## DOCUMENTATION TECHNIQUE

## Projet

Projet	Projet
Concepteur	
Application	MAQUETTETP2.stu
Version logicielle	Control Expert V14.1
Date de création	28/10/2024 13:28:48
Date de dernière modification	28/10/2024 15:23:17
Automate cible	BMX P34 1000 03.20CPU 340-10 Modbus

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	1 Page de titre	
Projet :		Page : 1/29

## **Sommaire**

1	Page de titre	1
2	Sommaire	2
3	Configuration	3
	3.1 0 : Bus automate	
	3.1.1 0 : BMX XBP 0600	
	3.1.1.1 0 : BMX P34 1000	
	3.1.1.2 1 : BMX NOC 0401	
	3.1.1.3 2 : BMX DDI 1602	
	3.1.1.4 3 : BMX DRA 1605	
4	Types données dérivés	8
5	Variables et instances FB	9
6	Structure du projet	14
7	Programmes	15
	7.1 Tâches	
	7.1.1 MAST	
	7.1.1.1 Logique	
	7.1.1.1 grafcet	
	7.1.1.1.1 Chart	
	7.1.1.1.2 Transitions	
	7.1.1.1.2.1 S2_S14_S15	
	7.1.1.1.2.2 S11_Count_eg3	
	7.1.1.1.2.3 S11_Count_inf3	
	7.1.1.1.2.4 Tempo3sec	
	7.1.1.1.2.5 S2_S14_S15_S1D	
	7.1.1.1.2 Actions	
	7.1.1.3 Compteurs	
8	Mouvement	27
9	Références croisées	28

Auteur : Service : Imprimé le 31/10/2024 2 Sommaire Projet :

Ce document est la propriété de Schneider Electric et ne peut être reproduit ou diffusé sans autorisation préalable. Page : 2/29

Total:

29 pages

## 0: BMX XBP 0600

Emplacement	Famille	Référence
(P)	Alimentation	BMX CPS 2000
0	Modicon M340	BMX P34 1000
1	Communication	BMX NOC 0401
2	TOR	BMX DDI 1602
3	TOR	BMX DRA 1605

Service :	Auteur :	3.1 0 : Bus automate	Imprimé le 31/10/2024
Projet:	Service :	3.1.1 0 : BMX XBP 0600	
	Projet :		Page : 3/29

## 0.0: BMX P34 1000

#### **Identification du module:**

Réf. commerciale : BMX P34 1000 Désignation : CPU 340-10 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 : 256
Nombre de mots : 512
Nombre de constantes : 128
Nombre de bits système : 128
Nombre de mots système : 168

#### 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 ms Numéro d'esclave : 1 Ligne physique : RS485

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0600	Imprimé le 31/10/2024
Service :	3.1.1.1 0 : BMX P34 1000	
Projet :		Page : 4/29

## 0.1: BMX NOC 0401

<u>Identification du module :</u>

Réf. commerciale : BMX NOC 0401 Désignation : 4 port Ethernet RJ45 10/100

Adresse : 0.1 Symbole :

**Voie 0:** 

Fonction métier : Ethernet Tâche : MAST

Nom du projet M\_NOC0401

Zone d'entrée :

Index %MW entrée: 0 Taille réelle des entrées: 32 - Taille max. des entrées: 16

Zone de sortie :

Index %MW sortie: 16 Taille réelle des sorties: 32 - Taille max. des sorties: 16

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0600	Imprimé le 31/10/2024
Service :	3.1.1.2 1 : BMX NOC 0401	
Projet :		Page : 5/29

## 0.2: BMX DDI 1602

## <u>Identification du module :</u>

Réf. commerciale : BMX DDI 1602 Désignation : Dig 16I 24 Vdc Sink

Adresse : 0.2 Symbole :

#### Paramètres communs [0-7]

Surveillance alimentation : Actif
Tâche : MAST
I/O Vision : Topologique

#### Paramètres de voie d'entrée [0-7]

Voie	Adresse	Symbole
0	%I0.2.0.0	S1g
1	%I0.2.1.0	S1d
2	%I0.2.2.0	S2
3	%I0.2.3.0	S3
4	%I0.2.4.0	KAU
5	%I0.2.5.0	S5
6	%I0.2.6.0	S6
7	%I0.2.7.0	S7

#### Paramètres communs [8-15]

Surveillance alimentation : Actif
Tâche : MAST
I/O Vision : Topologique

#### Paramètres de voie d'entrée [8-15]

	0110100
Adresse	Symbole
%I0.2.8.0	S8
%I0.2.9.0	S9
%I0.2.10.0	S10
%I0.2.11.0	S11
%I0.2.12.0	S12
%I0.2.13.0	S13
%I0.2.14.0	S14
%I0.2.15.0	S15
	%I0.2.8.0 %I0.2.9.0 %I0.2.10.0 %I0.2.11.0 %I0.2.12.0 %I0.2.13.0 %I0.2.14.0

