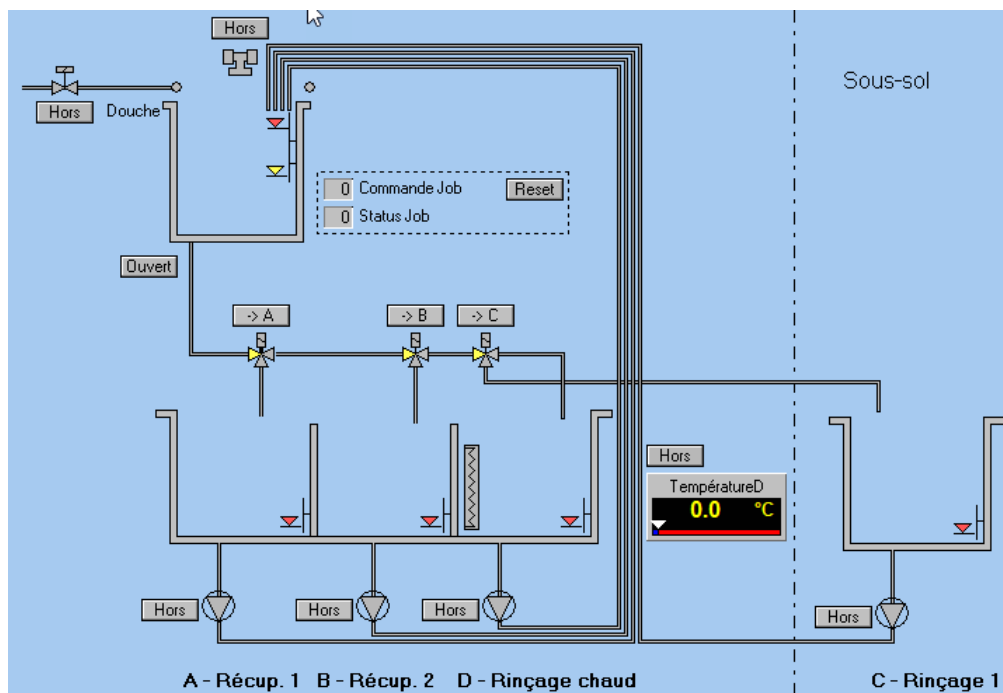


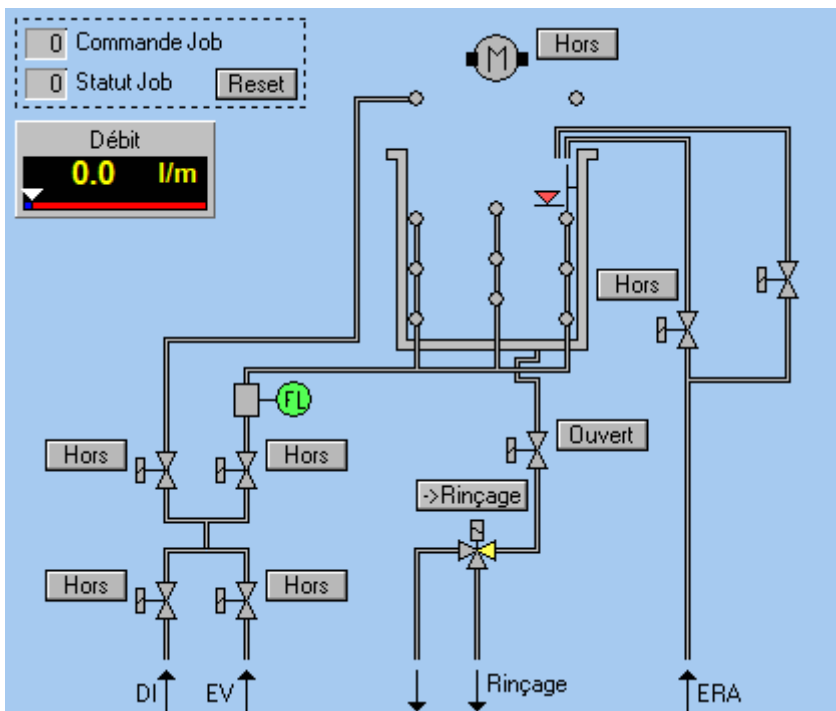
Le mode de fonctionnement OSCILine

Introduction

Le mode de fonctionnement OSCILine permet l'utilisation de conteneurs contenant de la chimie ou des rinçages pouvant être pompés ou vidangés vers ou depuis la cuve de travail. L'utilisation de ces conteneurs est nommé "Job". Un "Job" correspond donc au remplissage de la cuve principale depuis un conteneur, à l'immersion de la charge pendant un temps défini puis à la vidange de la cuve de travail vers le conteneur. Il peut également correspondre à une douche pendant un certain temps et à la vidange vers l'égout ou vers un conteneur. Le fonctionnement du Job est programmé dans l'automate programmable et peut correspondre à n'importe quelle fonction. En mode OSCILine une cuve de travail est également appelée "Module".



