

ROBÓTICA

CONTADORES

- Para a utilização de contadores são necessárias três instruções, além das vistas anteriormente que se encontram relacionadas a seguir para recordar:
 - ABRIR/FECHAR GARRA
 - IR POSIÇÃO.....RÁPIDO/VELOCIDADE.....
 - ESPERAR.....SEGUNDOS
 - SE ENTRADA.....ATIVADA, SALTAR PARA LINHA.....
 - ATIVAR/DESATIVAR SAÍDA.....
 - SALTAR PARA LINHA.....

- As três instruções referentes ao contador são:

- FIXAR CONTADOR EM
- DECREMENTAR CONTADOR
- SE CONTADOR > 0, SALTAR PARA LINHA

..... Número de identificação do contador

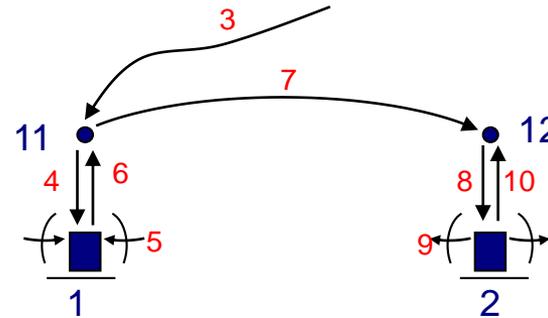
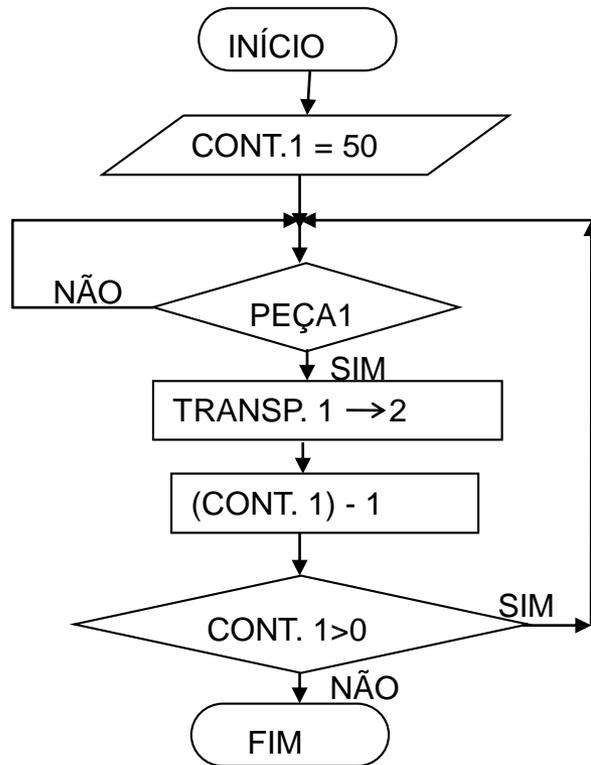
..... Quantidade de peças a transportar

Ao ler a instrução “DECREMENTAR CONTADOR", o programa desconta uma unidade do valor armazenado no contador.

Já, a instrução “SE CONTADOR > 0, SALTAR PARA LINHA", segue a mesma lógica da condicional de entrada: se não, o programa vai automaticamente para a linha seguinte.

EXEMPLO

Transporte de 50 peças da posição 1 para a posição 2 com um sensor instalado na posição 1 e conectado à entrada 1 do controlador do robô.



1. FIXAR CONTADOR 1 EM 50
2. SE ENTRADA 1 ATIVADA, SALTAR PARA LINHA 4
3. SALTAR PARA LINHA 2
4.] *TRANSPORTE*
11.]
12. DECREMENTAR CONTADOR 1.
13. SE CONTADOR 1 > 0, SALTAR PARA LINHA 2

.
.