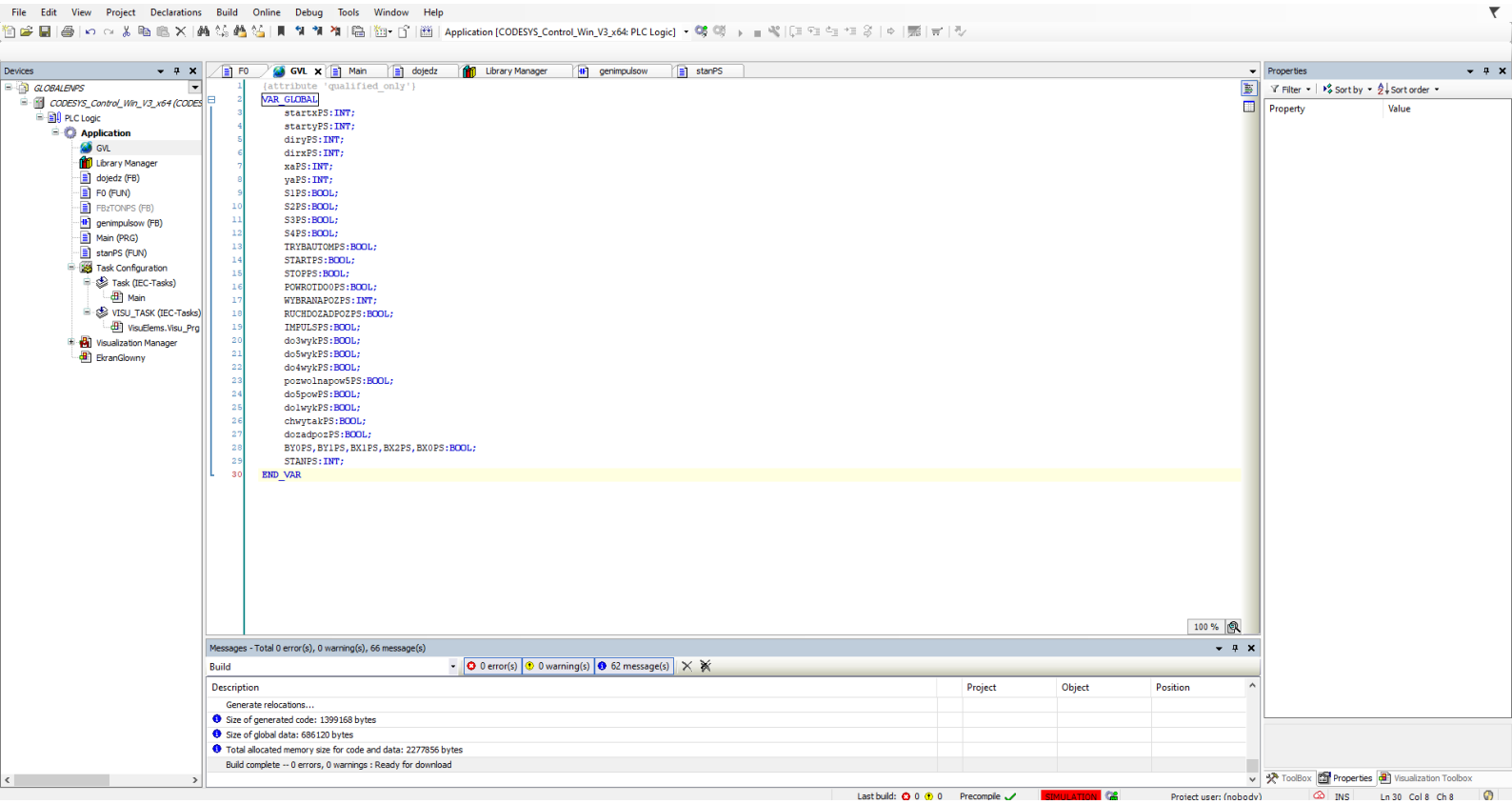
Przepraszam za opóźnienie w wysłaniu pracy.

