

1.- ¿Cómo es el autómatas y que puede hacer?

Tiene entradas y salidas. La entrada puede ser un botón y la salida un motor.

2.-¿Cuántas variables vais a tener? ¿Que función tendrán estas variables? Valores que van a tener

True o false.

3.-¿Las variables son estáticas o cambian en cada fase? Es decir, hay una variable para cada estado o son unas variables que indican cada estado.

Una para todos los estados.

4.-En nuestras pruebas de simulación tuvimos “problemas” a la hora de mostrar valores del robot. Le indicábamos un valor, lo mostraba correctamente, pero al rato cambiaba ese valor por signos, ¿alguna idea de que puede causar esto?

5.- ¿Qué valores nos va a devolver la variable según en la fase que esté? ¿Y si hay un error?

6.- ¿Para parar el proceso que le tenemos que asignar a las variables o que tenemos que proporcionarle?

7.- ¿Para mover de un sitio a otro que hay que proporcionar al autómatas?

8.-¿Nosotros nos encargamos de la conexión? ¿ Si es así, cómo hacemos la conexión? ¿Puertos?

9.- ¿Usuario y contraseña?

ADMIN 0000

10.-¿Qué tiene que mostrar la web?

11.-¿Qué datos vamos a recibir y como los tenemos que tratar?

Final.-¿Algo que quieran añadir?

Hay una variable posición que va cambiando según en qué posición esté.

En total hay 4 posiciones

Una variable booleana que nos dice si ha llegado o no.

Position

Current position: DWORD milímetros (Visualizar el valor) **%ID&**

Current speed: WORD (Visualizar el valor) **%IW10**

INO/IN1/IN2/IN3: Con estas cuatro variables introducimos un número binario para decirle la posición (Utilizar las 4 para introducir el número) Q2.0, Q2.1, Q2.2, Q2.3
MANUAL:

ATRAS: Boolean(0/1) %I5.4

ADELANTE: Boolean(0/1)%I5.3

Activar las cuatro booleans de abajo y luego le das los parámetros al position y speed.

START FLAG: Booleanas (0/1)%Q6.0

POSITION:Q4.6

SPEED:Q4.5

POSITION_1: DWORD

SPEED_1: WORD

ON_ORIGEN: Para ir al punto origen(0/1) hacer cada vez para empezar **%I2.6**

BOTON MANUAL: boolean I0.0

BOTON AUTOMATICO: boolean I0.2

BOTON MM: boolean I0.1

INP:boolean I3.3

192.168.0.1

usr:ADMIN pass:0000

El modo automático usa dos variables que necesitan ser puestas a 1 para pasar al paso siguiente. El programa automático empieza y va al puesto de apilar, tras esto hay que activar la variable **empaquetar** para que vaya a empaquetado, la variable **sellar** indica que tiene que moverse al puesto de sellado. Estas variables son booleanas (0-1).