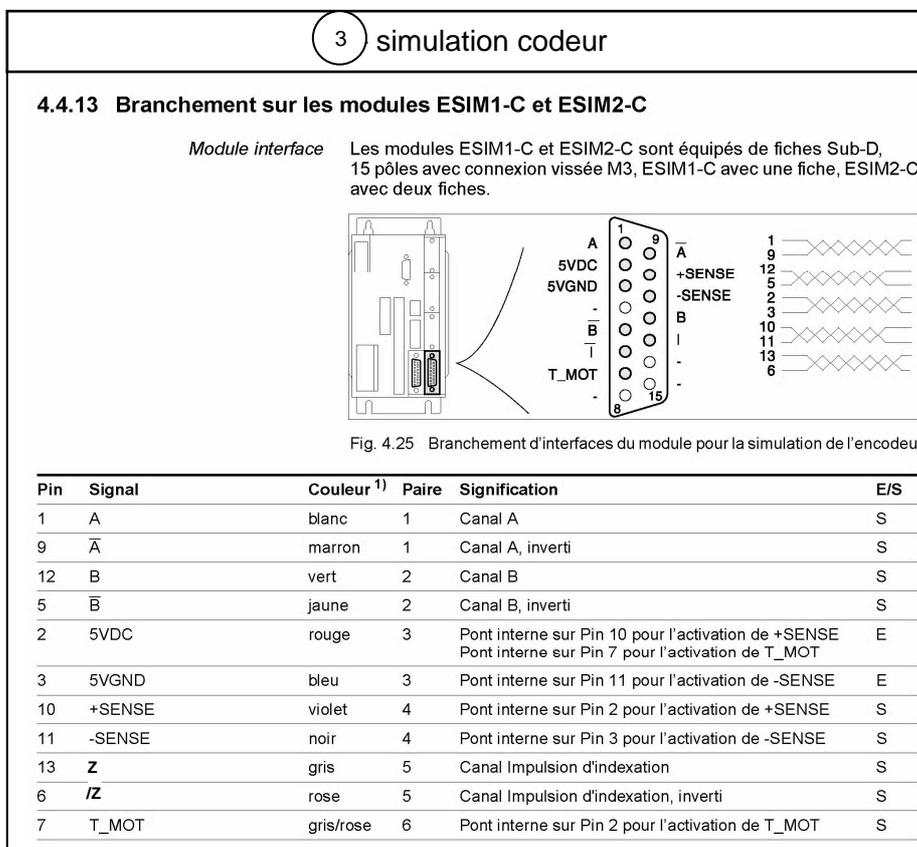
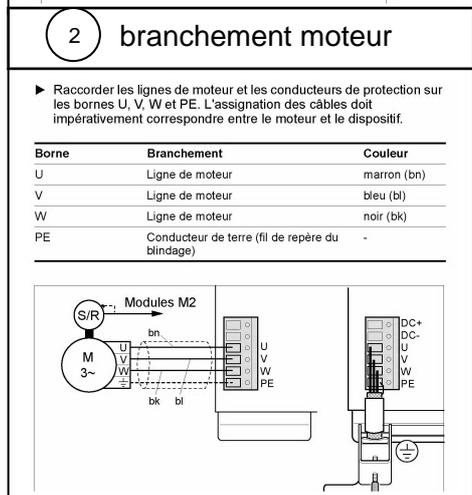
