

DOCUMENTATION TECHNIQUE

Projet

Projet	Projet
Concepteur	
Application	pont.auto.stu
Version logicielle	Control Expert V15.0-SP1
Date de création	06/02/2025 10:43:49
Date de dernière modification	06/02/2025 13:48:06
Automate cible	BME P58 1020 03.20UC 580-1 ETH - E/S distribuées

Sommaire

- 0 Page de titre
- 0 Sommaire
- 0 Configuration
 - 0 0 : Bus automate
 - 0 0 : BME XBP 0800
 - 0 0 (1) : BME P58 1020
 - 0 2 : BMX DAI 1602
 - 0 3 : BMX DDO 1602
 - 0 4 : BMX AMI 0810
 - 0 2 : Bus EIO
- 0 Types FB dérivés
- 0 CodeurAltiFunction
- 0 Sections
 - 0 scaling_codeurAlti
 - 0 PesageFunction
- 0 Sections
 - 0 scaling_pesage
- 0 Variables et instances FB
- 0 Structure du projet
- 0 Réseau Ethernet
- 0 Programmes
- 0 Tâches
- 0 MAST
- 0 Logique
- 0 Recopy_Input
- 0 AppelsScaling
- 0 CycleAuto
- 0 Chart
- 0 Transitions
 - 0 E0_to_E10
 - 0 E10_to_E15
 - 0 E20_to_E25
 - 0 E30_to_E35
 - 0 E40_to_E45
 - 0 E45_to_E50
 - 0 E55_to_E60
 - 0 E65_to_E70
 - 0 E75_to_E80

Sommaire

- 0 E80_to_E85
- 0 Output
- 0 Recopy_Output
- 0 TestsUnitaires
- 0 Mouvement
- 0 Références croisées

Total: 0 pages

Types FB dérivés

Nom	Version	Date
CodeurAltiFunction	0.03	06/02/2025 08:38:04
PesageFunction	0.02	05/02/2025 09:22:10

CodeurAltiFunction

Propriétés:

Version:0.03

Description fichier:

<entrées>:

Nom	Type	Valeur	Commentaire
ValeurCourante Points	DINT		Distance en points
DiametreTambour	REAL		Diametre en mm
ResolutionCodeur	INT		Resolution en points par tour

<sorties>:

Nom	Type	Valeur	Commentaire
ValeurCourante mm	REAL		Distance en mm

<entrées/sorties>:

Aucun

<public>:

Aucun

scaling_codeurAlti <DFB> : [CodeurAltiFunction]

1|10|20|30|40|50|60|70|80|90|100|110|

```
1  ValeurCourante_mm := DINT_to_REAL(ValeurCourante_Points) * ( 3.14156 * DiametreTambour) / INT_to_REAL(Resoluti
1>>onCodeur);
2
3
```

PesageFunction

Propriétés:

Version:0.02

Description fichier:

<entrées>:

Nom	Type	Valeur	Commentaire
Plage start	REAL		
Plage end	REAL		
NbPoints	REAL		
ValeurPesage Pts	INT		

<sorties>:

Nom	Type	Valeur	Commentaire
ValeurPesage kg	REAL		

<entrées/sorties>:

Aucun

<public>:

Aucun

scaling_pesage <DFB> : [PesageFunction]

1|10|20|30|40|50|60|70|80|90|100|110|

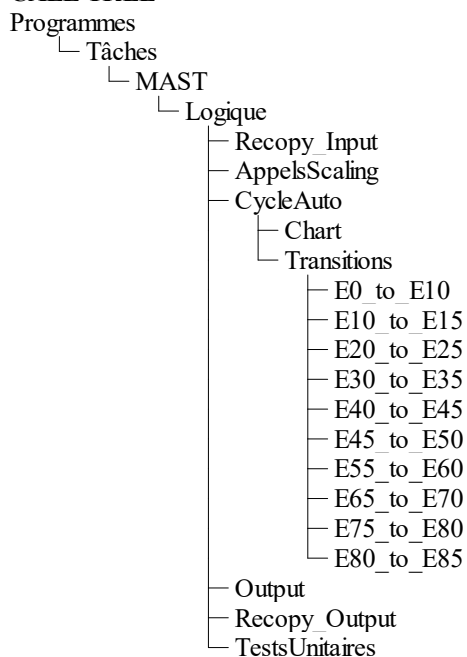
```
1  ValeurPesage_kg := (Plage_end - Plage_start) / NbPoints * INT_to_REAL(ValeurPesage_pts) + Plage_start;
```


Structure du projet

VUE STRUCTURELLE

SEC&TION	CONDITION DE VALIDATION	COMMENTAIRE DE SECTION	MODULE	LANGAGE
Recopy Input				ST
AppelsScaling				ST
CycleAuto				SFC
Chart				SFC
E0 to E10				LD
E10 to E15				LD
E20 to E25				LD
E30 to E35				LD
E40 to E45				LD
E45 to E50				LD
E55 to E60				LD
E65 to E70				LD
E75 to E80				LD
E80 to E85				LD
Output				LD
Recopy Output				ST
TestsUnitaires				LD

