

VERIFICA SISTEMI

UN SENSORE RESISTIVO **M** VIENE USATO PER MISURARE LA MASSA DEL PEZZO CON QUATTRO LIVELLI DI PRECISIONE

X2	X1	MASSA
0	0	MOLTO LEGGERA
0	1	LEGGERA
1	0	NORMALE
1	1	PESANTE

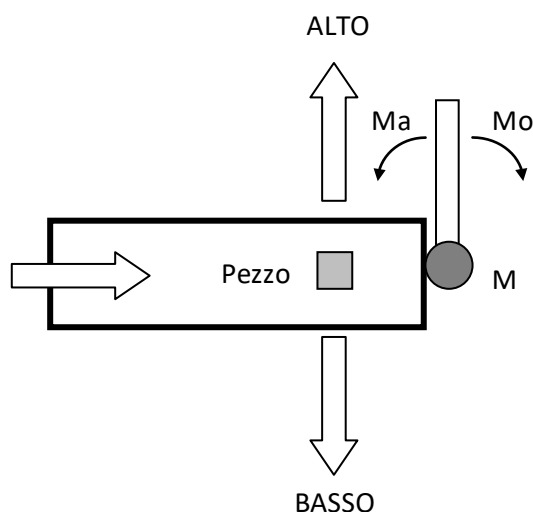
UN SENSORE DI PRESENZA **P** RILEVA LA PRESENZA DEL PEZZO ($P=1$) DAVANTI AL BRACCIO MOBILE CHE PUO' SPOSTARE IL PEZZO VERSO IL BASSO O VERSO L'ALTO A SECONDA DELLA ROTAZIONE ANTIORARIA ($M_a=1$) O ORARIA ($M_o=1$) DEL MOTORE INDUSTRIALE **M** A 24 VOLT COLLEGATO AL BRACCIO.

UN SENSORE DI FORMA **F** RILEVA LA FORMA DEL PEZZO CHE PUO' ESSERE CIRCOLARE ($F=1$) O RETTANGOLARE ($F=0$).

FUNZIONAMENTO:

QUANDO C'E' IL PEZZO DAVANTI AL BRACCIO:

- SE IL PEZZO E' "LEGGERO O NORMALE" E DI FORMA "CIRCOLARE" ALLORA DEVE ESSERE SPOSTATO VERSO L'ALTO.
- SE IL PEZZO E' "PESANTE" E DI FORMA "RETTANGOLARE" O "CIRCOLARE" ALLORA DEVE ESSERE SPOSTATO VERSO IL BASSO.
- SE IL PEZZO E' "MOLTO LEGGERO" NON VIENE SPOSTATO MA VIENE ATTIVATO UN ALLARME "A" CHE AVVISA L'OPERATORE DI INTERVENIRE A TOGLIERE IL PEZZO.



Creare tabella delle combinazioni sul foglio di calcolo

Trovare la funzione combinatorio minima dalle mappe di Karnaugh (sia con gli 0 che con 1).

Creare il circuito elettrico in Simulide.

Salvare foglio di calcolo e simulazione col proprio cognome e salvarla nella cartella "CONSEGNA" del docente sul server.