Controladores Lógicos Programáveis

Técnico em Automação Industrial

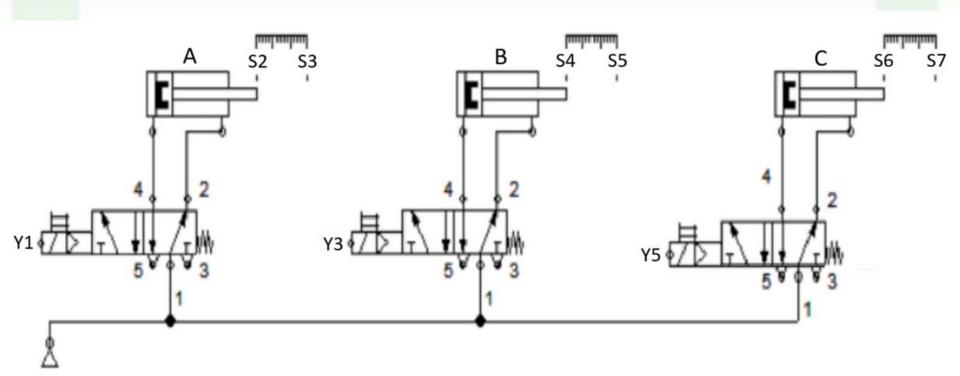


Método de programação por Maximização de contatos

Cadeia estacionária ou passo a passo



Circuito

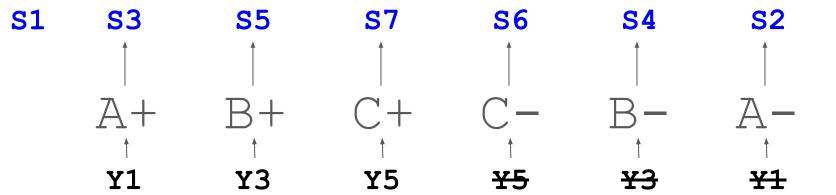




Passo 0: Sequência de acionamento

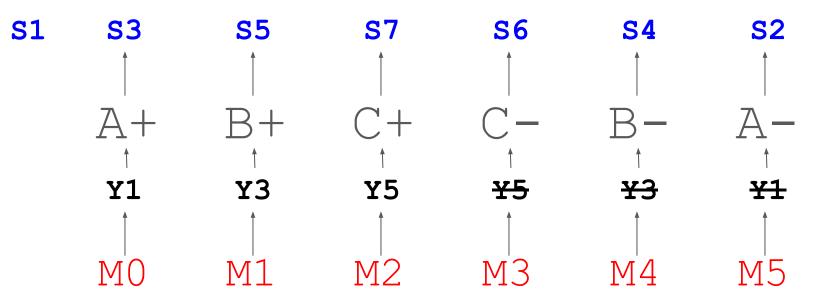


Passo 1: Atuadores e Fins de Curso





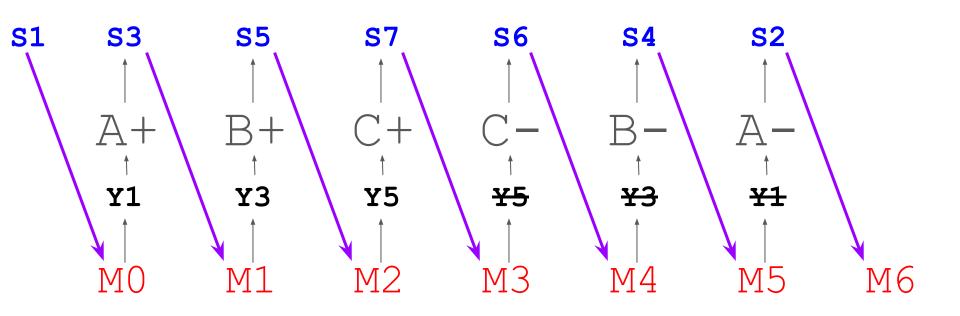
Passo 2: Para cada movimento, uma memória, +1





