Device SimpleScan

Version 1.0.0 du device

Device SimpleScan : <http://ganymede.synchrotron-soleil.fr/mantis/view.php?id=21805>

* Partir de la structure du device existant qui est dans tango-ds/InputOutput/Scan/SimpleScan et refaire le device version IDL4
* Prendre SalsaApi 3.3.0
* Les paramètres de connexion à Salsa sont :

-DSALSA\_SERVER\_URL=jdbc:mysql://localhost/salsa -DSALSA\_LOGIN=root -DSALSA\_DEVICE\_PREFERENCES="D:\WorkingDirectory\SalsaPreferences\salsaconfig.xml"

* Les attributs :
  + salsaConfiguration – Scalar/String/Write only – Indique quelle est la configuration Salsa à exécuter.
  + sensorList – Spectrum/String/Read – Indique quelle est la liste des sensors associée à la salsaConfiguration chargée.
  + actuatorXList – Spectrum/String/Read – Indique quelle est la liste des actuators associée à la salsaConfiguration chargée.
  + actuatorYList – Spectrum/String/Read – Indique quelle est la liste des actuators associée à la salsaConfiguration chargée.
  + timebaseList - Spectrum/String/Read – Indique quelle est la liste des timebase associée à la salsaConfiguration chargée.
  + activatedSensorList – Spectrum/String/Read/Write – Indique quelle est la liste des sensors activés associée à la salsaConfiguration chargée.

En mode Write :

* + - Interdit en Moving
    - L’attribut salsaConfiguration doit être rempli
    - Permet d’activer une liste de sensors qui doit être incluses dans salsaConfiguration
* Le State :
  + On : quand rien ne se passe
  + Moving : Lorsque le scan est en cours
  + StandBy : Lorsque le scan est en pause
  + Alarm : Lorsque le Scan a été arrêté manuellement
* Les méthodes :
  + Init :
    - Positionner en On
    - Vider les listes existantes et la configuration Courante
  + Write sur salsaConfiguration
    - Interdit en Moving
    - Charge la configuration passée en paramètre
    - Renvoie un DevFailed si celle-ce n’existe pas et vider les listes
    - Sinon remplir les autres listes
  + Void ascan(DevVarStringArray config)
    - Interdit en Moving et en StandBy
    - La structure du config est : [motor1, from\_motor1, to\_motor1, motor2, from\_motor2, to\_motor2, … , motorN, from\_motorN, to\_motorN, number\_step,integration\_time]

Ou Motor a la forme DeviceName/AttributeName.

* + - Active les moteurs passés en paramètres dans motorsFromTo
    - L’attribut salsaConfiguration doit être rempli
    - En cas d’erreur ne pas lancer le scan.
    - Lance le scan 1D en mode absolue.
    - Positionne le State en Running
    - Démarre un thread qui changera l’état à la fin du scan
  + Void dscan(DevVarStringArray config)
    - Idem ascan mais scan relatif
  + Void mesh(DevVarStringArray config)
    - Interdit en Moving et en StandBy
    - La structure du config est : [motorX, from\_motorX, to\_motorY, number\_stepX, motorY, from\_motorY, to\_motorY, number\_stepY ,integration\_time]

Ou Motor a la forme DeviceName/AttributeName.

* + - Active les moteurs passés en paramètres dans motorsFromTo
    - L’attribut salsaConfiguration doit être rempli
    - En cas d’erreur ne pas lancer le scan.
    - Lance le scan 2D en mode absolue.
    - Positionne le State en Running
    - Démarre un thread qui changera l’état à la fin du scan
  + Void dmesh(DevVarStringArray config)
    - Idem mesh mais scan relatif
  + Void Pause()
    - Uniquement si le device est en Moving
    - Envoie une commande Pause vers l’api
    - Passe en StandBy
  + Void Resume()
    - Uniquement si le device est en StandBy
    - Envoie une commande Resume vers l’api
    - Passe en Moving
  + Void Stop()
    - Uniquement si le device est en Moving
    - Envoie une commande Stop vers l’api
    - Passe en Alarm
  + Void getState()
    - L’état est mappé sur l’état du scan en cours. Sinon il est à On par défaut.