

logica

Rafael Accácio Nogueira

January 9, 2019

Contents

1	Esteira	2
1.1	Inicialização	3
1.1.1	Retrair todos pistões	3
1.1.2	Limpar esteira	3
1.1.3	Resetar variáveis:	4
1.1.4	Setar qual é a primeira peça	4
1.2	Identificação de Peça	4
1.2.1	Colocar peça	4
1.2.2	Ativar Esteira	4
1.2.3	Parar esteira quando trocar o valor do sensor	4
1.2.4	Verificar tipo de peça e colocar numa variável	4
1.3	Triagem de peça	4
1.3.1	verificar se peça é igual a peça requerida	4
2	Elevador	5

1 Esteira

t ₀	Botão de inicialização
t ₁	Fim de curso MAG 1 Retraído
t ₂	Fim de curso MAG 2 Retraído
t ₃	Fim de curso descarte D Retraído
t ₄	Fim de curso descarte C Retraído
t ₅	Fim de curso descarte E Retraído
t ₆	
t ₇	T=15s
t ₈	
t ₉	T=2.5s
t ₁₀	Sensor porta prensa aberta
t ₁₁	Sensor atuador horizontal da prensa estendido
t ₁₂	Sensor atuador horizontal e vertical do armazenador de cubos retraídos
t ₁₃	Fim de curso direito do armazenador de cubos
t ₁₄	Fim de curso inferior do armazenador de cubos
t ₁₅	T=2s
t ₁₆	Sensor Indutivo do braço
t ₁₇	T=2s

P ₀	Sistema Parado
P ₁	Recuar Pistão MAG 1
P ₂	Pistão MAG 1 Recuado
P ₃	Recuar Pistão MAG 2
P ₄	Pistão MAG 2 Recuado
P ₅	Recuar pistão de descarte D
P ₆	Pistão de descarte D Recuado
P ₇	Recuar pistão de descarte C
P ₈	Pistão de descarte C Recuado
P ₉	Recuar pistão de descarte E
P ₁₀	Pistão de descarte E Recuado
P ₁₁	Ligar esteira sentido reverso
P ₁₂	Resetar Variáveis ¹
P ₁₃	Esteira limpa
P ₁₄	Retrair atuador vertical da prensa
P ₁₅	Levantar porta da prensa
P ₁₆	Estender atuador horizontal da prensa
P ₁₇	Prensa cubo pronto
P ₁₈	Retrair atuadores vertical e horizontal do armazenador de cubos
P ₁₉	Mover armazenador de cubos para direita
P ₂₀	Armazenador pronto na horizontal
P ₂₁	Mover armazenador de cubos para baixo
P ₂₂	Armazenador pronto na vertical
P ₂₃	Girar braço antihorário ²
P ₂₄	Parar braço

1.1 Inicialização

1.1.1 Retrair todos pistões

1. MAG 1 e 2
2. Pistões de descarte

1.1.2 Limpar esteira

1. liga esteira reversa

¹Variáveis de peças requeridas e das peças já verificadas

²Verificar sentido de rotação do braço

2. para x segundos depois

1.1.3 Resetar variáveis:

1. Tipos de peças requerida
2. Tipos de peças verificadas

1.1.4 Setar qual é a primeira peça

1.2 Identificação de Peça

1.2.1 Colocar peça

1. Verificar lógica de presença de peça
2. empurrar pistão e retrain

1.2.2 Ativar Esteira

1.2.3 Parar esteira quando trocar o valor do sensor

1.2.4 Verificar tipo de peça e colocar numa variável

1.3 Triagem de peça

1.3.1 verificar se peça é igual a peça requerida

1. Caso não for, rejeitar usando o pistão correspondente:
 - (a) Ligar esteira
 - (b) Parar quando o sensor correspondente ao pistão for ativado
 - (c) Empurrar pistão correspondente e o retrain
 - (d) Recomeçar a partir da identificação de peça
2. Caso for
 - (a) ligar esteira
 - (b) Parar quando sensor fim de curso
 - (c) Quando peça for retirada setar próxima peça
 - (d) Recomeçar a partir da identificação de peça

2 Elevador