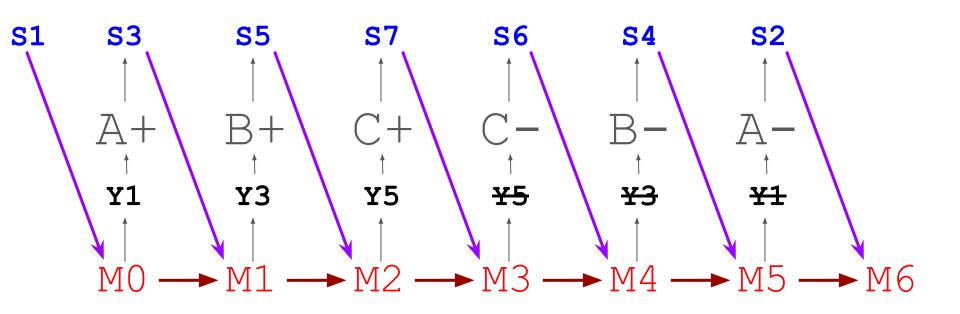
M6

Passo 3: Acionamento das memórias



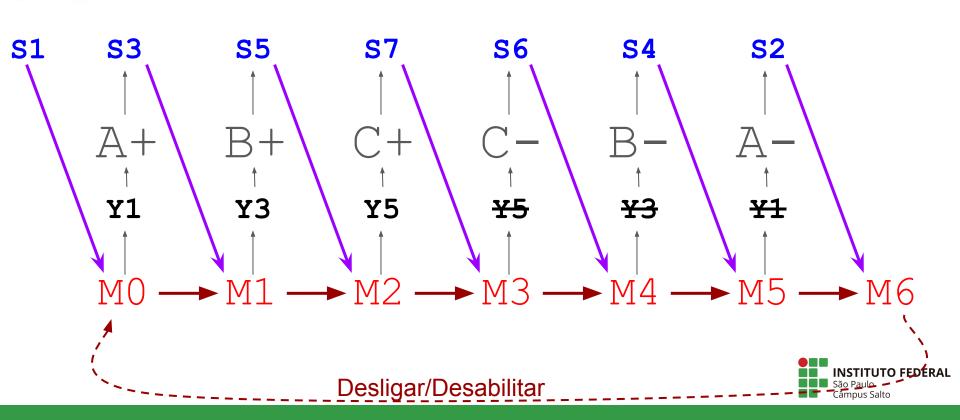


Passo 4: Habilitação das Memórias





Passo 5: Desabilitação das Memórias

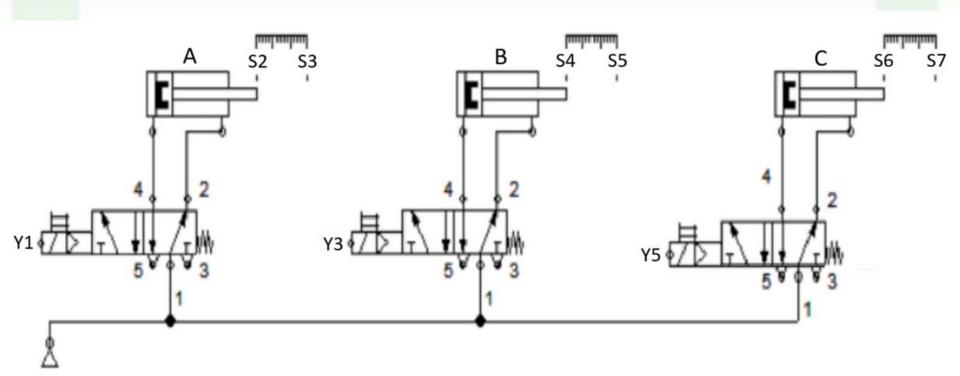


Programação no PLC

Linguagem Ladder



