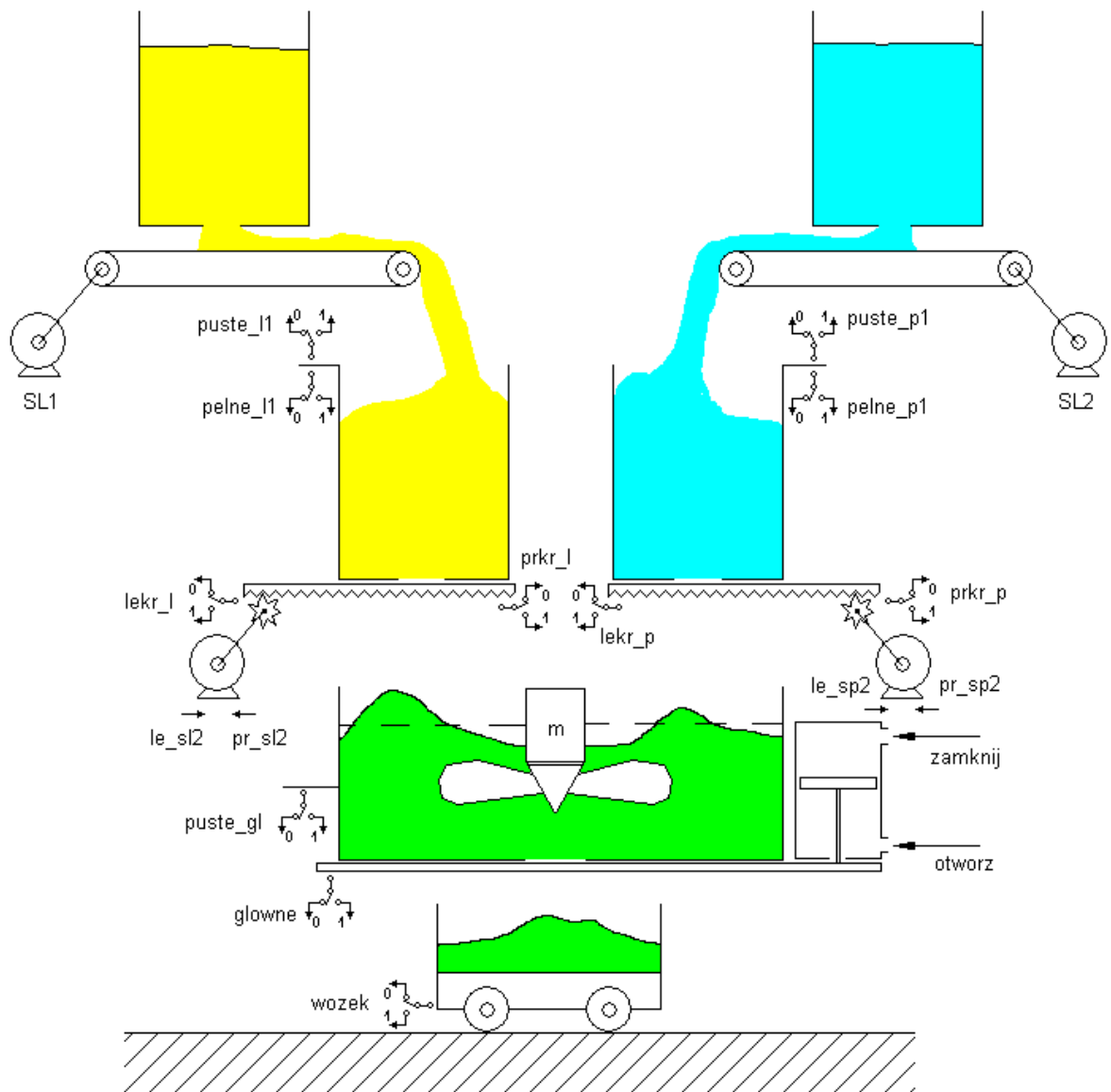
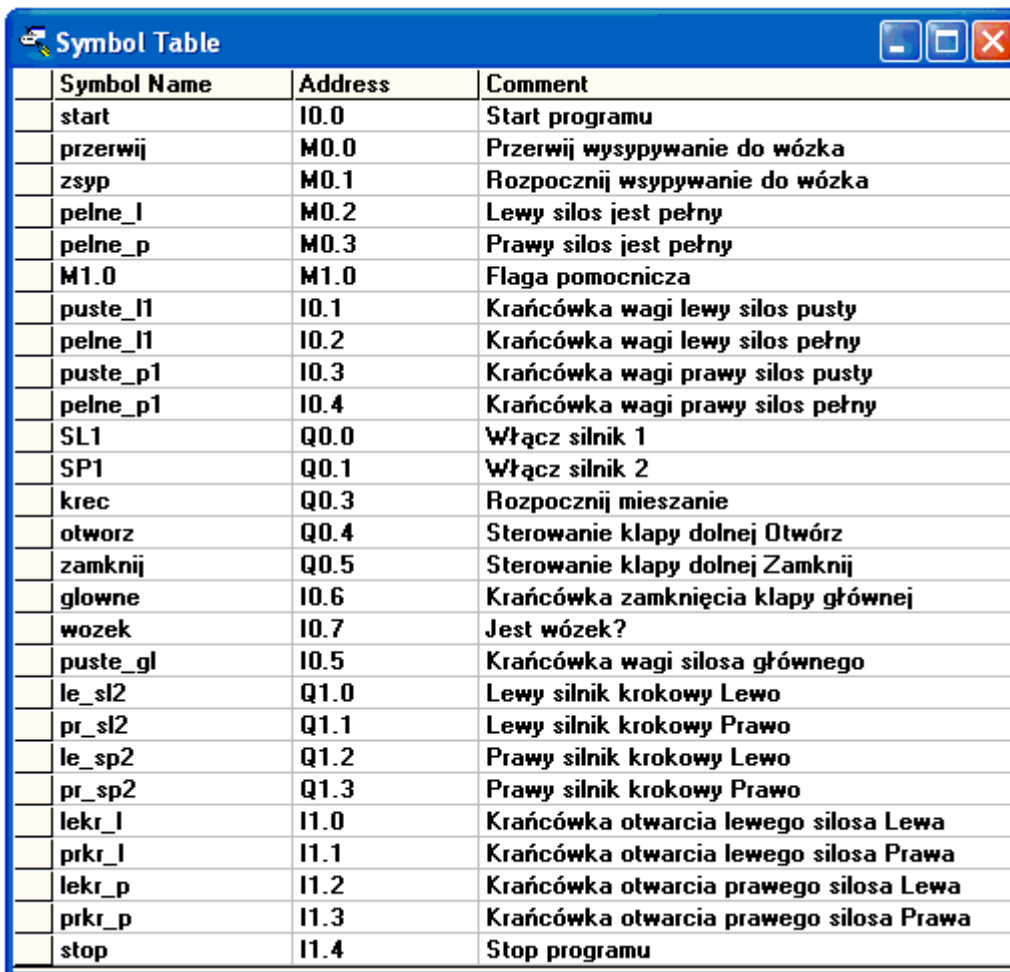


