# tabelas

## Rafael Accácio Nogueira

### February 12, 2019

# Contents

1	Tabelas 1	
	1.1	Inicialização
		Metal V
	1.3	Plástico Branco ^
	1.4	Modulo Braço (Esteira $\rightarrow$ Prensa)
	1.5	Módulo prensa cubo
1 Tabelas		
1.	1 ]	Inicialização
1.:	2	Metal V
1.	3	Plástico Branco ^
1.4	4	$egin{aligned}  ext{Modulo Braço (Esteira}  ightarrow  ext{Prensa)} \end{aligned}$
1.5	5 ]	Módulo prensa cubo

 $<sup>^{-}</sup>$ IEC<sub>COUNTER1</sub>,  $\mathrm{IEC}_{\mathrm{COUNTER2}},$  $\mathrm{IEC}_{\mathrm{COUNTER3}},$ 

Table 1: Lugares do Módulo de Inicialização

- P<sub>0</sub> Sistema Parado
- P<sub>1</sub> Retrair Pistão MAG 1\*
- P<sub>2</sub> Pistão MAG 1 Recuado
- P<sub>3</sub> Retrair Pistão MAG 2\*
- P<sub>4</sub> Pistão MAG 2 Recuado
- P<sub>5</sub> Retrair pistão de descarte D\*
- P<sub>6</sub> Pistão de descarte D Recuado
- P<sub>7</sub> Retrair pistão de descarte C\*
- P<sub>8</sub> Pistão de descarte C Recuado
- P<sub>9</sub> Retrair pistão de descarte E\*
- P<sub>10</sub> Pistão de descarte E Recuado
- P<sub>11</sub> Ligar esteira sentido reverso
- P<sub>12</sub> Esteira limpa
- $P_{13}$  Resetar Variáveis<sup>1</sup>
- P<sub>14</sub> Retrair atuador vertical da prensa
- P<sub>15</sub> Levantar porta da prensa
- P<sub>16</sub> Estender atuador horizontal da prensa
- P<sub>17</sub> Prensa pronta
- $P_{18}$  Braço retraído e armazenador de cubos retraído na horizontal
- P<sub>19</sub> Mover armazenador para direita
- P<sub>20</sub> Armazenador pronto na horizontal
- P<sub>21</sub> nMover armazenador para baixo
- P<sub>22</sub> Armazenador pronto na vertical
- P<sub>23</sub> Girar braço sentido antihorário<sup>2</sup>
- P<sub>24</sub> Braço parado
- P<sub>25</sub> Girar braço sentido horário<sup>2</sup>
- $P_{26} \quad HSC{:=}HSC{+}1$
- P<sub>27</sub> Habilita HSC
- P<sub>28</sub> Braço parado frente a esteira
- P<sub>29</sub> Sistema Pronto

```
Botão de inicialização
t_0
     Sensor MAG 1 Retraído
t_1
     Sensor MAG 2 Retraído
t_2
     Sensor pistão de descarte D Retraído
t_3
     Sensor pistão de descarte C Retraído
t_4
     Sensor pistão de descarte E Retraído
t_5
t_6
     T{=}15s
t_7
     T = 2.5s
t_8
     Sensor porta prensa aberta
t_9
     Sensor atuador horizontal da prensa estendido
t_{10}
     Sensor Hz armazenador de cubos e braço retraídos
t_{11}
     Fim de curso direito do armazenador de cubos
t_{12}
     Fim de curso inferior do armazenador de cubos
t_{13}
     T=2s
t_{14}
     Sensor Indutivo do braço
t_{15}
t_{16}
     Count 300C.DB.CountVal < -808 e Encoder CH A
t_{17}
     \lambda
t_{18}
     Count \ \ 300C.DB.Countval = -808
t_{19}
t_{20}
```

