driverul Move și Doors transmit informațiile necesare celor doi actuatori folosiți pentru controlarea mișcării liftului și a ușilor acestuia. Driverul True este folosit pe post de switch pentru a comuta între acest mod de funcționare și modul Close pentru a închide ușile liftului la loc după ce acestea au fost deschise. Task-ul Open este folosit pentru acțiunea de deschidere a ușilor liftului. Perioada modului este de 500 ms.

- **Mode Close** – modul în care ușile liftului se închid

Porturi intrare: buttons, positions

Porturi ieșire: motion, door

Task: Close

Driver: Move, Door, True, getButtons

Cu ajutorul driverului getButtons se obține informația de la senzori (buttons). Driverul Move și Doors transmit informațiile necesare celor doi actuatori folosiți pentru controlarea mișcării liftului și a ușilor acestuia. Driverul True este folosit pe post de switch pentru a comuta între acest mod de funcționare și modul Idle pentru ca liftul să staționeze după ce ușile lui au fost închise. Task-ul Close este folosit pentru acțiunea de închidere a ușilor liftului. Perioada modului este de 500 ms.