# Control de grúa + control desbobinado (STEP 7)

Pasos generales

* Mover grúa hasta bobina deseada
* Recoger y transportar grúa hasta máquina desbobinado (imán)
* Colocar en desbobinadora
* Detectar bobina y tipo de bobina (por peso en desbobinador) (como confirmación que es la deseada, ya que al elegir se seleccionará la que se necesite)
* Fijar el rollo a la desbobinadora para facilitar desbobinado
* Empezar a desbobinar y alinear con la cinta
* Desbobinar hasta detectar fin de bobina (sensor de presencia en desbobinado)
* Quitar el rollo interno de la bobina
* Vuelta al inicio

Sensores/actuadores necesarios

* Relacionados con grúa

Sensores:

Sensores de fin de carrera en ambos GL. (Total =4)

Encoders en cada GL. (Total = 2 encoders incrementales)

Actuadores:

Motores (Total = 2 motores \* 2 entradas/motor = 4 Entradas

* Relacionados con desbobinado

Sensores:

Sensor de detección de bobina (Sensor de peso para detectar la existencia y tipo de bobina en el desbobinador)

Sensor de fin de bobina (sensor de presencia instalado en el principio de la cinta que detecta si sigue pasando cinta)

Actuadores:

Motor de rotación de desbobinado

Fijador de bobina al centro

Sistema de alineamiento con cinta (aún por ver)