

- Ausfallbricherheit
- Nähe an der Vorlesung
- Roboter hat einen Coemt für Ans Schweißp.
- Koordinate ist nicht relevant
- Ein Roboter kann nicht aus dem Fehlerzustand
↑↑
- Welding kann nicht dastören
- Koordinationskapitel ← • Wahlalgorithmus
↑
- Bei Zyklus Beginn
- Kein Numerierer benötigt
 - Quantifizieren:
 - Skalierung ←
 - (VT Transparen)
 -
- Schweißdauer ist 0
- Auswahl der Roboter dezentral
↓
für Drei Roboter

5 Tage

synchronisiert