Descritivo de operação geral

O ciclo se inicia com a pega de alguma das peças na gaveta de entrada, após pegar a peça o robô verifica se a outra garra está sem peça, para poder pegar outra peça. Após a pega o robô irá realizar a inspeção das peças que estiverem na garra, sempre priorizando o imã 1. Após inspecionada o robô depositará cada peça em seu respectivo slot, caso a peça tenha sido rejeitada na inspeção a mesma será depositada no slot de rejeito.

A prioridade principal é esvaziar a gaveta de entrada. Após esvaziada a prioridade é esvaziar os slots colocando as peças na esteira de saída.

Quando a gaveta estiver fazia o robô irá pegar uma peça qualquer em algum slot e irá depositar a peça na esteira de saída. Após todas as peças serem retiradas de seus slots e colocadas na esteira de saída o ciclo se completa.

# Prioridades

* Esvaziar a gaveta de entrada;
* Pegar na gaveta as peças quadradas, circulares, e triangulares, da direita, para a esquerda;
* Pegar, Inspecionar ou depositar a peça que está na garra. Exemplo, se eu tenho duas peças na garra, o robô irá inspecionar as duas para depois sim depositá-las em seus respectivos slots de acordo com o resultado da inspeção, e seu tipo;
* Após a gaveta estar vazia, esvaziar os slots.

# Procedimentos

## Entrada do operador pela cortina de luz:

O robô irá acionar o canal de emergência AS1 e AS2. Resetar a emergência e pressionar a botoeira de START.

## Acionamento de qualquer emergência:

Após resetar a emergência, mandar PP para Main. O robô irá para Home, e após isso irá entrar na condição de maior prioridade através dos pontos de verificação.