< <boundary>></boundary>	Control>> UC1 en Flaske <boundary>> SensorIF <<boundary>> new Flaske <<boundary>> SensorIF </boundary>> SensorIF</boundary></boundary>
	goToPosition(Var_X, Var_Y, Var_Z) : void
alt [if Var_Z <= getZPosition()]	setZToGo(zPosition - Var_Z) : void
Step(Op, z) : void	setZPosition(zPosition - 1) : void setZToGo(zToGo - 1) : void
Loop [While zToGo != 0]	checkAxisSensor(z) : bool
alt [checkAxisSensor(z) == true	return true
	positioningError(): void
[checkAxisSensor(z) == false]	return false
Step(Op, z) : void	setZPosition(zPosition - 1) : void setZToGo(zToGo - 1) : void
	3012 1000(21000 1) . Volu
[if Var_Z > getZPosition()]	
Step(Ned, z) : void	setZPosition(zPosition + 1) : void
Loop [While zToGo != 0]	setZToGo(zToGo - 1) : void checkAxisSensor(z) : bool
alt [checkAxisSensor(z) == true	
	positioningError(): void
 [checkAxisSensor(z) == false]	return false
Step(Ned, z): void	setZPosition(zPosition + 1) : void
	setZToGo(zToGo - 1) : void
alt [if Var_X <= getXPosition()]	setXToGo(xPosition - Var_X) : void
Step(Tilbage, x) : void	setXPosition(xPosition - 1) : void
Loop [While xToGo != 0]	setXToGo(xToGo - 1) : void checkAxisSensor(x) : bool
alt [checkAxisSensor(x) == true	
	positioningError(): void
[checkAxisSensor(x) == false]	
Step(Tilbage, x) : void	setXPosition(xPosition - 1) : void
	setXToGo(xToGo - 1) : void
Lif Var. V. and V. Ponition () I	
[if Var_X > getXPosition()]	setXToGo(Var_X - xPosition) : void setXPosition(xPosition + 1) : void
Stop(Holli, X) : Volu	setXToGo(xToGo - 1) : void
Loop [While xToGo != 0]	checkAxisSensor(x) : bool
alt [CheckAxisSensor(x) == true	return true
[checkAxisSensor(x) == false]	return false setXPosition(xPosition + 1): void
Step(Frem, x) : void	setXToGo(xToGo - 1) : void
alt [if Var_Y <= getYPosition()]	setYToGo(yPosition - Var_Y) : void setYPosition(yPosition - 1) : void
Step(Tilbage, y) : void	setYToGo(yToGo - 1) : void
Loop [While yToGo != 0]	checkAxisSensor(y) : bool
alt [checkAxisSensor(y) == true	return true
[checkAxisSensor(y) == false]	return false setYPosition(yPosition - 1) : void
Step(Tilbage, y) : void	setYToGo(yToGo - 1) : void
[if Var_Y > getYPosition()]	setYToGo(Var_Y - yPosition) : void setYPosition(YPosition + 1) : void
Step(Frem, y) : void	setYToGo(yToGo - 1) : void
Loop [While yToGo != 0]	checkAxisSensor(y) : bool
alt [checkAxisSensor(y) == true	
	positioningError(): void
[checkAxisSensor(y) == false]	return false
Step(Frem, y) : void	setYPosition(yPosition + 1) : void setYToGo(yToGo - 1) : void
<u> </u>	