

# DOCUMENTATION TECHNIQUE

## Projet

Projet	corrigé activité3 magasin tampon
Concepteur	Frédéric Curschelass Alain Bimont
Application	magasin_tampon_corrigé_activité 3.stu
Version logicielle	Control Expert V14.0
Date de création	04/09/2019 11:26:28
Date de dernière modification	04/09/2019 11:26:28
Automate cible	BMX P34 1000 02.10CPU 340-10 Modbus

## 0 : BMX XBP 0800

Emplacement	Famille	Référence
(P)	Alimentation	BMX CPS 2000
0	Modicon M340	BMX P34 1000
1	TOR	BMX DDI 1602
2	TOR	BMX DRA 0805

## 0.0 : BMX P34 1000

### **Identification du module :**

Réf. commerciale	: BMX P34 1000	Désignation	: CPU 340-10 Modbus
Adresse	: 0.0	Symbole	:

### **Mode de marche**

Entrée Run/Stop	: Non
Protection mémoire	: Non
Démarrage Auto/Run	: Non
RAZ MWi	: Oui
Démarrage à froid uniquement	: Non

### **Données**

Vision des E/S	: Topologique
Nombre de bits	: 256
Nombre de mots	: 512
Nombre de constantes	: 256
Nombre de bits système	: 128
Nombre de mots système	: 168

### **Voie 0 :**

Fonction métier	: Liaison Modbus		
Type de voie	: Voie intégrée		
Tâche	: MAST		
Type	: Esclave		
Vitesse de transmission	: 19 200 bits/s	Données	: 8 bits
Stop	: 1 bit	Parité	: Paire
Délai inter-frames	: 2 ms		
Numéro d'esclave	: 1		
Ligne physique	: RS485		

## 0.1 : BMX DDI 1602

### **Identification du module :**

Réf. commerciale	: BMX DDI 1602	Désignation	: Dig 16I 24 Vdc Sink
Adresse	: 0.1	Symbole	:

### **Paramètres communs [0-7]**

Surveillance alimentation	: Actif
Tâche	: MAST
I/O Vision	: Topologique

### **Paramètres de voie d'entrée [0-7]**

Voie	Adresse	Symbole
0	%I0.1.0.0	
1	%I0.1.1.0	
2	%I0.1.2.0	
3	%I0.1.3.0	
4	%I0.1.4.0	
5	%I0.1.5.0	
6	%I0.1.6.0	
7	%I0.1.7.0	

### **Paramètres communs [8-15]**

Surveillance alimentation	: Actif
Tâche	: MAST
I/O Vision	: Topologique

### **Paramètres de voie d'entrée [8-15]**

Voie	Adresse	Symbole
8	%I0.1.8.0	
9	%I0.1.9.0	
10	%I0.1.10.0	
11	%I0.1.11.0	
12	%I0.1.12.0	
13	%I0.1.13.0	
14	%I0.1.14.0	
15	%I0.1.15.0	

## 0.2 : BMX DRA 0805

### **Identification du module :**

Réf. commerciale	: BMX DRA 0805	Désignation	: Dig 8Q Isolated Relays
Adresse	: 0.2	Symbole	:

### **Paramètres communs [0-7]**

Tâche	: MAST
Mode de repli	: Repli
I/O Vision	: Topologique

### **Paramètres de voie de sortie [0-7]**

Voie	Adresse	Symbole	Valeur de repli
0	%Q0.2.0.0		0
1	%Q0.2.1.0		0
2	%Q0.2.2.0		0
3	%Q0.2.3.0		0
4	%Q0.2.4.0		0
5	%Q0.2.5.0		0
6	%Q0.2.6.0		0
7	%Q0.2.7.0		0