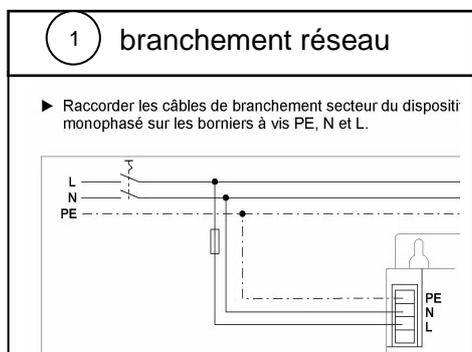
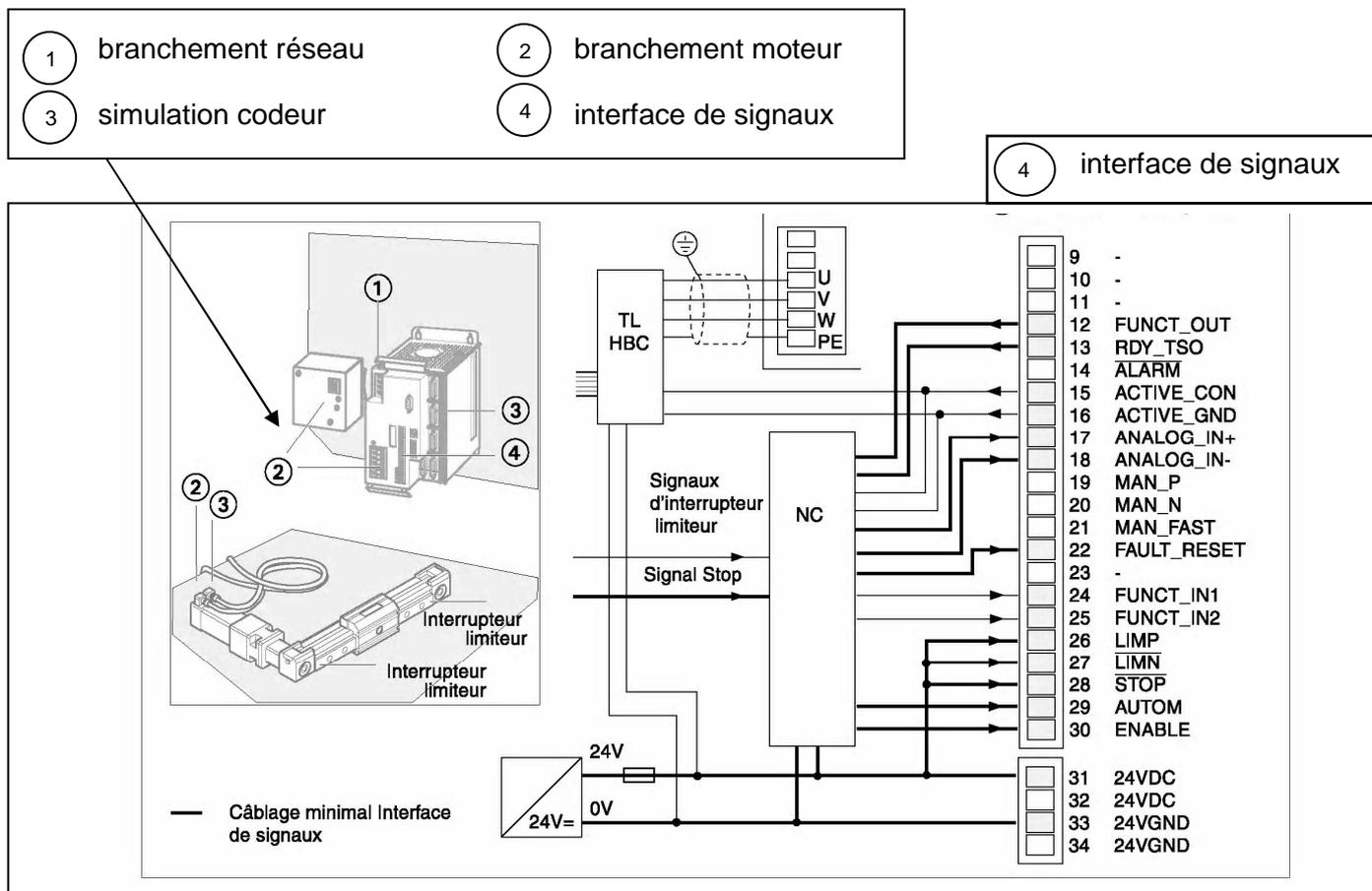
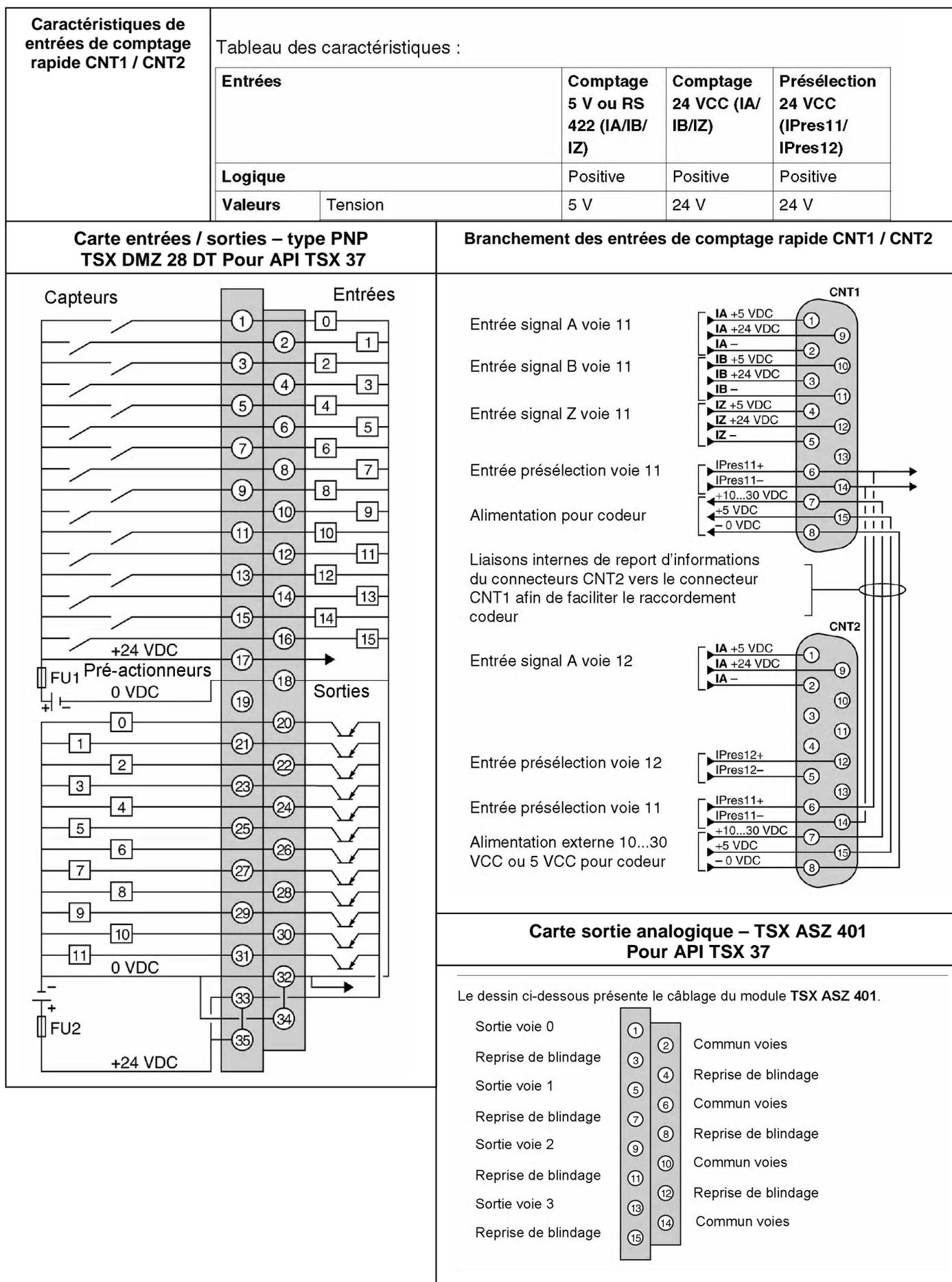


