SpecAdjustCarrA

Y1 =>Y1
Y2

Definizione di 'intervallo complementare' "I2" per trascinatore Y2

NO **Y2Δ < I2NewΔ** Si

Accentramento di Y2

[A-Y2A] **[A-Y2AB]**

a b

Return

SpecAdjustCarrB1

Y1 => Y2+Y1

NO **Y2Δ < I2NewΔ** Si

Accentramento di Y2

[B1-Y2A] **[B1-Y2AB]**

a b

Return

SpecAdjustCarrB2

Y2 => Y1+Y2

No **Y1Δ < I2NewΔ** Si

Allontanamento di Y1

[B2-Y1B] **[B2-Y1A]**

c d

Return

SpecAdjustCarrC

Y1 =>Y2
Y2

Definizione di 'intervallo complementare' "I1" per trascinatore Y1

No **Y1Δ < I2NewΔ** Si

Allontanamento di Y1

[C-Y1B] **[C-Y1A]**

c d

Return

PosY2Y1A

Allontanamento di Y2 e posizionamento di Y1 a partire da Y1/Y2 o da Y1

F **-Extral2MaxF < CrsY1Te and Y1Pos <= TPos - ...** V

Posizionamento di Y2 possibile in una sola fase (casi 'rp', 'ri' con Y1 in grado di afferrare T)

Posizionamento di Y1

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y1 A

F Posizionamento di Y1 possibile in una sola fase (casi [rp] , [ri]) V

Posizionamento di Y1

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y1 A

Posizionamento di Y2

Lancio dei movimenti di massimo trascinamento indietro della trave (caso [xw], movimenti 'M2' o 'M3')

Return

a

PosY2Y1B

Accentramento di Y2 e posizionamento di Y1 a partire da Y1/Y2 o daY1

V **Extral2MinF < CrsY1Tc and Y1Pos <= TPos - ...** F

Posizionamento di Y2 possibile in una sola fase (casi 'rp', 'ri' con Y1 in grado di afferrare T)

Posizionamento di Y1

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y1 A

F Posizionamento di Y1 possibile in una sola fase (casi [rp] , [ri]) V

Posizionamento di Y1

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y1 A

POsizionamento di Y2

Lancio dei movimenti di massimo trascinamento indietro della trave (caso [xw], movimenti 'M2' o 'M3')

Return

b

PosY1Y2B

Accentramento di Y1 e posizionamento di Y2 a partire da Y1/Y2 o da Y2

F **-Extral1MaxF < CrsY2Tc and Y2Pos >= TPos+...** V

Posizionamento di Y1 possibile in una sola fase (casi 'rp', 'ri' con Y2 in grado di afferrare T)

Posizionamento di Y2

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y2 A

F Posizionamento di Y2 possibile in una sola fase (casi [rp] , [ri]) V

Posizionamento di Y2

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y2 A

Posizionamento di Y1

Lancio dei movimenti di massimo trascinamento indietro della trave (caso [xw], movimenti 'M1' o 'M4')

Return

c

PosY1Y2A

Allontanamento di Y1 e posizionamento di Y2 a partire da Y1/Y2 o daY2

V **Extral1MinF < CrsY2Te and Y2Pos >= TPos+...** F

Posizionamento di Y1 possibile in una sola fase (casi 'rp', 'ri' con Y2 in grado di afferrare T)

Posizionamento di Y2

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y2 A

F Posizionamento di Y2 possibile in una sola fase (casi [rp] , [ri]) V

Posizionamento di Y2

B Allontanamento (A) / Accentramento (B) di Y2 A

POsizionamento di Y1

Lancio dei movimenti di massimo trascinamento indietro della trave (caso [xw], movimenti 'M1' o 'M4')

Return

d

PosY2FromY1A

PosY2FromY1B

PosY1FromY2B

PosY1FromY2A

PosY1FromY2A

PosY1FromY1B

PosY2FromY1A

PosY2FromY1B

PosY2FromY1A

Allontanamento di Y2, a partire da pos. di Y1

V **I2ΔMinF <= Y2Δ <= I2ΔMaxF**

Y2 già nell'intervallo valido

F **- ExtraY2New > CrsY1Te**

Y2 non può raggiungere 'direttamente' il centro di I2 (ma può raggiungere l'intervallo, come da funzione chiamante) F

V

Lancio movimento di massimo trascinamento in avanti della trave (caso **[ri]**, movimento 'M1')

(-ExtraY2New <= CrsY1Te)

caso **[rp]** : posizionamento di Y2 al punto medio dell'intervallo I2 in unica fase

Return

e

PosY2FromY1B

Accentramento di Y2, a partire da pos. di Y1

V **I2ΔMinF <= Y2Δ <= I2ΔMaxF**

Y2 già nell'intervallo valido

F **ExtraY2New > CrsY1Tc**

Y2 non può raggiungere 'direttamente' il centro di I2 (ma può raggiungere l'intervallo, come da funzione chiamante) F

V

Lancio movimento di massimo trascinamento indietro della trave (caso **[ri]**, movimento 'M3')

(ExtraY2New <= CrsY1Tc)

caso **[rp]** : posizionamento di Y2 al punto medio dell'intervallo I2 in unica fase

Return

f

PosY1FromY1B

Accentramento di Y1, a partire da pos. di Y2

V **I2ΔMinF <= Y2Δ <= I2ΔMaxF**

Y2 già nell'intervallo valido

F **- ExtraY1New > CrsY2Tc**

Y1 non può raggiungere 'direttamente' il centro di I1 (ma può raggiungere l'intervallo, come da funzione chiamante) F

V

Lancio movimento di massimo trascinamento in avanti della trave (caso **[ri]**, movimento 'M4')

(-ExtraY1New <= CrsY2Tc)

caso **[rp]** : posizionamento di Y1 al punto medio dell'intervallo I1 in unica fase

Return

g

PosY1FromY2A

Allontanamento di Y1, a partire da pos. di Y2

V **I2ΔMinF <= Y2Δ <= I2ΔMaxF**

Y2 già nell'intervallo valido

F **ExtraY1New > CrsY2Te**

Y1 non può raggiungere 'direttamente' il centro di I1 (ma può raggiungere l'intervallo, come da funzione chiamante) F

V

Lancio movimento di massimo trascinamento in avanti della trave (caso **[ri]**, movimento 'M2')

(ExtraY1New <= CrsY2Te)

caso **[rp]** : posizionamento di Y1 al punto medio dell'intervallo I21 in unica fase

Return

h