# MAST

**Propriétés spécifiques**

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

# GAU : [MAST]

**Commentaire**

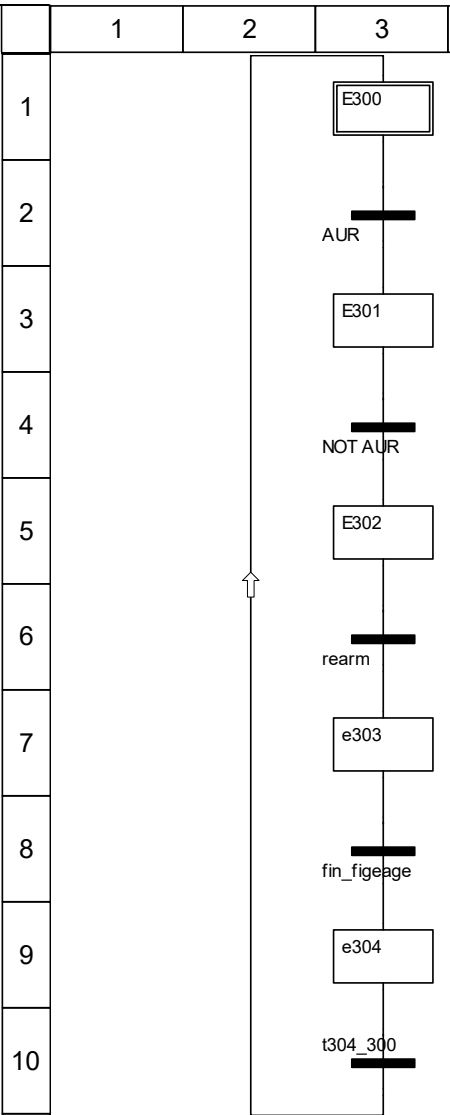
**Propriétés communes**

Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

**Propriétés spécifiques**

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

# Chart : [MAST - GAU]



## Description de l'objet

### Etapes:

E300 (Etape initiale)	(3, 1)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E301	(3, 3)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E302	(3, 5)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

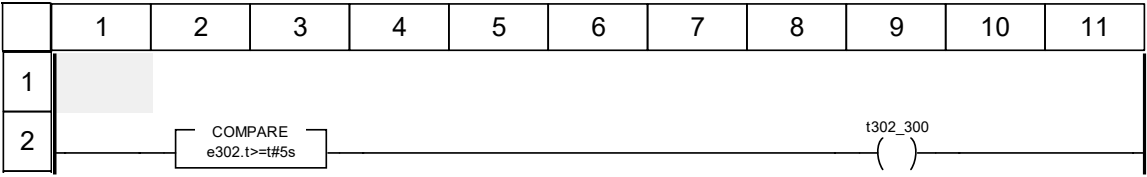


e303	(3, 7)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
e304	(3, 9)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

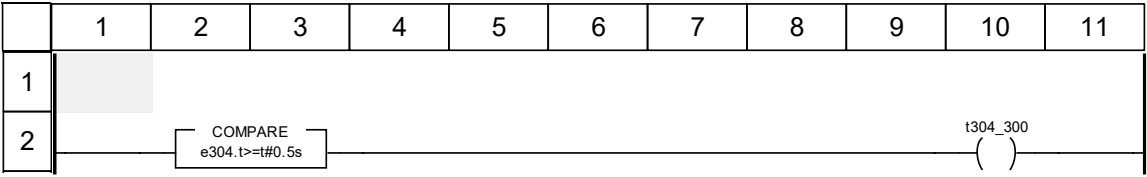
## Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
AUR	Variable	(3, 2)	
NOT AUR	Variable	(3, 4)	
fin figeage	Variable	(3, 8)	
rearm	Variable	(3, 6)	
LD :: t304_300	Section	(3, 10)	