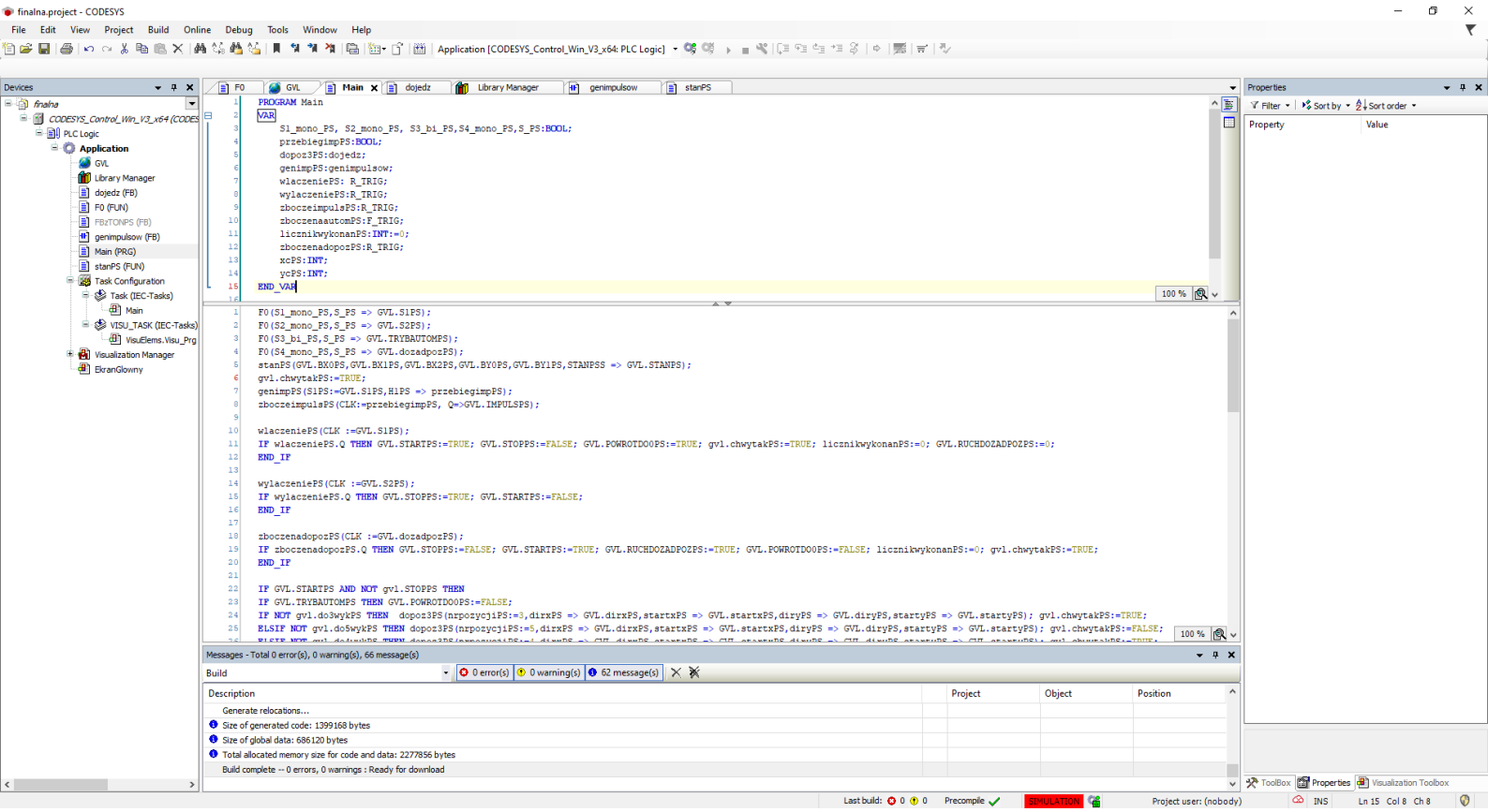
Link do prezentacji działania przenośnika: (pobranie na dysk komputera polepszy jakość)

https://drive.google.com/file/d/1uuAMmO5EJagcIdifuIi6ngv6AvwPIlda/view?usp=sharing