CALL TREE



Réseau Ethernet

Nom	Type	Sous-type	Profils	Adresse topologique
BMEP58_ECPU_EXT	Scrutateur	Scrutateur DIO	Distribué Distant	0.0/0.0

Nom	Activation DHCP	Adresse IP	Masque de sous-réseau	Adresse de passerelle
BMEP58_ECPU_EXT	Oui	A:192.168.11.1 Principale :192.168.10.1	255.255.0.0 255.255.0.0	192.168.10.1

Nom	Identification par	Identificateur	SNMP	Etat NTP
BMEP58_ECPU_EXT			IP1:0.0.0.0 IP2:0.0.0.0	Désactivé

Nom	Configuration NTP
BMEP58_ECPU_EXT	

MAST

Propriétés spécifiques

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

Auteur :	8.1 Tâches 8.1.1 MAST	Imprimé le 17/03/2025
Service :		
Projet :		Page : 11/74

Recopy_Input : [MAST]

1|10|20|30|40|50|60|70|80|90|100|110|

```
1 (* Recopie des entrées *)
2 (*I_PinceOuverte := PinceOuverte;
3 I_PinceFermee := PinceFermee;
4 I_BPMarche := BP_Marche;
5 I_RetourChargePts := Retour_Charge_Pts;
6 *)
7
```

AppelsScaling : [MAST]

1|10|20|30|40|50|60|70|80|90|100|110|

```
1  (* Appel bloc de mise à l'échelle pour le moniteur de charge *)
2  PesageFunction_0 (Plage_start := -100.0,
3                   Plage_end   := 2000.0,
4                   NbPoints    := INT to REAL(RangeAnalogiqueSCH),
5                   ValeurPesage_Pts := I_RetourChargePts,
6                   ValeurPesage_kg => ValeurPesage_kg);
7
8
9  (* Appel bloc de mise à l'échelle pour le codeur d'altimétrie *)
10 CodeurAltiFunction_0 (ValeurCourante_Points := Z_CodeurPosition,
11                      DiametreTambour := 1000.0,
12                      ResolutionCodeur := 8192,
13                      ValeurCourante_mm => Z_Position_mm);
14
15
```

CycleAuto : [MAST]

