Equações de Transição-Parte Comum

```
E0 = (E20 * fT8 * Stop_But) + (E21 *fT9 * Stop_But) + (E90 * fT10 * Stop_But) + (E28 * fT12 * Stop_But) + (E29 * fT13 * Stop_But)

E1 = (E0 * Start_But * Stop_But * But_Papel) + (E20 * fT1) + (E21 * fT9) + (E90 * fT10)

E99 = (E0 * Start_But * Stop_But * But_Papel) + (E28 * fT12) + (E29 * fT13)

E2 = (E99 + E1) * Entry_Box_IR

E3 = E2 * Scale_Box_IR

E4 = E3 * Scale_IR

E5 = E4 * (PesoGuarda > PesoCaixaRef + PesoGuarda = 1) * fT4

E6 = E4 * (PesoGarda < PesoCaixaRed* fT4)
```

Equações de Transição-Parte Direita

```
E8 = E5 * Right_Side_IR

E10 = E8 * Item_Stamp_IR

E11 = E10 * Item_Detected_Right_PP

E12 = E11 * Right_Side_Curved_IR

E13 = E12 * Height_Conv_IR

E14 = E13 * (AlturaGuarda = AlturaCaixasRefS)

E15 = E14 * Pusher_Box_S_IR

E16 = E13 * (AlturaGuarda = AlturaCaixasRefM)

E17 = E16 * Pusher_Box_M_IR

E18 = E13 * (AlturaGuarda = AlturaCaixasRefL)

E19 = E18 * Pusher_Box_L_IR

E20 = E15 * Count_Box_S_IR

E21 = E17 * Count_Box_M_IR

E90 = E19 * Count_Box_L_IR
```

Equações de Transição – Parte Esquerda

```
E7 = E6 * Left_Side_IR
E9 = E7 * Item_Stamp_Left_IR
E22 = E9 * Item_Detected_Left_PP
E23 = E22 *Left_Side_Curved_IR
E24 = E23 * Vision_Conv_IR
E25 = E24 * Color_Boxes_IR * (Sens_Vision_Guarda = 1)
E26 = E24 * Color_Boxes_IR * (Sens_Vision_Guarda = 2)
E27 = E24 * Color_Boxes_IR * (Sens_Vision_Guarda = 3)
E28 = E26 * Lid_Exit_IR
E29 = E27 * Base_Exit_IR
E30 = E25 * Conv_Entrada_Kuka
E31 = E30 * Kuka_Entry_Cap
E32 = E31 * Kuka_Exit_Cap
E33 = E32 * Kuka_Exit_Conv_IR
E34 = E33* Seletor_Lid * SeparationPP_IR
E35 = E34 * KukaPP_Item_Detected
E36 = E35 * (Kuka_ZPosition = 0)
E37 = E36 * (Kuka_XPosition = 7)
E38 = E37 *(Kuka_ZPosition = 7)
E39 = E38 * Kuka_Item_Detected
```

Equações de Transição-Etapas Especiais

E100 =
$$E_n$$
 * (Emerg_But + Safety_Door)
E98 = E0 * Reset_But