Posicionador de cajas Daniel Asensi Roch Un dispositivo automático destinado a seleccionar las cajas de dos tamaños diferentes (grandes y pequeñas) se compone de: -una plataforma A donde llegan las cajas. -tres posicionadores de simple efecto (P1, P2 y P3). -tres sensores ópticos (S1, S2 y S3) que detectan si existe una caja delante -dos plataformas de evacuación -una báscula situada debajo de la plataforma A, que permite saber si la caja que llega es grande o pequeña. • Cuando llega una caja al final de la plataforma A, activa el sensor de presencia S1. • En este momento, la báscula situada debajo de la plataforma clasifica la caja en grande o pequeña: • Si la caja es pequeña se activa el sensor (Caja nivel alto). • Si la caja es grande se activa el sensor (Caja nivel bajo). • Si la caja es pequeña, el posicionador P1 avanza hasta que sitúa la caja al principio de la plataforma B, momento en el que se activa el sensor de presencia S2. • A continuación, el posicionador P1 retrocede, dejando la caja delante del posicionador P2. • Después, el posicionador P2 avanza; desplaza la caja y desactiva S2. Retrocede cuando la caja ha entrado en la cinta B (y \$2 desactivado). • Si la caja es grande, el posicionador P1 avanza hasta que sitúa la caja al principio de la plataforma C, momento en el que se activa el sensor de presencia S3. A continuación, el posicionador P1 retrocede, dejando la caja delante del posicionador P3. Después, el posicionador P3 avanza; desplaza la caja y desactiva S3. A continuación, el posicionador ya puede retroceder. • Después de dejar la caja en la cinta correspondiente, el sistema está de nuevo en condiciones de recibir una nueva caja. Qo: Trave Cajas A=1 B=1 153 CG Qu: Clasificar Cajas SZ Q3 = Caya Grande Or = Caiga Pequeña P1 = 1 \$3 SZ Q5 = Situar C6 en C Qy: Situar CPen B P1=0 P1 = 0 P3=1 P2 = 1 C=0 B = 0





