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

Auteur :		Imprimé le 31/01/2025
Service :	1 Page de titre	
Projet :		Page : 1/10

Sommaire

1	Page de titre	1
2	Sommaire	2
3	Configuration	3
	3.1 0 : Bus automate	
	3.1.1 0 : BMX XBP 0800	
	3.1.1.1 0 : BMX P34 2000	
4	Variables et instances FB	5
5	Structure du projet	6
6	Programmes	7
	6.1 Tâches	
	6.1.1 MAST	
	6.1.1.1 Logique	
	6.1.1.1.1 Poinconneuse	
7	Mouvement	9
8	Références croisées	10

Total:

10 pages

Auteur :		Imprimé le 31/01/2025
Service :	2 Sommaire	
Projet :		Page : 2/10

0: BMX XBP 0800

Emplacement	Famille	Référence
(P)	Alimentation	BMX CPS 2000
0	Modicon M340	BMX P34 2000

Auteur :	3.1 0 : Bus automate	Imprimé le 31/01/2025
Service :	3.1.1 0: BMX XBP 0800	
Projet :		Page: 3/10

0.0: BMX P34 2000

Identification du module :

Réf. commerciale : BMX P34 2000 Désignation : CPU 340-20 Modbus

Adresse : 0.0 Symbole

Mode de marche

Entrée Run/Stop : Non
Protection mémoire : Non
Démarrage Auto/Run : Non
RAZ MWi : Oui
Démarrage à froid uniquement : Non

Données

Vision des E/S : Topologique

Nombre de bits : 512
Nombre de mots : 1024
Nombre de constantes : 256
Nombre de bits système : 128
Nombre de mots système : 168

Protection de la mémoire des données

Configuration de la Protection de la mémoire des données activée : Non

Voie 0:

Fonction métier : Liaison Modbus
Type de voie : Voie intégrée
Tâche : MAST
Type : Esclave

Vitesse de transmission : 19 200 bits/s Données : 8 bits Stop : 1 bit Parité : Paire

Délai inter-trames: 2 msNuméro d'esclave: 1Ligne physique: RS485

Auteur :	3.1.1 0: BMX XBP 0800	Imprimé le 31/01/2025
Service :	3.1.1.1 0 : BMX P34 2000	
Projet :		Page : 4/10

Variables et instances FB

EBOOL

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
BP_AU	NON	%I0.1.3	Bouton poussoir Arret urgence		3	NON
BP_MA	NON	%I0.1.2	Bouton poissoir marche		1	NON
CPT_B	NON	%I0.1.1	Capteur position basse		1	NON
СРТ Н	NON	%I0.1.0	Capteur position haute		4	NON
GoTON	NON				5	NON
PC_DESC	NON	%Q0.2.1	Descente poinconneuse		4	NON
PC_MONT	NON	%Q0.2.0	Montée poinconneuse		6	NON

INT

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
Err_AU	NON				9	NON
ERR_Sequenceur	NON		Erreur sequenceur poinconnage		1	NON
Seq_NumeroEtape	NON		Etape courante du G7 poinconneuse		9	NON

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			

Auteur :		Imprimé le 31/01/2025
Service :	4 Variables et instances FB	
Projet :		Page : 5/10

Structure du projet

VUE STRUCTURELLE

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

CALL TREE Programmes Tâches MAST Logique Poinconneuse

Auteur :		Imprimé le 31/01/2025
Service :	5 Structure du projet	
Projet :		Page : 6/10

MAST

Propriétés spécifiques

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

Auteur :	6.1 Tâches	Imprimé le 31/01/2025
Service :	6.1.1 MAST	
Projet :		Page : 7/10

