|  |  |
| --- | --- |
| Ingeniería color PNG.png | **Descripción del Problema** |
| Un sistema de Guiado vehicular Automatizado (GVA)tiene las siguientes características:  El GVA se puede mover por una pista en el piso de la fábrica en sentido horario, iniciando y parando en las estaciones de la fábrica.  Inicialmente el GVA tiene las siguientes definiciones:   1. Un motor que es comandado por movimiento de Inicio y de Parada. El motor envía respuestas de motor parado y motor iniciado. 2. El sensor de llegada detecta cuando el GVA a llegado a una estación. Si la estación es la de destino, el GVA debe parar, sino debe continuar hasta la próxima estación. 3. Existe un brazo robot para carga y descarga de elemento entre el GVA y el exterior. 4. El GVA recibe comandos de movimientos desde un Sistema de Supervisión externo y envía respuesta de reconocimiento (Ack) al Sistema de Supervisión indicando que ha iniciado el movimiento, ha pasado una estación o ha parado en una estación. 5. El GVA también envía el estado del vehículo en un Sistema de Visualización externo cada 30 segundos. | |