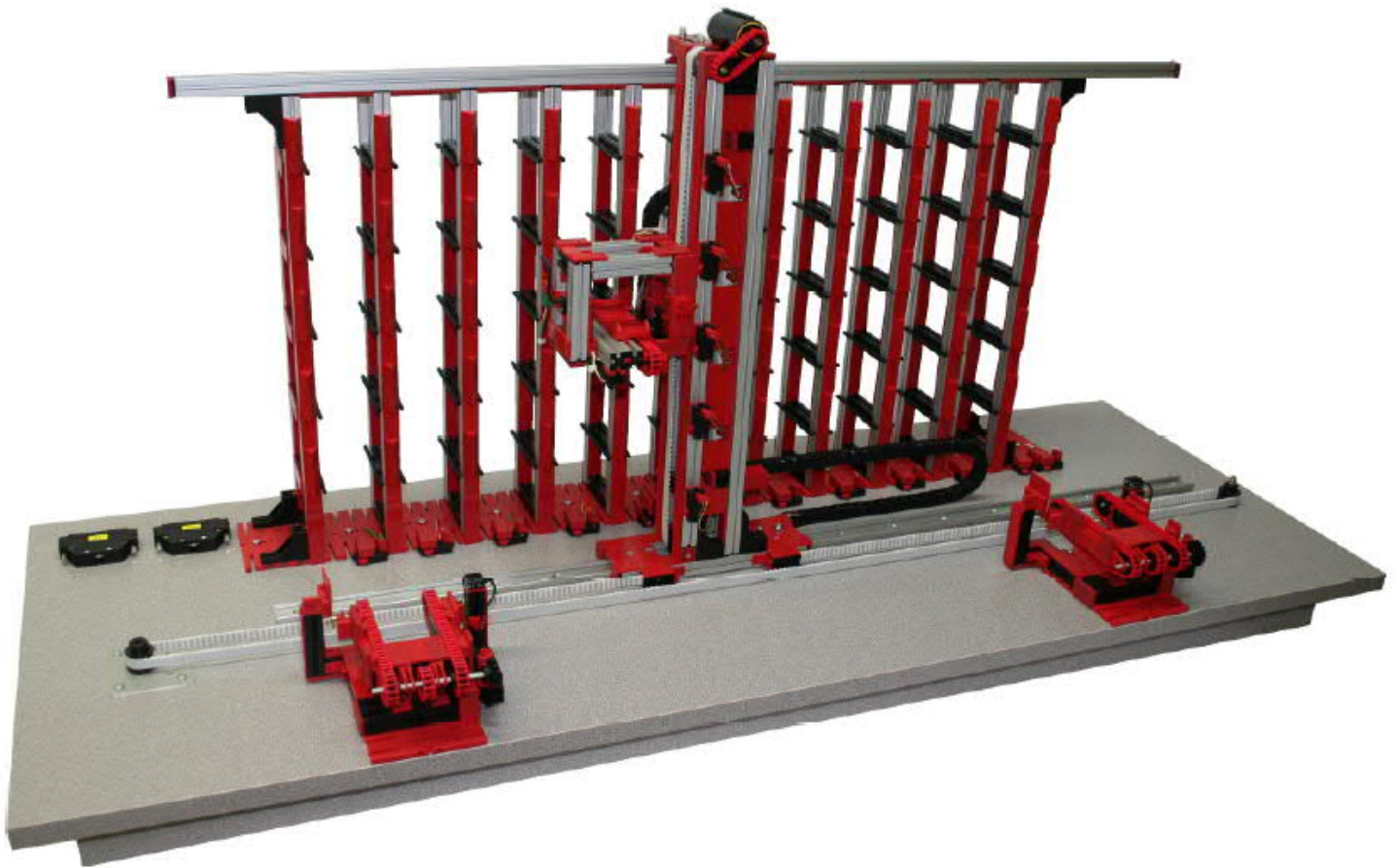


# Hochregallager



Das Modell Hochregallager ermöglicht die Simulation eines Hochregallagersystems mit 50 (10 x 5) Einlageplätzen, zwei Ein-/Ausgabestationen und einem fahrbaren Regalbediengerät (X-Richtung). Dieser besitzt einen in Y-Richtung bewegbaren Korb mit einem Teleskoptisch zur Palettenaufnahme in Z-Richtung.

In der Simulation kann eine Palette von den Ein-/Ausgabestationen entnommen werden und diese zu einem Lagerplatz gebracht werden. Dabei kann für einen schnellen und optimalen Weg gleichzeitig in X- und Y-Richtung verfahren werden. Umgekehrt können auch Paletten entnommen werden und an einer der zwei Stationen, oder einem anderen Lagerplatz, abgelegt werden.

### Inputs / Sensors

Variable	Name	Direction
x0	X-Achse Pos. 1	Input
x1	X-Achse Pos. 2	Input
x2	X-Achse Pos. 3	Input
x3	X-Achse Pos. 4	Input
x4	X-Achse Pos. 5	Input
x5	X-Achse Pos. 6	Input
x6	X-Achse Pos. 7	Input
x7	X-Achse Pos. 8	Input
x8	X-Achse Pos. 9	Input
x9	X-Achse Pos. 10	Input
x10	Y-Achse Pos. vorne	Input
x11	Y-Achse Pos. mitte	Input
x12	Y-Achse Pos. hinten	Input
x13	Z-Achse über Pos. 1	Input
x14	Z-Achse unter Pos. 1	Input
x15	Z-Achse über Pos. 2	Input
x16	Z-Achse unter Pos. 2	Input
x17	Z-Achse über Pos. 3	Input
x18	Z-Achse unter Pos. 3	Input
x19	Z-Achse über Pos. 4	Input
x20	Z-Achse unter Pos. 4	Input
x21	Z-Achse über Pos. 5	Input
x22	Z-Achse unter Pos. 5	Input
x23	Regalbediengerät belegt	Input
x24	E/A Station 1	Input
x25	E/A Station 2	Input

### Outputs / Actuators

Variable	Name	Direction
y0	X-Achse nach X+	Output
y1	X-Achse nach X-	Output
y2	X-Achse langsam	Output
y3	Y-Achse nach Y-	Output
y4	Y-Achse nach Y+	Output
y5	Z-Achse nach Z+	Output
y6	Z-Achse nach Z-	Output
y7	E/A-Station 1 auslagern	Output
y8	E/A-Station 1 einlagern	Output
y9	E/A-Station 2 auslagern	Output
y10	E/A-Station 2 einlagern	Output