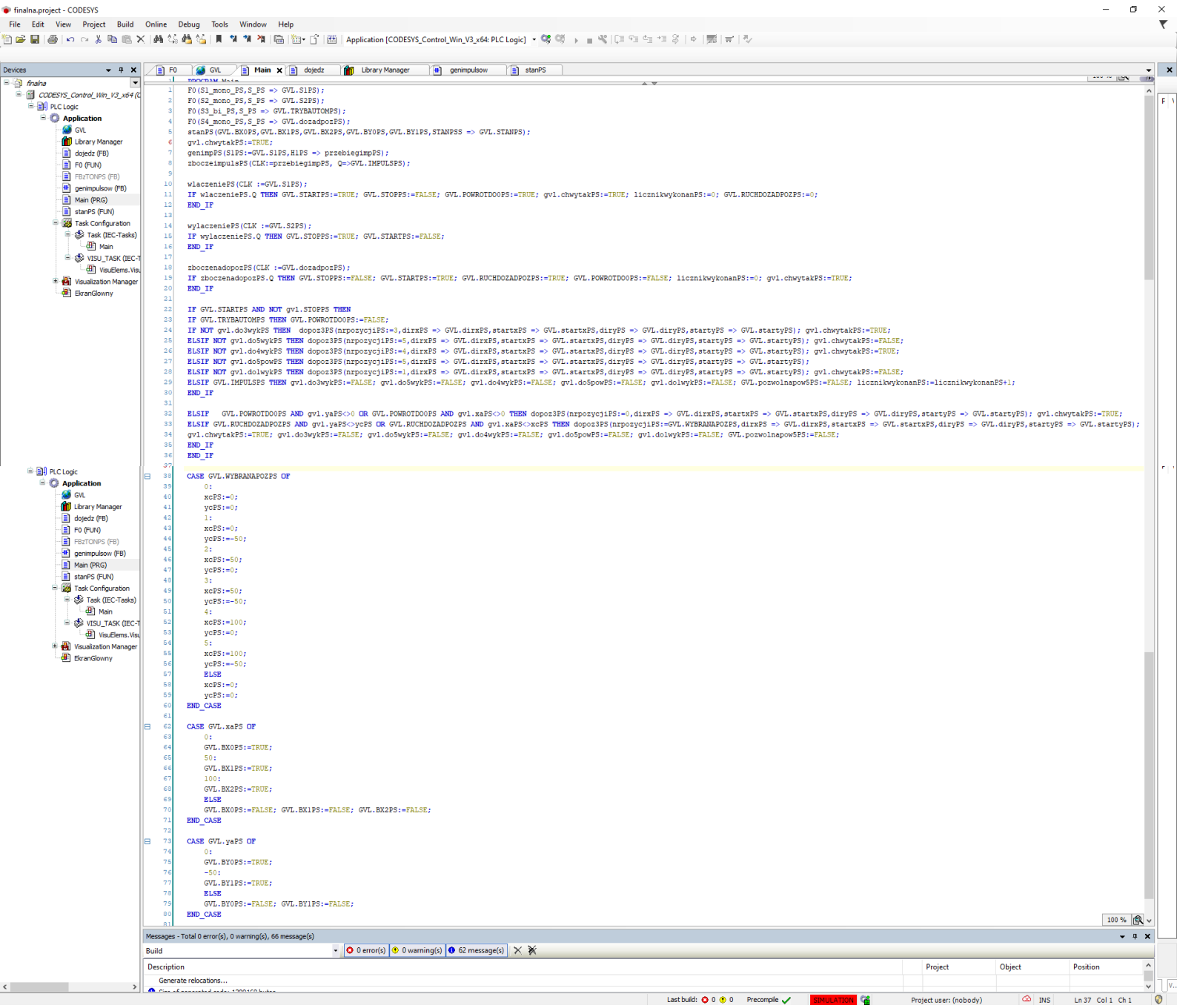
Zmienne globalne:



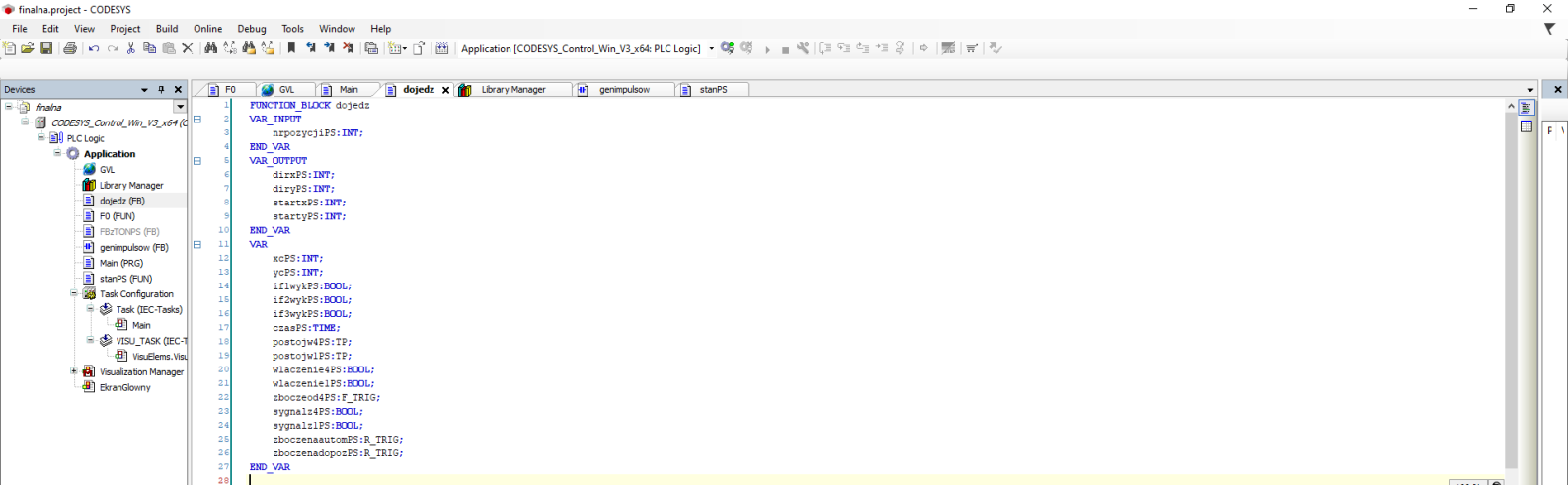
Zmienne programu Main:



Instrukcje programu Main:

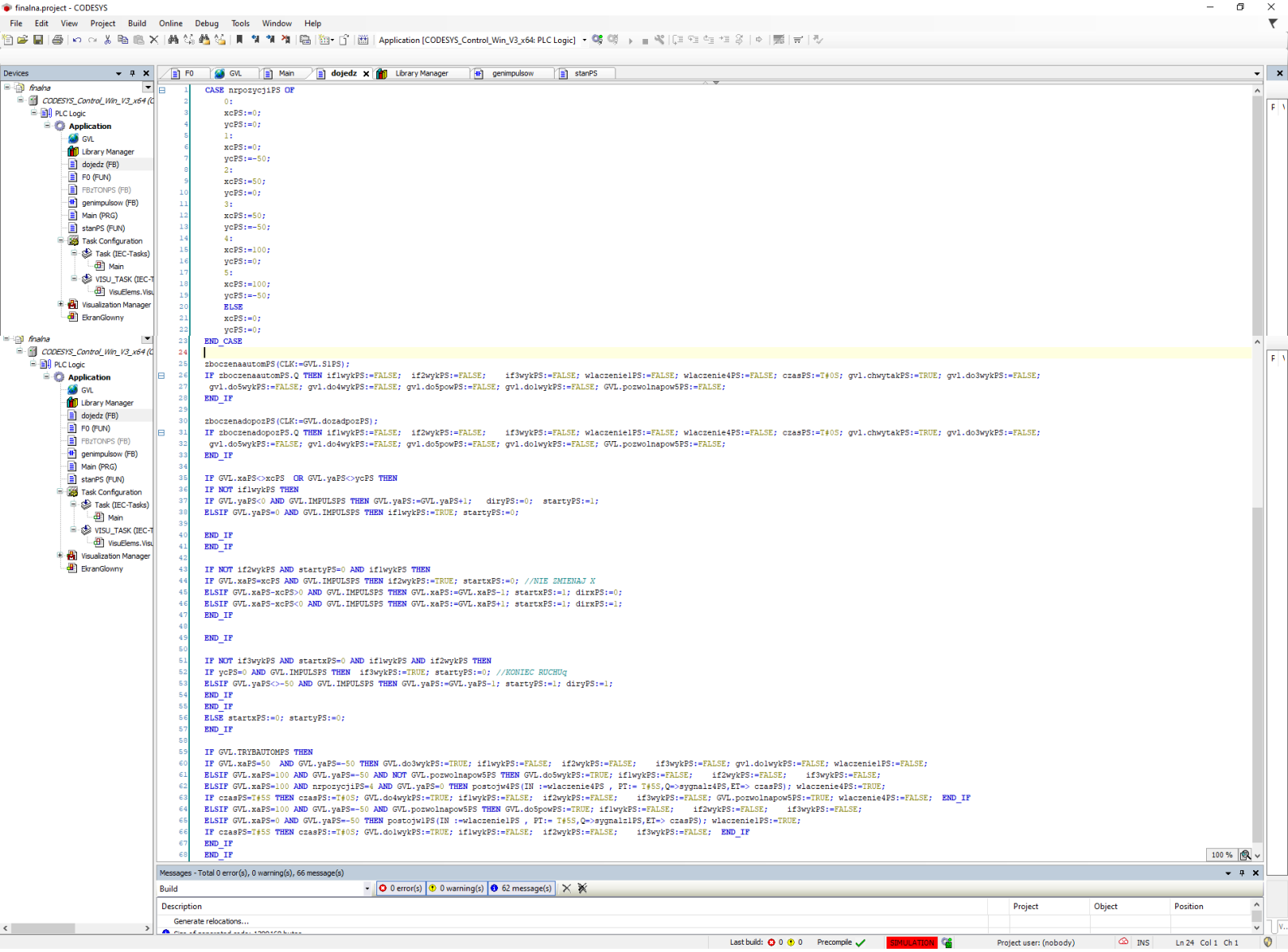


Zmienne bloku funkcyjnego dojedź:



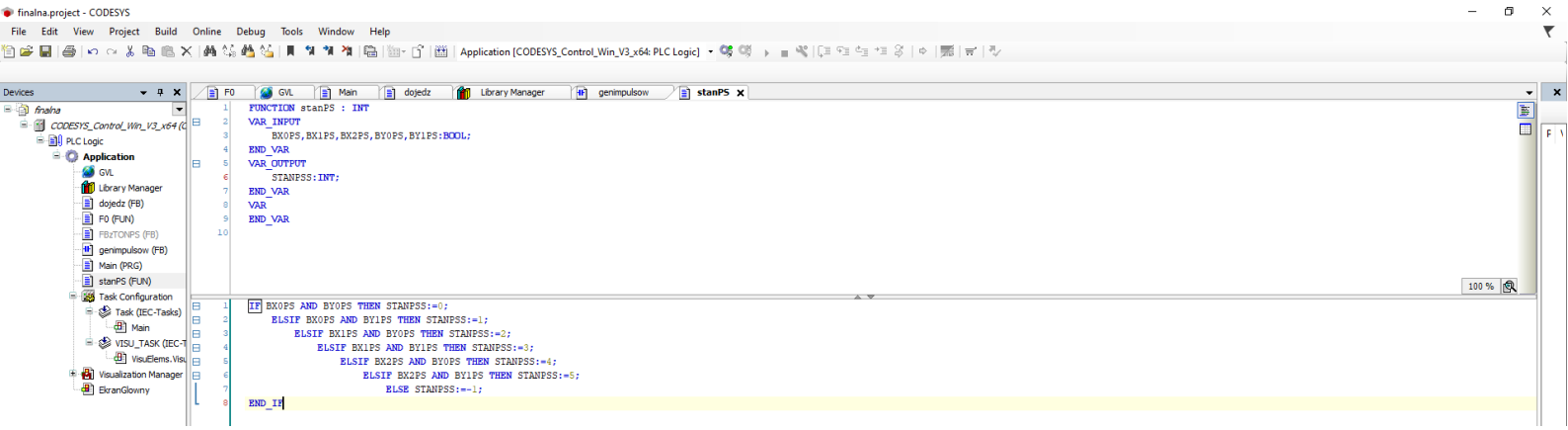
```
FUNCTION_BLOCK dojedz
VAR_INPUT
    nrpozycjiPS:INT;
END_VAR
VAR_OUTPUT
    dirxPS:INT;
    diryPS:INT;
    startxPS:INT;
    startyPS:INT;
END_VAR
VAR
    xcPS:INT;
    ycPS:INT;
    iflwykPS:BOOL;
    if2wykPS:BOOL;
    if3wykPS:BOOL;
    czasPS:TIME;
    postojw4PS:TP;
    postojw1PS:TP;
    wlaczenie4PS:BOOL;
    wlaczenie1PS:BOOL;
    zboczeod4PS:F_TRIG;
    sygnalz4PS:BOOL;
    sygnalz1PS:BOOL;
    zboczenaautomPS:R_TRIG;
    zboczenadopozPS:R_TRIG;
END_VAR
```

