

ANIEntuda analógico : Distancia marciala por serva altara ANIEntuda analógico : Distancia marciala por serva altara BODI(Commutador analógico de valor umbral) : BODI(Commutador analógico de valor umbral)	Número de bloque (tipo)					Parámetro			
Distancia marcada por servori longitud B001 (Commutador analógico de valor umbrali): B003 (Relé autoendiavadori): B004 (Connutador analógico de valor umbrali): B004 (Connutador analógico de valor umbrali): B004 (Connutador analógico de valor umbrali): B004 (Relé autoendiavadori): B006 (Relé autoendiavadori): B007 (Relé autoendiavadori): B008 (Relé autoendiavadori): B009 (Relé autoend	Al1(Entrada analógica) : Distancia marcada por sensor altura								
Offset-0 On-1 Off-5									
B004(Commutador analógico de valor umbral): Cain-1.0-Offisel-0 On-0 Offisel-0	B001(Conmutador analógico de valor umbral) :				Offset=0 On=1 Off=5				
Diffect	B003(Relé autoe	enclavador) :				Rem = off			
B007(Relé autoenclavador): B008(Relé autoenclavador): Rem – off B009(Relé autoenclavador): Rem – off B011(Relé autoenclavador): Rem – off B013(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=1 Off-5- Point=0 Point=0 Off=1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Lot: E0700*+ Lat: N0700* T2: O Desfase respecto al amonecer: 0 Desfase respecto al anochecer: 0 Il (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 IS (Entrada): Boton de janic (o e izquierda M2 Is (Entrada): Boton de janic (o e izqui	B004(Conmutador analógico de valor umbral) :				Offset=0 On=0 Off=1				
B008(Relé autoenclavador): B009(Relé autoenclavador): Rem = off B011(Relé autoenclavador): Rem = off B013(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=1 Off-5- Point=0 On=0 Off-1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Iténtrada]: Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Boton de paro (P) M2 Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Impaisor te písdina (Ciente Automatización) Instalación: Instalac	B006(Relé autoe	enclavador) :				Rem = off			
B009(Relé autoenclavador): B011(Relé autoenclavador): Rem = off B013(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=1 Off-5 Point=0 B015(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=0 Off-1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Lot: E0*0*** Lat: NO*0** T2: 0 Desfase respecto al annochecer: 0 I1(Entrada): Boton de inicio y profundidad L2(Entrada): Boton de paro (P) M1 L3(Entrada): Boton de paro (P) M1 L4(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 L5(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 L5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Alto: Limpadorde pisoína Ciente Automatización Indiadorde	B007(Relé autoe	enclavador) :				Rem = off			
B011(Relé autoenclavador): B013(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=1 Off=5 Point=0 B015(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=0 Off=1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Lot: E0°00°+ Lat: N0°00° TZ: 0 Desfase respecto al amanecer: 0 Desfase respecto al anochecer: 0 I1(Entrada): Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2	B008(Relé autoenclavador) :				Rem = off				
B013(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=-0 On=1 Off=5 Point=0 B015(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=-0 On=0 Off=1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Lot: E0°0'0'+ Lat: N0°0' 172: 0 Desfase respecto al amanecer: 0 Desfase respecto al anochecer: 0 I1(Entrada): Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2	B009(Relé autoenclavador) :				Rem = off				
Offset=0 On=1 Off=5 Point=0 B015(Conmutador analógico de valor umbral): Gain=1.0+ Offset=0 On=0 Off=1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Lot: E0°0°0°+ Lat: No°0°0° TZ: 0 Desfase respecto al amanecer: 0 Desfase respecto al anochecer: 0 I1(Entrada): Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Auto: Limpidor de piscina Lim	BO11(Relé autoenclavador) :				Rem = off				
Offset=0 On=0 Off=1 Point=0 B023(Reloj astronómico): Lot: E0°0'0"+ Lat: N0°0'0 TZ: 0 Desfase respecto al amanecer: 0 Desfase respecto al anochecer: 0 I1(Entrada): Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton ascendente M1 I4(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Autor: Equipo 2 Automatización Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: 01	B013(Conmutador analógico de valor umbral) :				Offset=0 On=1 Off=5				
Lat: N0°0'0" T2: 0 Desfase respecto al amanecer: 0 Desfase respecto al anochecer: 0 I1(Entrada): Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton ascendente M1 I4(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Proyecto: Limpiador de piscina Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: 01	B015(Conmutador analógico de valor umbral) :				Offset=0 On=0 Off=1				
Boton de inicio y profundidad I2(Entrada): Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton ascendente M1 I4(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Proyecto: Limpiador de piscina Cliente: Automatización Comprobado: Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: 01	B023(Reloj astronómico) :				Lat: N0°0'0" TZ: 0 Desfase respecto al amanecer: 0				
Boton de paro (P) M1 I3(Entrada): Boton ascendente M1 I4(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Proyecto: Limpiador de piscina Cliente: Automatización Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: O1	I1(Entrada) : Boton de inicio y profundidad								
Boton ascendente M1 I4(Entrada): Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Comprobado: Proyecto: Limpiador de piscina Cliente: Automatización Instalación: Equipo 2 N° diagrama: 01	I2(Entrada) : Boton de paro (P) M1								
Boton de inicio e izquierda M2 I5(Entrada): Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Comprobado: Proyecto: Limpiador de piscina Cliente: Automatización Instalación: Equipo 2 N° diagrama: 01	I3(Entrada) : Boton ascendente M1								
Boton de paro (P) M2 Autor: Equipo 2 Proyecto: Limpiador de piscina Cliente: Automatización Comprobado: Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: 01	I4(Entrada) : Boton de inicio e izquierda M2								
Comprobado: Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: 01									
Comprobado: Instalación: Equipo 2 Nº diagrama: 01	or. I-	iquino 2	Change S	Drougeto	Limeniade	do niccina	Cliente	Automatización	
Full day 10 47 47 47 47 47 47 47 47 47 47 47 47 47			0 7 8			uc piscilia			
Fecha de creación/modific t601/23 19:42/15/01/23 29:04 archivo: Limpiador de piscina.lsc Página: 2 / 4	ha de creación/modificat	500 1/23 19:42/15/01/23 23:04		archivo:		de piscina.lsc		2/4	