Commentaire

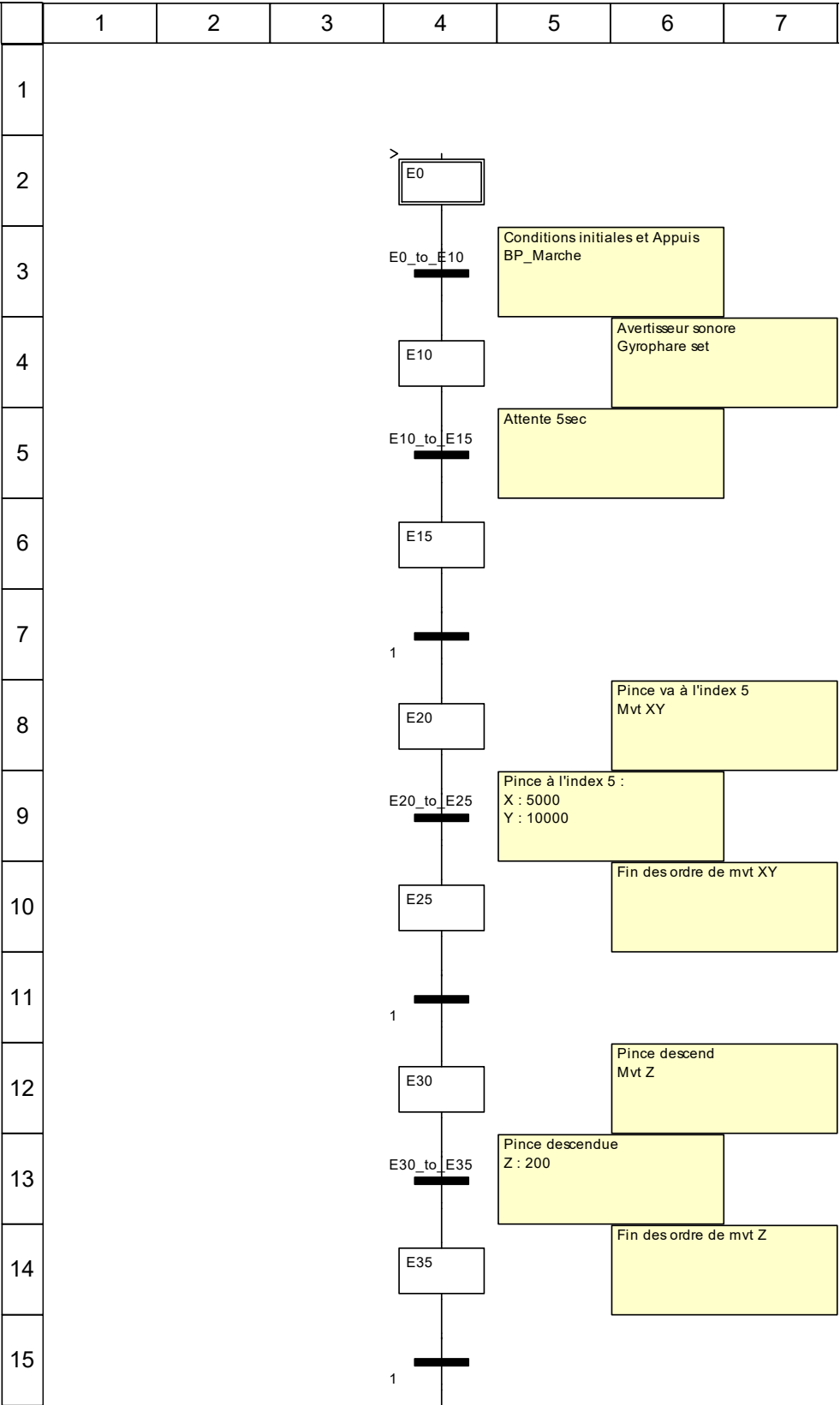
Propriétés communes

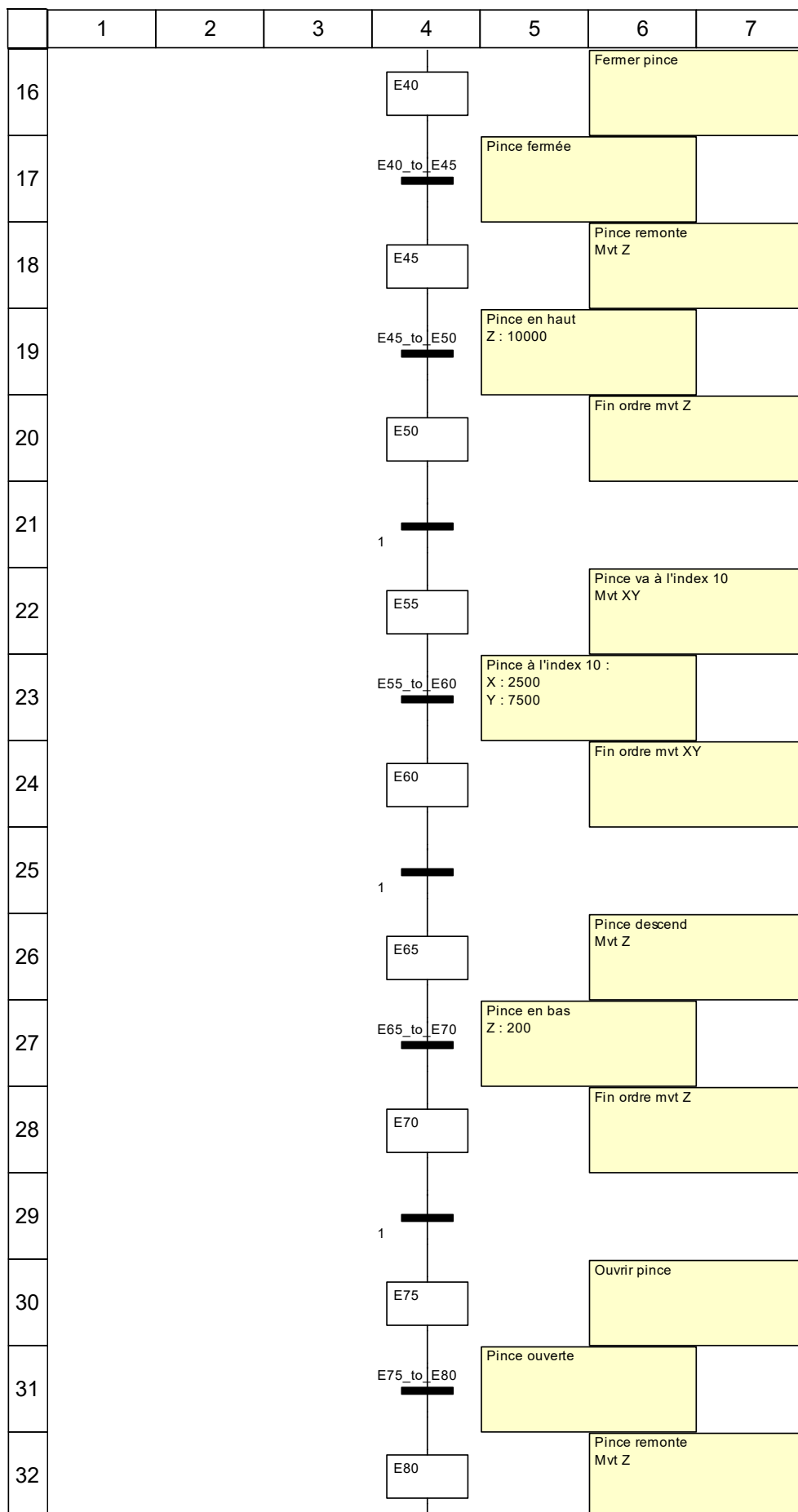
Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

