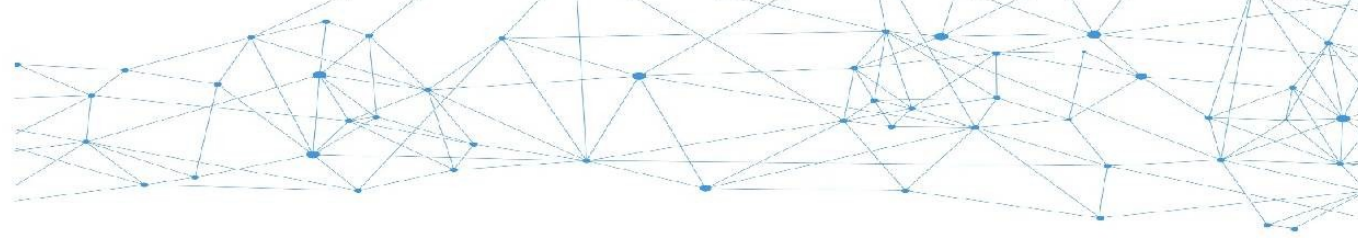


# Sitzung EEROS

## [Sequencer]

Kalenderwoche 42



# Übersicht

Anforderungen

Beispielsequenzen (Usecases)

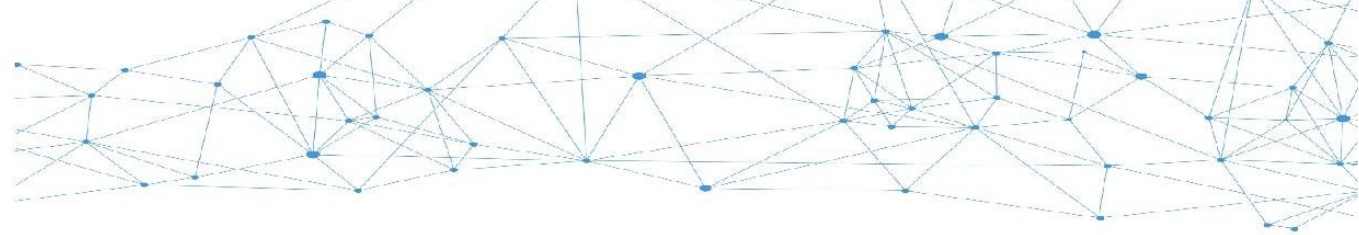
Grundlegender Aufbau

Exception

Sequenz

Step

Probleme



# Anforderungen (muss)



Mehrere Sequenzen

Blockierend

Nicht blockierend



Exception unterbrechen Sequenzen

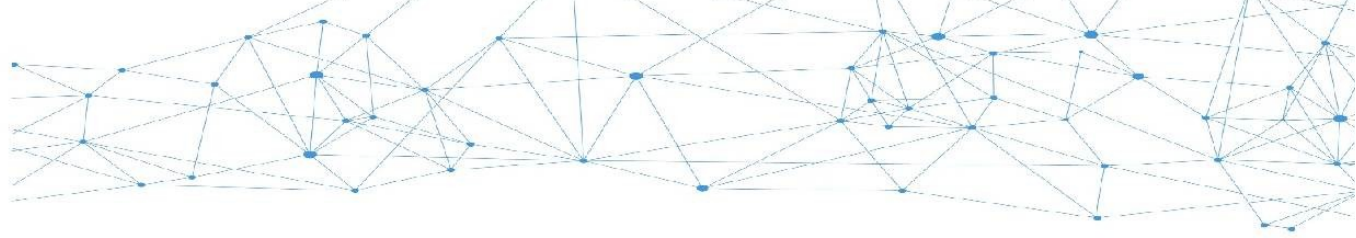
Führt Exception-Sequenz aus

Sequenz wird nach Exception-Sequenz neu  
gestartet

