@startuml

title Diagramme des exigences du système d'automatisation

skinparam {

defaultFontName Arial

arrowColor DimGray

actorBorderColor DimGray

actorFontColor DimGray

actorBackgroundColor LightBlue

rectangleBorderColor DimGray

rectangleFontColor DimGray

rectangleBackgroundColor LightBlue

}

actor "Utilisateur\n(Application graphique)" as user

rectangle "Application graphique\n(Modbus/TCP)" as app

rectangle "Robot FANUC\n(Mi10 ou Mi20)" as fanuc\_robot

rectangle "Convoyeur" as conveyor

rectangle "Écran tactile\n(Modbus/TCP)" as touchscreen

rectangle "Robot Niryo\n(Ned2)" as niryo\_robot

rectangle "Poste de stockage 1" as storage1

rectangle "Poste de stockage 2" as storage2

user --> app : Contrôle et supervision

app --> fanuc\_robot : Contrôle et supervision

app --> conveyor : Contrôle et supervision

app --> niryo\_robot : Contrôle et supervision

touchscreen --> niryo\_robot : Contrôle

fanuc\_robot -left-> storage1 : Prendre pièce

fanuc\_robot -right-> conveyor : Poser pièce sur le convoyeur si CptPiece1=0

conveyor -right-> niryo\_robot : Si CptPiece1=1 alors Transporter pièce du convoyeur

niryo\_robot -right-> conveyor : Prendre pièce Si CptPiece2=1

niryo\_robot -right-> storage2 : Déposer pièce dans le poste de stockage 2

@enduml