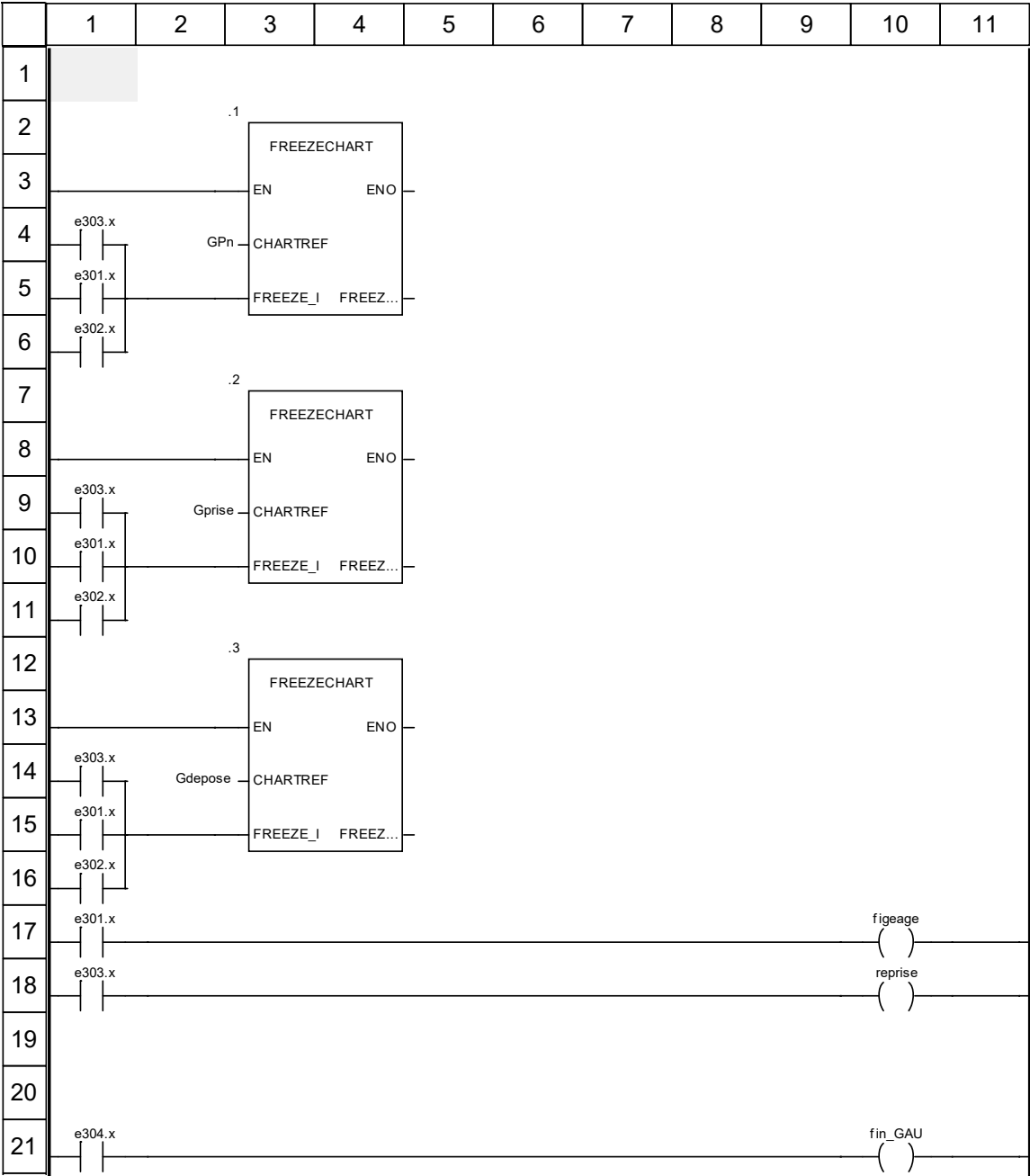
t302\_300 <Transition> : [MAST - GAU]



t304\_300 <Transition> : [MAST - GAU]



forcages : [MAST]



e301.x

e303.x

figeage

( )

reprise

( )

e304.x

fin\_GAU

( )

