# 接口设计

## 进出板FB\_RemoteLaneCtrl

通过调用此FB\_RemoteLaneCtrl功能块的方法对进出板进行控制，调用方法的同时可以传参

通过监控FB\_RemoteLaneCtrl.status对调用方法进行过程跟踪

此处的方法只负责将信号发布出去，功能块对发布的内容进行订阅，callback接收发布的信号，以此将两者解耦

接口

1、设置offset

调用M\_SetWidthOffset方法

1. 正常情况下：fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ACCEPTED->SETTING->READY
2. 调宽没回原点/其他不能设置offset的情况，则fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ERROR/DECLINED

2、调宽

调用M\_AdjustWidth方法

1. 正常情况下：fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ACCEPTED->ADJUSTING->READY
2. 调宽没回原点/其他不能设置offset的情况，则fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ERROR

3、进板

调用M\_CarryIn方法

1. 正常情况下：fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ACCEPTED->CARRYIN->READY
2. 调宽没回原点/其他不能设置offset的情况，则fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ERROR

4、出板

调用M\_CarryOut方法，

1. 正常情况下：fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ACCEPTED->CARRYOUT->READY
2. 调宽没回原点/其他不能设置offset的情况，则fbLane.status变化从UNKNOWN/READY->ERROR

## Gantry

设计规则同上

控制接口

1. M\_GantryMoveAbs:控制gantry运动以及触发板控制

fPos\_X ，fPos\_Y， fPos\_Z ：XYZ三坐标，

fFloat\_Z=0时，XYZ三坐标同时运动；

fFloat\_Z<>0时,Z轴先运行到fFloat\_Z位置，然后运行到XY位置，最后运行到Z位置

xCapture

TRUE:Gantry运动动作结束进行capture触发

FALSE:Gantry运动动作结束不进行capture触发

## 整机启动接口

machinecontrol，status

参照进出板控制