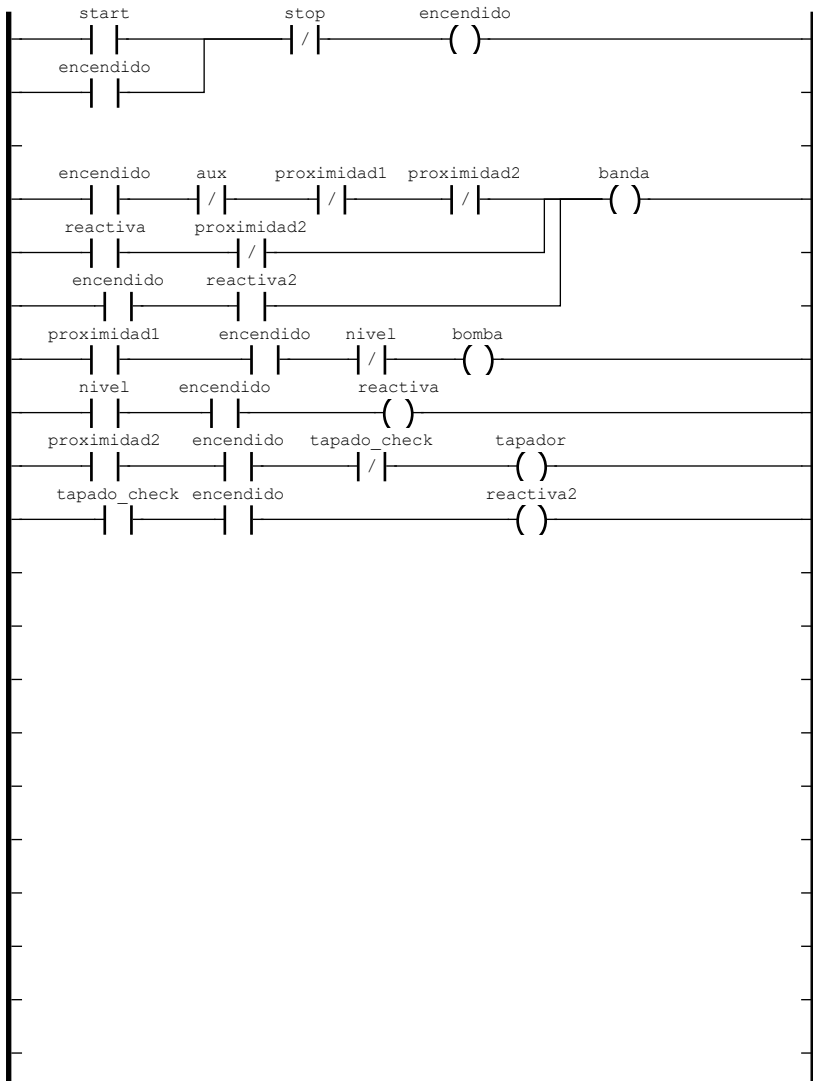


program0

Cuado llega al primer sensor de proximidad, activamos la bomba, la negación de la variable de nivel se sa para que la bomba pare una vez a botella se lleno al nivel indicado.



Utilizamos la varibale "encendido" para manejar el start y stop de nuestro sistema. Para que funcionen con pulsadores, además, más adelante la utilizamos para asegurarnos que el sistema se pueda apagar en cualquier fase, en caso de emergencia.

Utilizamos la variables negadas para controlar el movimieto de la banda(Más especificamnte para que se deteng y se mueva como deseamos). La variable reactiva se utiliza para reactivar la banda una vez se llene la botella

Realizamos la misma lógica para la estación de tapado, donde el sensor de proximidad detiene la banda, y comienza el sistema tapador, hasa que llegué la confirmación de que ya se tapo y continua la banda