Mise en œuvre partielle du variateur : V30

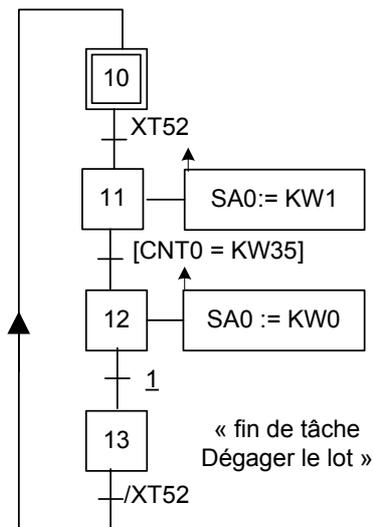


Mise en œuvre partielle de l'A.P.I. – TSX 37

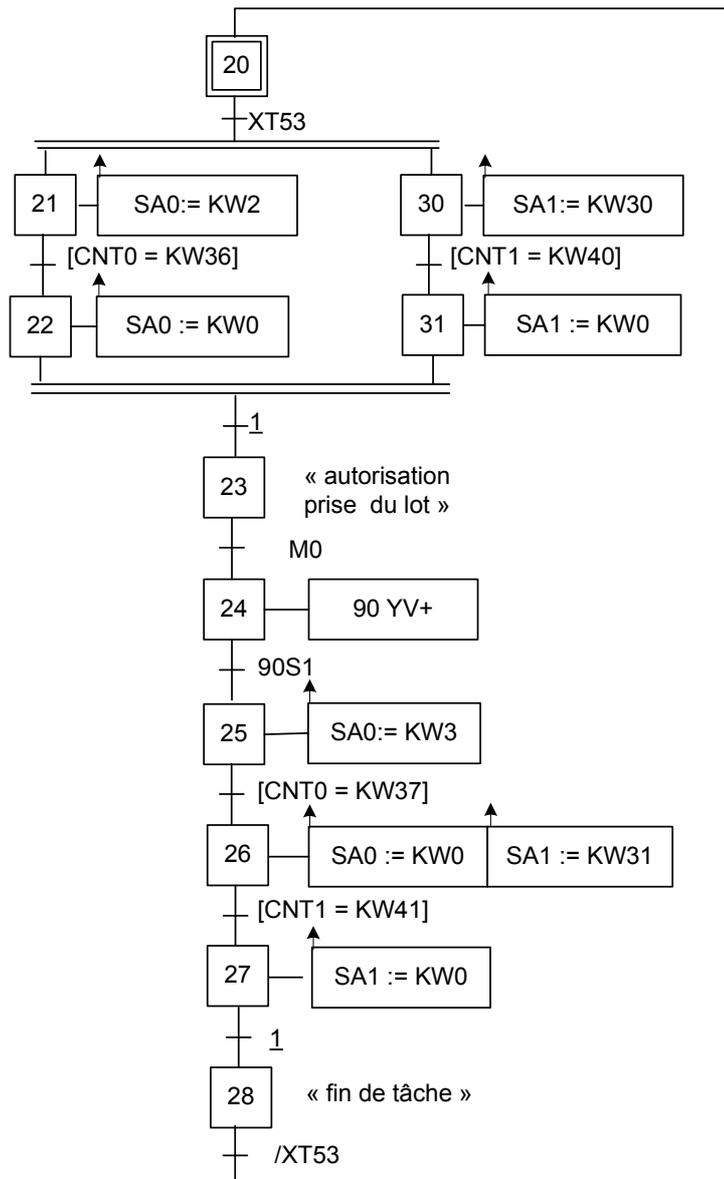


Grafcet : déplacement de l'axe 0

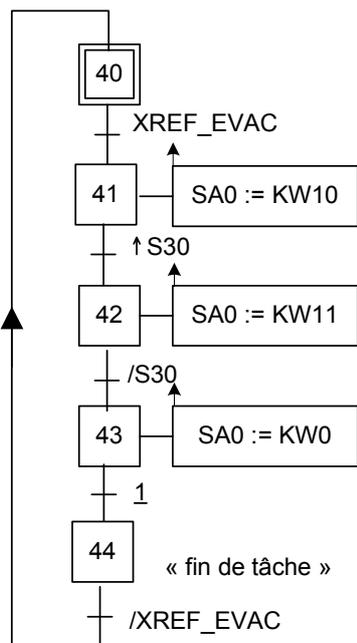
GRAF CET : T 52 : DEGAGER LE LOT