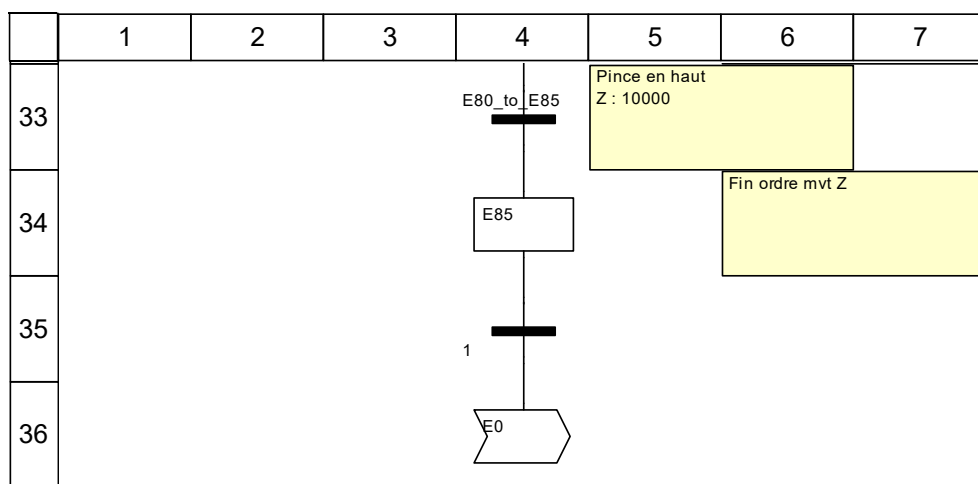
Propriétés spécifiques

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

Chart : [MAST - CycleAuto]







Description de l'objet

Etapes:

E0 (Etape initiale)	(4, 2)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E10	(4, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E15	(4, 6)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E20	(4, 8)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E25	(4, 10)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E30	(4, 12)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E35	(4, 14)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E40	(4, 16)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E45	(4, 18)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E50	(4, 20)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

Auteur :	8.1.1.1.3 CycleAuto	Imprimé le 17/03/2025
Service :	8.1.1.1.3.1 Chart	
Projet :		Page : 17/74

E55	(4, 22)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E60	(4, 24)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E65	(4, 26)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E70	(4, 28)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E75	(4, 30)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E80	(4, 32)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E85	(4, 34)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

Transitions:

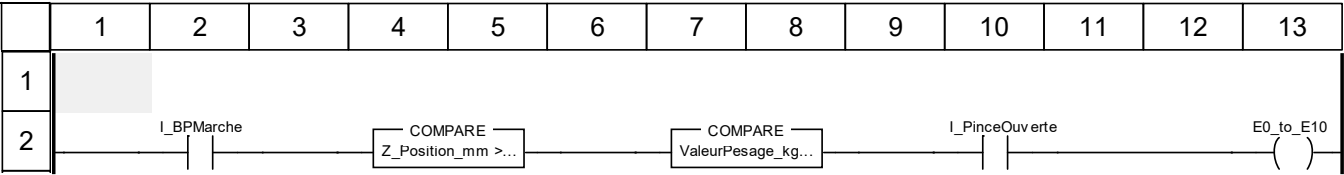
Nom	Type de condition	Position	Commentaire
1	Constante	(4, 7)	
1	Constante	(4, 11)	
1	Constante	(4, 15)	
1	Constante	(4, 21)	
1	Constante	(4, 25)	
1	Constante	(4, 29)	
1	Constante	(4, 35)	
LD :: E0 to E10	Section	(4, 3)	
LD :: E10 to E15	Section	(4, 5)	
LD :: E20 to E25	Section	(4, 9)	
LD :: E30 to E35	Section	(4, 13)	
LD :: E40 to E45	Section	(4, 17)	
LD :: E45 to E50	Section	(4, 19)	
LD :: E55 to E60	Section	(4, 23)	
LD :: E65 to E70	Section	(4, 27)	
LD :: E75 to E80	Section	(4, 31)	
LD :: E80 to E85	Section	(4, 33)	

Sauts:

Nom	Position	Commentaire
E0	(4, 36)	

Auteur :	8.1.1.1.3 CycleAuto 8.1.1.1.3.1 Chart	Imprimé le 17/03/2025
Service :		
Projet :		Page : 18/74

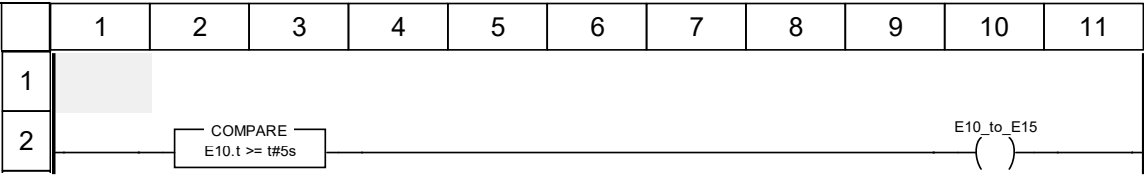
E0_to_E10 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