Sequenz wird nach Exception-Sequenz weiter  
ausgeführt

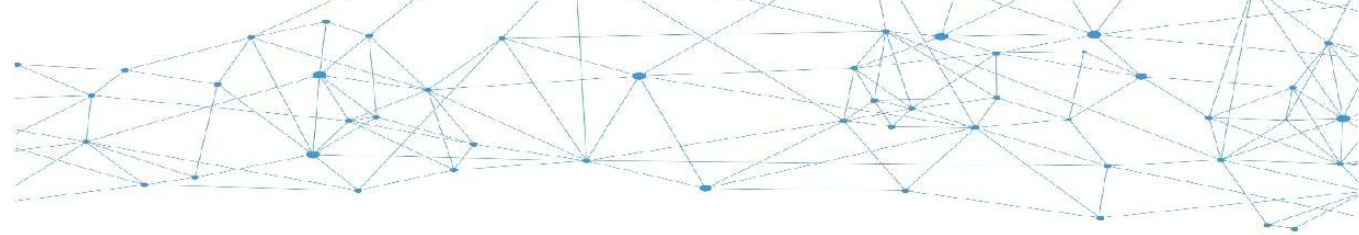


Kommunikation mit Control- und Safety-  
System



# Anforderungen (soll)

- ☐ Sequenzen möglichst einfach zu schreiben und abzuändern (move to P2)
- ☐ Teach-Funktionalität



# Beispielsequenz A

Positionen sind bekannt

Open gripper

Move to P1 // home position

Move to P2 // position next to object

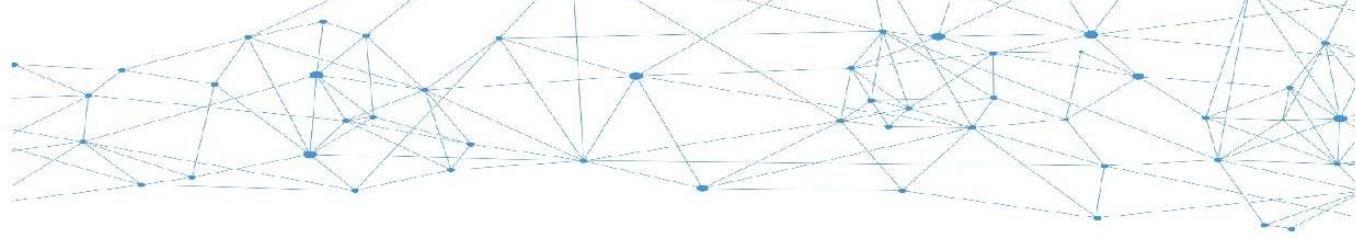
Move to P3 // pick position

Close gripper // possible exception (try new position)