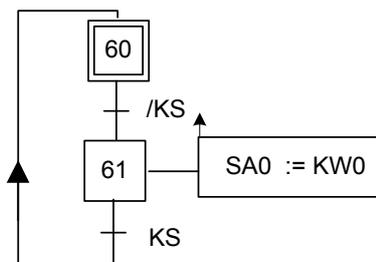
GRAF CET : T 53 : EVACUER LE LOT



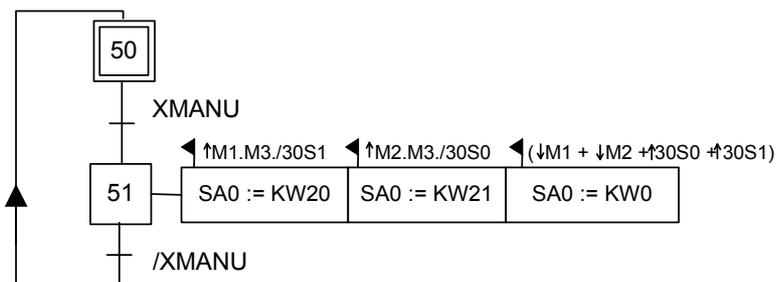
GRAF CET : MISE EN REFERENCE AXE 0



ARRET D'URGENCE : AXE 0



GRAF CET : MODE MANUEL : AXE 0

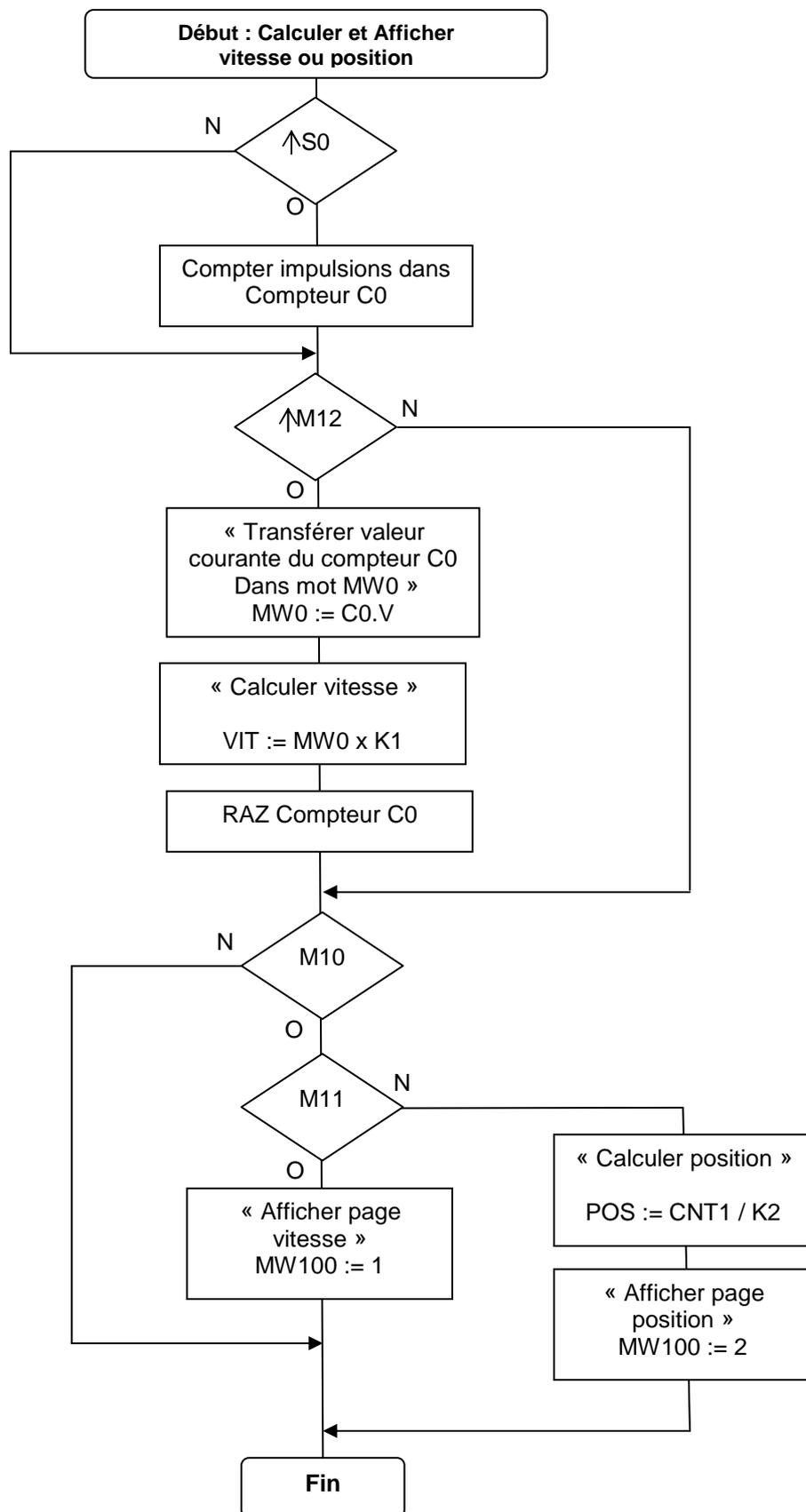


Affectation des variables :

