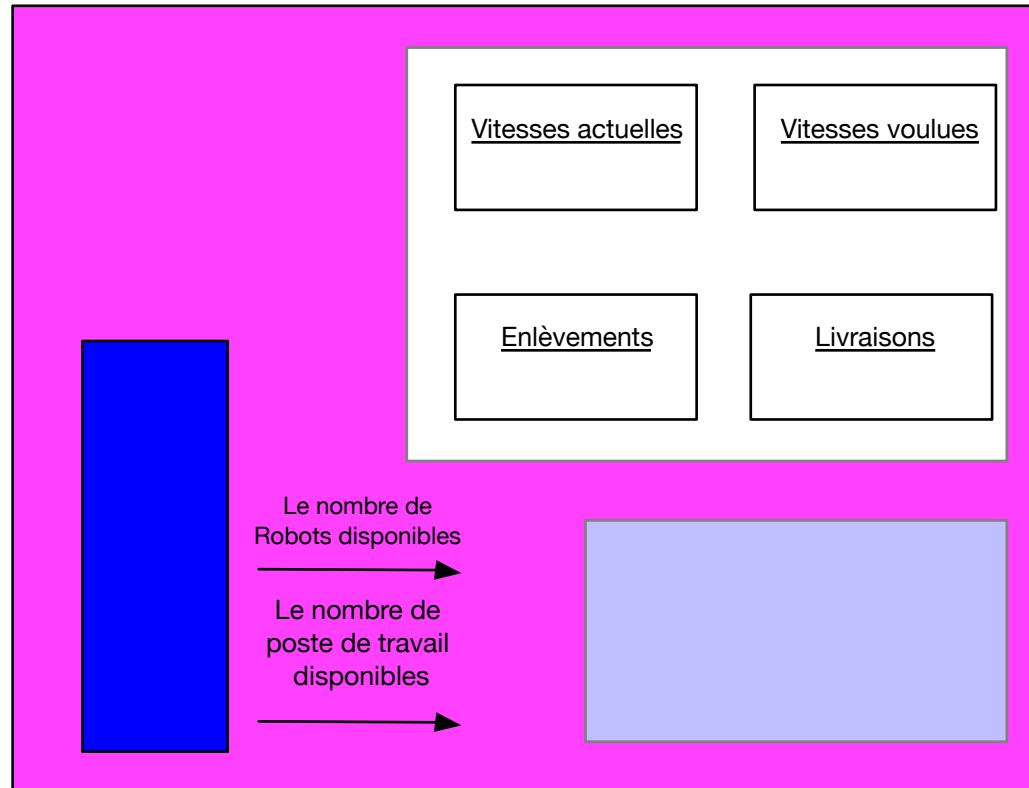


Avertir le robot concerné et lui
confier des missions



La base tient à jour 4 tableaux :

Vitesse_voulues :

elle permet d'inscrire à l'index xx la consigne de vitesse du robot xx

Vitesses_actuelles :

Elle Contiendra la dernière consigne de vitesse envoyé à un robot

Si vitesse voulue diffère de la vitesse actuelle pour un robot,
la vitesse actuelle sera mise à jour

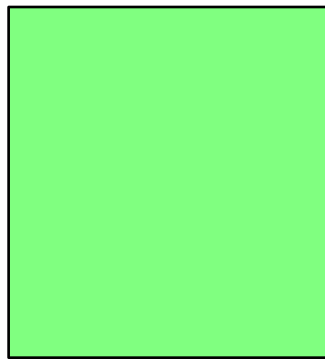
Enlèvements :

elle inscrit à l'index xx que le robot xx doit faire un enlèvement au poste xx

Livraisons :

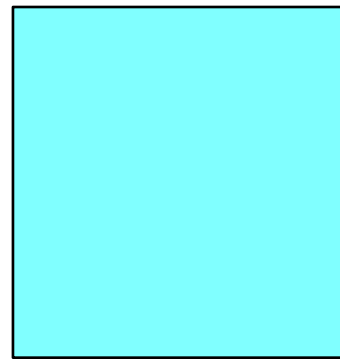
permet d'inscrire à l'index xx que le robot xx doit faire un depot

Interrogation chaque
3 secondes
en envoyant une
notification
@PNN
Suivie d'un code
De retour à la ligne
0x0A0x0D









Renvoie du :
Derniers robot passés
Relevé des demande
de livraison

Répéter tous les
messages venant
des postes de
Travail EX:
-PxxRyyV
-PxxRyyM
-PxxRyyC
-PxxRyL



Messages de
Consignes de vitesses :
RxxVyy
messages d'attribution
RxxPssPdd

Légendes

	Base
	Robot
	Opérateur
	Poste de travail
	DIP Switch
	Microcontrôleur