

## 1. Items de cambio

- Hardware brazos del robot
- Hardware cintas transportadoras
- Hardware de manejo de la prensa
- Sensor pasivo (Prensa libre o no)
- Sensor activo (Prensa levantada)
- Sistema que maneja todo

## 2. Especificación de interfaces

<b>Module</b>	<b>Hardware_Brazo</b>
<b>exportsproc</b>	mover( <b>i</b> Int, <b>i</b> Int, <b>i</b> Int) agarrar() soltar() inicializar()
<b>comments</b>	En mover() se reciben 3 enteros que repreentan coordenadas absolutas x,y,z

<b>Module</b>	<b>Brazo</b>
<b>imports</b>	<a href="#">Hardware_Brazo</a>
<b>exportsproc</b>	mover_a_cinta() mover_a_prensa() tomar() soltar()

Ejemplo de herencia para diferentes cintas:

<b>Module</b>	<b>Cinta_ACME inherits from</b> <a href="#">Cinta</a>
---------------	---

<b>Module</b>	<b>Cinta</b>
<b>exportsproc</b>	arrancar() frenar()

<b>Module</b>	<b>Prensa</b>
<b>exportsproc</b>	prensar() retirar()

<b>Module</b>	<b>Sensor_Prensa_Libre</b>
<b>exportsproc</b>	senrar():Bool

<b>Module</b>	<b>Sensor_Prensa_Suelta</b>
<b>exportsproc</b>	inicializar() prensa_solto( <b>i</b> *F())

<b>Module</b>	<b>Control_Brazo</b>
<b>imports</b>	Brazo, Cinta, Sensor_Prensa_Libre
<b>exportsproc</b>	arrancar() frenar()

<b>Module</b>	<b>Control_Prensa</b>
<b>imports</b>	Cinta, Sensor_Prensa_Libre, Sensor_Prensa_Suelta
<b>exportsproc</b>	arrancar() frenar()
<b>private</b>	se_solto_la_prensa()

<b>Module</b>	<b>Control</b>
<b>imports</b>	Control_Brazo, Control_Prensa
<b>exportsproc</b>	arrancar() frenar()

### 3. Guía de módulos

ahre