Commentaires du code

- On définit l'espace de travail
- 1: UFRAME_NUM=2; / Utilisation de l'userframe numéro 2
- 2: UTOOL_NUM=2; / Utilisation de l'usertool numéro 2 -> définition de notre environnement de travail
 - Définition des variables globales
- 3: PR[112]=PR[117] ; / Nous définissons une variable de travail (112). On lui assigne la valeur de la variable 117 que nous ne devons surtout pas écraser!
- 4: PR[111]=PR[115] ; / Idem avec 111 et 115. Le PR[111] défini notre rangée de travail (A->D / E->G / H->I). On commence ici avec la rangée A->D.
- 5:J PR[110] 50% CNT0 ; / Pour travailler nous avons besoin d'un point de départ (ici notre PR[110]) qui est une mesure de sécurité. Nous avons choisi une CTN0 car nous voulons qu'il passe réellement sur le point, mais sans marquer d'arrêt complet.
 - Conditions de déplacements
- 6: FOR R[160]=0 TO 8; / Notre R[160] est notre index de boucle for. Il s'incrémentera de 0 à 8 soit de A à I.
 - 7: IF R[160]<>4,JMP LBL[5]; / Si nous travaillons sur la pièce E on reste sur la rangée A->D.
- 8: PR[111]=PR[120] ; / Sinon, on change la valeur de notre variable de travail pour passer à la rangée supérieure (E->G).
 - 9: LBL[5];
- 10: IF R[160]<>7,JMP LBL[6]; / Si nous travaillons sur la pièce H on reste sur la rangée E->G.
- 11: PR[111]=PR[121] ; / Sinon, on change la valeur de notre variable de travail pour passer à la rangée supérieure (H->I).
- 12: LBL[6];
- 13: IF R[160]=0,JMP LBL[7]; / Si nous travaillons sur la pièce A on reste sur la rangée H->I.
- 14: PR[111]=PR[111]+PR[114] ; / Ici on attribue la position de notre variable de travail pour passer de lettre en lettre sur une même rangée (par exemple de A->B) (nous restons au-dessus de ces dernières par sécurité)
- 15: LBL[7];
 - Déplacement et saisi de la pièce
- 16:J PR[111] 50% CNT0 ; / On se rend sur notre variable de travail (c'est à dire au-dessus d'une lettre)
- 17:J PR[111] 50% CNTO Offset, PR[113] ; / On descend sur la pièce
- 18: CALL HAND_CLOSE ; / On appelle le programme de fermeture de pince pour attraper la pièce

19:J PR[111] 50% CNT20 ; / On remonte avec la pièce "en main".

• Empilement les pièces

20: IF R[160]=0,JMP LBL[1]; / Si nous bougeons la pièce A, on commencera la pile au sol

21: PR[112]=PR[112]+PR[116] ; / Sinon on attribue la position de notre variable de travail pour modifier la hauteur de la pile selon la pièce agrippée.

22: LBL[1];

23:J PR[112] 50% CNT20 ; / On se déplace vers le point M (lieu de formation de la pile) à une hauteur adaptée à la pièce en déplacement

24:J PR[112] 50% CNTO Offset,PR[113] ; / On pose la pièce délicatement

25: CALL HAND_OPEN ; / On appelle le programme d'ouverture de la pince afin de lâcher notre pièce

26:J PR[112] 50% CNT20 ; / On remonte pour ne pas tout faire tomber en repartant chercher la pièce suivante (mesure de sécurité)

27: ENDFOR;

Registers and position registers

R[160] = 0 : notre index pour la boucle for

PR[110] : au-dessus du point F		PR[111] : variable de travail elle sera donc	
		écrasée dès la ligne 4	
x = 0	w = 180	x = 79.5	w = 180
y = -332	p = 0	y = -286	p = 0
z = 100	r = 0	z = 40	r = 0
PR[112]: variable de travail elle sera donc		PR[113] : variable de variation de hauteur (pour	
écrasée dès la ligne 3		descendre sur une pièce)	
x = 0	w = 180	x = 0	w = 0
y = -92	p = 0	y = 0	p = 0
z = 40	r = 0	z = -40	r = 0
PR[114] : variable de décalage entre chaque		PR[115] : position au-dessus du point A	
pièce d'une même rangée			
x = -53	w = 0	x = 79.5	w = 180
y = 0	p = 0	y = -286	p = 0
z = 0	r = 0	z = 40	r = 0
PR[116] : variable de variation de hauteur entre		PR[117] : position au-dessus du point M	
chaque pièce (sens montant)			
x = 0	w = 0	x = 0	w = 180
y = 0	p = 0	y = -92	p = 0
z = 40	r = 0	z = 40	r = 0
PR[120] : position au-dessus du point E		PR[121] : position au-dessus du point H	
x = 106	w = 180	x = 79.5	w = 180
y = -332	p = 0	y = -378	p = 0
z = 40	r = 0	z = 40	r = 0