Instrukcje bloku funkcyjnego dojedź:

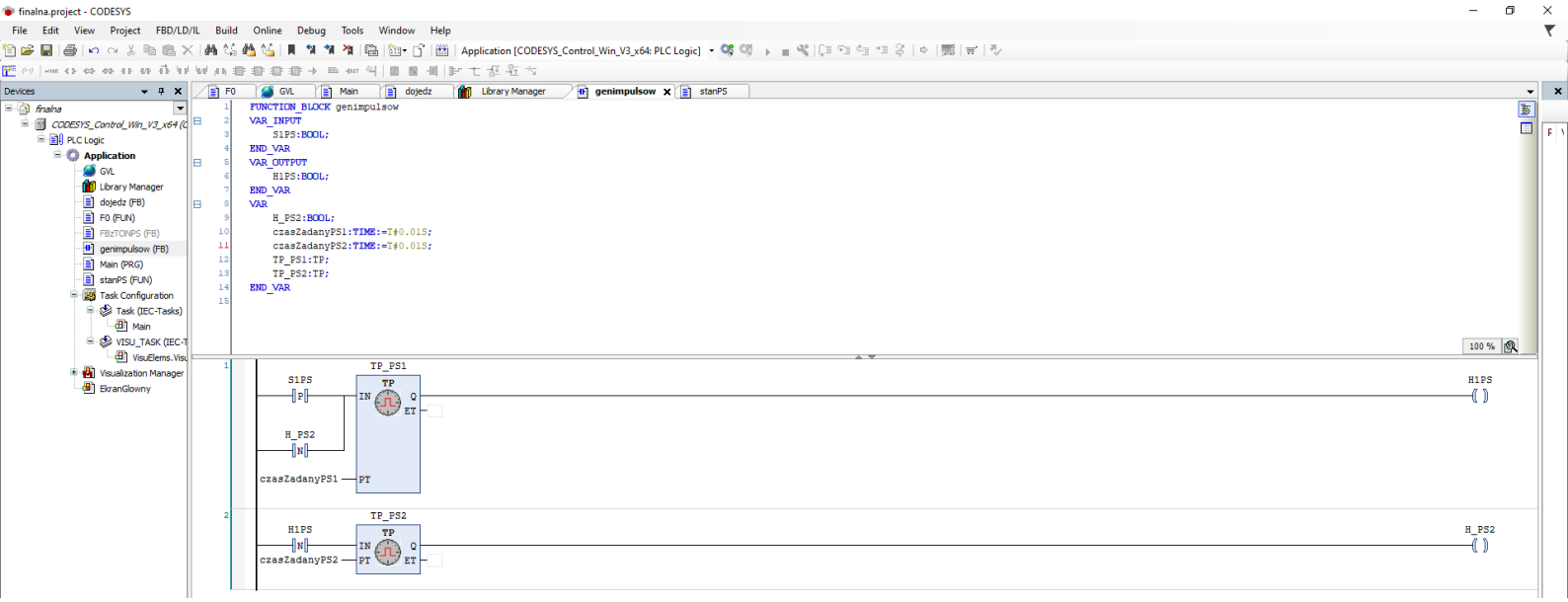


```
CASE nrpozycjiPS OF
    0:
    xcPS:=0;
    ycPS:=0;
    1:
    xcPS:=0;
    ycPS:=-50;
    2:
    xcPS:=50;
    ycPS:=0;
    3:
    xcPS:=50;
    ycPS:=-50;
    4:
    xcPS:=100;
    ycPS:=0;
    5:
    xcPS:=100;
    ycPS:=-50;
    ELSE
    xcPS:=0;
    ycPS:=0;
END_CASE

zboczenaautomPS(CLK:=GVL.S1PS);
IF zboczenaautomPS.Q THEN iflwykPS:=FALSE;  if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE; wlaczenie1PS:=FALSE; wlaczenie4PS:=FALSE; czasPS:=T#0S; gvl.chwytakPS:=TRUE; gvl.do3wykPS:=FALSE;
 gvl.do5wykPS:=FALSE; gvl.do4wykPS:=FALSE; gvl.do5powPS:=FALSE; gvl.dolwykPS:=FALSE; GVL.pozwolnapow5PS:=FALSE;
END_IF

zboczenadopozPS(CLK:=GVL.dozadpozPS);
IF zboczenadopozPS.Q THEN iflwykPS:=FALSE;  if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE; wlaczenie1PS:=FALSE; wlaczenie4PS:=FALSE; czasPS:=T#0S; gvl.chwytakPS:=TRUE; gvl.do3wykPS:=FALSE;
 gvl.do5wykPS:=FALSE; gvl.do4wykPS:=FALSE; gvl.do5powPS:=FALSE; gvl.dolwykPS:=FALSE; GVL.pozwolnapow5PS:=FALSE;
END_IF

IF GVL.xaPS<>xcPS  OR GVL.yaPS<>ycPS THEN
IF NOT iflwykPS THEN
IF GVL.yaPS<0 AND GVL.IMPULSPS THEN GVL.yaPS:=GVL.yaPS+1;   diryPS:=0;  startyPS:=1;
ELSIF GVL.yaPS=0 AND GVL.IMPULSPS THEN iflwykPS:=TRUE; startyPS:=0;

END_IF
END_IF

IF NOT if2wykPS AND startyPS=0 AND iflwykPS THEN
IF GVL.xaPS=xcPS AND GVL.IMPULSPS THEN if2wykPS:=TRUE; startxPS:=0; //NIE ZMIENAJ X
ELSIF GVL.xaPS-xcPS>0 AND GVL.IMPULSPS THEN GVL.xaPS:=GVL.xaPS-1; startxPS:=1; dirxPS:=0;
