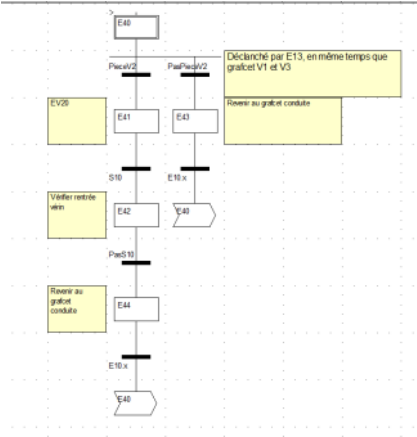


Passer la rotation plateau en structuré



Ici, une variable par étape.
Les variables sont donc des Boolean.

```
% rotation_plateau: [MAST]
IF E20 AND E13.x AND KAU THEN E21:=1; (* rotation plateau *)
E20:=0;

ELSIF E21 AND E21_vers_E22 AND KAU THEN E22:=1; (* retour grafcet conduite *)
E21:=0;

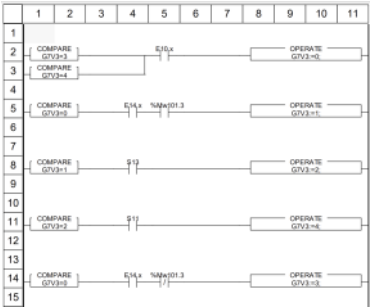
ELSIF E22 AND E10.x AND KAU THEN E20:=1; (* retour etape initiale *)
E22:=0;

ELSIF E21=0 AND E22=0 AND KAU THEN E20:=1; (* Démarrer en étape initiale *)
END_IF;

IF E101.x THEN E20:=1; (* Init *)
E21:=0;
E22:=0;
END_IF;

(* Les KAU permettent le freeze *)
```

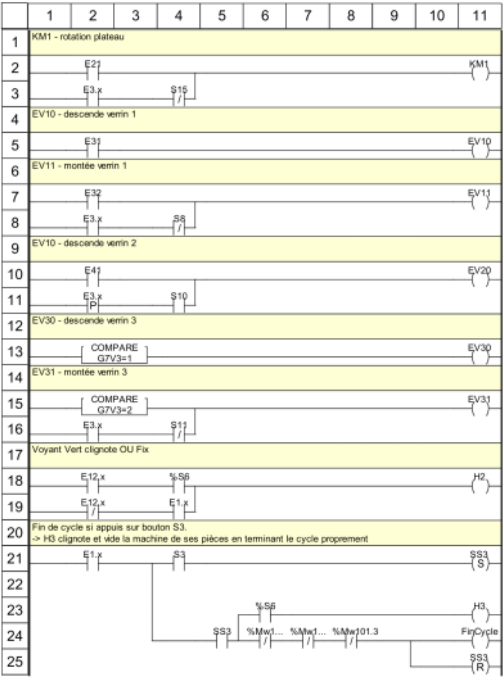
Et la gestion vérin 3



Ici, une variable pour toutes étapes du grafcet.
La variable est donc un mot.

```
1 | 10 | 20 | 30 | 40 | 50 |
1 CASE G7V3 OF
2 0: IF E14.x AND %Mw101.3 THEN G7V3:=1;
3 ELSIF E14.x AND %Mw101.3=0 THEN G7V3:=3 ; END_IF;
4 1: IF S13 THEN G7V3:=2; END_IF;
5 2: IF S11 THEN G7V3:=4;END_IF;
6 3: IF E10.x THEN G7V3:=0;END_IF;
7 4: IF E10.x THEN G7V3:=0;END_IF;
8 END_CASE;
9
```

Appel des étapes dans Actions :



Les étapes de la rotation plateau sont appelées avec des contacts, cela ne change finalement pas grandement la structure.

En revanche, les étapes de la gestion V3 sont appelées avec des Compare de mot. Mais cela nous permet d'utiliser moins de variables différentes.

