

Maszyna stanów trybu manualnego

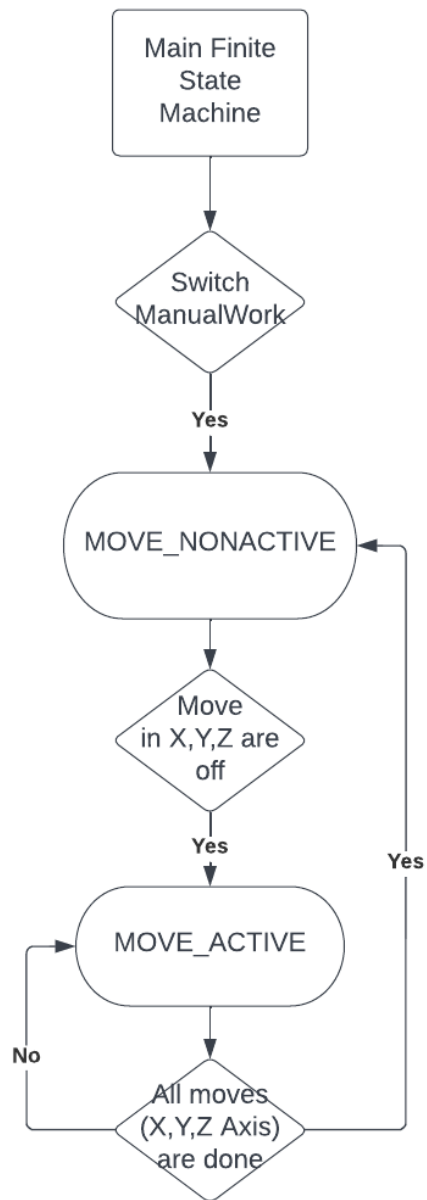
Maszyna stanów została wykorzystana w trybie manualnym w celu prawidłowego zapamiętania wykonywania ruchu przez którąkolwiek z osi X, Y, Z. Sekwencja maszyny stanów pozwala także na uniknięcie szarpanego ruchu typu JOG, który został wykryty przy zastosowaniu struktury opartej tylko i wyłącznie na strukturze zagnieżdżonych pętli IF.

Maszyna stanów składa się tylko z dwóch stanów:

- MOVE_NONACTIVE - jest to stan domyślny, w którym od razu znajduje się maszyna będąca w trybie manualnym. Oczekiwana w nim jest zmiana wartości flag aktywności ruchów wszystkich z trzech osi. Gdy ruchy nie są aktywne na wszystkich osiach następuje przejście do kolejnego stanu.
- MOVE_ACTIVE – W tym stanie Wykonywane są zadane przez operatora ruchy osi. Wykonywanie odpowiedniego ruchu definiowane jest przez wciśnięcie odpowiedniego z przycisków na panelu HMI. Po wykonaniu ruchu następuje na powrót przejście do stanu MOVE_NONACTIVE.

Prezentowana maszyna stanów nie obsługuje wszystkich funkcjonalności trybu manualnego. Jest swoistą strukturą zapobiegającą jittering-owi wykonywania ruchu w trybie JOG.

Na Rysunku 1. Przedstawiona jest graficzna forma przejść między stanami diagramu stanów.



Rysunek 1. Schemat maszyny stanów wykorzystanej w trybie manualnym maszyny.