Circuito

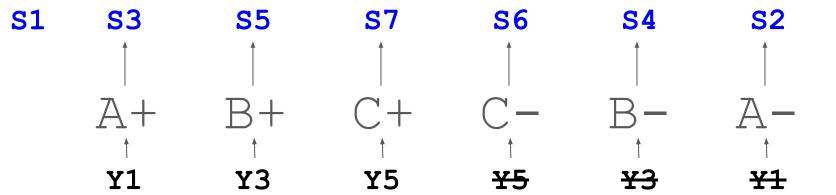




Passo 0: Sequência de acionamento



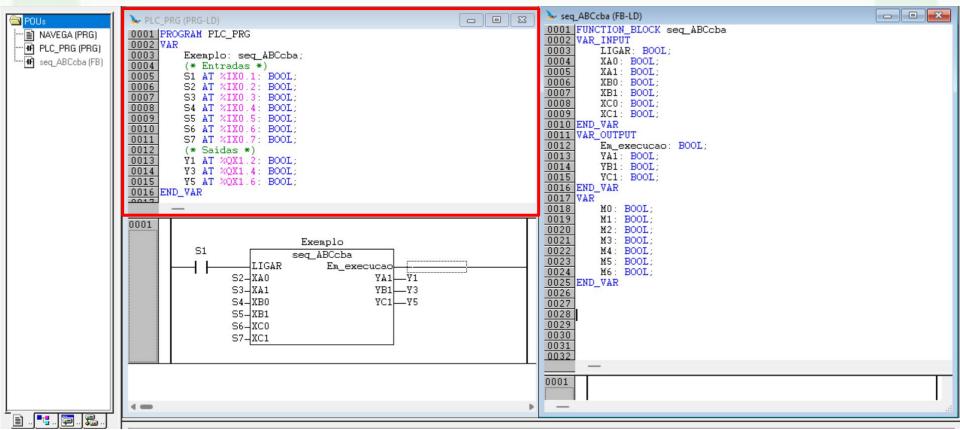
Passo 1: Atuadores e Fins de Curso



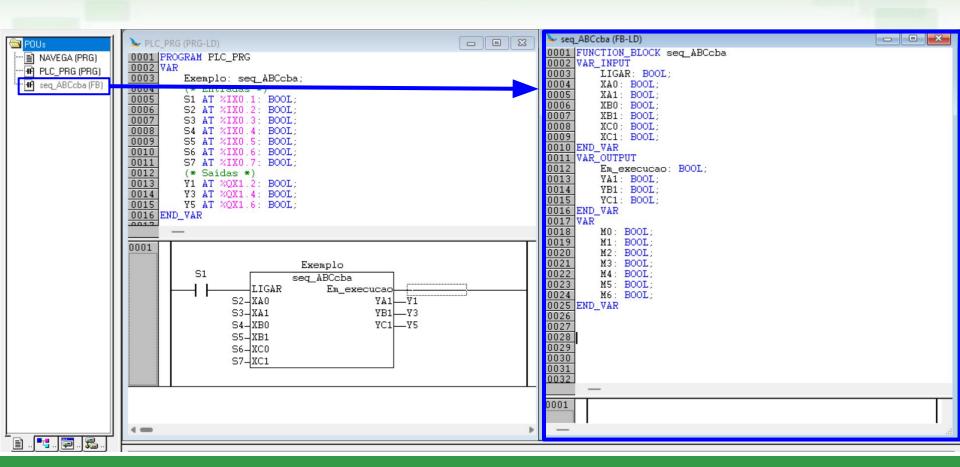


Declaração de Entradas (Fins de curso) e Saídas (Atuadores)

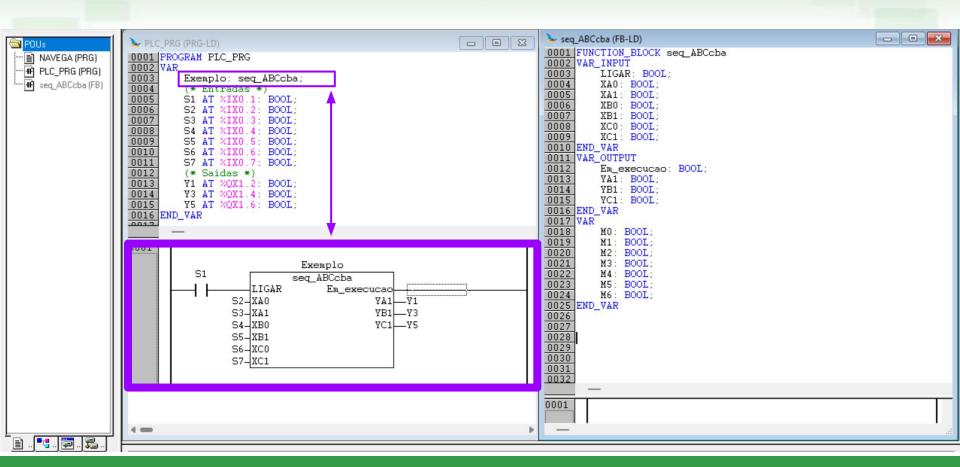
de acordo com o diagrama



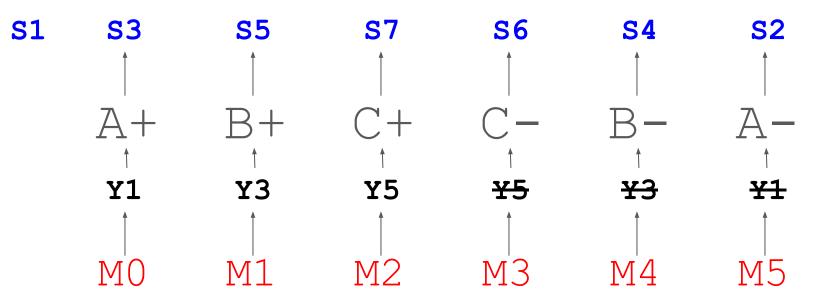
Declaração de interface do Bloco Funcional da Sequência



Inserir → Bloco Funcional... → FB def. pelo usuário



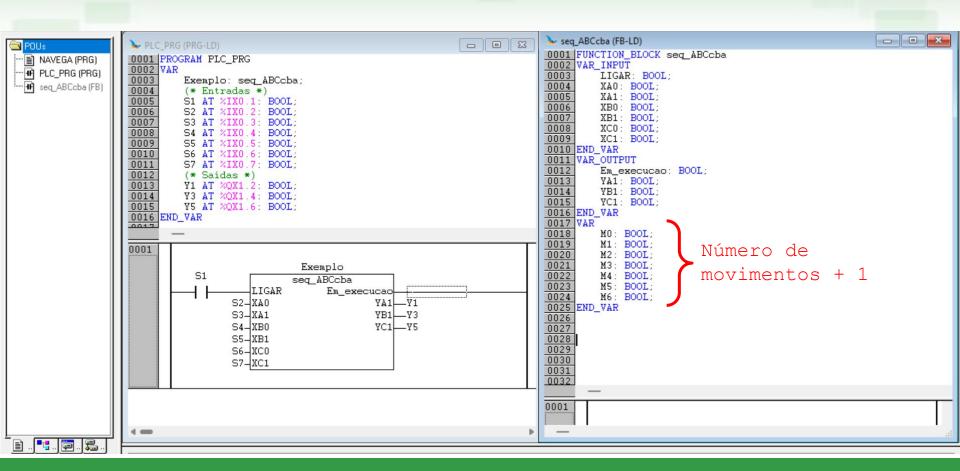
Passo 2: Para cada movimento, uma memória, +1