Table 2: Transições do Módulo de Inicialização

Botão Começar

 $t_{21}$ 

Table 3: Lugares do Módulo 2 pt $1\,$  $P_{30}$ Mag1 vazio Mag1 com peça p<sub>31</sub> Estender Mag1 Horizontal\*  $p_{32}$ Retrair Mag1 Horizontal\*  $p_{33}$ Mag1 Horizontal retraído p<sub>34</sub> Ligar esteira sentido normal  $p_{35}$ Peça de Plástico  $p_{36}$ Ligar esteira sentido normal P<sub>37</sub> Estender Pistão de descarte D\* p<sub>38</sub> Retrair Pistão de descarte D\* p<sub>39</sub> Ligar esteira sentido normal  $p_{40}$ Estender Pistão de descarte C\*  $p_{41}$ Retrair Pistão de descarte C\*  $p_{42}$  $p_{43}$ Peça de Metal  $p_{44}$ Ligar esteira sentido normal  $p_{45}$ Estender Pistão de descarte E\*  $p_{46}$ Retrair Pistão de descarte E\* P47 Ligar esteira sentido normal p<sub>48</sub> Ligar esteira sentido normal p<sub>49</sub> Peça Metal Pronta  $p_{50}$ 

Esteira Parada

 $p_{51}$ 

```
Table 4: Transições do Módulo 2 pt 1
     Sensor Chave de Presença de Peça Mag1
t_{22}
t_{23}
t_{24}
     Mag1 Horizontal estendido ↑
     Mag1 Horizontal retraído ↑
t_{25}
     T=0.5s
t_{26}
     Sensor Metal e Presença ↑
t_{27}
     Sensor Preto
t_{28}
     Presença Pistão de D\uparrow
t_{29}
     Sensor pistão de descarte D estendido
t_{30}
     Sensor pistão de descarte D retraído
t_{31}
     Sensor Branco
t_{32}
     Presença Pistão de C\uparrow
t_{33}
     Sensor pistão de descarte C estendido
t_{34}
     Sensor pistão de descarte C retraído
t_{35}
     Sensor Metal e Presença ↑
t_{36}
      Sensor peça concavidade para baixo
t_{37}
     Presença Pistão de E ↑
t_{38}
      Sensor pistão de descarte E estendido
t_{39}
      Sensor pistão de descarte E retraído
t_{40}
t_{41}
     Sensor peça concavidade para cima
t_{42}
     Sensor final da esteira ↑
t_{43}
     T=0.5s
t_{44}
     Sensor final da esteira ↓
t_{45}
t_{46}
```

Table 5: Lugares do Módulo 2 pt $2\,$ 

P<sub>52</sub> Mag2 vazio

P<sub>53</sub> Mag2 com peça

P<sub>54</sub> Estender Mag2 Horizontal\*

p<sub>55</sub> Retrair Mag2 Horizontal\*

p<sub>56</sub> Mag2 Horizontal Retraído

p<sub>57</sub> Ligar esteira sentido normal

p<sub>58</sub> Ligar esteira sentido normal

p<sub>59</sub> Estender Pistão de descarte E\*

p<sub>60</sub> Retrair Pistão de descarte E\*

p<sub>61</sub> Peça de Metal

p<sub>62</sub> Ligar esteira sentido normal

p<sub>63</sub> Estender Pistão de descarte D\*

p<sub>64</sub> Retrair Pistão de descarte D\*

p<sub>65</sub> Peça Branca

p<sub>66</sub> Ligar esteira sentido normal

p<sub>67</sub> Estender Pistão de descarte C\*

p<sub>68</sub> Retrair Pistão de descarte C\*

P69

p<sub>70</sub> Ligar esteira sentido normal

p<sub>71</sub> Ligar esteira sentido normal

 $p_{72}$  Peça branca pronta

p<sub>73</sub> Esteira parada

```
Table 6: Transições do Módulo 2 pt 2
t_{47}
     Sensor Chave de Presença de Peça Mag2
t_{48}
t_{49}
     Mag2 Horizontal estendido ↑
     Mag2 Horizontal retraído ↑
t_{50}
     T=0.5s
t_{51}
     Presença ↑ e Sensor Metal
t_{52}
     Presença Pistão de E ↑
t_{53}
t_{54}
     Sensor pistão de descarte E estendido
     Sensor pistão de descarte E retraído
t_{55}
     Sensor Metal e Presença ↑
t_{56}
     Sensor Preto
t_{57}
     Presença Pistão de D\uparrow
t_{58}
     Sensor pistão de descarte D estendido
t_{59}
     Sensor pistão de descarte D retraído
t_{60}
     Sensor Branco
t_{61}
     Sensor peça concavidade para cima
t_{62}
     Presença Pistão de C↑
t_{63}
     Sensor pistão de descarte C estendido
t_{64}
     Sensor pistão de descarte C retraído
t_{65}
t_{66}
     Sensor peça concavidade para baixo
t_{67}
t_{68}
     Sensor final da esteira ↑
     T=0.5s
t_{69}
t_{70}
     Sensor final da esteira ↓
t_{71}
```

### Table 7: Lugares do Módulo Braço Esteira Prensa

- p<sub>74</sub> Estender verticalmente o braço
- p<sub>75</sub> Estender vertical e horizontalmente o braço e Ligar o vácuo
- p<sub>76</sub> Estender horizontalmente o braço e Ligar o vácuo
- p<sub>77</sub> Estender vertical e horizontalmente o braço e Ligar o vácuo
- p<sub>78</sub> Estender verticalmente o braço e Ligar o vácuo
- p<sub>79</sub> Estender verticalmente o braço, Ligar o vácuo e Girar Braço no sentido horário
- $p_{80}$  HSC:=HSC+1
- p<sub>81</sub> Habilita HSC
- p<sub>82</sub> Estender vertical e horizontalmente o braço e Ligar o vácuo
- p<sub>83</sub> Estender horizontalmente o braço e Ligar o vácuo
- p<sub>84</sub> Estender horizontalmente o braço
- p<sub>85</sub> Estender vertical e horizontalmente o braço
- p<sub>86</sub> Estender verticalmente o braço
- p<sub>87</sub> Estender verticalmente o braço e Girar Braço no sentido antihorário
- $p_{88}$  HSC:=HSC+1
- p<sub>89</sub> Habilita HSC
- p<sub>90</sub> Estender Verticalmente o braço e IEC<sub>COUNTER</sub>:=IEC<sub>COUNTER</sub>+1

#### Table 8: Transições do Módulo Braço Esteira Prensa

- t<sub>72</sub> Sensor vertical braço estendido
- $t_{73}$  T=1.5s
- $t_{74}$  T=1.5s e Sensor vertical braço retraído
- t<sub>75</sub> T=1.5s e Sensor vertical braço estendido
- t<sub>76</sub> T=1.5s e Sensor vertical braço estendido
- $t_{77}$  Count 300C.DB.CountVal < -807 e Encoder CH A
- $t_{78}$   $\lambda$
- $t_{79}$  Count 300C.DB.CountVal = -807
- t<sub>80</sub> T=1.5s e Sensor vertical braço estendido
- t<sub>81</sub> T=1.5s e Sensor vertical braço retraído
- $t_{82}$  T=1.5s
- t<sub>83</sub> T=1.5s e Sensor vertical braço estendido
- t<sub>84</sub> IEC<sub>COUNTER0</sub>.DB=1 e Sensor Hz prensa estendido e porta prensa aberta
- t<sub>85</sub> T=1.5s e IEC<sub>COUNTERO</sub>.DB=0 e Sensor vertical braço estendido
- $t_{86}$  Count 300C.DB.CountVal < 815 e Encoder CH A
- $t_{87}$   $\lambda$
- $t_{88}$  Count 300C.DB.CountVal = 815

 $t_{89}$ 

Table 9: Lugares do Módulo prensa cubo

- p<sub>91</sub> Retrair atuador horizontal prensa\*
- p<sub>92</sub> Fechar Porta prensa\*
- p<sub>93</sub> Estender atuador vertical prensa\*
- p<sub>94</sub> Retrair atuador vertical prensa\*
- p<sub>95</sub> Abrir Porta prensa\*
- $p_{96}$  Estender atuador horizontal prensa\*
- p<sub>97</sub> Cubo pronto
- $p_{98}$  Estender horizontalmente o braço e Ligar Vácuo
- p<sub>99</sub> Estender verticalmente o braço

Table 10: Transições do Módulo prensa cubo

- t<sub>90</sub> T=1s e Sensosr horizontal prensa retraído
- t<sub>91</sub> T=1s e Sensor porta fechada
- $t_{92}$  T=1s
- $t_{93}$  T=1s
- t<sub>94</sub> T=1s e sensor porta aberta
- t<sub>95</sub> T=1s e sensor horizontal prensa estendido
- $t_{96}$
- $t_{97}$  T=1.5s e Sensor horizontal do braço estendido