Move to P4 // position next to drop off point

Move to P5 // place position

Open gripper



# Beispielsequenz B

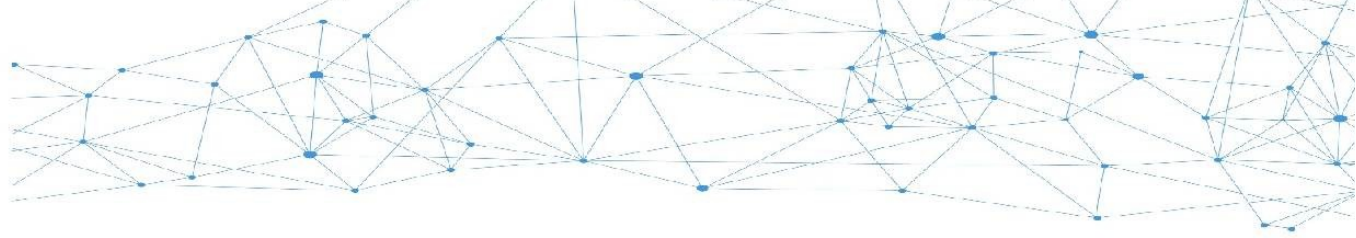
Set speed  $x=3$

Set speed  $y=2$

Wait 5s

Set speed  $x=0$

Set speed  $y=0$

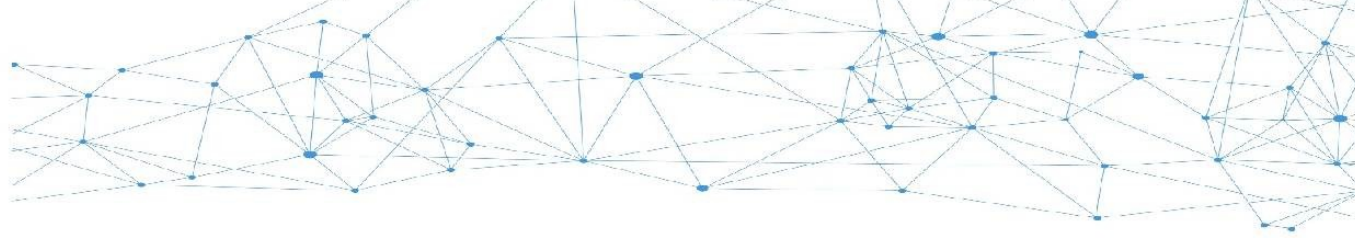


# Grundlegender Aufbau

Eine Sequenz besteht aus roboterspezifischen Methoden (Steps)

Eine Sequenz kann auf eine Aufgabe (Ablauf) angepasst werden

Die möglichen Steps (Methoden) werden während der Entwicklung einer EEROS-Applikation definiert



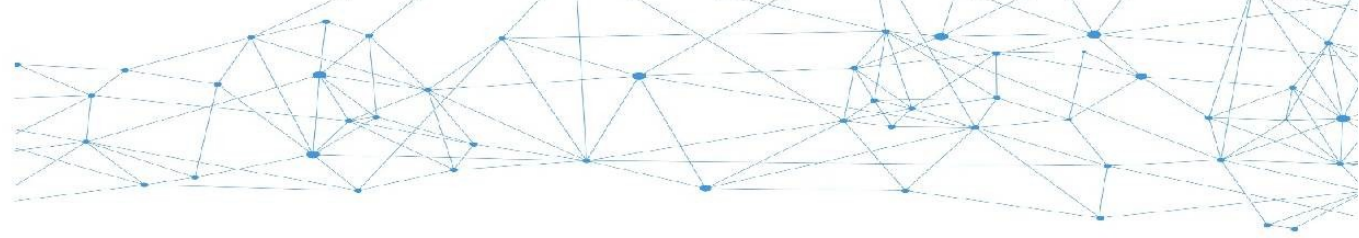
# Grundlegender Aufbau

Eine Sequenz besteht aus roboterspezifischen Methoden (Steps)

Eine Sequenz kann auf eine Aufgabe (Ablauf) angepasst werden

Die möglichen Steps (Methoden) werden während der Entwicklung einer EEROS-Applikation definiert





# Exception 1/2

Exception = Interrupt

Ausgelöst von:

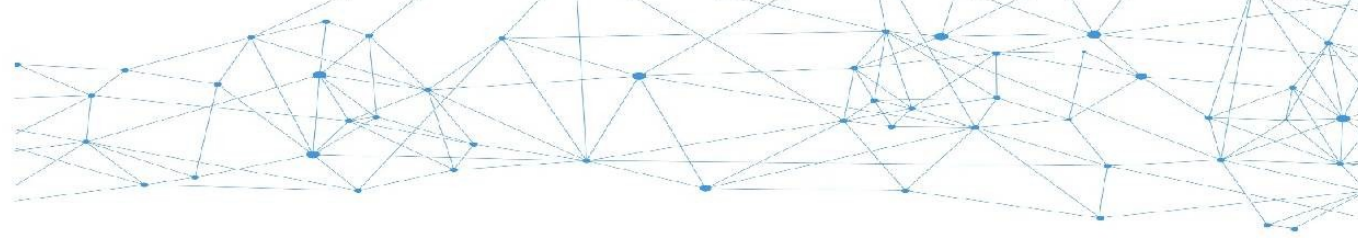
Control-System

Safety-System

Sequence

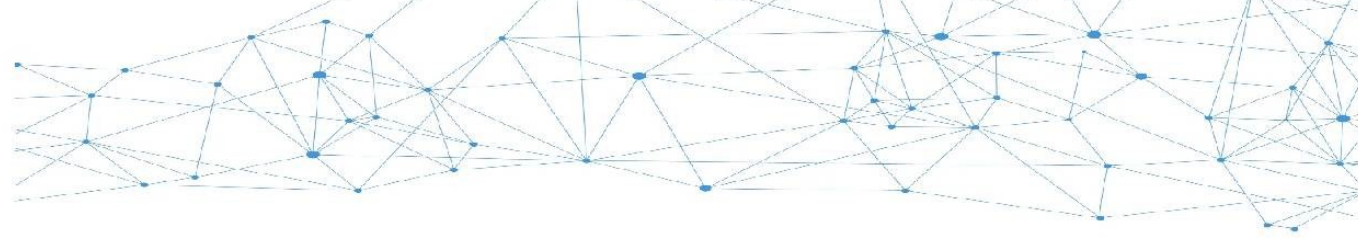
Benutzereingabe

Timeout



# Exception 2/2

Startet Sequenz  
Laufende Sequenz wird:  
Unterbrochen  
Abgebrochen



# Sequenz

Serie von Steps (mindestens ein Step)

Lesen: Control- und Safety-System

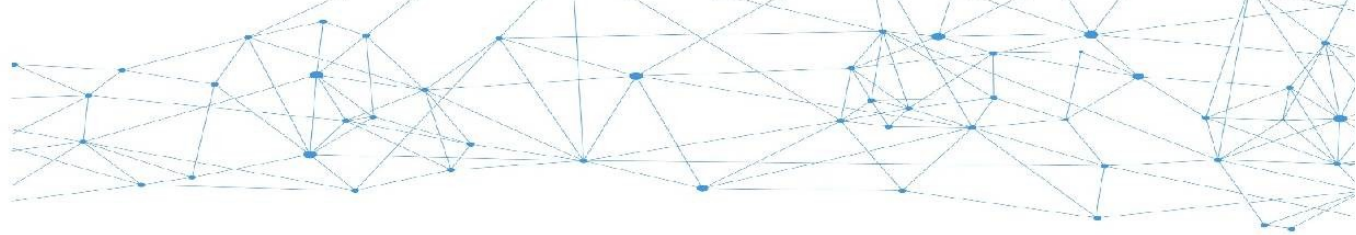
Block im CS

Alle “Public” Methoden und Variablen

Schreiben: Chontrol-System

Block im CS

Mehrere Sequenzen schreiben gleichzeitig auf  
einen Block?



# Step

Precondition = fail → Step wird übersprungen

1 Step = Eine Nachricht an CS

Postcondition:

Step abgeschlossen (Zeit abgelaufen, Position erreicht ...)

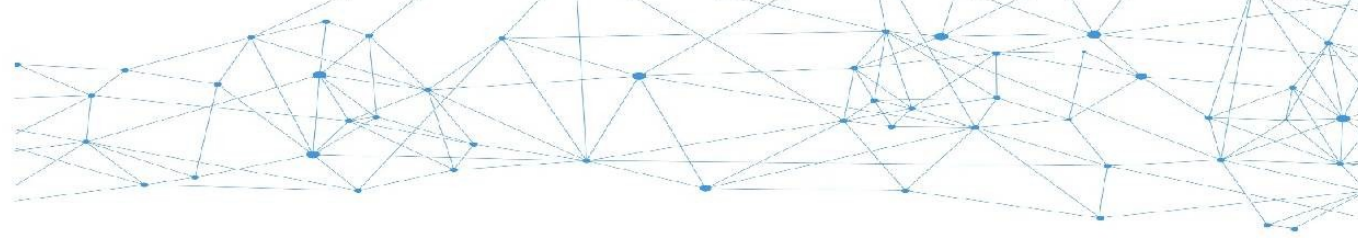
Exception (CS, SS, Timeout)

Entscheidung ob:

Nächster Step

Exception Sequenz (aktuelle Sequenz schlafen legen oder abbrechen)

Nächste Sequenz aufgerufen wird und was die Nächste sein wird



# Probleme

Zusammenführen parallel laufender Sequenzen  
Parallel laufende Sequenzen schreiben die  
gleiche Variable im CS  
Flexibilität vs. Einfachheit