受铁过程参与决策的变量有：

1. 重量计
2. 雷达液面计

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | AB均无故障 | AB不一致时，相信A的结果 |
|  | A有故障，B无故障 | 报警提示A故障。用户根据相机监测结果判定B是否可信 |

小车行走时对小车位置的判断，参与决策的变量有：

1. 激光测距仪
2. 定位器（限位开关：受铁位、等待位、吊包位等）
3. 编码器
4. 正向/反向计时

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | B、C均无故障 | 若在受铁位、等待位、吊包位时，相信B的结果。在其他位置时，ABCD不一致时，相信C的结果 |
|  | B故障，ACD无故障 | ACD一致时，相信C的结果 |
| ACD不一致，若C与另一项一致，则相信C的结果 |
| ACD不一致，若C与另两项都不一致，则联系现场人员确认 |
|  | B故障，C无故障，AD中仅一项无故障 | C与无故障变量一致，则相信C |
| C与无故障变量不一致，则联系现场人员确认 |
|  | C故障 | 若在受铁位、等待位、吊包位时，相信B的结果。若ABD三者均无故障且三者一致，则相信其结果 |
| 若ABD中至少有一项有故障，或三者都无故障但三者不一致，则联系现场人员确认 |