

Ejercicio planificación

1 Ejercicio 1

Se tiene un brazo robótico en una fábrica cuyo funcionamiento es recoger unas pesadas cajas y colocarlas sobre una cinta transportadora. Actualmente el brazo se encuentra teleoperado, pero se desea automatizar su comportamiento. Para ello el brazo, siempre que se encuentre libre, deberá coger una de las cajas que se encuentren sobre la mesa, sosteniéndola. Una vez realizado, girará para colocar la caja sobre la cinta. Este proceso se repetirá hasta que todas las cajas de la mesa queden colocadas en la cinta.