# GPN : [MAST]

**Commentaire**

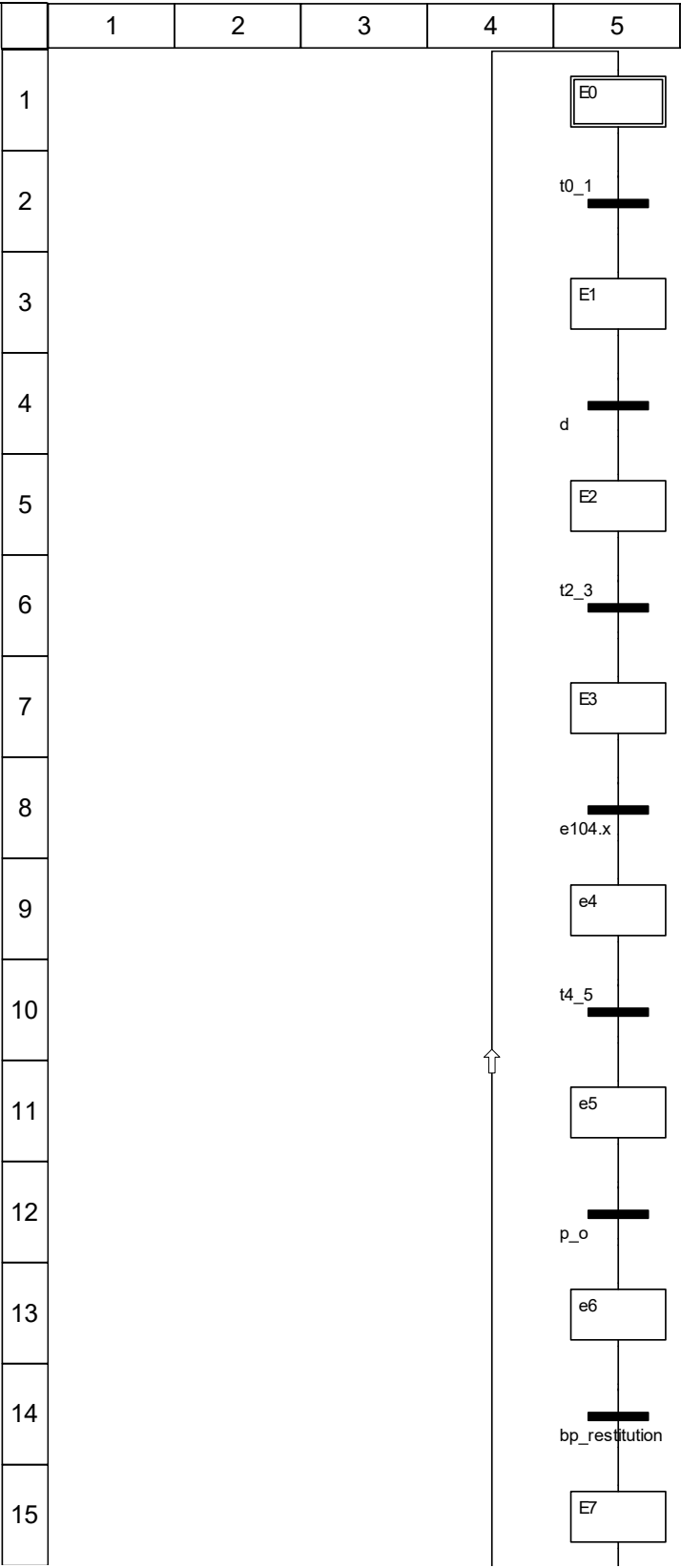
**Propriétés communes**

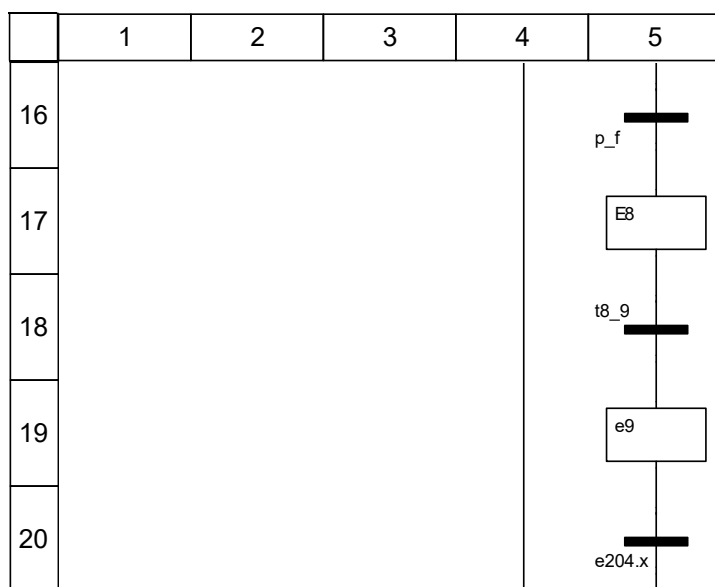
Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