Número de	bloque (tipo)				Parámetro		
I6(Entrada) : Boton derech	a M2						
Q1(Salida) : Motor 1 desce	endente						
Q2(Salida) : Motor 1 ascer	ndente						
Q3(Salida) : Motor 2 izqui	erda						
Q4(Salida) : Motor 2 derec	cha						
Q5(Salida) : Motor de rodi	illos lateral 1						
Q6(Salida) : Motor de rodi	illos lateral 2						
Q7(Salida) : Motor de rodi	illos vertical						
Q8(Salida) : Motor rotacio	on de agua						
Autor:	Equipo 2	Ţ.	Proyecto:	Limpiador de	piscina	Cliente:	Automatización
Comprobado:	AEGA122 10.42(1510122 22 04		Instalación:	Equipo 2	niceino Is-	Nº diagrama:	01
ecna de creacion/modific	จ¢ษี01 /23 19:42/15/01/23 23:04	120 A 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	archivo:	Limpiador de	piscina.ISC	Página:	3/4

Conector	Rotulación			
Al1	Distancia marcada por sensor altura			
AI2	Distancia marcada por sensor longitud			
I 1	Boton de inicio y profundidad			
12	Boton de paro (P) M1			
13	Boton ascendente M1			
14	Boton de inicio e izquierda M2			
15	Boton de paro (P) M2			
16	Boton derecha M2			
M1				
M2				
Q1	Motor 1 descendente			
Q2	Motor 1 ascendente			
Q3	Motor 2 Izquierda			
Q4	Motor 2 Derecha			
Q5	Motor rodillos lateral 1			
Q6	Motor rodillos lateral 2			
Q7	Motor de rodillos vertical			
Q8	Motor rotacion de agua			

Autor:	Equipo 2	
Comprobado:		14 M
Fecha de creación/modific	at5601/23 19:42/15/01/23 23:04	COME.

Proyecto:	Limpiador de piscina	Cliente:	Automatización
Instalación:	Equipo 2	N° diagrama:	01
archivo:	Limpiador de piscina.lsc	Página:	4 / 4