Class: Condition

* Eine Condition-Objekt wird auf dem Heap erzeugt
* Einer Sequenz oder einem Step (Step = Sequenz) wird eine Referenz für ein Condition-Objekt übergeben
* Einer Sequenz können mehrere Conditions zugewisen werden
* Eine Condition kann von einer Sequenz entfernt werden
* **Wenn eine Sequenz einen Step oder eine Sequenz aufruft, werden alle Conditions verwerbt!**
  + **Was, wenn Startposition die Pre-Condition ist? Dann ist diese nicht mehr erfüllt, sobald sich der Roboter bewegt**
    - **Vererbung optional?**
* Wann wird eine Condition zerstört?
* Eine Condition kann als Pre- oder Postcondition verwendet werden
* Eine true-Condition führt zu:
  + Sequenz wird abgebrochen: Alle Steps werden übersprungen, bis zu einem höheren Level, bei dem die Condition nicht mehr gilt
  + Sequenz wird pausiert: Eine blockierende Exception-Sequenz wird gestartet. Wenn die Exception abgearbeitet ist:
    - Letzter Step / Sequenz wird wiederholt
    - Letzter Step / Sequenz wird nicht mehr wiederholt
    - Achtung bei Verschachtelung: Was gilt als letzter Step / Sequenz
  + Wenn eine Condition einer Sequenz zugewiesen wird, muss auch die Aktion definiert werden
* Mögliche Standard-EEROS-Conditions:
  + Timeout
  + Safety-Level (Bereich)
  + Not-Aus (kann als Safety-Level behandelt werden?)
  + Input aus HAL:
    - Schalter / Taster
    - Bereichsüberwachung (konkurriert mit SS und CS)
  + Input aus HMI
* Wenn eine Condition von einer Sequenz abgefragt wird, wird nur ein Boolean abgefragt (Jeder Step fragt mehrere Conditions ab). Das Überprüfen der Condition erfolgt parallel im Condition-Handler?

KUKA:KRL

* 3 Wait commands
  + Wait for
  + Wait sec
  + Halt

Condition Handler