**Propriétés spécifiques**

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

# Chart : [MAST - GPN]





## Description de l'objet

### Etapes:

E0 (Etape initiale)	(5, 1)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E1	(5, 3)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E2	(5, 5)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E3	(5, 7)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E7	(5, 15)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E8	(5, 17)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
e4	(5, 9)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
e5	(5, 11)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
e6	(5, 13)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

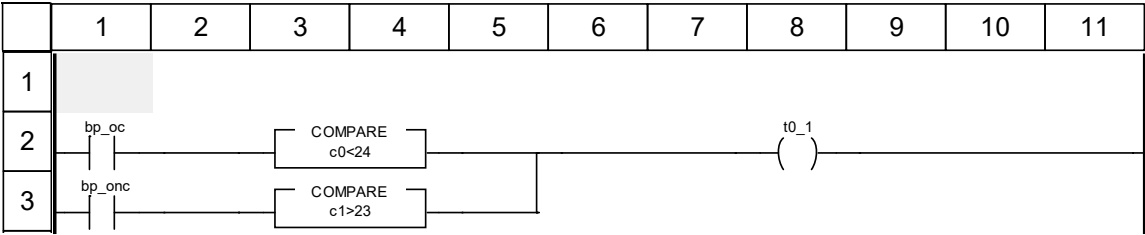
e9	(5, 19)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

## Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
bp_restitution	Variable	(5, 14)	
d	Variable	(5, 4)	
e104.x	Variable	(5, 8)	
e204.x	Variable	(5, 20)	
p_f	Variable	(5, 16)	
p_o	Variable	(5, 12)	
LD :: t0_1	Section	(5, 2)	
LD :: t2_3	Section	(5, 6)	
LD :: t4_5	Section	(5, 10)	
LD :: t8_9	Section	(5, 18)	



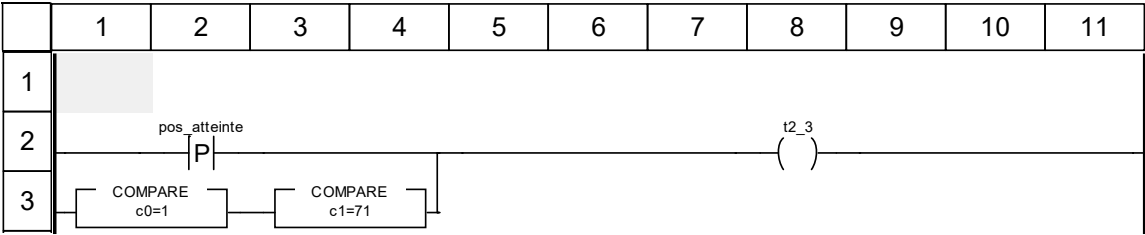
t0\_1 <Transition> : [MAST - GPN]



**t4\_5 <Transition> : [MAST - GPN]**

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1											
2	<div> <div>pos_atteinte</div> <div>t4_5</div> <div>P</div> <div>( )</div> </div>										

t2\_3 <Transition> : [MAST - GPN]



**t8\_9 <Transition> : [MAST - GPN]**

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1											
2	<div> <div>pos_atteinte</div> <div>t8_9</div> <div>P</div> <div></div> </div>										