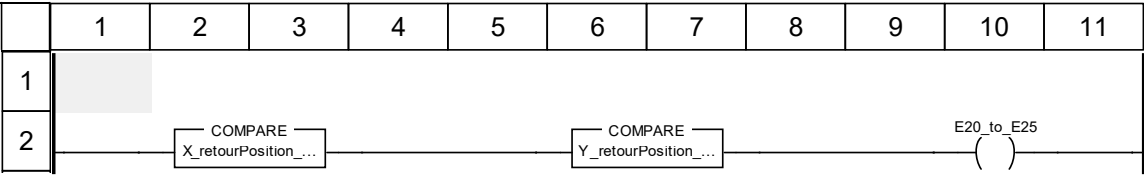
Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
ValeurPesage kg < 200.0	(7, 2)
Z_Position_mm > 9500.0	(4, 2)

E10_to_E15 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



E20_to_E25 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



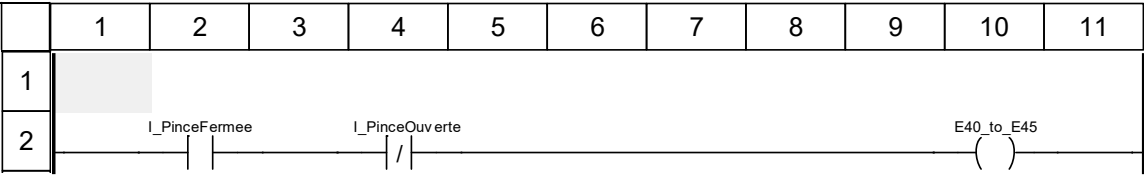
Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
X_retourPosition_mm = 5000.0	(2, 2)
Y_retourPosition_mm = 10000.0	(6, 2)

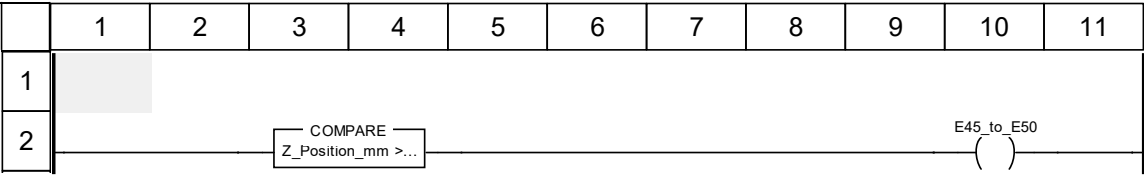
E30_to_E35 <Transition> : [MAST - CycleAuto]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1											
2	E30_to_E35 ()										

E40_to_E45 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



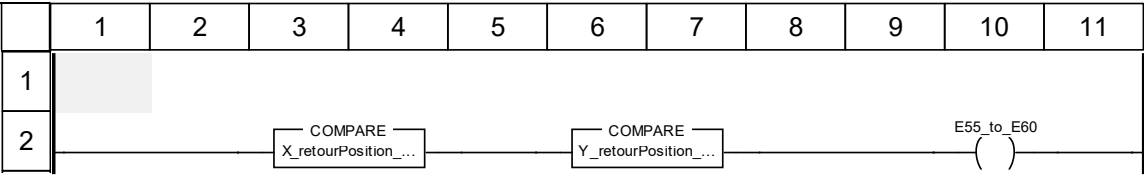
E45_to_E50 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
Z_Position_mm >= 9950.0	(3, 2)

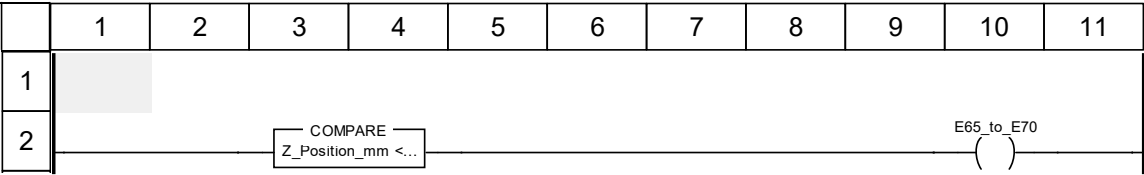
E55_to_E60 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
X_retourPosition_mm = 2500.0	(3, 2)
Y_retourPosition_mm = 7500.0	(6, 2)

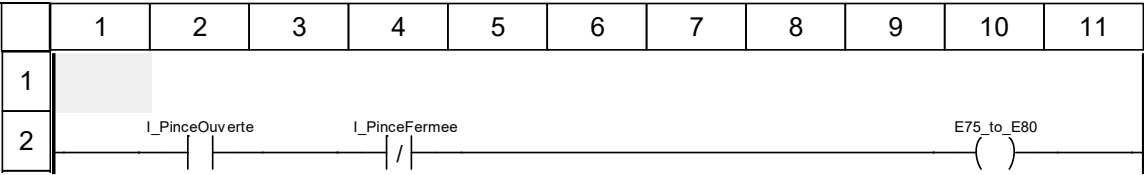
E65_to_E70 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



