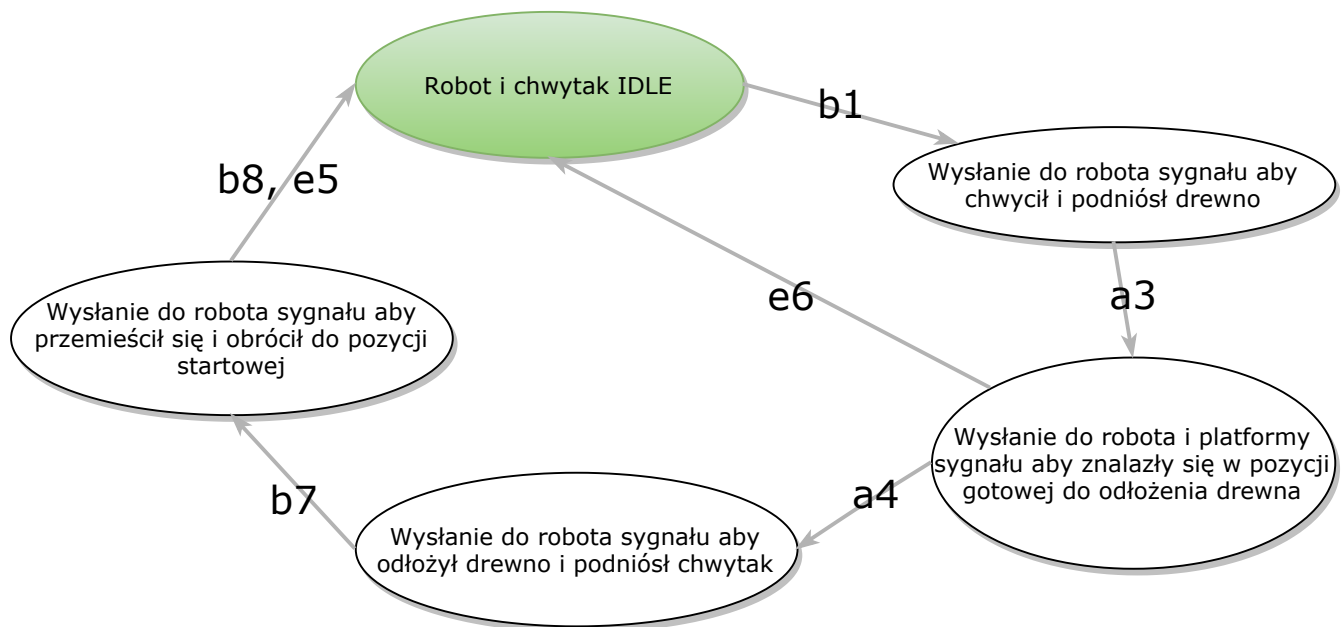
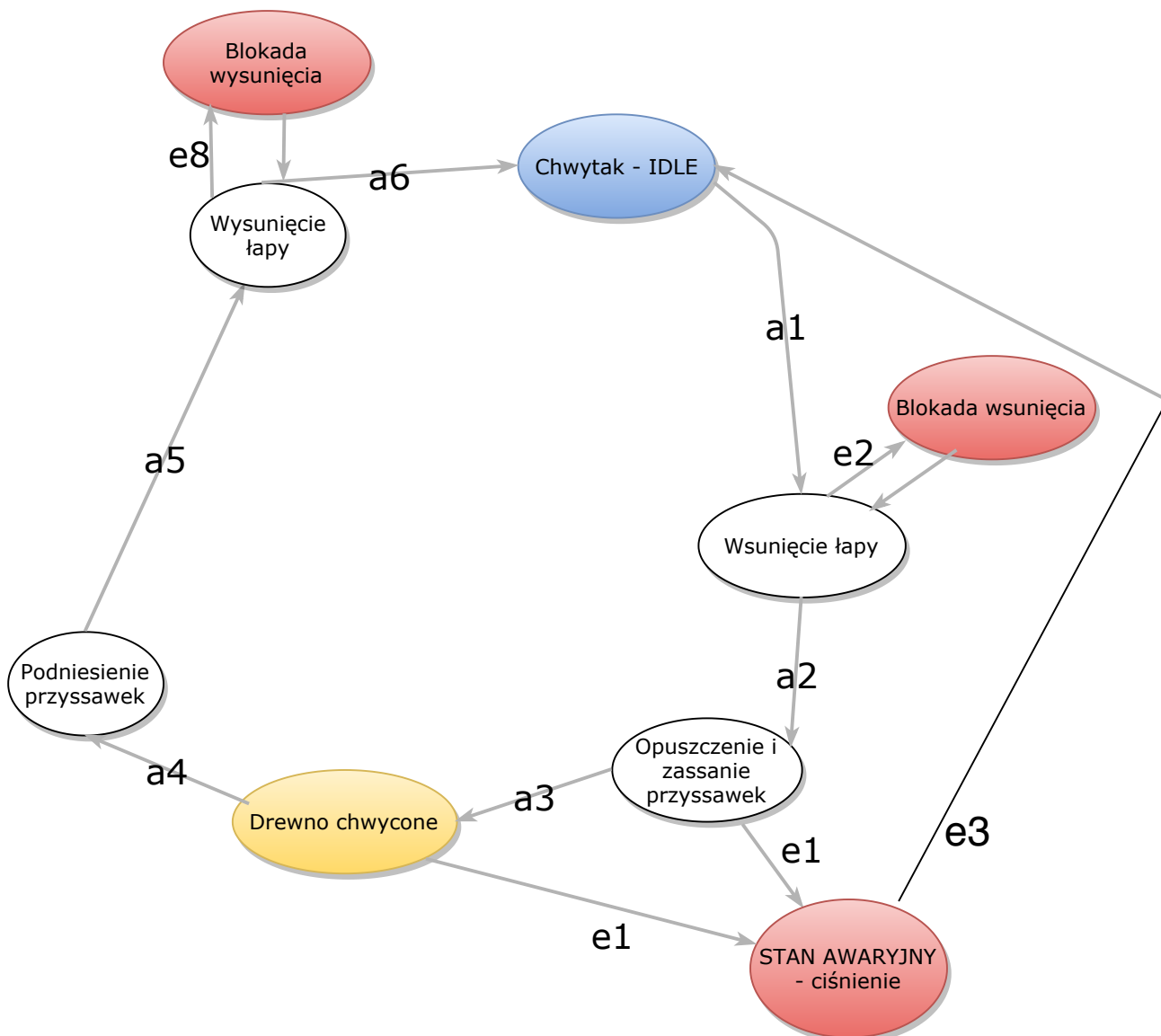