# Gprise : [MAST]

**Commentaire**

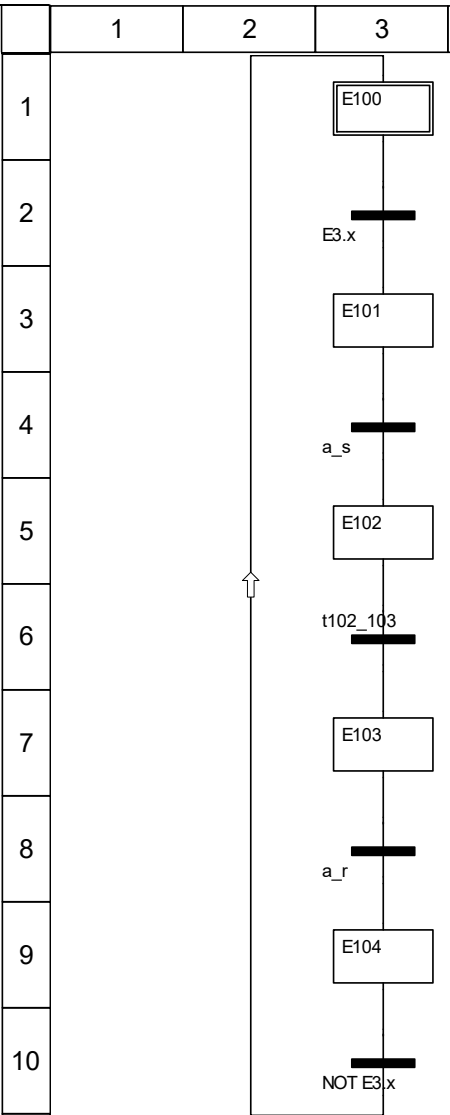
**Propriétés communes**

Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

**Propriétés spécifiques**

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

# Chart : [MAST - Gprise]



## Description de l'objet

### Etapes:

E100 (Etape initiale)	(3, 1)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E101	(3, 3)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E102	(3, 5)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

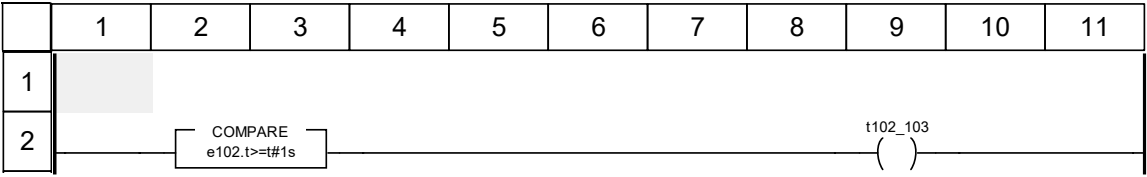
E103	(3, 7)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E104	(3, 9)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

## Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
E3.x	Variable	(3, 2)	
NOT E3.x	Variable	(3, 10)	
a r	Variable	(3, 8)	
a s	Variable	(3, 4)	
LD :: t102_103	Section	(3, 6)	

t102\_103 <Transition> : [MAST - Gprise]





