

LPNHE Nicolas Roche -> <http://lpp90.in2p3.fr/~roche/hess2i/>

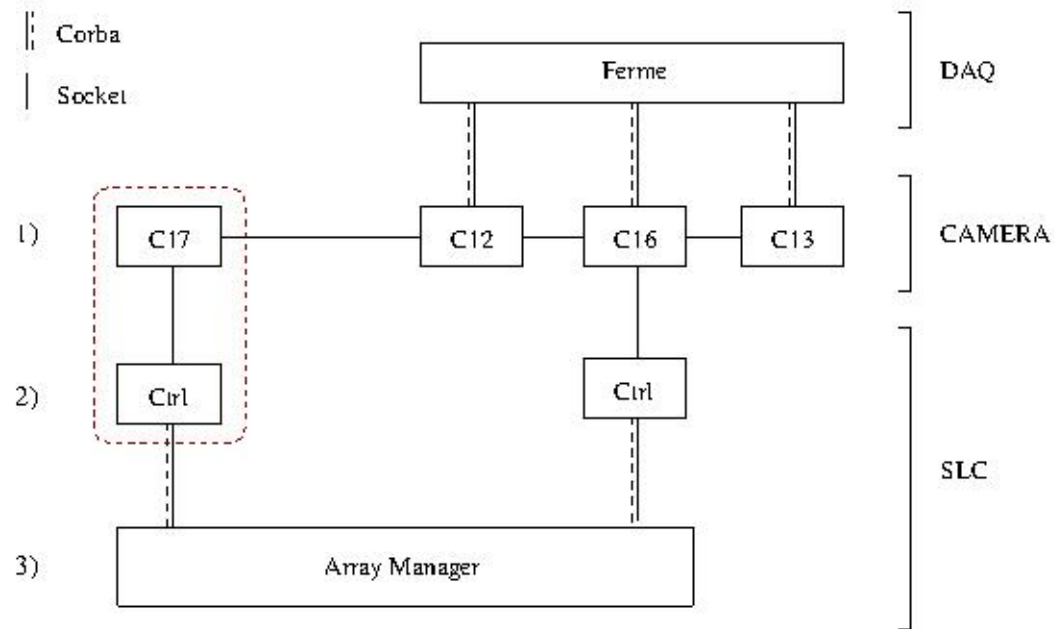


Table des matières

1	Serveur embarqué	2
2	Controleur corba	3
3	API Array Manager	4

1 Serveur embarqué

10 : HV enable / disable 1
11 : HV enable / disable 2
12 : Enable of the calibration PM HV
20 : Lid opening

1.1 Initialisation

- Allumer les basses tensions
- Lancement des ventilateurs

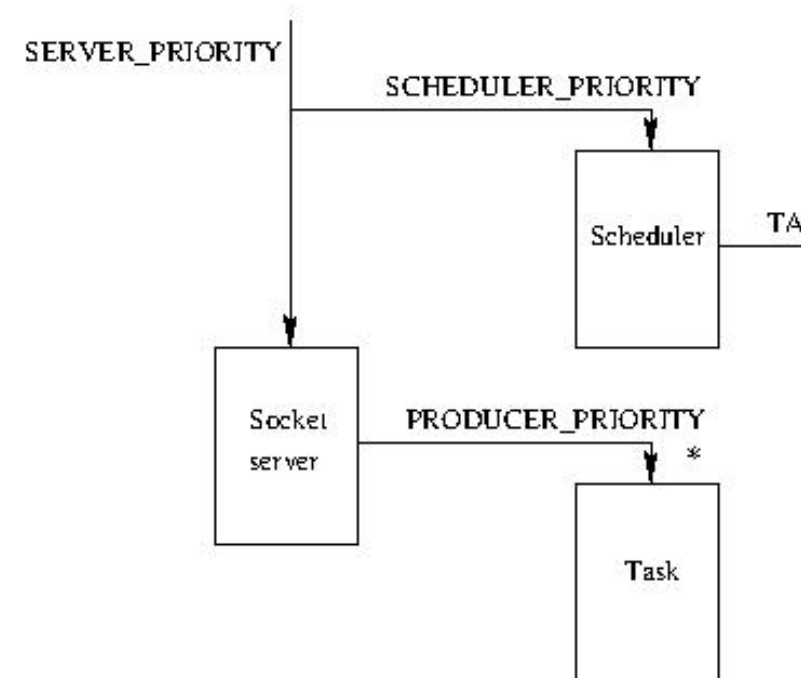
1.2 Tâches ordonnancées

- Contrôle du courant et de la tension
- Lecture des photo-diodes en entrée
- Mise à jour du statut des températures