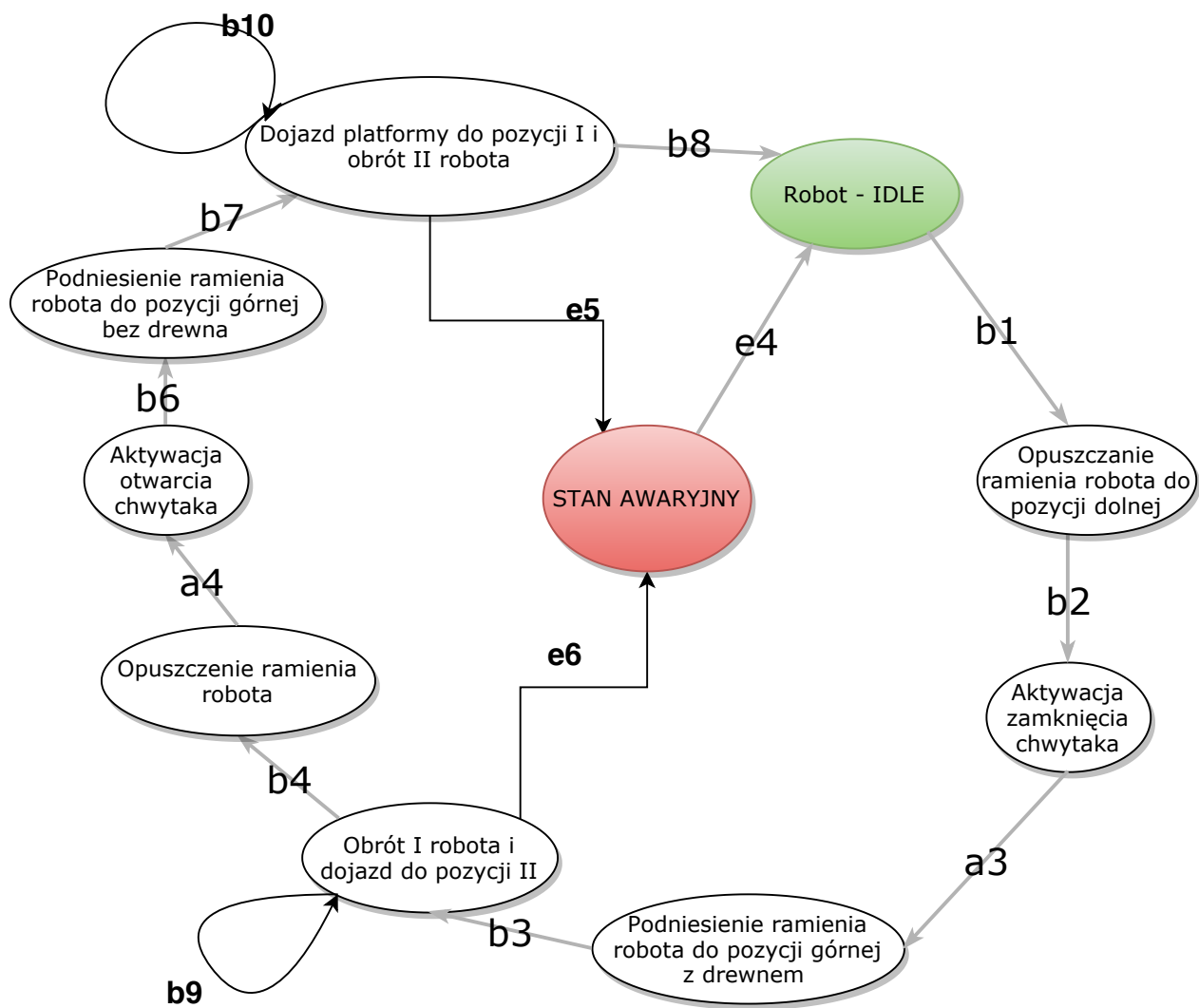
## Automat nadrzędny



## Chwytak



## Robot i platforma



## 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

**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

**b6** - Chwytnik otwarty

**b7** - Ramię robota podniesione bez drewna, robot skręcony

**b8** - Platforma dojechała i robot wykonał obrót II

**b9** - brak potwierdzenia z krańcówki 2

**b10** - brak potwierdzenia z krańcówki 1

**e1** - Zanik ciśnienia przyssawek

**e2** - Blokada łapy

**e3** - Potwierdzenie regulacji układu ciśnienia

**e4** - Awaria krańcówki 1, 2 potwierdzona

**e5** - Awaria krańcówki 1

**e6** - Awaria krańcówki 2

**e8** - Błąd wysuwu łapy