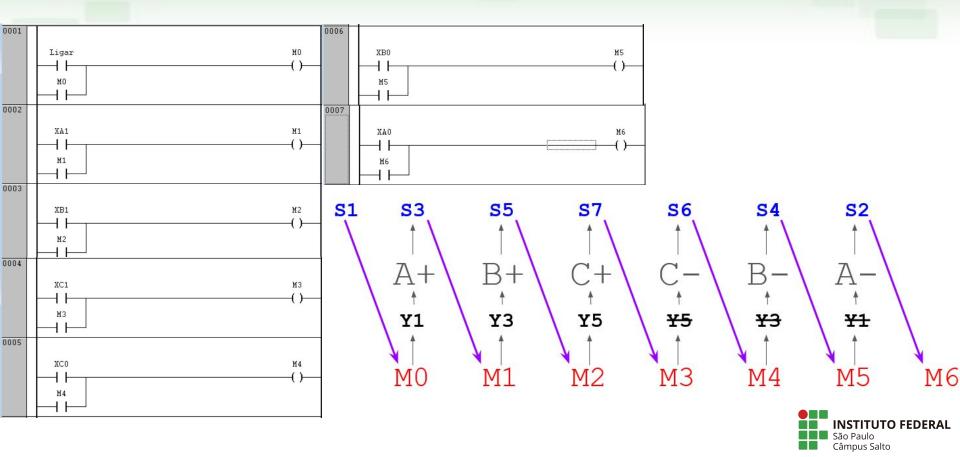


M6

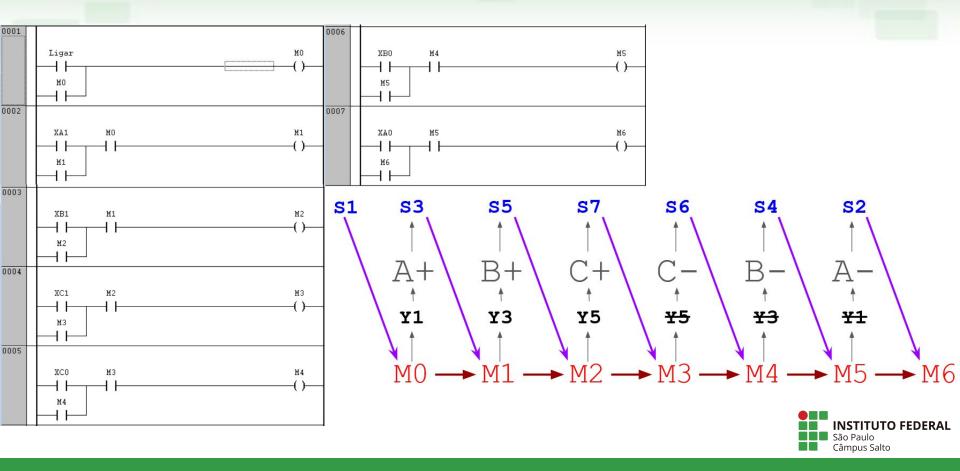
Passo 2: Para cada movimento, uma memória, +1



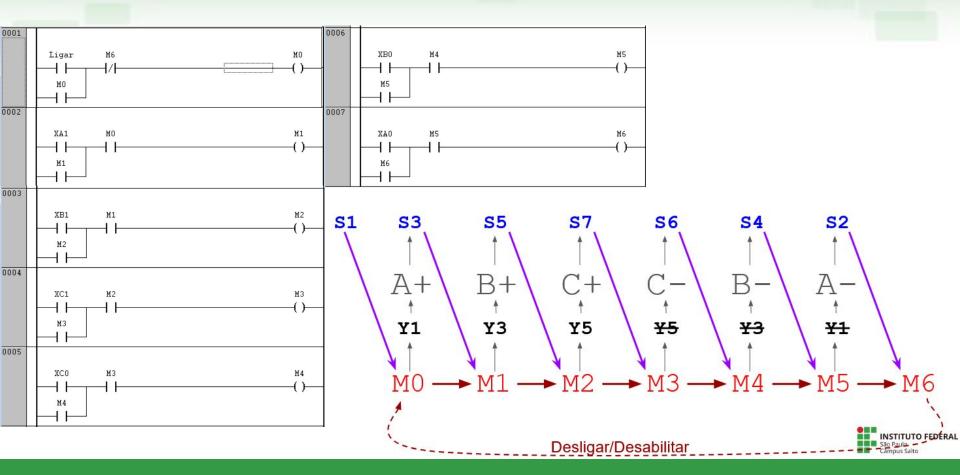
Passo 3: Acionamento das memórias



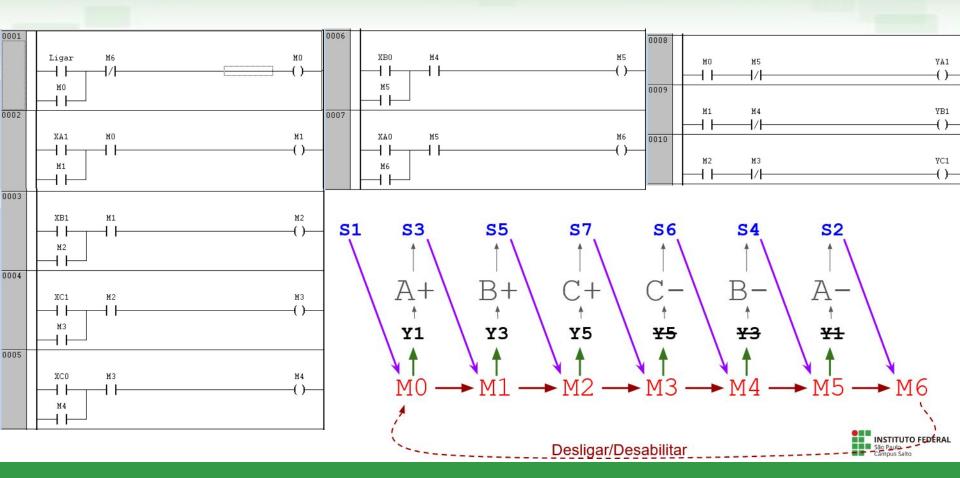
Passo 4: Habilitação das Memórias



Passo 5: Desabilitação das Memórias



Passo 6: Acionamento de Saídas



Exercícios



Aplicar o método de Maximização de contatos, para produzir as seguintes sequências de acionamento:

