

Tableau du manipulation



Liste Trajets	N°Robot	Lettre	Statut Robot
P07--->P01	R04	A	P08R04E
P02--->P06	R10	C	P02R10V
P06--->P02	R09	D	P04R09L
P08--->P01	R08	B	P04R08C
P05--->P02	?	D	?

Légende :

Poste Pxx

Robot en mission Rx

Robot hors service (suite a une panne ou LED brulé)

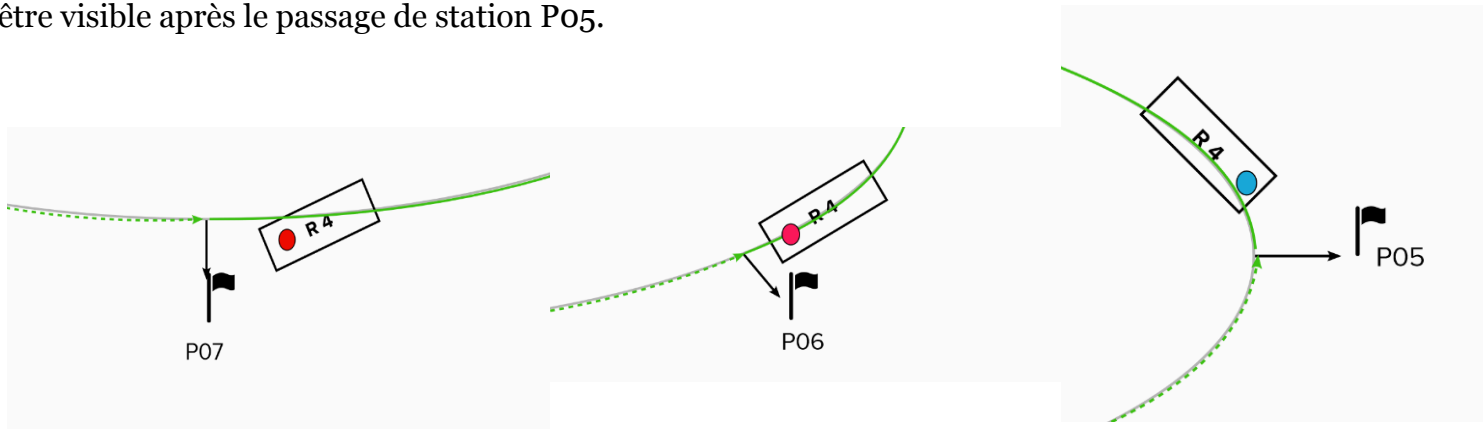
Indice de vitesse entre 80% et 20% de vitesse max (la couleur indique la mission de robot)

- R01
- R02
- R03
- ...
- R15

Explication schéma :

On a choisi de ne représenter que 5 robots pour des raisons de clarté. **L'icone de vision réel comprend tous les robots fonctionnels sur le circuit de circulation.**

- ❖ Le robot 4 reçoit une commande de la base pour récupérer une commande du poste 7 et la livrer au poste 1. Durant sa trajectoire il passe par le poste 1 et 8 successivement d'où la représentation par une flèche vert (allumé après le dernier passage, éteinte après 2 secondes) en arrivant au poste 7 une flèche vert s'allume pour indiquer que le robot est entré au poste. L'indice de vitesse est à 70% avec la couleur est **rouge** ce qui veut dire que la vitesse du robot est à 70% de sa vitesse max et que son statut est "**enlevecolis**". Dans la prochaine étape, on suppose que l'ouvrier a mis le colis et a validé la commande en appuyant sur le bouton "**colis_chargé**" le statut du robot va donc changé en "**colispris**". Cependant, ce changement ne sera visible qu'après le passage à côté de la station suivante (P06 dans notre cas) il reçoit alors son adresse de livraison de la base et change son statut en "**livraison**" qui va être visible après le passage de station P05.



Représentation de séquençage processus d'enlèvement.

- ❖ Le robot 3 est non signalé par un poste depuis plus de 2 minutes, il disparaît donc du schéma.
- ❖ Les robots 8,9 sont en train d'effectuer des missions, les robots 8 et 9 présents dans une même section sont affichés dans un ordre, le robot 8 a ajusté sa vitesse pour bien resté derrière le robot 9