1. Rysunek poglądowy



2. Deklaracje zmiennych używanych w programie



Symbol Name	Address	Comment
start	I0.0	Start programu
przerwij	M0.0	Przerwij wysypywanie do wózka
zsyp	M0.1	Rozpocznij wsypywanie do wózka
pelne_l	M0.2	Lewy silos jest pełny
pelne_p	M0.3	Prawy silos jest pełny
M1.0	M1.0	Flaga pomocnicza
puste_l1	I0.1	Krańcówka wagi lewy silos pusty
pelne_l1	I0.2	Krańcówka wagi lewy silos pełny
puste_p1	I0.3	Krańcówka wagi prawy silos pusty
pelne_p1	I0.4	Krańcówka wagi prawy silos pełny
SL1	Q0.0	Włącz silnik 1
SP1	Q0.1	Włącz silnik 2
krec	Q0.3	Rozpocznij mieszanie
otworz	Q0.4	Sterowanie klapy dolnej Otwórz
zamknij	Q0.5	Sterowanie klapy dolnej Zamknij
glowne	I0.6	Krańcówka zamknięcia klapy głównej
wozek	I0.7	Jest wózek?
puste_gl	I0.5	Krańcówka wagi silosa głównego
le_sl2	Q1.0	Lewy silnik krokowy Lewo
pr_sl2	Q1.1	Lewy silnik krokowy Prawo
le_sp2	Q1.2	Prawy silnik krokowy Lewo
pr_sp2	Q1.3	Prawy silnik krokowy Prawo
lekr_l	I1.0	Krańcówka otwarcia lewego silosa Lewa
prkr_l	I1.1	Krańcówka otwarcia lewego silosa Prawa
lekr_p	I1.2	Krańcówka otwarcia prawego silosa Lewa
prkr_p	I1.3	Krańcówka otwarcia prawego silosa Prawa
stop	I1.4	Stop programu

3. Algorytm działania naszego układu.

4. Schemat stykowy postawionego przed nami zadania.