ELSIF GVL.xaPS-xcPS<0 AND GVL.IMPULSPS THEN GVL.xaPS:=GVL.xaPS+1; startxPS:=1; dirxPS:=1;
END_IF

END_IF

IF NOT if3wykPS AND startxPS=0 AND iflwykPS AND if2wykPS THEN
IF ycPS=0 AND GVL.IMPULSPS THEN  if3wykPS:=TRUE; startyPS:=0; //KONIEC RUCHUq
ELSIF GVL.yaPS<>-50 AND GVL.IMPULSPS THEN GVL.yaPS:=GVL.yaPS-1; startyPS:=1; diryPS:=1;
END_IF
END_IF
ELSE startxPS:=0; startyPS:=0;
END_IF

IF GVL.TRYBAUTOMPS THEN
IF GVL.xaPS=50  AND GVL.yaPS=-50 THEN GVL.do3wykPS:=TRUE; iflwykPS:=FALSE;  if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE; gvl.dolwykPS:=FALSE; wlaczenie1PS:=FALSE;
ELSIF GVL.xaPS=100 AND GVL.yaPS=-50 AND NOT GVL.pozwolnapow5PS THEN GVL.do5wykPS:=TRUE; iflwykPS:=FALSE;    if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE;
ELSIF GVL.xaPS=100 AND nrpozycjiPS=4 AND GVL.yaPS=0 THEN postojw4PS(IN :=wlaczenie4PS , PT:= T#5S,Q=>sygnalz4PS,ET=> czasPS); wlaczenie4PS:=TRUE;
IF czasPS=T#5S THEN czasPS:=T#0S; GVL.do4wykPS:=TRUE; iflwykPS:=FALSE;  if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE; GVL.pozwolnapow5PS:=TRUE; wlaczenie4PS:=FALSE;  END_IF
ELSIF GVL.xaPS=100 AND GVL.yaPS=-50 AND GVL.pozwolnapow5PS THEN GVL.do5powPS:=TRUE; iflwykPS:=FALSE;    if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE;
ELSIF GVL.xaPS=0 AND GVL.yaPS=-50 THEN postojw1PS(IN :=wlaczenie1PS , PT:= T#5S,Q=>sygnalz1PS,ET=> czasPS); wlaczenie1PS:=TRUE;
IF czasPS=T#5S THEN czasPS:=T#0S; GVL.dolwykPS:=TRUE; iflwykPS:=FALSE;  if2wykPS:=FALSE;    if3wykPS:=FALSE;  END_IF
END_IF
END_IF
```

Funkcja stanPS:



Blok funkcyjny genimpulsow:



Panel HMI: