Totally Inte Automation								
Bloques de programa								
Main [OB	1]							
Main Propieda	ades							
General								_
Nombre	Main		Númer		1		Tipo	OB
Idioma	KOP		Numer	ación	Automático			
Información								
Título	"Main Progr (Cycle)"	ram Sweep	Autor				Comentario	
Familia			Versió	n	0.1		ID personali- zado	
Nombre		Tipo d	e datos	Valor pı	redet.	Comer	ıtario	
▼ Input								
Initial_C	 all	Bool				Initial c	all of this OB	
Remane		Bool					if remanent dat	a are available
Temp		2001				1140,	arrent aut	
Constant								
	_	%F "1 INICIAL — EN		ENO				•
Segmento 2	2:							
		%F "2 TRAN: — EN		ENO				4
Segmento 3:								
"3 ETAPA" — EN ENO								
Segmento 4:								
	-	%Fi "4 ACTU <i>A</i> — EN		ENO -				-

Totally Integrated Automation Portal		
---	--	--

Bloques de programa

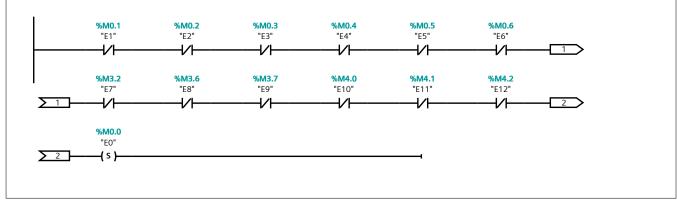
1 INICIALIZACION [FC1]

1 INICIALIZACION Propiedades								
General								
Nombre	1 INICIALIZACION	Número	1	Tipo	FC			
Idioma	KOP	Numeración	Automático					
Información								
Título		Autor		Comentario				
Familia		Versión	0.1	ID personali-				
				zado				

Nombre	Tipo de datos	Valor predet.	Comentario
Input			
Output			
InOut			
Temp			
Constant			
▼ Return			
1 INICIALIZACION	Void		

Segmento 1: Etapa 0

Segmento 1: Etapa 0



	n Portal							
Bloques	de prog	grama						
2 TRANSICION [FC2]								
2 TRANSICION	N Propiedade	s						
General	2 TRANSISI	2.1.	NI C		2		-·	EC
Nombre	2 TRANSICIO	JN	Número		2		Tipo	FC
Idioma Información	КОР		Numera	acion	Automático			
Título			Autor				Comentario	
Familia			Versión		0.1			
ramilia			version	1	0.1		ID personali- zado	
Nombre		Tipo de	e datos '	Valor p	redet.	Comen	tario	
Input								
Output								
InOut								
Temp								
Constant								
Return								
2 TRANS	SICION	Void						

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: TRANSICION DE ESTADO 0 - 1 (1.1 / 3.1) **%M0.0** "E0" **%MD100** "CONT" **%I0.4** "B2" **%M0.7** "T01" == DWord 4 F 4 F ()-%MD100 **%M0.1** "E1" **%M1.0** "T10" "CONT" == ()-DWord **%MD100**"CONT" **%M0.0** "E0" **%I0.5** "B3" **%M1.1** "T02" 1 1 DWord %MD100 **%M0.2** "E2" **%M1.2** "T20" "CONT" DWord **%MD100**"CONT" **%M0.0** "E0" %I0.6 "B4" **%M1.3** "T03" DWord 1 %MD100 **%M0.3**"E3" **%M1.4** "T30" "CONT" ()-DWord %MD100 **%M0.0** "E0" **%I0.5** "B3" **%M1.5** "T04" "CONT" () DWord %MD100 **%M0.4** "E4" **%M1.6** "T40" "CONT" DWord **%MD100** "CONT" **%M1.7** "T05" %M0.0 %10.6 "E0" "B4" == DWord ()-

2.1 (Página3 - 3)

Totally Integrated
Automation Portal

Segmento 2: para que haga el conteo de la posicion de los pisos

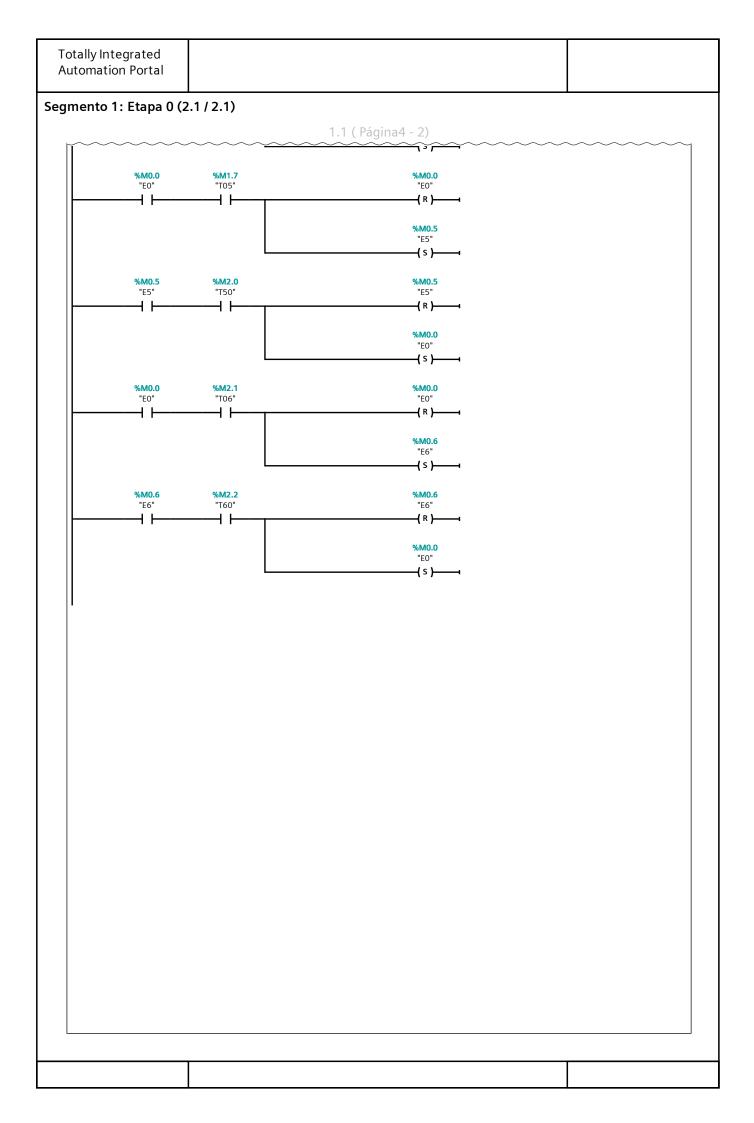
```
"Bloque de
datos_1".
Counter
                                                              CTUD
%Q0.0
                     %10.0
 "MA"
                      "S_I"
                                                              UDInt
                      P F
                                                          CU
                                                                     QU
                    %M2.5
                                                                     QD —false
                                                %M3.5
                    "S_I_M"
                                           "act_cont -" — CD
                                                                           %MD100
-- "CONT"
%M2.7
"ADD"
 %M2.6
"RST"
 4 F
                                                  false — LD
                                                    10 — PV
%Q0.1 "MB"
                     %I0.0
"S_I"
                                                                                   %M3.5
                                                                                 "act_cont -"
                      -|P|-
                                                                                   (P)
                    %M3.1
                                                                                   %M3.4
                    "S_I_M1"
                                                                               "M_act cont -"
```

Segmento 3: para el pulsador de emergencia

```
"Bloque de
datos_1".
"counter
                    Emergency"
                       CTU
Ulnt
    %10.7
                                                                              %M3.3
     "B_E"
                                                                            "RST_EMER"
                                                                               ( )
                   CU
          %M3.3
                                   %MD104
                             CV - "B_EMER_CONT"
     "RST_EMER" — R
              2 — PV
   %MD104
                                                                              %M2.4
"B_EMER_CONT"
                                                                           "B_EMER_ACT"
                                                                               (s)-
   DWord
      0
   %MD104
                                                                              %M2.4
"B_EMER_CONT"
                                                                           "B_EMER_ACT"
                                                                               -(R)-
   DWord
```

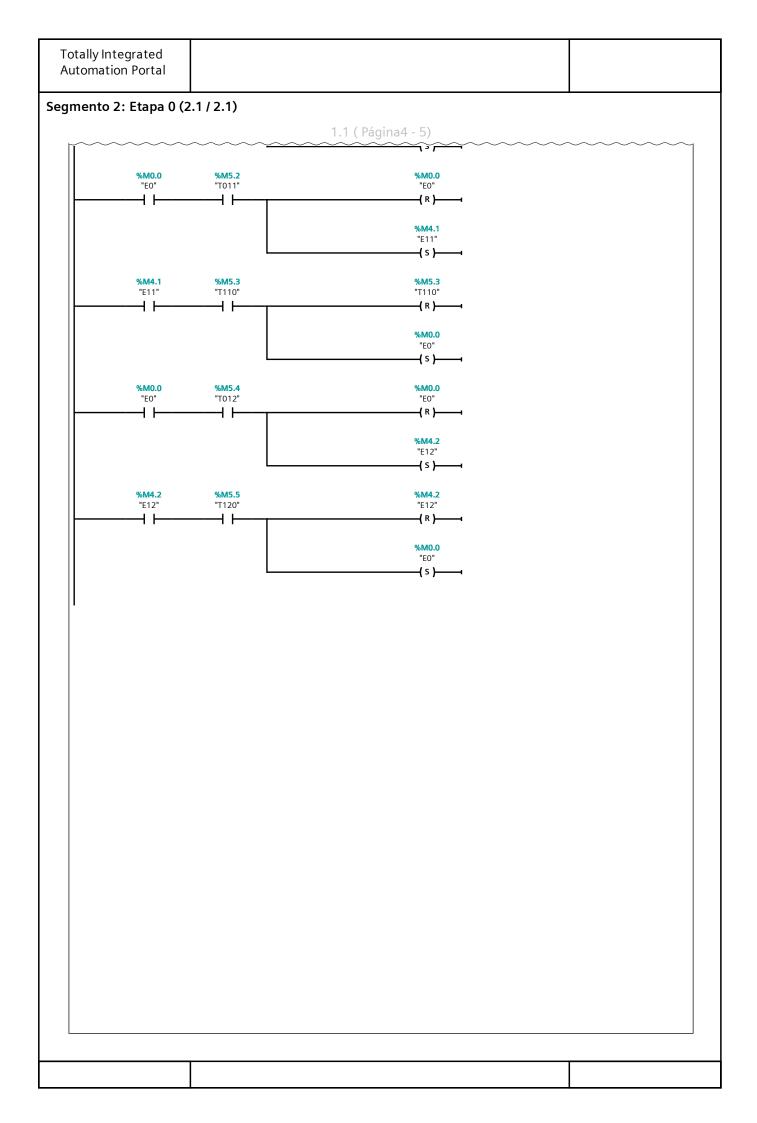
	egrated n Portal								
Bloques	de prog	rama							
3 ETAPA [FC3]									
3 ETAPA Prop	iedades								
General Nombre	3 ETAPA		Númer	•	3		Tipo	FC	
Idioma	KOP		Numer		Automático		Про	rc	
Información			"						
Γítulo			Autor				Comentario		
amilia			Versión	1	0.1		ID personali- zado		
Nombre		Tipo d	e datos	Valor p	redet.	Comen	tario		
Input									
Output									
InOut									
Temp									
Constant									
Return									
3 ETAPA	+	Void							

%M0.0 %M0.7 "EO" "TO1"	%M0.0 "E0"
——————————————————————————————————————	(R)
	%M0.1 "E1" { S }
%M0.1 %M1.0 "E1" "T10"	%M0.1 "E1"
——————————————————————————————————————	(R)
	%M0.0 "E0"
	(s)——
%M0.0 %M1.1 "E0" "T02"	%M0.0 "EO" { R }
	%M0.2
	"E2" (S)
%M0.2 %M1.2 "E2" "T20"	%M0.2 "E2"
——————————————————————————————————————	(R)———
	%M0.0 "E0"
%M0.0 %M1.3	√ (s)
"E0" "T03"	"E0" (R)
	%M0.3 "E3"
	(S)——
%M0.3 %M1.4 "E3" "T30"	%M0.3 "E3"
——————————————————————————————————————	(R)
	%M0.0 "E0" { S }
%M0.0 %M1.5	%M0.0
"E0" "T04"	"EO" (R)
	%M0.4 "E4"
	(s)——
%M0.4 %M1.6 "E4" "T40"	%M0.4 "E4" { R }
	%M0.0
	"EO"



Totally Integrated Automation Portal	
Segmento 2: Etapa 0	
DE BAJADA	

otally Integrated utomation Porta	al		
mento 2: Etap	a 0 (1.1 / 2.1)		
%M0.	0 %M2.3	%M0.0	
"EO"	"T07"	"EO"	
		%МЗ.2	
		"E7" (S)——•	
%МЗ.	2 %M4.3	%М3.2	
"E7"	"T70"	"E7" (R)	
		%M0.0 "EO"	
		(s)	
%M0. "E0"	0 %M4.4 "T08"	%M0.0 "E0"	
		(R)	
		%M3.6 "E8"	
	<u> </u>	(s)——	
%M3. "E8"	"T80"	%M3.6 "E8"	
		(R)	
		%M0.0 "E0" { S }	
%МО.	0 %M4.6	%M0.0	
"E0"	"T09"	"EO" (R)	
		%M3.7	
		"E9"	
%M3. "E9"	7 %M4.7 "T90"	%M3.7 "E9"	
		(R)	
		%M0.0 "E0"	
		(S)——	
%M0. "E0"	"T010"	%M0.0 "EO"	
		(R)——-	
		%M4.0 "E10"	
		(s)	
%M4. "E10'	" "T100"	%M4.0 "E10" 	
''	``	%M0.0	
		"E0"	
~~~~		2.1 ( Página4 - 6)	~~~



Nombre 4 ACTUADORES   Número 4   Tipo   FC   Idioma   KOP   Numeración   Automático   Información   Título   Autor   Comentario   ID personalizado   Input   Output   InOut   Temp   Constant   ▼ Return   4 ACTUADORES   Void   Segmento 1: Motor Subir	Idioma KOP Numeración Automático   Información Autor Comentario   Familia Versión 0.1 ID personalizado    Nombre  Tipo de datos Valor predet.  Input Output InOut Temp Constant  Return  4 ACTUADORES Void  Segmento 1: Motor Subir  **M0.0** **Bequal to the segment of the segm		ES Propiedades					
Idioma KOP Numeración Automático  Información  Título Autor Comentario ID personalizado  Nombre Tipo de datos Valor predet. Comentario Input Output InOut Temp Constant  ✓ Return  4 ACTUADORES Void  Segmento 1: Motor Subir	Idioma KOP Numeración Automático Información Título Autor Comentario ID personalizado  Nombre Tipo de datos Valor predet. Comentario Input Output InOut Temp Constant  ▼ Return 4 ACTUADORES Void Segmento 1: Motor Subir		4 ACTUADORES	N1.5	nore	4	Tino	EC
Información Título Familia  Autor Versión  0.1  ID personalizado  Nombre Tipo de datos Input Output InOut Temp Constant  ▼ Return  4 ACTUADORES  Void  Segmento 1: Motor Subir  **M0.0 **E0**  **M0.0 **E0**  **M0.0 **E0**  **M0.0 **MA**  **G0.0 **MA**  **MA**  **G0.0 **MA**  **MA**  **G0.0 **MA**	Información Título Familia  Autor Versión  0.1  ID personalizado  Nombre Input Output InOut InOut Temp Constant  ▼ Return  4 ACTUADORES  Void  Segmento 1: Motor Subir  NMA.0  **EO**  **MA.0  **EO**  **MA.0  **EO**  **MA.1  **MB.1						Про	rc
Título Familia    Autor   Comentario   ID personalizado	Título Familia  Autor Versión  0.1  ID personalizado  Nombre Input Output InOut Temp Constant  ▼ Return  4 ACTUADORES  Void  Segmento 1: Motor Subir  Tipo de datos Valor predet.  Comentario  ID personalizado  Comentario  ID personalizado  Segmento 1: Motor Subir			INGI	leracion	ratomatico		
Nombre Tipo de datos Valor predet. Comentario  Input Output InOut Temp Constant  ▼ Return  4 ACTUADORES Void  Segmento 1: Motor Subir  **Mo.0 *E0** **Mo.0 *E0** **Mo.0 *	Nombre Tipo de datos Valor predet. Comentario  Input Output InOut Temp Constant  ▼ Return  4 ACTUADORES Void  Segmento 1: Motor Subir  **M0.0** **E0" **M0.0** **M0.1** **M0.			Aut	or		Comentario	
Nombre Tipo de datos Valor predet. Comentario  Input Output InOut Temp Constant ▼ Return  4 ACTUADORES Void  Segmento 1: Motor Subir  **M0.0 **E0** **M0.0 **E0** **M0.0 **M0.1 **M8** **M8** **M0.0 **M0.1 **M8** **M0.0 **M0.1 **M8** **M0.0 **M0.1 **M8** **M0.0 **M0.1 **M8** **M0.1	Nombre Tipo de datos Valor predet. Comentario  Input Output InOut Temp Constant ▼ Return  4 ACTUADORES Void  Segmento 1: Motor Subir  **M0.0 **E0" **MA" **MA" **MB" **MO.0 **MO.0 **MA" **MB" **MO.0	Familia		Vers	ión	0.1	ID personali-	
Input Output InOut Temp Constant  ✓ Return  4 ACTUADORES  Void  Segmento 1: Motor Subir  **M0.0 **E0**  **Q0.0 **MA**  **WQ0.1 **MB**  **Q0.1 **MB**  **Q0.	Input Output InOut Temp Constant  Return  4 ACTUADORES  Void  Segmento 1: Motor Subir   **M0.0 *E0**  **M0.0 **E0**  **M0.0 **MA**  **Q0.0 **MA**  **Q0.0 **MA**  **Q0.1 **MB**  **Q0.1 **MB**  **Q0.1 **MB**						zado	
Input Output InOut Temp Constant  Return  4 ACTUADORES Void   **M0.0  *EO' **MA' **M8' **M	Input Output InOut Temp Constant  Return  4 ACTUADORES Void   *M0.0 *E0" *MA"  *WR0.1 *MB"  *W0.1 *MB"  *W0.1 *MB"  *WO.1 *WB"  *WD.1 *WB"	ombre		Tipo de dat	os Valor p	oredet.	Comentario	
Output InOut Temp Constant Return  4 ACTUADORES Void  segmento 1: Motor Subir   **M0.0 **E0**  **Q0.0 **MA** ( ) —  **Q0.1 **MB** ( ) —  **Q0.1 **MB** ( ) —  **Q0.1 **MB** ( ) —  **Q0.1	Output InOut Temp Constant Return 4 ACTUADORES Void  segmento 1: Motor Subir  **M0.0 "E0" **M0.0 "E0" **M0.1 "M8" ( ) —  **Q0.1							
Temp Constant  Return  4 ACTUADORES  Void  egmento 1: Motor Subir	Temp Constant  Return  4 ACTUADORES  Void  egmento 1: Motor Subir   *M0.0 *E0* *MA*  ( ) *MB*  ( ) *MB*  ( ) *MB*							
Constant  Return  4 ACTUADORES  Void  egmento 1: Motor Subir   *M0.0  "EO"  "MA"  ( )  *GQ0.1  "MB"  ( )  "MB"	Constant  Return  4 ACTUADORES  Void  egmento 1: Motor Subir  **M0.0  "E0"  "MA"  ( )  **Q0.1  "MB"  ( )							
Return 4 ACTUADORES  Void  egmento 1: Motor Subir   **M0.0  "EO"  "MA"  ( )  **Q0.1  "MB"  ( )	Return 4 ACTUADORES Void  egmento 1: Motor Subir							
4 ACTUADORES Void  egmento 1: Motor Subir  *M0.0 *E0" *MA" *MB" *MB" *MB"	egmento 1: Motor Subir  *MO.0 "EO" "MA" () %Q0.1 "MB" () "MB"							
egmento 1: Motor Subir    MO.0	egmento 1: Motor Subir    MO.0	Return						
%M0.0 "EO" "MA" ( )	%M0.0 "EO" "MA" ( ) %Q0.1 "MB" ( )	4 ACTU	JADORES	Void				
<u> </u>								
Segmento 2: Motor Subir	Segmento 2: Motor Subir						( )	<b>-</b>
Segmento 2: Motor Subir	Segmento 2: Motor Subir							
		Segmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		egmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					
		Segmento	2: Motor Subir					

```
Totally Integrated
Automation Portal
                                                                                                     %I0.1
"F_D"
----/-
                                                                                                                              %I0.2
"F_U"
                                                 %M0.1
"E1"
                                                                                                                                                       %Q0.0
"MA"
                                                                      %M2.4
"B_EMER_ACT"
                                                   <del>|</del> | |
                                                                             ┨┝
                                                                                                                                                         ( )-
                                                 %M0.2 "E2"
                                                 %M0.3 "E3"
                                                   %M0.4
"E4"
                                                 %M0.5 "E5"
                                                   <del>|</del> | |
                                                 %M0.6 "E6"
                                                   <del>|</del> | |
```

#### Segmento 3: Motor bajar

```
%M3.2
"E7"
                    %M2.4
"B_EMER_ACT"
                                                  %I0.1
"F_D"
                                                                           %I0.2
"F_U"
                                                                                                   %Q0.1 "MB"
                          4 F
%M3.6 "E8"
  4 F
%M3.7 "E9"
 %M4.0 "E10"
 4 F
%M4.1
"E11"
 4 F
%M4.2 "E12"
 H F
```

otally Integrated	
Automation Portal	

# Bloques de programa

# Bloque de datos_1 [DB1]

Bloque de dat	cos_1 Propiedades							
General								
Nombre	Bloque de datos_1	Número	1	Tipo	DB			
Idioma	DB	Numeración	Automático					
Información								
Título		Autor		Comentario				
Familia		Versión	0.1	ID personali- zado				

ombre	Tipo de datos	Valor de arranque	nencia		crib ible des de	en HMI Engi- neer-		super- visión	Comentario
Static									
▼ Counter	IEC_UD- COUNTER		True	True	e		True		
CU	Bool		True	True	e		False		
CD	Bool		True	True	e		False		
R	Bool		True	True	e		False		
LD	Bool		True	True	e		False		
QU	Bool		True	True	e		False		
QD	Bool	false	True	True	Tru e	True	False		
PV	UDInt	1	True	True	Tru e	True	False		
CV	UDInt	0	True	True	Tru e	True	False		
<ul><li>counter Emergen- cy</li></ul>	IEC_UCOU NTER		True	True	Tru e	True	True		
CU	Bool	false	True	True	Tru e	True	False		
CD	Bool	false	True	True	Tru e	True	False		
R	Bool	false	True	True	Tru e	True	False		
LD	Bool	false	True	True	Tru e	True	False		
QU	Bool	false	True	True	_	True	False		
QD	Bool	false	True	True	_	True	False		
PV	UInt	0	True	True	_	True	False		

Tipo de datos	Valor de arranque	Rema- nencia	desde HMI/O PC UA/We b API	ible des de HM I/O PC UA/ We b	Engi- neer- ing	Valor de ajuste	Super- visión	Comentario
Ulnt	0	True		Tru	True	False		
				desde HMI/O PC UA/We b API	desde ible HMI/O des PC de UA/We HM b API I/O PC UA/ We b API	desde ible Engi- HMI/O des neer- PC de UA/We HM b API I/O PC UA/ We b API UInt 0 True True True	desde ible Engi- HMI/O PC UA/We HM b API VO PC UA/ We b API UInt O True True True False	desde ible Engi- HMI/O des neer- PC de Ing UA/We HM b API I/O PC UA/ We b API  UInt O True True True False

Totally Integrated Automation Portal	

lcon	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	HMI/OPC UA/Web	Comentario
			0/140 5	-	API	
<b>1</b>	act_cont -	Bool	%M3.5	True	True	memoria para guardar el estado de la entrada
<b>1</b>	ADD	Bool	%M2.7	True	True	para simular el contaje ascen- dente (opcional)
-(1)	B1	Bool	%10.3	True	True	Pulsador del 1 piso
1	B2	Bool	%10.4	True	True	Pulsador del 2 piso
(B)	В3	Bool	%10.5	True	True	Pulsador del 3 piso
1	B4	Bool	%10.6	True	True	
-11	B_E	Bool	%10.7	True	True	Pulsador de Emer- gencia
1	B_EMER_ACT	Bool	%M2.4	True	True	variable para que active y desactive la salida
<b>1</b>	B_EMER_CONT	DWord	%MD104	True	True	Guarda el contaje del boton de emer- gencia: 0=sigue estado normal, 1= estado emergencia
1	CONT	DWord	%MD100	True	True	Guarda la posicion de los pisos
<b>(11)</b>	EO	Bool	%M0.0	True	True	Etapa 0
<b>(11)</b>	E1	Bool	%M0.1	True	True	Etapa 1
1	E2	Bool	%M0.2	True	True	Etapa 2
<b>(B)</b>	E3	Bool	%M0.3	True	True	Etapa 3
1	E4	Bool	%M0.4	True	True	Etapa 4
<b>(11)</b>	E5	Bool	%M0.5	True	True	Etapa 5
1	E6	Bool	%M0.6	True	True	Etapa 6
-111	E7	Bool	%M3.2	True	True	
1	E8	Bool	%M3.6	True	True	
(B)	E9	Bool	%M3.7	True	True	
1	E10	Bool	%M4.0	True	True	
	E11	Bool	%M4.1	True	True	
-111	E12	Bool	%M4.2	True	True	
-11	F_D	Bool	%10.1	True	True	Sensor final de car- rera de emer abajo
<b>1</b>	F_U	Bool	%10.2	True	True	Sensor final de car- rera de emer arriba
	LESS	Bool	%M3.0	True	True	para simular el contaje descen- dente (opcional)
1	M_act cont -	Bool	%M3.4	True	True	pulso para el con- tador desendente
-(11)	MA	Bool	%Q0.0	True	True	Motor Subir

Totally Integ	rated
Automation	Portal

lcon	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible desde HMI/OPC UA/Web API	Comentario
-11	MB	Bool	%Q0.1	True	True	Motor bajar
-111	RST	Bool	%M2.6	True	True	por si se requiere resetear los conta- dores (opcional)
<b>-</b> 1	RST_EMER	Bool	%M3.3	True	True	Reset para pulsa- dor de emergencia
<b>-11</b>	S_I	Bool	%10.0	True	True	Sensor infrarrojo de piso
<b>1</b>	S_I_M	Bool	%M2.5	True	True	memoria guardar el estado del sen- sor infrarrojo
<b>1</b>	S_I_M1	Bool	%M3.1	True	True	memoria guardar el estado del sen- sor infrarrojo (es distinto esta me- moria para no crear conflicto)
<b>-</b>	T01	Bool	%M0.7	True	True	TRANSICION DE ESTADO 0 - 1
<b>=</b>	T02	Bool	%M1.1	True	True	
-01	T03	Bool	%M1.3	True	True	
<b>-</b> 1	T04	Bool	%M1.5	True	True	
-111	T05	Bool	%M1.7	True	True	
<b>-</b> 1	T06	Bool	%M2.1	True	True	
	T07	Bool	%M2.3	True	True	
<b>-</b> 1	T08	Bool	%M4.4	True	True	
	T09	Bool	%M4.6	True	True	
-@1	T010	Bool	%M5.0	True	True	
-11	T10	Bool	%M1.0	True	True	TRANSICION DE ESTADO 1 - 0
<b>-</b> 1	T011	Bool	%M5.2	True	True	
-@1	T012	Bool	%M5.4	True	True	
	T20	Bool	%M1.2	True	True	
	T30	Bool	%M1.4	True	True	
<b>-</b>	T40	Bool	%M1.6	True	True	
-11	T50	Bool	%M2.0	True	True	
<b>-</b>	T60	Bool	%M2.2	True	True	
-111	T70	Bool	%M4.3	True	True	
-111	T80	Bool	%M4.5	True	True	
-11	T90	Bool	%M4.7	True	True	
-(11)	T100	Bool	%M5.1	True	True	
-11	T110	Bool	%M5.3	True	True	
	T120	Bool	%M5.5	True	True	

Totally Autom	/ Integrated nation Portal						
Varia	bles PLC						
Tabla	de variables	estándar [28]	1				
Variables							
lcon	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible of HMI/OPC UAPI	desde A/Web	Comentario
	<u></u>						

Totally Integrated Automation Portal
--------------------------------------

## 1 Physical inputs [8]

Variab	les PLC					
lcon	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible desde HMI/OPC UA/Web API	Comentario
<b>-11</b>	B1	Bool	%10.3	True	True	Pulsador del 1 piso
-(11)	B2	Bool	%10.4	True	True	Pulsador del 2 piso
	В3	Bool	%10.5	True	True	Pulsador del 3 piso
-111	B4	Bool	%10.6	True	True	
	B_E	Bool	%10.7	True	True	Pulsador de Emer- gencia
	F_D	Bool	%IO.1	True	True	Sensor final de car- rera de emer abajo
•	F_U	Bool	%10.2	True	True	Sensor final de car- rera de emer arriba
•	S_I	Bool	%10.0	True	True	Sensor infrarrojo de piso

## 2 Etapa [13]

'ariabl	les PLC					
con	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible desde HMI/OPC UA/Web API	Comentario
(M)	EO	Bool	%M0.0	True	True	Etapa 0
ani .	E1	Bool	%M0.1	True	True	Etapa 1
(III)	E2	Bool	%M0.2	True	True	Etapa 2
(B)	E3	Bool	%M0.3	True	True	Etapa 3
TOT I	E4	Bool	%M0.4	True	True	Etapa 4
(III)	E5	Bool	%M0.5	True	True	Etapa 5
वा	E6	Bool	%M0.6	True	True	Etapa 6
TOT	E7	Bool	%M3.2	True	True	
वा	E8	Bool	%M3.6	True	True	
TOT	E9	Bool	%M3.7	True	True	
(B)	E10	Bool	%M4.0	True	True	
TOT	E11	Bool	%M4.1	True	True	
TOT I	E12	Bool	%M4.2	True	True	

|--|

## 3 Transicion [24]

con	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible desde HMI/OPC UA/Web API	Comentario
	T01	Bool	%M0.7	True	True	TRANSICION DE ESTADO 0 - 1
(B)	T02	Bool	%M1.1	True	True	
<b>(11)</b>	T03	Bool	%M1.3	True	True	
101	T04	Bool	%M1.5	True	True	
वा	T05	Bool	%M1.7	True	True	
<b>701</b>	T06	Bool	%M2.1	True	True	
<b>(B)</b>	T07	Bool	%M2.3	True	True	
व्या	T08	Bool	%M4.4	True	True	
<b>(B)</b>	T09	Bool	%M4.6	True	True	
1	T010	Bool	%M5.0	True	True	
<b>1</b>	T10	Bool	%M1.0	True	True	TRANSICION DE ESTADO 1 - 0
<b>1</b>	T011	Bool	%M5.2	True	True	
(III	T012	Bool	%M5.4	True	True	
<b>1</b>	T20	Bool	%M1.2	True	True	
<b>(III</b>	T30	Bool	%M1.4	True	True	
<b>1</b>	T40	Bool	%M1.6	True	True	
<b>(III</b>	T50	Bool	%M2.0	True	True	
1	T60	Bool	%M2.2	True	True	
<b>(III</b>	T70	Bool	%M4.3	True	True	
<b>(11)</b>	T80	Bool	%M4.5	True	True	
<b>(B)</b>	T90	Bool	%M4.7	True	True	
<b>(B)</b>	T100	Bool	%M5.1	True	True	
<b>(11)</b>	T110	Bool	%M5.3	True	True	
<b>1</b>	T120	Bool	%M5.5	True	True	

Totally Integrated Automation Portal						
	ibles PLC uadores [2]					
riable						
on	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible desde HMI/OPC UA/Web API	Comentario
EV .	MA	Bool	%Q0.0	True	True	Motor Subir
	МВ	Bool	%Q0.1	True	True	Motor bajar

## 5 Valores ext [11]

lcon	Nombre	Tipo de datos	Dirección	Visible en HMI En- gineering	Accesible desde HMI/OPC UA/Web API	Comentario
<b>1</b>	act_cont -	Bool	%M3.5	True	True	memoria para guardar el estado de la entrada
	ADD	Bool	%M2.7	True	True	para simular el contaje ascen- dente (opcional)
1	B_EMER_ACT	Bool	%M2.4	True	True	variable para que active y desactive la salida
<b>4</b>	B_EMER_CONT	DWord	%MD104	True	True	Guarda el contaje del boton de emer- gencia: 0=sigue estado normal, 1= estado emergencia
	CONT	DWord	%MD100	True	True	Guarda la posicion de los pisos
<b>1</b>	LESS	Bool	%M3.0	True	True	para simular el contaje descen- dente (opcional)
-111	M_act cont -	Bool	%M3.4	True	True	pulso para el con- tador desendente
<b>=</b>	RST	Bool	%M2.6	True	True	por si se requiere resetear los conta- dores (opcional)
-111	RST_EMER	Bool	%M3.3	True	True	Reset para pulsa- dor de emergencia
1	S_I_M	Bool	%M2.5	True	True	memoria guardar el estado del sen- sor infrarrojo
<b>1</b>	S_I_M1	Bool	%M3.1	True	True	memoria guardar el estado del sen- sor infrarrojo (es distinto esta me- moria para no crear conflicto)