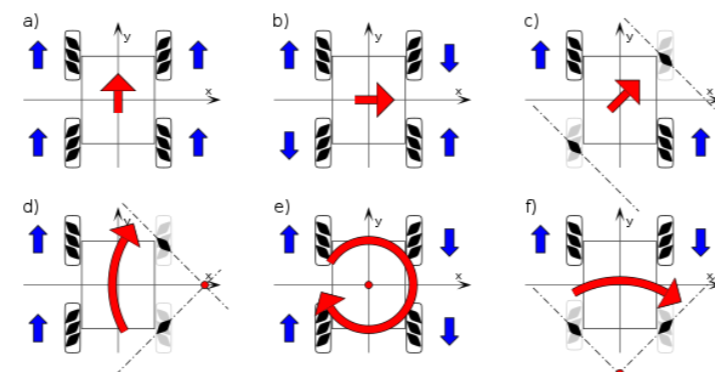


```

MyAGV::t_MoveSteps::MS_waitForNextCommand;//Schritt: warte auf einen neuen Befehl
if DriveForward = 1 then // wenn der Befehl fahre nach vorne ist
  FSM := MS_DriveForward; //Gehe zu MS_DriveForward
else //sonst
  if DriveBackward = 1 then //wenn der Befehl fahre nach hinten ist
    FSM := MS_DriveBackwards; // Gehe zu MS_DriveBackwards
  else //sonst
    if TurnCCW = 1 then // wenn der Befehl drehe gegen der Uhrzeigersinn ist
      FSM := MS_DriveCCW; //gehe zu MS_DriveCCW
    else //sonst
      if TurnCW = 1 then //wenn der Befehl drehe im Uhrzeigersinn ist
        FSM := MS_DriveCW; //gehe zu MS_DriveCW
      else // sonst
        if DriveRight = 1 then //wenn der Befehl fahre parallel nach rechts ist
          FSM := MS_DriveRight; //gehe zu MS_DriveRight
        else //sonst
          if DriveLeft = 1 then //wenn der Befehl fahre parallel nach links ist
            FSM := MS_DriveLeft; //gehe zu MS_DriveLeft
          else //sonst
            if PowerOn = 0 then //wenn der Befehl ausschalten ist
              FSM := MS_PowerOff; //gehe zu MS_PowerOff
            else //sonst
              FSM:= MS_StopDriving; //gehe zu MS_StopDriving
          end_if;
        end_if;
      end_if;
    end_if;
  end_if;
end_if;

```



Fahrerloses Transportsystem

Projektbeschreibung:
 Die Idee der Diplomarbeit war es, das Transportsystem, welches bereits als Abschlussarbeit der beiden Schüler Markus Besser und Ivan Jozić in der Fachschule für Mechatronik (HTBLA Hallein) entwickelt wurde zu verbessern und zu erweitern. Dieses Transportsystem, welches mithilfe von sogenannten "Mecanum-Wheels" in jede Richtung fahren und kleine Transportgüter manuell gesteuert unter Einbindung eines Web-Interface von A nach B transportieren kann, wurde nun neu ausgelegt und entsprechende Erweiterungen wurden implementiert. Das gesamte Fahrzeug wurde von den Schülern eigenständig konstruiert. Die Ansteuerung der vier Motoren, wie auch der beiden LED-Streifen vorne und hinten im Transportsystem erfolgt mittels einer Betriebssteuerung, welche im Herzen der Konstruktion liegt.

Name Betreuungslehrer
BEd Christian Huber

Name Projektanten
Markus Besser
Ivan Jozić
Pascal Baier

Betriebsinformatik – Diplomarbeit/Abschlussarbeit 2022/23

