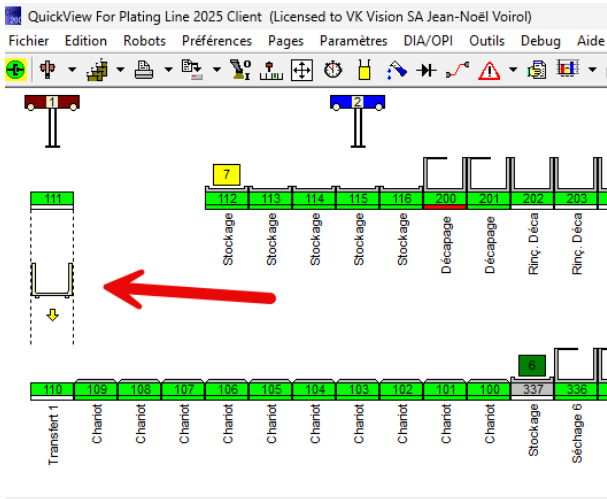


Interface avec les transferts

Les transferts permettent le transport de charges d'une branche de la machine à une autre branche. Les transferts sont représentés comme suit:



Dans QuickView, il est possible de définir 4 transferts au maximum. Ils sont définis dans le fichier VKServer.ini dans les sections [ShuttleX]

```
;-----> SHUTTLE  
[SHUTTLE1]  
Db=29  
RegCommand=0  
RegStatus=1  
Mode=1  
DefaultMachine=0  
  
[SHUTTLE2]  
Db=29  
RegCommand=3  
RegStatus=4  
Mode=1  
DefaultMachine=1
```

Les mots clef suivant sont possibles:

Mot clef	Type	Description
DB	Integer	Numéro de databank dans lequel se trouve les registres de statut et de commande
DBCom	Integer	Numéro de databank si le DB de statut et différent du DB de commande
RegComand	Integer	Numéro de registre dans lequel les commandes sont écrites
RegStatus	Integer	Numéro de registre dans lequel les statuts sont écrits par l'automate
Mode	Integer	Mode de fonctionnement une fois la charge déposée dans la destination: 0: Renvoie le transfert à la position d'origine. 1: Renvoie le transfert à la position par défaut. 2: Renvoie le transfert à la machine dont un mouvement robot est prévu. 3: Ne rien faire
DefaultMachine	Integer	Numéro de la branche de la machine dans laquelle le transfert est envoyé à la fin d'un mouvement

Le registre de statut est constitué comme suit:

Bits	Description
0	Le transfert se trouve dans la branche 0 de la machine
1	Le transfert se trouve dans la branche 1 de la machine
2	Le transfert se trouve dans la branche 2 de la machine
3	Le transfert se trouve dans la branche 3 de la machine
4	Le transfert se déplace vers la branche 0 de la machine
5	Le transfert se déplace vers la branche 1 de la machine
6	Le transfert se déplace vers la branche 2 de la machine
7	Le transfert se déplace vers la branche 3 de la machine

Le registre de commande est constitué comme suit:

Bits	Description
0	Demande de déplacement vers la branche 0 de la machine
1	Demande de déplacement vers la branche 1 de la machine
2	Demande de déplacement vers la branche 2 de la machine
3	Demande de déplacement vers la branche 3 de la machine

Il existe d'autres mots clef utilisés par les transferts:

Mots clef	Type	Valeur par défaut	Description
Parameters.ini[System]CheckMovementOverShuttlePriority	Boolean	0	Avant d'envoyer un transfert dans une branche de la machine, le système doit vérifier si un mouvement d'un robot est en cours au dessus d'une position d'un transfert. Si actif, la vérification est effectuée en mode prioritaire.
Parameters.ini[System]NoMoveToNearestShuttlePriority	Boolean	0	Lorsqu'un robot a pris une charge dans une position ayant pour destination un transfert, il se déplace à la position la plus proche du transfert si le transfert est en cours de déplacement. Si ce mot clef est activé, le robot ne se déplace pas vers la position la plus proche, il attend au dessus de la position sur laquelle il a pris la charge.
Parameters.ini[System]PriorityOverLoadedShuttle	Boolean	0	Si mot clef est activé cela indique au système qu'il n'est pas autorisé à un robot de se déplacer au dessus d'un transfert chargé.
Parameters.ini[System]Shuttle1	Integer	30	Temps de déplacement du transfert 1 d'une branche à l'autre en secondes.
Parameters.ini[System]Shuttle2	Integer	30	Temps de déplacement du transfert 2 d'une branche à l'autre en secondes.
Parameters.ini[System]Shuttle3	Integer	30	Temps de déplacement du transfert 3 d'une branche à l'autre en secondes.

Mots clef	Type	Valeur par défaut	Description
Parameters.ini[System]Shuttle4	Integer	30	Temps de déplacement du transfert 4 d'une branche à l'autre en secondes.
Parameters.ini[System]ShuttleFree1	Integer	60	Temps libre nécessaire pour le calcul d'utilisation du transfert 1.
Parameters.ini[System]ShuttleFree2	Integer	60	Temps libre nécessaire pour le calcul d'utilisation du transfert 2.
Parameters.ini[System]ShuttleFree3	Integer	60	Temps libre nécessaire pour le calcul d'utilisation du transfert 3.
Parameters.ini[System]ShuttleFree4	Integer	60	Temps libre nécessaire pour le calcul d'utilisation du transfert 4.
VKServer.ini[System]DoNotCheckShuttleMoving	Boolean	0	Si activé, le système ne vérifie pas les bits de statut indiquant le déplacement d'un transfert pour positionner un robot

Revision #1

Created 2025-05-01 05:43:51 UTC by Jean-Noël Voirol

Updated 2025-05-01 06:44:16 UTC by Jean-Noël Voirol