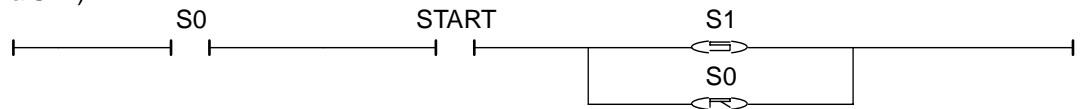


Esercizio Carrello

- Viene mostrata la modellizzazione con automi e successivamente l'esercizio viene risolto su carta
- Si crea il progetto Carrello e si edita la soluzione (inserendo le variabili nel dizionario ecc...) con START, FS, FD, FR variabili di input esterne e DX, SX, RIB.

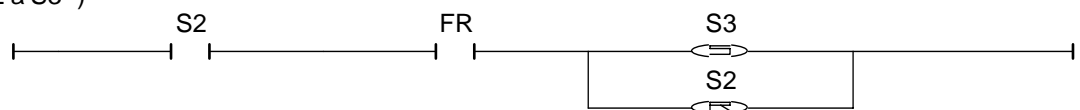
(* transizione da S0 a S1 *)



(* transizione da S1 a S2 *)



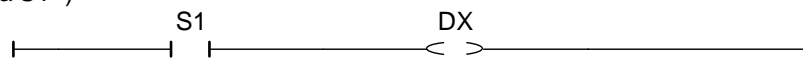
(* transizione da S2 a S3 *)



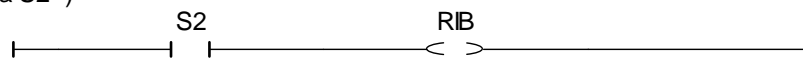
(* transizione da S3 a S0 *)



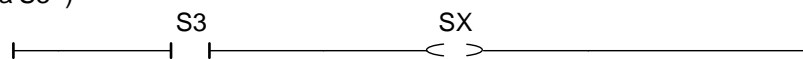
(* uscita associata a S1 *)



(* uscita associata a S2 *)



(* uscita associata a S3 *)



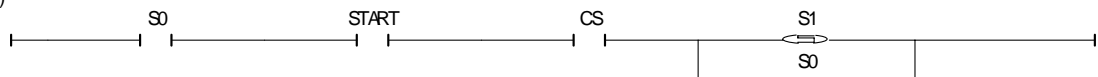
(Sul sito verrà messa la soluzione *carr_ld*)

- Verificato il funzionamento si copia il controllo fatto nel progetto *Carr_LD*. Si chiude Carrello e si apre *Carr_LD*. Ora si può provare la simulazione grafica

- 1° variante: aggiungo un sensore CS che mi segnala che il carrello è stato svuotato

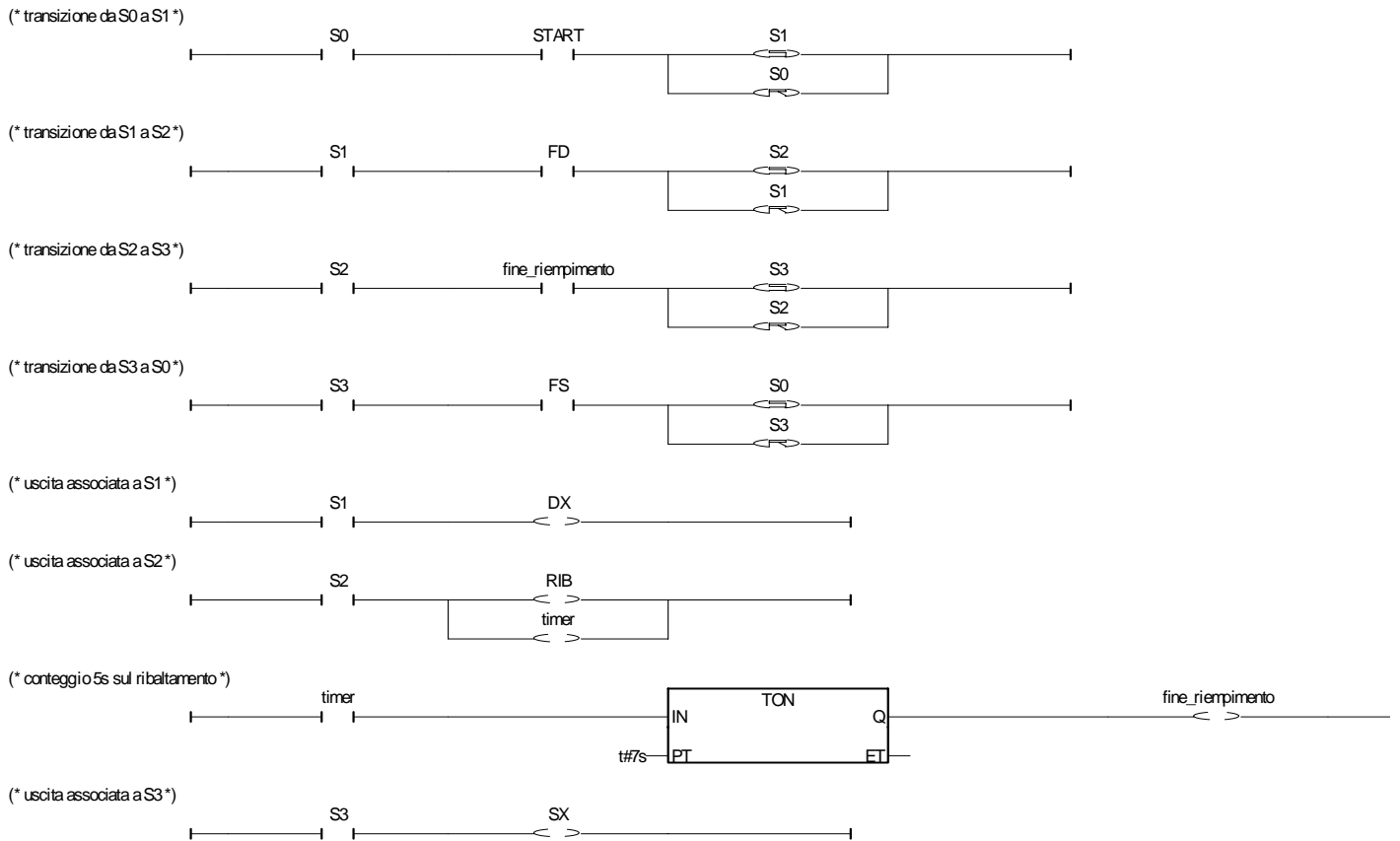
Cambia il primo piolo:

(* transizione da S0 a S1 *)

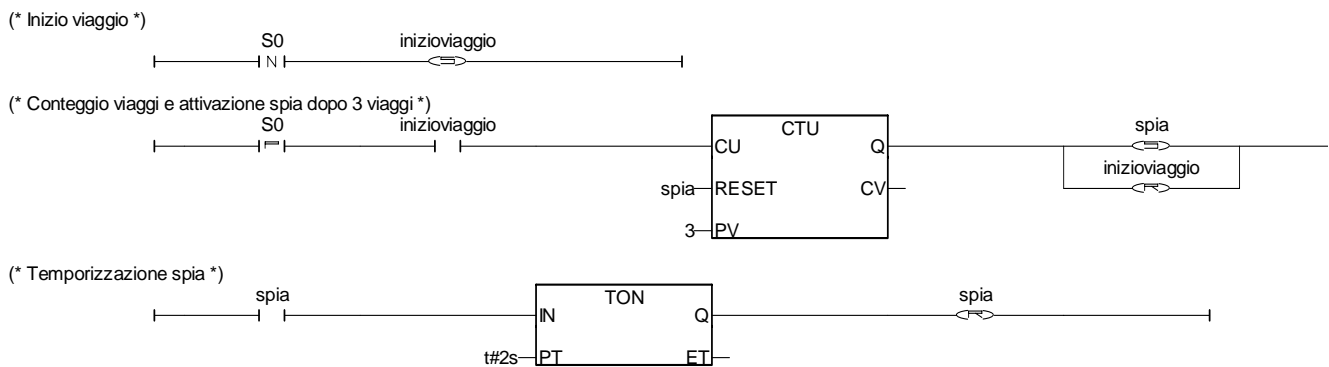


- 2° variante non ho FR ma voglio garantire che il serbatoio rimanga giù per 7s

cambio i pioli riguardanti S2 e la condizione per passare da S2 a S3:

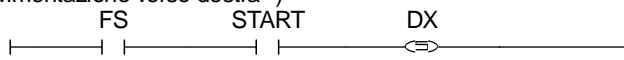


3° variante: ogni 3 viaggi del carrello si deve accendere una spia per 2s

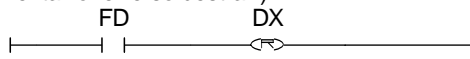


- Soluzione intuitiva all'esercizio del carrello.
E' priva di controlli ulteriori/ridondanti, può quindi essere migliorata

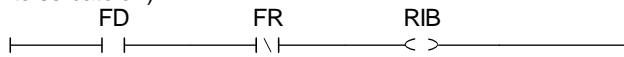
(* inizio movimentazione verso destra *)



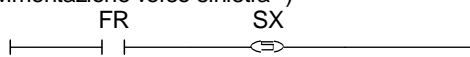
(* fine movimentazione verso destra *)



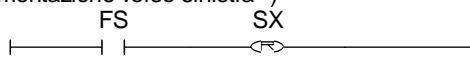
(* ribaltamento serbatoio *)



(* inizio movimentazione verso sinistra *)



(* fine movimentazione verso sinistra *)



- soluzione intuitiva delle varianti (*per casa*)