

Totally Integrated Automation Portal

Control_Robot [FB1]

Control_Robot Propiedades

General

Nombre	Control_Robot	Número	1	Tipo	FB
Idioma	KOP	Numeración	Automático		

Información

Título		Autor		Comentario	
Familia		Versión	0.1	ID personalizado	

Nombre	Tipo de datos	Valor predet.	Remanencia
▼ Input			
RESET_HMI	Bool	false	No remanente
STOP_HMI	Bool	false	No remanente
PAUSA_HMI	Bool	false	No remanente
CONTINUA_HMI	Bool	false	No remanente
Inicio_Ciclo_HMI	Bool	false	No remanente
BOT_HOME	Bool	false	No remanente
BOT_TAREA_1	Bool	false	No remanente
BOT_TAREA_2	Bool	false	No remanente
BOT_TAREA_3	Bool	false	No remanente
▼ Output			
RESET	Bool	false	No remanente
START	Bool	false	No remanente
STOP	Bool	false	No remanente
HOLD	Bool	false	No remanente
RESUME	Bool	false	No remanente
HOME	Bool	false	No remanente
TAREA_1	Bool	false	No remanente
TAREA_2	Bool	false	No remanente
TAREA_3	Bool	false	No remanente
InOut			
Static			
Temp			
Constant			

Segmento 1: Establece el estado de pausa en el robot

```
graph LR; PAUSA_HMI["#PAUSA_HMI"] --> HOLD["#HOLD"]
```

Segmento 2: Reestablece el estado de pausa y continua la marcha

```
graph LR; CONTINUA_HMI["#CONTINUA_HMI"] --> RESUME["#RESUME"]
```

Segmento 3: Elimina un fallo del robot



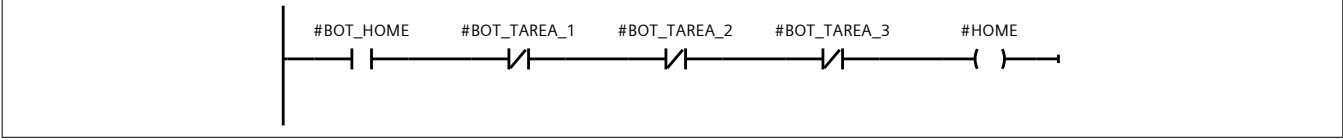
Segmento 4: Parada de emergencia



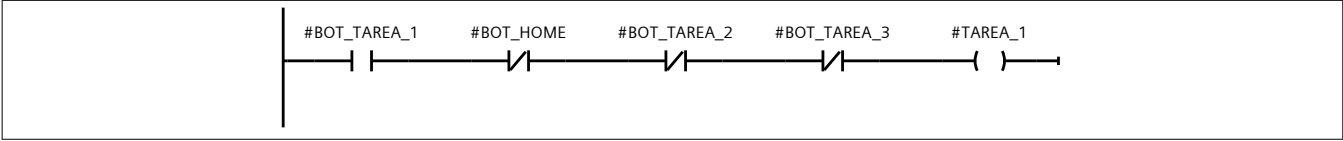
Segmento 5: Inicio de ciclo del programa seleccionado



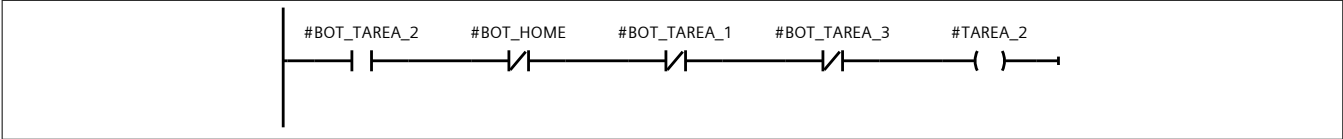
Segmento 6: Selección de movimiento a posición HOME



Segmento 7: Selección de la primera tarea asociada al robot



Segmento 8: Selección de la segunda tarea asociada al robot



Segmento 9: Selección de la tercera tarea asociada al robot