# Gdepose : [MAST]

**Commentaire**

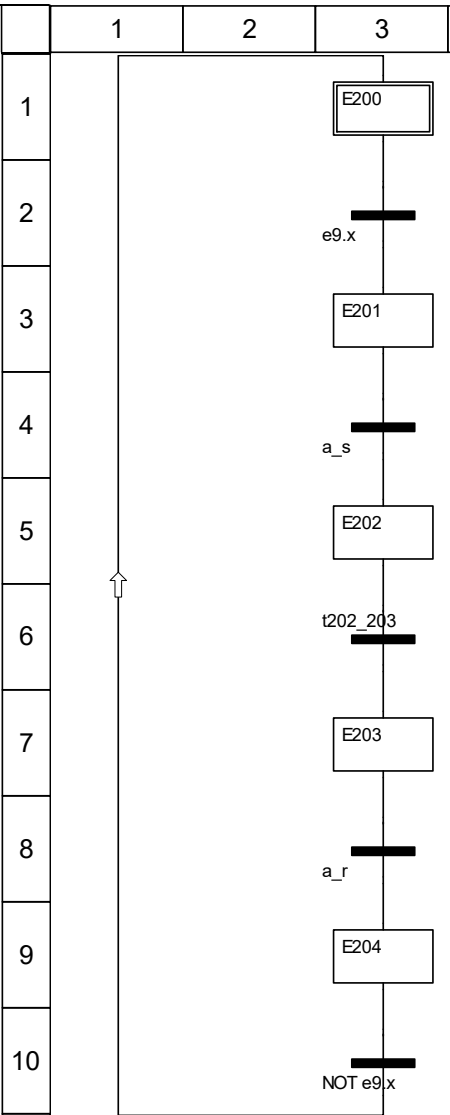
**Propriétés communes**

Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

**Propriétés spécifiques**

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

# Chart : [MAST - Gdepose]



## Description de l'objet

### Etapes:

E200 (Etape initiale)	(3, 1)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E201	(3, 3)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E202	(3, 5)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

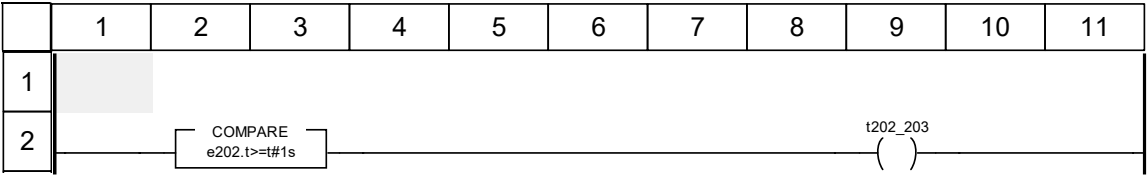
E203	(3, 7)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E204	(3, 9)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

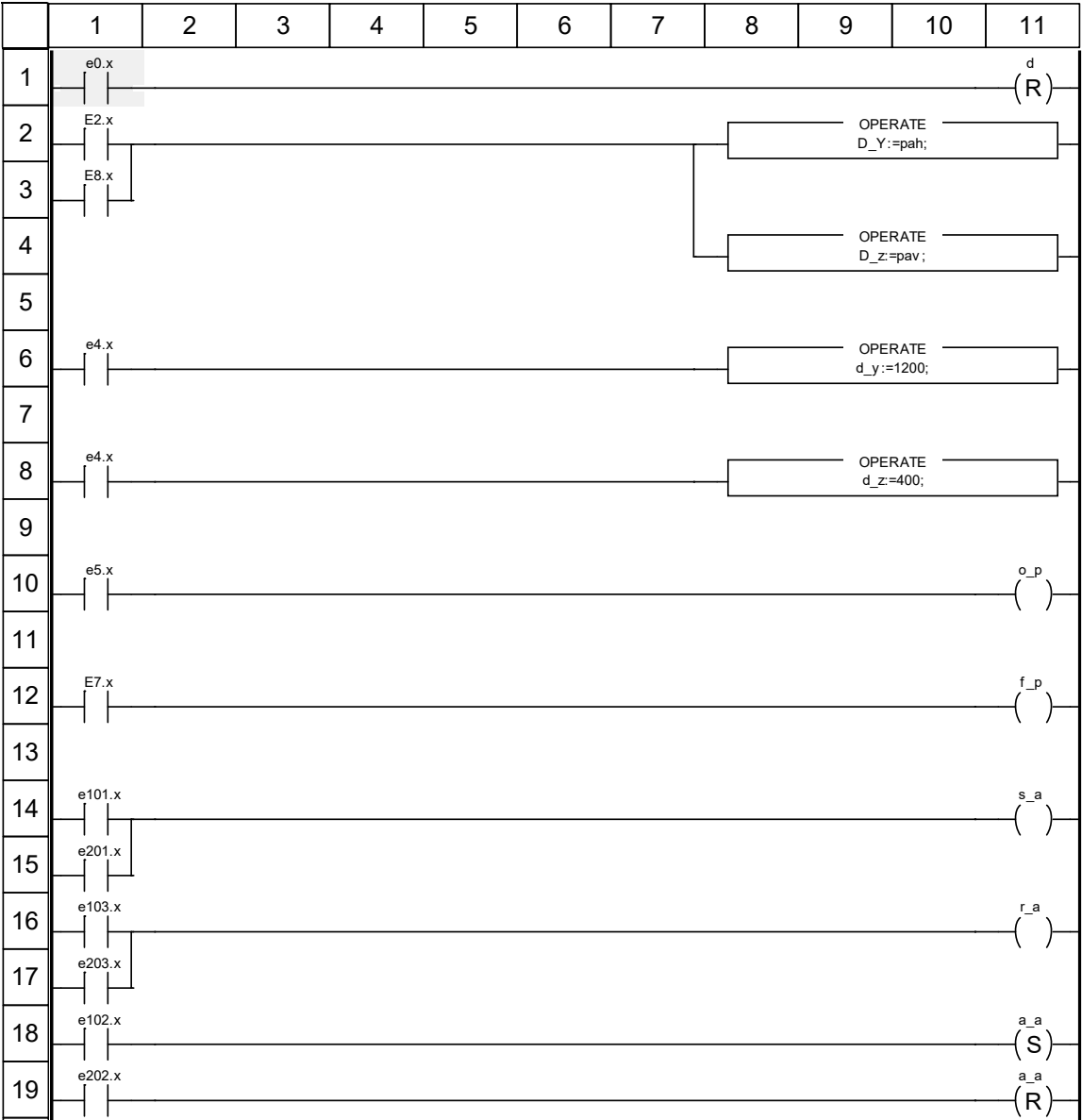
## Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
NOT e9.x	Variable	(3, 10)	
a_r	Variable	(3, 8)	
a_s	Variable	(3, 4)	
e9.x	Variable	(3, 2)	
LD :: t202_203	Section	(3, 6)	