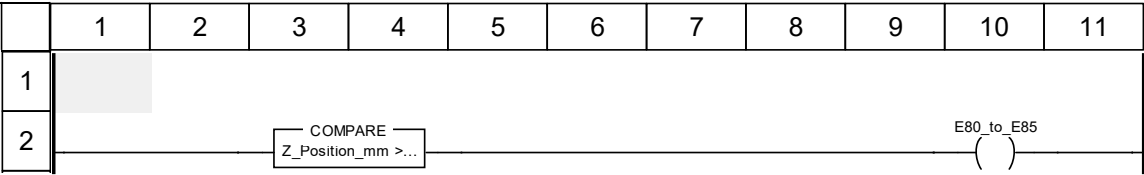
Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
Z_Position_mm <= 200.0	(3, 2)

E75_to_E80 <Transition> : [MAST - CycleAuto]



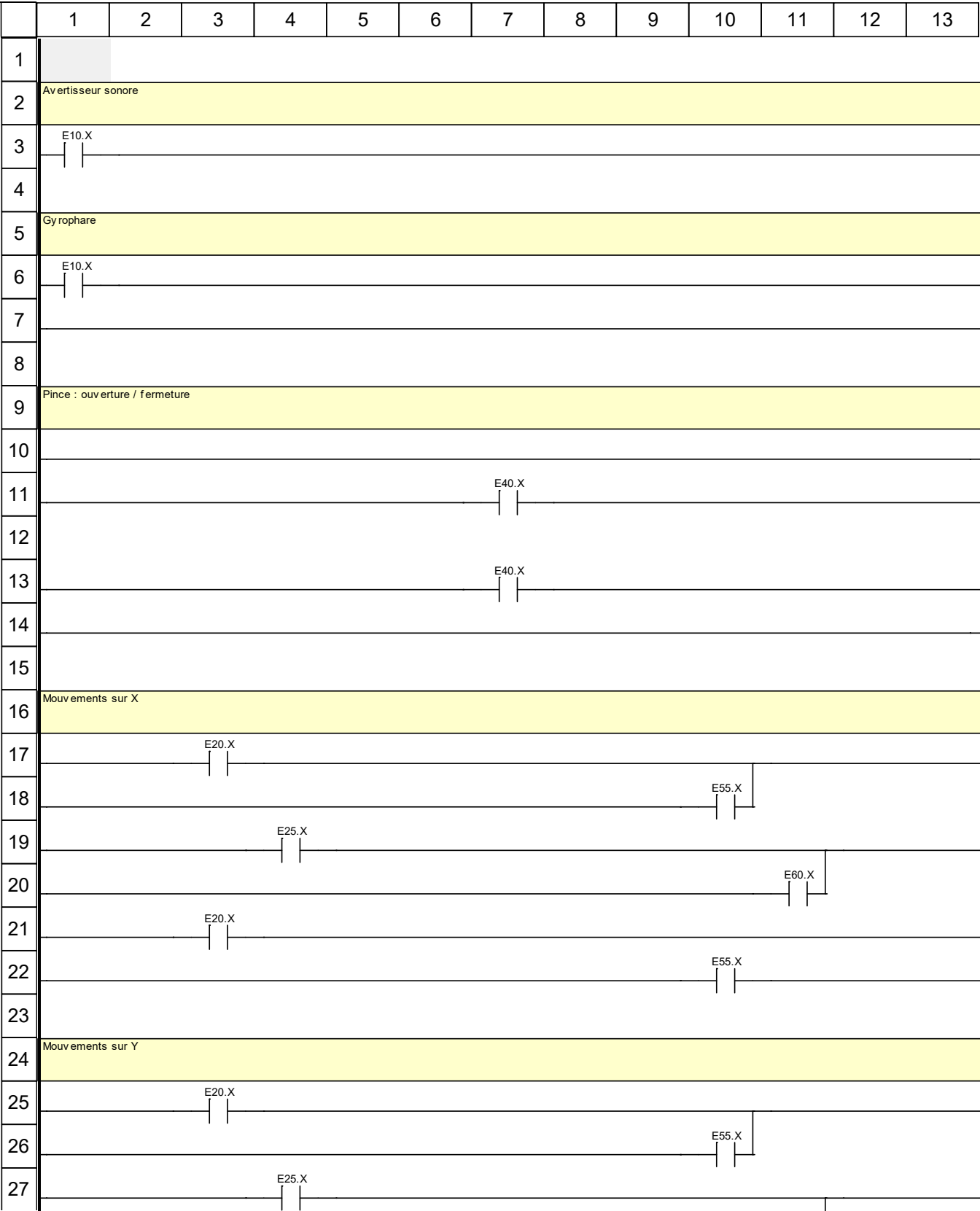
E80_to_E85 <Transition> : [MAST - CycleAuto]