ADRESSE	REPERE	ENTREE / SORTIE	INTERFACE	TYPE
%ID0.11	CNT1	Compteur rapide pour contrôle position chariot horizontal	variateur	DINT
%QW6.0	SA0	Consigne analogique pour le variateur V35	variateur	INT
%Q2.0	90 YV+	Desserrer blisters	Electro-distr. 5/2 bistable	BOOL
%I3.1	90S1	Blister desserré	Capt. magnétique	BOOL
%I4.0	30S0	Chariot vertical en position haute	Capt. inductif	BOOL
%I4.1	30S1	Chariot vertical en position basse	Capt. inductif	BOOL
%I4.2	S0	Capteur pour détection vitesse axe 0	Capt. inductif	BOOL
%I5.0	KS	Arrêt d'urgence en service (pas de défaut)	Relais	BOOL
%IW0.11.2 :X3	S30	Chariot vertical en position d'origine	Capt. inductif	BOOL
ADRESSE	REPERE	CONSTANTE		TYPE
%KW0	KW0	Arrêt déplacement des axes numériques		INT
%KW1	KW1	Avance axe 0 sens positif à vitesse : 200 mm / sec		INT
%KW2	KW2	Avance axe 0 sens positif à vitesse : 400 mm / sec		INT
%KW3	KW3	Avance axe 0 sens négatif à vitesse : - 400 mm / sec		INT
%KW5	KW5	Avance axe 0 sens positif à vitesse : 5 mm / sec		INT
%KW10	KW10	Avance axe 0 sens négatif à vitesse : - 100 mm / sec		INT
%KW11	KW11	Avance axe 0 sens positif à vitesse : 20 mm / sec		INT
%KW20	KW20	Avance en commande manuelle axe 0 sens positif à vitesse : 100 mm / sec.		INT
%KW21	KW21	Avance en commande manuelle axe 0 sens négatif à vitesse : - 100 mm / sec.		INT
%KW30	KW30	Avance axe 1 sens positif à vitesse : 200 mm / sec		INT
%KW31	KW31	Avance axe 1 sens négatif à vitesse : - 200 mm / sec		INT
%KW35	KW35	Axe 0 en position dégagement atteinte : 120 mm		INT
%KW36	KW36	Axe 0 en position au dessus ensacheuse atteinte : 1200 mm		INT
%KW37	KW37	Axe 0 en position au-dessus ascenseur blisters atteinte : 0 mm		INT
%KW40	KW40	Axe 1 en position haute atteinte : 0 mm		INT
%KW41	KW41	Axe 1 en position basse dans ensacheuse atteinte : X mm (variable)		INT
%KW51	K1	Coefficient pour calcul de la vitesse en mm/ sec		INT
%KW52	K2	Coefficient pour calcul position en mm		INT
ADRESSE	REPERE	VARIABLE et MOT INTERNES		TYPE
%M0	M0	Fin de prise blisters par unité 3 : ensacheuse		BOOL
%M1	M1	Image de la touche du terminal : [+]		BOOL
%M2	M2	Image de la touche du terminal : [-]		BOOL
%M3	M3	Choix de déplacement axe 0 en mode manuel		BOOL
%M10	M10	traitement « affichage vitesse / position » demandé		BOOL
%M11	M11	Page affichage « vitesse » demandée		BOOL
	/M11	Page affichage « position » demandée		BOOL
%M12	M12	Bit impulsionnel à la période de 1 seconde		BOOL
%M13	M13	Bit pour RAZ compteur C0		BOOL
%MW0	MW0	Mot image de la valeur courante du compteur		INT
%MW100	MW100	Mot : affichage de la page		INT
%MW200	VIT	Mot : Vitesse réelle du chariot pour calcul et affichage		INT
%MW201	POS	Mot : Position réelle du chariot pour calcul et affichage		INT
	C0	Compteur pour traitement vitesse		INT

Axe 0 : affichage vitesse / position

a) – algorithme : traitement calcul et affichage



Nota : affectation des variables : voir page 19/23