



Основным классом является PLK:

Название функции:	Краткий обзор работы:
revers_signal()	Позволяет передать контроллеру сигнал обратный тому, который был передан сенсором
stop_all()	Передает на все контроллеры 0.
input_data()	Передает на сенсоры сигналы полученные из txt файла
output_data()	Считывает значения контроллеров и выписывает их в txt файл
show_items()	Позволяет вывести в консоль данные с контроллеров и сенсоров, в основном использовалось для тестирования
work()	Основной алгоритм обработки данных передаваемых с сенсором,
creat_plk()	Приватная функция, вызываемая конструктором с передаваемыми параметрами.

Классом, который вызывает PLK, является pult:

creat_pult()	Создает пульт с кнопками действие: start, stop и restart А также кнопки тестов: 1, 2 и 3
Push_button()	Позволяет установить значение кнопки, которую нужно нажать
Show_buttons()	Выводит кнопки действий в консоль в рамочках
Show_tests()	Выводит кнопки тестов в консоль в рамочках
Pult_in_work()	Запускает работу пульта, который запускает работу PLK до тех пор, пока не будет нажата кнопка stop

Классами которые использует PLK для работы controller, sensor и container:

sensor	
set_signal()	Устанавливает значение сигнала сенсора считываемое и строки
result_signal()	Возвращает значение в виде значения типа int

controller	
set_order()	Устанавливает значение сигналу переданного контроллеру
give_order()	Возвращает значение сигнала в виде значения типа char

container	
addProduct(float prod)	Добавляет продукт в контейнер, предварительно проверяя влезает ли туда продукт
show()	Выводит сколько на данный момент находится в контейнере
returnProduct()	Возвращает кол-во продукта в виде значения типа int
clean()	Полностью очищает контейнер