

Annexe

Explication des fonctions couche hautes :

Robot.RobotsEnPosition(numéro robot) : renvoie 1 quand le robot est immobile et 0 sinon

Robot.EnvoyerPosition(numéro robot, position) : commande au robot correspondant au numéro robot à une position prédéfinie (entre 1 et 4)

AXX.get_PSXX() : renvoie la valeur du capteur PSXX.

AXX.get_CPXX() : renvoie la valeur du capteur CPXX

AXX.get_postAig_Droit() : renvoie 1 si l'aiguillage AXX est en position « droit », 0 sinon.

AXX.get_posAig_Virage() : renvoie 1 si l'aiguillage AXX est en position « virage », 0 sinon.

AXX.Droit() : mets l'aiguillage AXX dans la position « droit ».

AXX.Virage() : mets l'aiguillage AXX dans la position « virage ».

AXX.START() : actionneur permettant de faire démarrer les navettes positions en amont de l'aiguillage AXX.

AXX.START_VIRAGE() : actionneur permettant de faire démarrer les navettes positions en amont de l'aiguillage AXX quand il est en position « virage ».

AXX.START_DROIT() : actionneur permettant de faire démarrer les navettes positions en amont de l'aiguillage AXX quand il est en position « droit ».

AXX.STOP() : actionneur permettant de faire arrêter les navettes positions en amont de l'aiguillage AXX.

AXX.START_VIRAGE() : actionneur permettant de faire arrêter les navettes positions en amont de l'aiguillage AXX quand il est en position « virage ».

AXX.START_DROIT() : actionneur permettant de faire arrêter les navettes positions en amont de l'aiguillage AXX quand il est en position « droit ».

cmd.PiecePrise(numéro poste) : ordonne au robot travaillant sur le poste correspondant au numéro poste de prendre la pièce (le robot doit être au-dessus de la pièce, pour cela il faut utiliser la fonction « Robot.EnvoyerPosition(numéro robot, position) »).

cmd.PieceDeposee(numéro poste) : ordonne au robot travaillant sur le poste correspondant au numéro poste de déposer la pièce (le robot doit être au-dessus d'un poste ou d'une navette, pour cela il faut utiliser la fonction « Robot.EnvoyerPosition(numéro robot, position) »).

cmd.lancementTache(numéro tache, temps de réalisation) : lance la tâche au poste numéro tache (trois numéros possible : 1, 3 et 4, 2 étant le poste d'arrivée). La tâche s'effectue pendant temps de réalisation).

cmd.get_tacheXdone() : renvoie 1 si il y a une tâche terminée au poste X, 0 sinon.

Capteur_Poste.StopShuttle(numéro poste) : actionneur permettant d'arrêter les navettes au niveau du poste correspondant à numéro poste.

Capteur Poste.StartShuttle(numéro poste) : actionneur permettant de démarrer les navettes au niveau du poste correspondant à numéro poste.

Capteur Poste.get_PSXX() : renvoie la valeur du capteur PSXX en face d'un poste.