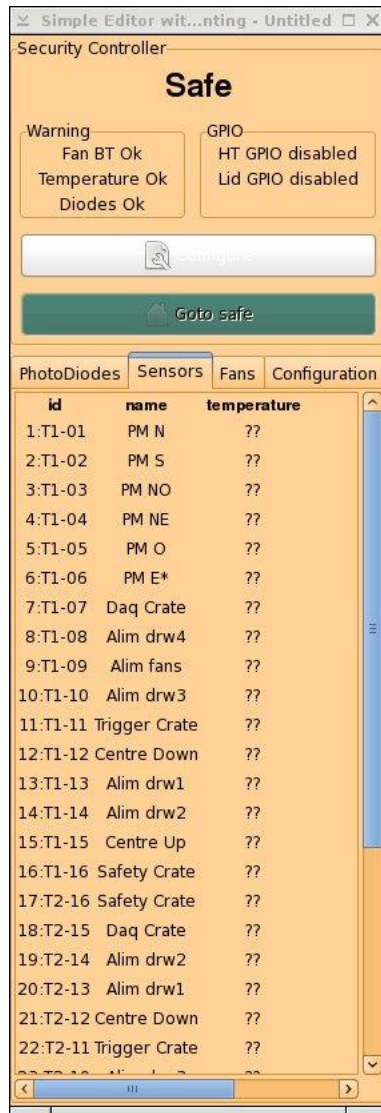
1.3 Analyseurs gramaticaux

- Grammaire fournie par le LAPP

- Transition de l'automate.



2 Controleur corba



Clonage des controleurs existants.

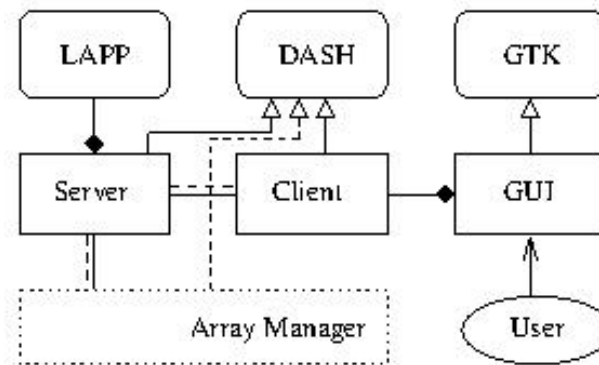
```
$ man omniNames
```

The OMNI Naming Service is an omniORB2 implementation of the OMG's COS Naming Service Specification.

```
$ ~/cvs/onlinesecurity/bin/Controller -n Security/Controller
```

```
$ nameclt list roche/Security
Controller
GUI
```

```
$ python GUI.py
```



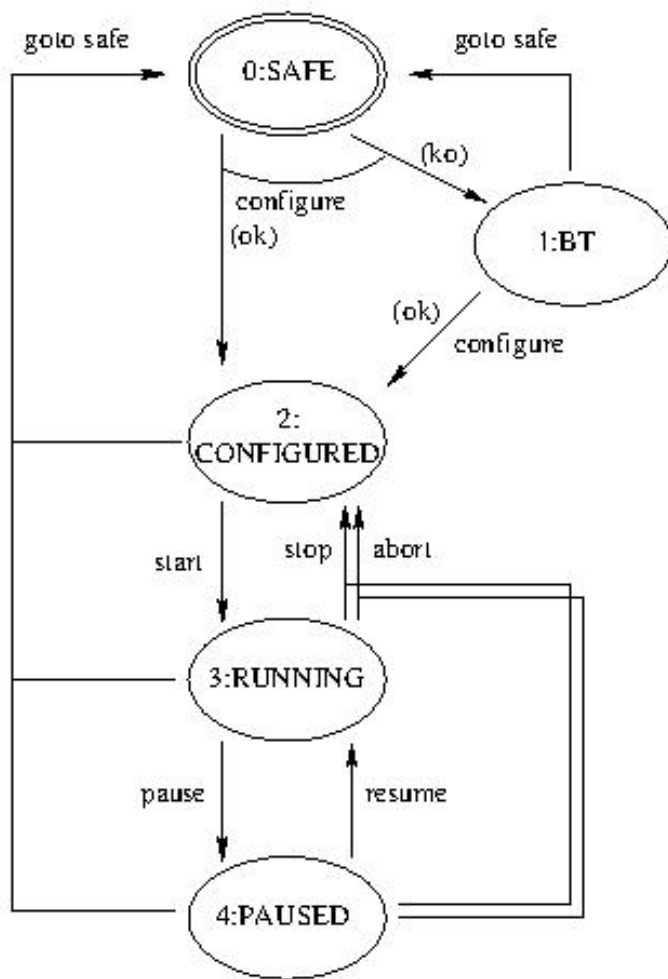
```

Server
├─ Message
│   └─ StateController
│       └─ Controller

```

3 API Array Manager

Christian Stegmann. <stegmann@physik.uni-erlangen.de>



Évènement	tâches pré-requises au changement d'état
<i>gotosafe</i>	Bloquer les GPIO LID et HV
<i>configure</i>	Tester l'état non erroné des basses tensions Tester l'état non erroné des températures Tester l'état non excité des diodes-pin Autoriser les GPIO LID et HV
<i>start</i>	
<i>stop</i>	
<i>abort</i>	
<i>pause</i>	
<i>resume</i>	

```

telnet camera17 1808
> BEGIN_
> TASK LIST
> SECURITY <ReadFan></ReadFan>
> RUNLEVEL CONFIGURE
> RUNLEVEL GET RUNLEVEL (questionnement par Big)
> RUNLEVEL GET STATUS (questionnement par Big)
> ENDMSG
  
```