

Zdarzenia:

a1 - Robot w pozycji opuszczonej do podniesienia drewna i platforma w pozycji 1

a2 - Pełny wsuw łapy

a3 - Przyssawki zassały drewno

a4 - Robot w pozycji opuszczonej do odłożenia drewna i platforma w pozycji 2

a5 - Przyssawki podniesione całkowicie

a6 - Pełny wysuw łapy

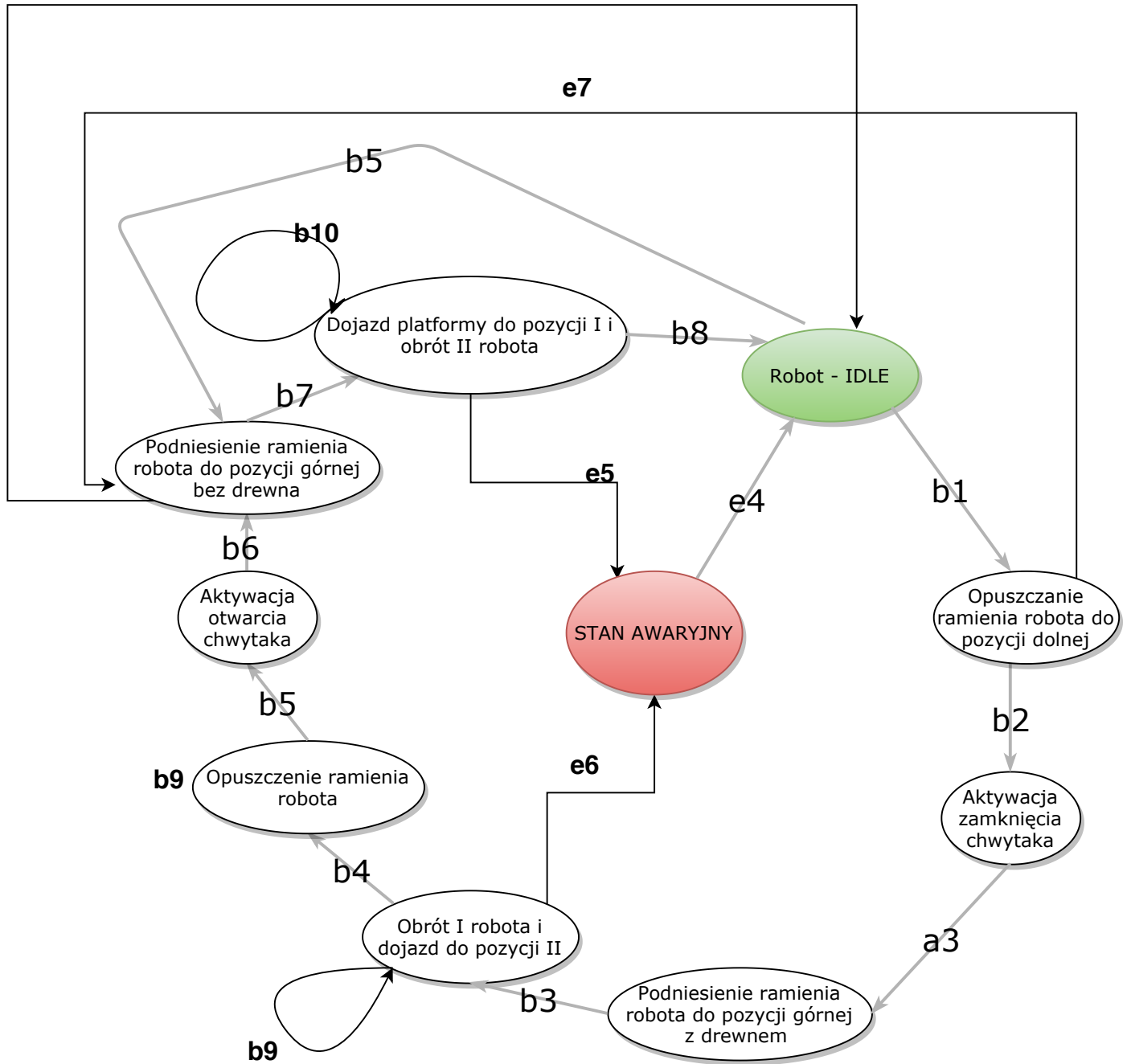
e8 - Błąd wysuwu łapy

e2 - Blokada łapy

e1 - Zanik ciśnienia przyssawek

Robot i platforma

b11



Zdarzenia:

b1 - Wykrycie drewna
przez czujnik

b2 - Ramię robota
opuszczone

b3 - Ramię robota
podniesione z drewnem

b4 - Robot w pozycji
obróconej i platforma w
pozycji 2

b5 - Ramię
opuszczone w pozycji
dolnej

b6 - Chwytnik otwarty

b7 - Ramię robota
podniesione bez
drewna, robot skręcony

b8 - Platforma
dojechała i robot
wykonał obrót II
e4 - awaria krańcówki 1, 2
potwierdzona

e5 - awaria krańcówki 1

e6 - awaria krańcówki 2

e7 - zderzenie ramienia robota z paletą drewna

b9 - brak potwierdzenia z
krańcówki 2

b10 - brak potwierdzenia z
krańcówki 1

Automat nadrzędny