Poinconneuse: [MAST]

```
40|
                                                                    50|
                                                                                  60|
                                                                                                70|
                                                                                                             80|
                                                                                                                           90|
                                                                                                                                                     110| 115|
     (* GestionAU *)
     IF FE(BP\_AU) = 1
                THEN
                Err AU := 1;
 9
                ELSE
                Err_AU := 0;
10
11
     (* Gestion reprise après AU *)
IF BP_AU = 0 AND Err_AU = 1 AND CPT_H = 0
THEN
12
13
15
16
                PC_MONT := 1;
17
                ELSIF BP_AU = 0 AND Err_AU = 1 AND CPT_H = 1
18
19
                THEN
                PC MONT := 0;
20
                Err_AU := 0;
21
22
     (* Gestion étapes du poinconnage *)

IF Seq_NumeroEtape = 0 AND CPT_H AND BP_MA AND Err_AU = 0
23
24
                THEN
                Seq_NumeroEtape := 1;
26
27
                ELSIF Seq_NumeroEtape = 1 AND CPT_B AND Err_AU = 0
29
30
                Seq_NumeroEtape := 2;
                ELSIF Seq_NumeroEtape = 2 AND TON_1.Q AND Err_AU = 0
32
33
                THEN
                Seq_NumeroEtape := 3;
35
36
                ELSE IF Seq_NumeroEtape = 3 AND CPT_H AND Err_AU = 0
                Seq_NumeroEtape := 0;
38
39
                ELSE
                ERR_Sequenceur := 1;
     END_IF;
41
42
     (* Montée/Descente de la poinconneuse *)
CASE Seq_NumeroEtape OF
1: (* Descente et rien d'autre *)
43
44
45
                          PC_DESC := 1;
GoTON := 0;
PC_MONT := 0;
46
47
48
                2: (* Démarre temp et rien d'autre *)

PC_DESC := 0;

GOTON := 1;
49
50
51
52
                           PC_MONT := 0;
               3: (* Montée et rien d'autre *)
    PC_DESC := 0;
    GoTON := 0;
    PC_MONT := 1;
53
55
56
57
                PC_DESC := 0;
GoTON := 0;
PC_MONT := 0;
58
59
61
     END CASE;
62
64
65
```

Auteur :	6.1.1.1 Logique	Imprimé le 31/01/2025
Service :	6.1.1.1.1 Poinconneuse	
Projet :		Page : 8/10

Axe du mouvement

Auteur :		Imprimé le 31/01/2025	
Service :	7 Mouvement		
Projet :		Page : 9/10	
Ce document est la propriété de Schneider Electric et ne peut être reproduit ou diffusé sans autorisation préalable.			

Références croisées

Application:

Adresses

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
J			

Variables ou instances FB

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
BP AU	Poinconneuse : [MAST]	(l: 13, c: 4)	L
		(l: 17, c: 8)	L
		(l: 6, c: 7)	L
BP MA	Poinconneuse : [MAST]	(l: 23, c: 38)	L
CPT B	Poinconneuse : [MAST]	(l: 27, c: 32)	L
CPT H	Poinconneuse : [MAST]	(l: 35, c: 34)	L
_		(l: 23, c: 28)	L
		(l: 13, c: 33)	L
		(l: 17, c: 37)	L
Err AU	Poinconneuse : [MAST]	(l: 8, c: 2)	Е
	[(l: 27, c: 42)	L
		(l: 31, c: 48)	L
		(l: 35, c: 44)	L
		(l: 20, c: 2)	E
		(l: 23, c: 48)	L
		(l: 10, c: 2)	E
		(l: 13, c: 18)	L
		(l: 17, c: 22)	L
ERR Sequenceur	Poinconneuse : [MAST]	(l: 40, c: 2)	E
GoTON	Poinconneuse : [MAST]	(l: 2, c: 14)	L
GOTOT	Tomeofficase . [WINDT]	(l: 47, c: 3)	E
		(l: 59, c: 2)	E
		(l: 51, c: 3)	E
		(l: 55, c: 3)	E
PC DESC	Poinconneuse : [MAST]	(l: 46, c: 3)	E
TC_DESC	Tomeofficuse . [WAST]	(l: 58, c: 2)	E
		(l: 54, c: 3)	E
		(l: 50, c: 3)	E
PC MONT	Poinconneuse : [MAST]	(l: 48, c: 3)	E
	1 officornicuse . [WAS1]	(l: 60, c: 2)	E
		(l: 52, c: 3)	E
		(l: 56, c: 3)	E
		(l: 15, c: 2)	E
		(l: 19, c: 2)	E
Seq NumeroEtape	Poinconneuse : [MAST]	(l: 29, c: 2)	E
Бец_пинеговире	I OHICOHHICUSC . [IVIAS I]	(l: 29, c: 2) (l: 37, c: 2)	E E
		(l: 33, c: 6)	E
			L
		(l: 44, c: 6) (l: 27, c: 8)	L L
		(l: 31, c: 12)	L
		(l: 35, c: 10)	L E
		(l: 25, c: 2)	L L
TON 1	D-i	(l: 23, c: 4)	
TON_1	Poinconneuse : [MAST]	(l: 2, c: 1)	AF
		(l: 31, c: 36)	L

Objets EF

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
fe	Poinconneuse : [MAST]	(l: 6, c: 4)	AF

Auteur :		Imprimé le 31/01/2025
Service :	8 Références croisées	
Projet :		Page : 10/10