

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

a4 - Robot w pozycji e8 - Błąd wysuwu łapy opuszczonej do odłożenia drewna i
e2 - Blokada łapy platforma w pozycji 2
e1 - Zanik ciśnienia

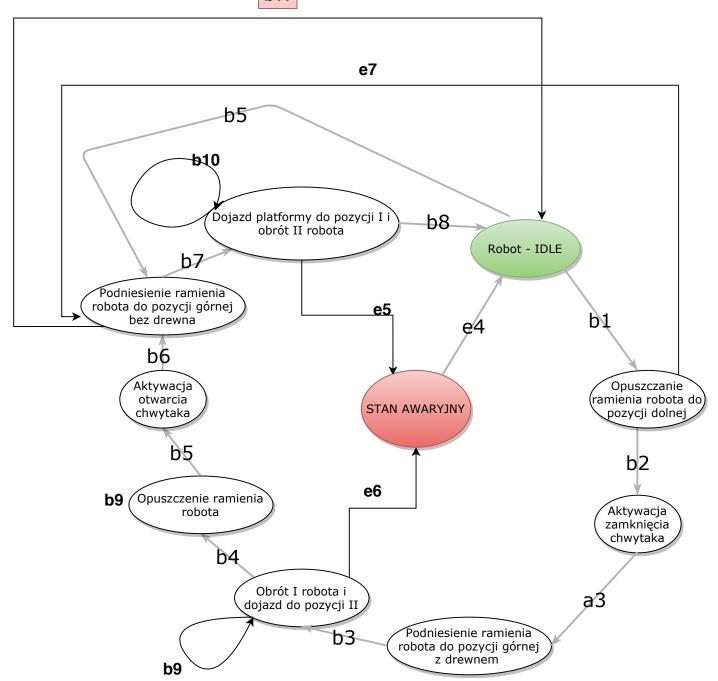
a2 - Pełny wsuw łapy

a5 - Przyssawki przyssawek podniesione całkowicie

a3 - Przyssawkizassały drewno

**a6** - Pełny wysuw łapy

b11



## Zdarzenia:

**b5** - Ramię **b1** - Wykrycie drewna b9 - brak potwierdzenia z przez czujnik opuszczone w pozycji krańcówki 2 dolnej b10 - brak potwierdzenia z **b2** - Ramię robota krańcówki 1 **b6** - Chwytak otwarty opuszczone **b7** - Ramie robota **b3 -** Ramię robota podniesione bez podniesione z drewnem drewna, robot skręcony **b4** - Robot w pozycji obróconej i platforma w **b8** - Platforma pozycji 2 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

## Automat nadrzędny Robot i chwytak IDLE b1 Wysłanie do robota sygnału aby chwycił i podniósł drewno Wysłanie do robota sygnału aby przemieścił się i obrócił do pozycji startowej b7 Wysłanie do robota sygnału aby znalazły się w pozycji gotowej do odłożenia drewna Wysłanie do robota sygnału aby odłożył drewno i podniósł chwytak