采血机器人架构图

采血系统设备UI(显示采血机器人系统信息) SystemDeviceUI

采血台设备UI(显示设备信息) ArmPlateDeviceUI 机械臂设备UI(显示设备信息) RobotArmDeviceUI

超声设备UI(显示设备信息)

注射器/采血管UI(显示设备信息)

SyringeDeviceUI

界面接口(界面和逻辑之间的数据传输) ControllerUIAdapter

整个系统的逻辑处理

采血系统设备(子设备的组合,包括采血台、超声等) SystemDevice(它的状态决定状态机的调用)

目前程序代码SystemDevice和子设备还不是包含关系、我将修改代码和此图一致

采血台设备(放手臂) ArmPlateDevice(调用串口,实现手臂固定, 轧带等)

ArmPlateDeviceSim(模拟采血台设备) 实现方式可以是一个dll 机械臂(扎针)

RobotArmDevice(调用网络接口或sdk,驱动机器臂系统运行到指定位置,涉及机器人轨迹算法)

RobotArmDeviceSim(模拟机械臂设备)

超声(扫描血管,获取血管位置)
UltrasoundDevice(调用sdk在屏幕上显示血管图像,获取血管位置)
UltrasoundDeviceSim(模拟超声波)
实现方式可以是一个dll

注射器/采血管(装血液样品) SyringeDevice(调用串口,把针管的密封盖子 打开,让血液流进管,还需要加一个视觉识别 管子的血液刻度)

SyringeDeviceSim (模拟采血管设备) 实现方式可以是一个dll