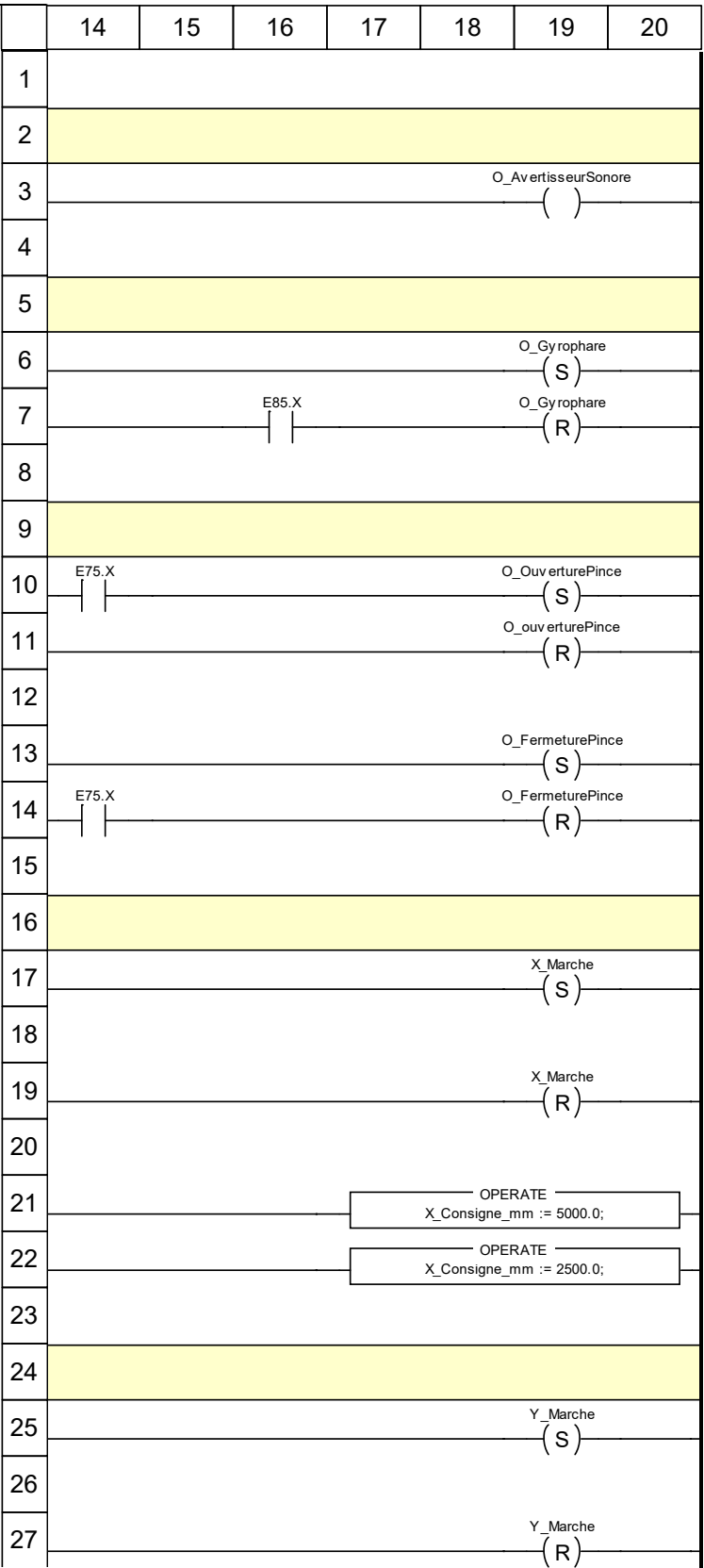


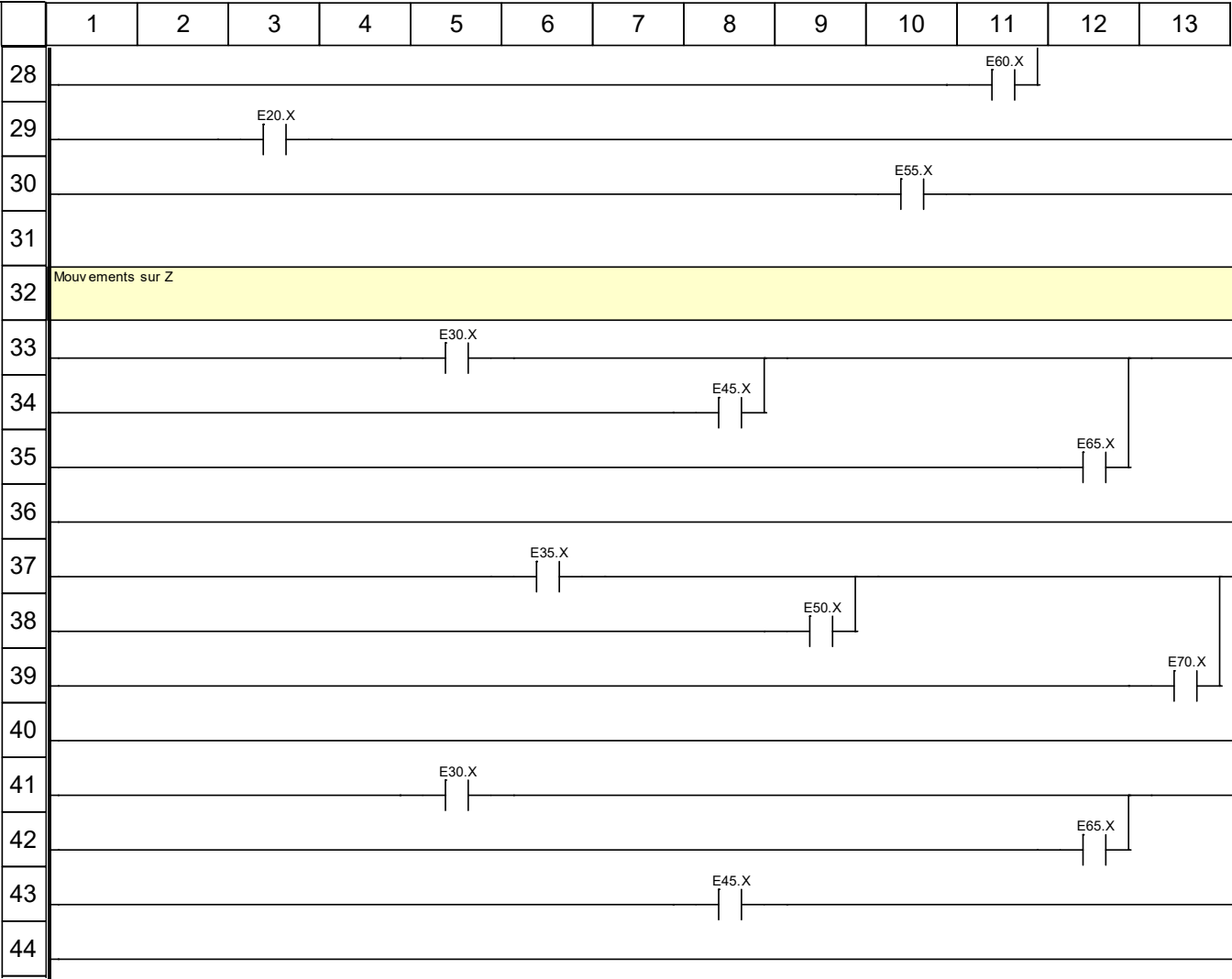
Libellés tronqués:

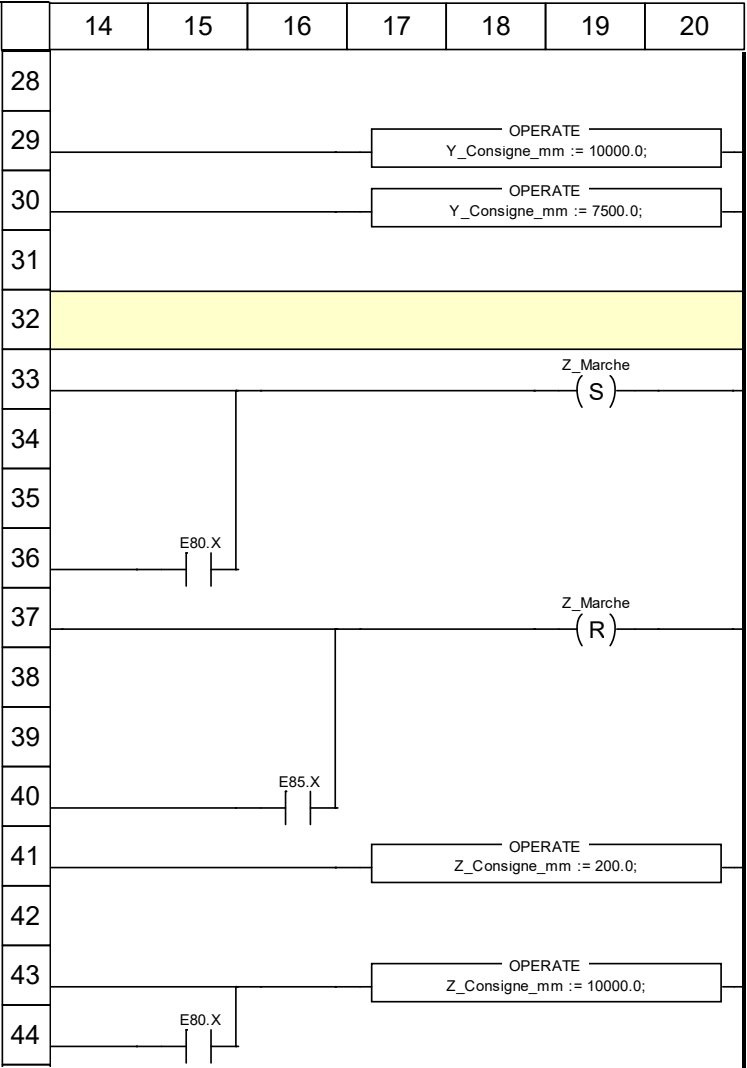
Libellé	Position(s)
Z_Position_mm >= 10000.0	(3, 2)

Output : [MAST]









Recopy_Output : [MAST]

1|10|20|30|40|50|60|70|80|90|100|110|

```
1 (* Recopie des sorties *)
2 Ouverture_Pince := O_OuverturePince;
3 Fermeture_Pince := O_FermeturePince;
4 Gyrophare := O_Gyrophare;
5 AvertisseurSonore := O_AvertisseurSonore;
6
```

TestsUnitaires : [MAST]