Exemple d'une cascade en mode OSCILine



Exemple d'une cuve de rinçage en mode OSCILine

La définition des modules et jobs

La définition des modules et des jobs est réalisée dans le fichier OSCIDef.ini. Par exemple:

```
[Module11]
Type=1
StatusDB=28
StatusReg=11
CommandDB=27
CommandReg=44
JOB1=Spray DI;11;10;3;5
JOB2=Spray EV;16;10;3;5
JOB3=Rinçage;1;30;30;30

[Module12]
Type=0
StatusDB=0
StatusReg=0
CommandDB=0
CommandReg=0
JOB1=Traitement;255;45;0;0

[Module13]
```

```
Type=1
StatusDB=28
StatusReg=13
CommandDB=27
CommandReg=52
JOB1=Spray DI;11;10;3;5
JOB2=Spray EV;16;10;3;5
JOB3=Rinçage;1;30;30;30
```

...

[Module21]

```
Type=0
StatusDB=0
StatusReg=0
CommandDB=0
CommandReg=0
JobDB=29
JobReg=21
JOB1=Champagne NN ;51;180;0;0;0;1
JOB2=5N ;52;180;0;0;0;2
JOB3=2N18 ;53;180;0;0;0;3
```

Pour chaque position de la machine un module doit être défini. Le numéro du module correspond au numéro (index) de la position.

Les mots clef

Mots clef	Type	Description
-----------	------	-------------

Type	Integer	Indique le type de mode: 0: Cuve toujours pleine (pas de conteneur annexe). Le fonctionnement est géré par VKQuickView. 1: Cuve équipée de conteneurs annexes pouvant être remplie et vidée. Le fonctionnement est géré par l'automate programmable. Le statut du fonctionnement est lu depuis l'automate programmable dans le registre de statut. La commande est envoyée à l'automate programmable dans le registre de commande. Les divers statuts sont décrits dans la section "Statuts" et les diverses commandes sont décrites dans la section *Commandes"
StatusDB	Integer	Numéro du DB dans lequel se trouve le registre de statut
StatusReg	Integer	Numéro du registre de statut.
CommandDB	Integer	Numéro du DB dans lequel se trouve le registre de commande.
CommandReg	Integer	Numéro du registre de commande.

Job1..20	String	<p>Définition des 20 jobs possibles par module. Les jobs sont composés de données séparées par un point virgule. Les données sont les suivantes:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) Nom du job (texte affiché dans la définition des séquences) 2) Numéro interne du job dans l'automate. Les jobs 1..254 correspondent à des fonctions définies dans l'automate programmable. Le job 255 correspond à une cuve toujours pleine gérée par QuickView. 3) Temps (en secondes) par défaut dans la séquence. 4) Temps caché (en secondes) correspond au temps de remplissage de la cuve principale. 5) Temps (en secondes) de vidange de la cuve principale. 6) Numéro du job correspondant à un rinçage. Lorsqu'un job est avorté suite à une erreur de rotation par exemple, ce numéro correspond au numéro de job que QuickView va exécuter après l'arrêt du job en cours. 7) Numéro du redresseur par défaut (1..9). Un module peut comporter jusqu'à 8 redresseurs. 1 à 8 indique le numéro du redresseur, 9 indique tous les redresseurs.
JobDB	Integer	Numéro du DB dans lequel se trouve le registre de numéro de Job du module (1..20)
JobReg	Integer	Numéro du registre de job. Le numéro de job indique à QuickView quelle cuve mobile est en place. Les autorisations de démarrage d'un programme passant par des cuves mobiles vérifient que les bonnes cuves sont en place avant que l'autorisation soit accordée. Chaque bit du registre correspond à un numéro de job (1..20). Le bit 1 correspond au job numéro 1, le bit 2 au job numéro 2, le bit 15 au job numéro 15, etc.... Le bit 0 n'est pas utilisé.

Le contenu du registre de statut

Le contenu du registre de statut de l'automate indique au système dans quel état se trouve le job dans l'automate. Les statuts suivants sont possibles:

Valeur	Description
0	Le job est prêt à démarrer. Une nouvelle commande de démarrage peut être envoyée.
1	Le job a terminé son initialisation
2	Le job a démarré le décompte du temps
3	Le job a commencé la vidange
4	Le job a exécuté la fin de vidange
5	fin de job ou erreur

La structure des registres de commande

La structure des registres de commande est composé de 4 registres:

Registre	Type	Description
0	Word	bits 0-7 = commande : 0=reset, fin de job, 1=démarrer le remplissage, 2=démarrage du temps, 3=démarrage vidange, 4=fin de vidange, 255=Reset alarme bits 8-15 = numéro de job
1	Word	Temps défini dans la séquence
2	Word	bit 0-7 = numéro du prochain job dans la séquence ou 0 si dernier job. bits 8-15 = paramètre 1
3	Word	Paramètre 2

Revision #9

Created 2021-10-13 04:25:57 UTC by Jean-Noël Voirol

Updated 2024-03-03 09:57:00 UTC by Jean-Noël Voirol