

Machine Data Sheet

- define 정의

Define명	값	내용
UV_SENSOR_FUNC	TRUE	UV센서 정상 작동 리턴값
UV_SENSOR_MAL_FUNC	FALSE	UV센서 비정상 작동 리턴값
CT_SENSOR_FUNC_L	TRUE	왼쪽 CT센서 정상 작동 리턴값
CT_SENSOR_MAL_FUNC_L	FALSE	왼쪽 CT센서 비정상 작동 리턴값
CT_SENSOR_FUNC_R	TRUE	오른쪽 CT센서 정상 작동 리턴값
CT_SENSOR_MAL_FUNC_R	FLASE	오른쪽 CT센서 비정상 작동 리턴값
MAX_MOTOR_RANGE	10000	모터의 최대 이동 값

- function 정의

리턴 타입	함수명	매개변수	내용
Void	Initialize()	NULL	기계 시작의 초기값
Void	Oper_moter()	Int distance	입력 받은 거리에 따라 이동
Void	All_stop()	NULL	모든 작동을 멈춤
Bool	Get_UV_Data()	NULL	uv센서의 값을 받는다.
Bool	Get_left_CT_Data()	NULL	왼쪽 접촉센서의 값을 받는다.
Bool	Get_right_CT_Data()	NULL	오른쪽 접촉센서의 값을 받는다.

- class 멤버 변수

변수 타입	변수명	초기값	내용
Unsigned int	Distance		Wiper가 이동할 거리
Unsigned int	Wipe_position		Wiper의 위치표시
bool	Old_uv_sensor		예전 센서의 값
Bool	Uv_sensor		현재 센서의 값
Unsigned int	Cnt_wipe		Wiper가 이동한 횟수

- transition 정의

Transition 명	목적 state	조건	자동/수동
Go_oper			
Go_auto_wipe	Auto_wipe	자동 조작으로 이동	자동
Go_manual_wipe	Manual_wipe	수동 조작으로 이동	자동/수동
Go_replacement	Replacement	REPLACEMENT 상태로 감	수동
Go_stop	A_stop, m_stop	멈춤	
Go_left	A_left, m_left	왼쪽으로 이동	
Go_right	A_right, m_right	오른쪽으로 이동	
Finish	IDLE, operational	다시 IDLE 상태로 돌아감	수동
Force_stop	Emergency	비상 멈춤	

- state chart

