**一些注释（Main中）**

Init\_move中要注意距离是否正确，距离不正确也会报错，转不动。

 #判断该角度测得的（距离+测距仪长度）是否为（半径-测距仪到圆心的距离）

测体积核心函数是scan\_getV。先init\_move调整位置，让测距仪转到0度。然后调用turn\_getdis转动到指定位置测量150个点。然后把点记录到文件中，最后调用计算体积的函数。

**Main中需要调整的参数：**

Pos0=85。需要根据实际情况调整。这个位置是0度的位置，在安装测距仪之前需要调整好这个角度。

还需要调整的代码---未通过测试的代码

monitoringSignal 监听信号，根据信号和plc交互去执行。具体参照信号表、

调用了ReachPositionIsFull 和DropFinishMeasured ，将相关数据上传云端还未完成

算法部分，不知道这个方法的准确度到底如何，可能得视情况改进。精度要求不高也可以不改进

**Parameter中需要调整的参数：**

FeedBucket中的所有数据都是小桶的数据，需要改成大桶的数据。

**接线**

输入信号五个分别是：

reachPosition1 = Pin(18, Pin.IN) *#到达1号粉仓信号*

reachPosition2 = Pin(19, Pin.IN) *#到达2号粉仓信号*

reachPosition3 = Pin(20, Pin.IN) *#到达3号粉仓信号*

reachPosition4 = Pin(21, Pin.IN) *#到达4号粉仓信号*

dropFinish = Pin(15, Pin.IN) *#下降完成信号*

输出信号四个：

    "canDescend":CH5,  *#可以下降信号*

    "canNotDescend":CH6, *#不能下降信号*

    "measureComplete":CH7,  *#测量完成信号*

    "measureFailure":CH8  *#测量失败信号*