t202\_203 <Transition> : [MAST - Gdepose]



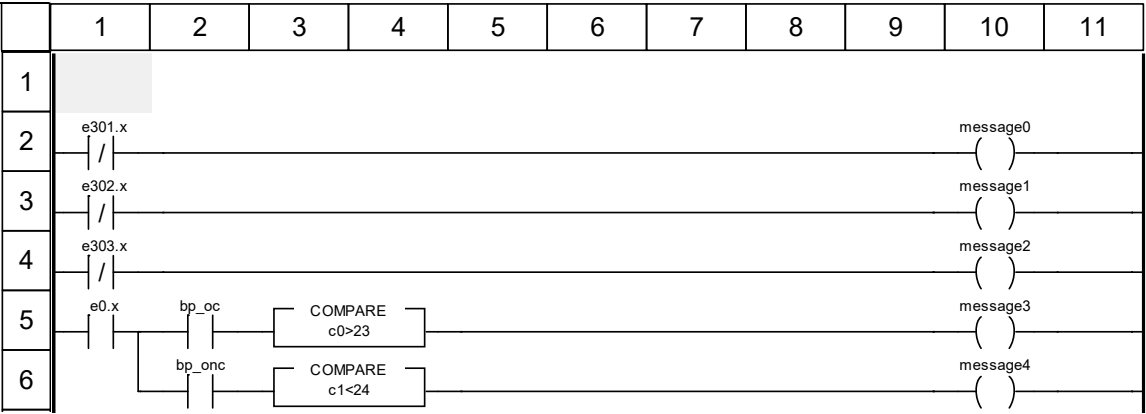
## Sorties : [MAST]



# gestion\_deplacement : [MAST]

```
1|      10|      20|      30|      40|      50|      60|      70|      80|      90|     100|     110|
1  if not d and El.x then
2      if bp_onc then
3          num_boite:=c1;
4          c1:=c1-1;
5      else if bp_oc then
6          num_boite:=c0;
7              if num_boite = 17 then
8                  c0:=c0+2;
9              else c0:=c0+1;
10             end_if;
11         end_if;
12     end_if;
13 pah:=%kw0[num_boite];
14 pav:=%kw100[num_boite];
15 d:=1;
16 End_if;
```

# gestion\_message : [MAST]



# gestion\_verrine : [MAST]

