DOCUMENTATION TECHNIQUE

Projet

Projet	Projet
Concepteur	
Application	POINCONNEUSE.stu
Version logicielle	Control Expert V15.0
Date de création	Inconnu
Date de dernière modification	Inconnu
Automate cible	BMX P34 2000 03.30CPU 340-20 Modbus

Variables et instances FB

EBOOL

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
BP_AU	NON	%I0.1.3	Bouton poussoir Arret urgence		3	NO N
BP_MA	NON	%I0.1.2	Bouton poissoir marche		1	NO N
CPT_B	NON	%I0.1.1	Capteur position basse		1	NO N
CPT_H	NON	%I0.1.0	Capteur position haute		4	NO N
GoTON	NON				5	NO N
PC_DESC	NON	%Q0.2.1	Descente poinconneuse		4	NO N
PC_MONT	NON	%Q0.2.0	Montée poinconneuse		6	NO N

INT

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
Err_AU	NON				8	NO
						N
ERR Sequenceur	NON		Erreur sequenceur poinconnage		1	NO
						N
Seq NumeroEtape	NON		Etape courante du G7 poinconneuse		10	NO
_ '						N

TON

Nom	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
TON_1			2	
<entrées></entrées>				
IN	Start delay			
PT	Preset delay time			
<sorties></sorties>				
Q	Delayed output			
ET	Internal time	·		

Structure du projet

VUE STRUCTURELLE

SEC&TION	CONDITION DE VALIDATION	COMMENTAIRE DE SECTION	MODULE	LANGAGE
Poinconneuse				ST

```
CALL TREL
Programmes

Tâches

MAST
Logique
Poinconneuse
```

MAST

Propriétés spécifiques

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

Poinconneuse: [MAST]

```
40|
                                                               50|
                                                                           60|
                                                                                     70|
                                                                                                    801
                                                                                                                90|
                                                                                                                           100|
                                                                                                                                        110|
    (* GestionAU *)
    IF FE (BP_AU) = 1
THEN
    (* Gestion reprise après AU *)
IF BP_AU = 0 AND Err_AU = 1 AND CPT_H = 0
THEN
10
12
              PC_MONT := 1;
13
              ELSIF BP_AU = 0 AND Err_AU = 1 AND CPT_H = 1
1.5
16
              PC_MONT := 0;
              Err_AU := 0;
18
    (* Gestion étapes du poinconnage *)

IF Seq_NumeroEtape = 0 AND CPT_H AND BP_MA AND Err_AU = 0
20
21
23
              Seq_NumeroEtape := 1;
24
              ELSIF Seq_NumeroEtape = 1 AND CPT_B AND Err_AU = 0
              THEN
              Seq_NumeroEtape := 2;
              ELSIF Seq_NumeroEtape = 2 AND TON_1.Q AND Err_AU = 0
29
30
              Seq_NumeroEtape := 3;
32
33
              ELSE IF Seq_NumeroEtape = 3 AND CPT_H AND Err_AU = 0
              Seq_NumeroEtape := 0;
35
36
37
              ERR_Sequenceur := 1;
Seq_NumeroEtape := 0;
38
39
40
    END_IF;
41
42
    (* Montée/Descente de la poinconneuse *)
    CASE Seq_NumeroEtape OF

1: (* Descente et rien d'autre *)

PC_DESC := 1;
44
45
                        GOTON := 0;
PC_MONT := 0;
47
              2: (* Démarre temp et rien d'autre *)
48
                        PC_DESC := 0;
GoTON := 1;
PC_MONT := 0;
50
              3: (* Montée et rien d'autre *)
PC_DESC := 0;
GoTON := 0;
52
53
55
                        PC_MONT := 1;
              ELSE
56
              PC_DESC := 0;
              GoTON := 0;
PC_MONT := 0;
58
   END_CASE;
61
62
```