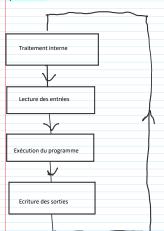
Langages de programmation

eudi 30 janvier 2025 08:32

Cycle d'un API :



On peut utiliser le temps de cycle, il peut donc varié au fil des cycle selon les taches du programme
On peut aussi définir une periode. On introduit donc une étape d'attente en fin de cycle avant de reboucler.
La periode est obligatoirement supérieur au cycle max.
Il faut donc connaître, mesurer ce temps de cycle max (on peut utiliser des tempos par exemple)

Structure du programme :

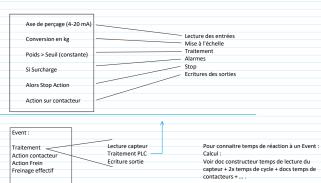
- Monotâche
 Uniquement le MAST est utilisé
- Plus simple à gérer Multitâche
- - Notions de MAST, FAST et EVENT Peut donner des priorités de traitement Mais apporte des contraintes de programmation

MAST : main task FAST : fast task

Le MAST peut appeler des FAST dans son cycle Le FAST peut appeler des EVENT dans son cycle

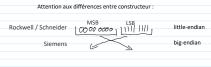
Attention à bien maitriser les ordres d'actions

Exemple



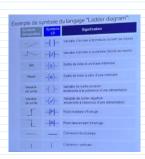
Types de variables





Donc pour transmettre des données, il faut les convertir

LSB = Least significant byte MSB = Most significant byte



Pour utiliser des fronts montants/descendants, il faut absolument utiliser des eBool !!! Si ebool non autorisé (car structure), il faut utiliser trig. Il faut être vigilant car le compilateur ne nous jettera pas si on place un bool sur un |P|

Attention ! Si il y a un SET, il y a ABSOLUEMENT un RESET !!

Exemple

Le relais K (%Q0.10) est commandé par le capteur S1 (%I0.5) et pas le capteur S2 (%I0.8) OU par le capteur S3 (%I0.7). Programmer la sortie du relais K en LD

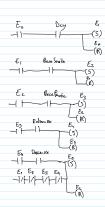


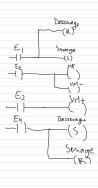
Le relais K (%Q0.10) est commandé par le capteur S1 (%10.5) et pas le capteur S2 (%10.8) OU par le capteur S3 (%10.7). Programmer la sortie du relais K en LD



Convertir grafcet en LD : perçeuse automatisée







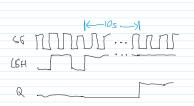
Sequential Function Chart



Structured Text

RE(): front montant d'un bit
FE(): front descendant d'un bit
Mod(): reste de la division entière
/: Division
<>: différant

VAR ... END_VAR : déclaration de variables



Si /LSL Alors PP1

Si LSH pendant 10sec Alors CuvePleine

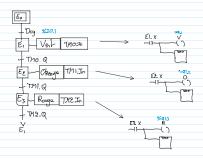
Si CuvePleine Alors /PP1

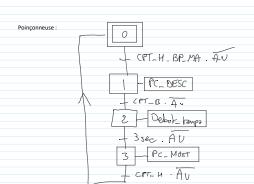
Si PP1 Alors debut tempo

Si /PP1 Alors Stocker valeur de la tempo actuelle fin tempo

Temps ecoulé := 0;

Exercice





IF (num_etape = 0 ET cpt_h ET bp_ma ET lau)
num_Etape := 1;
ELSE IF (num_etape = 1 ET cpt_B lau)
Num_etape = 2;
ELSE IF (num_etape = 2 ET ton.Q ET lau)
Num_etape = 3;
ELSE IF (num_etape = 3 ET cpt_h ET lau)
Num_etape := 0;
ELSE ET cpt_h ET lau)
ELSE ET cpt_h ET lau)
ELSE ET cpt_h ET lau)

CASE num_etape 1: Pc_desc 2: Ton.IN 3: PC_mont

/!\ gestion AU /!\

Instruction List

Exemple relais K

LD	S1	
AND N	S2	
OR	S3	
ST	К	

LD 53
OR(51
AND N 52
)

Exemple perceuse automatisé

LD	E0
AND	Dcy
S	E1
R	EO

LD	E1
S	Serrage
R	Desserrage

LD	E1
AND	Piece Serrée
S	E2
R	E1

LD	E2
ST	Rotation MF
ST	Descente VM

LD	E2
AND	Piece Percée
S	E3
R	F2

LD	E3	
ST	Montée VM	

LD	E3
AND	Retour effectué
S	E4
R	E3

LD	E4
S	Desserrage
R	Serrage

LD	E4
AND	Desserrage effectué
S	E0
R	E4

Nb : ne pas oublier la reprise à chaud/froid :

Mise en	service :
LD N	E1
AND N	E2
AND N	E3
AND N	E4
ST	E0

LD	SY 0
R	E1
R	E2
R	E3
R	E4
S	EO

SY 0 : Bit system