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0600	Imprimé le 31/10/2024
Service :	3.1.1.3 2 : BMX DDI 1602	
Projet :		Page : 6/29

## 0.3: BMX DRA 1605

## <u>Identification du module :</u>

Réf. commerciale : BMX DRA 1605 Désignation : Dig 16Q Relays

Adresse : 0.3 Symbole :

#### Paramètres communs [0-7]

Tâche : MAST Mode de repli : Repli I/O Vision : Topologique

#### Paramètres de voie de sortie [0-7]

Voie	Adresse	Symbole	Valeur de repli
0	%Q0.3.0.0	-	0
1	%Q0.3.1.0	KM1	0
2	%Q0.3.2.0	KM2	0
3	%Q0.3.3.0	H2	0
4	%Q0.3.4.0	H3	0
5	%Q0.3.5.0		0
6	%Q0.3.6.0		0
7	%Q0.3.7.0		0

#### Paramètres communs [8-15]

Tâche : MAST
Mode de repli : Repli
I/O Vision : Topologique

#### Paramètres de voie de sortie [8-15]

Voie	Adresse	Symbole	Valeur de repli
8	%Q0.3.8.0	EV10	0
9	%Q0.3.9.0	EV11	0
10	%Q0.3.10.0	EV20	0
11	%Q0.3.11.0	EV31	0
12	%Q0.3.12.0	EV30	0
13	%Q0.3.13.0		0
14	%Q0.3.14.0		0
15	%Q0.3.15.0		0
15	%Q0.3.15.0		0

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0600	Imprimé le 31/10/2024
Service :	3.1.1.4 3 : BMX DRA 1605	
Projet :		Page : 7/29

## Types données dérivés

Nom	Туре	Commentaire
T_M_NOC040	<struct></struct>	
1_IN		
HEALTH_BIT	ARRAY[031]	
S_IN	OF BYTE	
T_M_NOC040	<struct></struct>	
1_OUT		
CONTROL B	ARRAY[031]	
ITS_OUT _	OF BYTE	

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	4 Types données dérivés	
Projet :		Page : 8/29

## **BOOL**

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
CO3	NON				3	NO
02 014 015	NON				2	N
S2_S14_S15	NON				2	NO N
S2_S14_S15_S1D	NON				1	NO
						N
S11_Count_eg3	NON				2	NO N
S11_Count_inf3	NON				2	NO N
Tempo3sec	NON				2	NO
						N

## CTU INT

Nom	Commentaire	Vale	ur Utilisé	DG
Counter1			1	
<entrées></entrées>				
CU	Trigger input			
R	Reset			
PV	Preset value			
<sorties></sorties>				
Q	Indicator output			
CV	Count value			

#### **EBOOL**

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
EV10	NON	%Q0.3.8			0	NO N
EV11	NON	%Q0.3.9			0	NO N
EV20	NON	%Q0.3.10			0	NO N
EV30	NON	%Q0.3.12			1	NO N
EV31	NON	%Q0.3.11			1	NO N
H2	NON	%Q0.3.3			0	NO N
Н3	NON	%Q0.3.4			0	NO N
KAU	NON	%I0.2.4			0	NO N
KM1	NON	%Q0.3.1			1	NO N
KM2	NON	%Q0.3.2			1	NO N
S1d	NON	%I0.2.1			2	NO N
S1g	NON	%I0.2.0			2	NO N
S2	NON	%I0.2.2			1	NO N
S3	NON	%I0.2.3			0	NO N
S5	NON	%I0.2.5			0	NO N

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	5 Variables et instances FB	
Projet :		Page : 9/29

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
S6		%I0.2.6			2	NO N
S7	NON	%I0.2.7			0	NO N
S8	NON	%I0.2.8			0	NO N
S9	NON	%I0.2.9			0	NO N
S10	NON	%I0.2.10			0	NO N
S11	NON	%I0.2.11			2	NO N
S12	NON	%I0.2.12			0	NO N
S13	NON	%I0.2.13			1	NO N
S14	NON	%I0.2.14			1	NO N
S15	NON	%I0.2.15			3	NO N

## SFCCHART STATE

Nom	Const	Adresse	Utilisé
grafcet	NON		0

## SECSTEP STATE

SFCSTEP ST Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
E0	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E1	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E01	NON			1
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E2	NON			3
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E3	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E4	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E5	NON			1
t	NON			

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	5 Variables et instances FB	
Projet :		Page: 10/29

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E10	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E50	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E60	NON			2
t	NON			
X	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			

#### T M NOC0401 IN

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
M NOC0401 IN	NON	%MW0		0
HEALTH BITS IN	NON	%MW0		
HEALTH BITS IN[0]	NON	%MW0		
HEALTH BITS IN[1]	NON	%MW0		
HEALTH BITS IN[2]	NON	%MW1		
HEALTH BITS IN[3]	NON	%MW1		
HEALTH BITS IN[4]	NON	%MW2		
HEALTH BITS IN[5]	NON	%MW2		
HEALTH BITS IN[6]	NON	%MW3		
HEALTH BITS IN[7]	NON	%MW3		
HEALTH BITS IN[8]	NON	%MW4		
HEALTH BITS IN[9]	NON	%MW4		
HEALTH BITS IN[10]	NON	%MW5		
HEALTH BITS IN[11]	NON	%MW5		
HEALTH BITS IN[12]	NON	%MW6		
HEALTH BITS IN[13]	NON	%MW6		
HEALTH BITS IN[14]	NON	%MW7		
HEALTH BITS IN[15]	NON	%MW7		
HEALTH BITS IN[16]	NON	%MW8		
HEALTH BITS IN[17]	NON	%MW8		
HEALTH BITS IN[18]	NON	%MW9		
HEALTH BITS IN[19]	NON	%MW9		
HEALTH BITS IN[20]	NON	%MW10		
HEALTH BITS IN[21]	NON	%MW10		
HEALTH BITS IN[22]	NON	%MW11		
HEALTH BITS IN[23]	NON	%MW11		
HEALTH BITS IN[24]		%MW12		
HEALTH BITS IN[25]		%MW12		
HEALTH BITS IN[26]	NON	%MW13		
HEALTH BITS IN[27]		%MW13		
HEALTH BITS IN[28]		%MW14		
HEALTH BITS IN[29]		%MW14		
HEALTH BITS IN[30]		%MW15		
HEALTH BITS IN[31]	NON	%MW15		

## T M NOC0401 OUT

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
M_NOC0401_OUT	NON	%MW16		0

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	5 Variables et instances FB	
Projet :		Page : 11/29

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
CONTROL BITS_OUT	NON	%MW16		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW16		
T[0] CONTROL BITS OU	NON	%MW16		
T[1]		70141 ** 10		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW17		
T[2]		0/2 5771 5		
CONTROL_BITS_OU T[3]	NON	%MW17		
CONTROL BITS OU	NON	%MW18		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW18		
T[5] CONTROL_BITS_OU	NON	0/1/1/10		
T[6]	NON	%MW19		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW19		
T[7]				
	NON	%MW20		
T[8] CONTROL_BITS_OU	NON	%MW20		
T[9]		70141 44 20		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW21		
T[10]	NON	0/3/03/21		
CONTROL_BITS_OU T[11]	NUN	%MW21		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW22		
T[12]				
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW22		
T[13] CONTROL BITS OU	NON	%MW23		
T[14]	NON	701VI W 23		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW23		
T[15]				
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW24		
T[16] CONTROL_BITS_OU	NON	%MW24		
T[17]				
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW25		
T[18]	NON	0/1/11/25		
CONTROL_BITS_OU T[19]	NON	%MW25		
CONTROL BITS OU	NON	%MW26		
T[20]				
	NON	%MW26		
T[21] CONTROL BITS OU	NON	%MW27		
T[22]	INOIN	/ 01V1 VV Z /		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW27		
T[23]		0 (2 577-7		
	NON	%MW28		
T[24] CONTROL BITS OU	NON	%MW28		
T[25]				
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW29		
T[26] CONTROL_BITS_OU	NON	0/1431/20		
T[27]	MON	%MW29		
CONTROL_BITS_OU	NON	%MW30		
T[28]				

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	5 Variables et instances FB	
Projet :		Page : 12/29

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
CONTROL BITS OU	NON	%MW30		
T[29]				
CONTROL BITS OU	NON	%MW31		
T[30]				
CONTROL BITS OU	NON	%MW31		
T[31]				

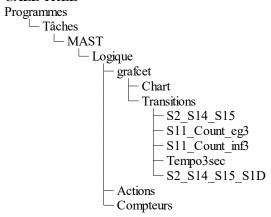
Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	5 Variables et instances FB	IIIIpriiiie 10 0 1/10/2024
Projet :		Page : 13/29

## Structure du projet

#### VUE STRUCTURELLE

SEC&TION	CONDITION DE VALIDATION	COMMENTAIRE DE SECTION	MODULE	LANGAGE
grafcet				SFC
Chart				SFC
S2 S14 S15				LD
S11 Count eg3				LD
S11 Count inf3				LD
Tempo3sec				LD
S2 S14 S15 S1D				LD
Actions				LD
Compteurs				LD

#### **CALL TREE**



Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	6 Structure du projet	
Projet :		Page : 14/29

## **MAST**

## Propriétés spécifiques

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

Auteur :	7.1 Tâches	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1 MAST	
Projet :		Page : 15/29

# grafcet : [MAST]

#### **Commentaire**

#### **Propriétés communes**

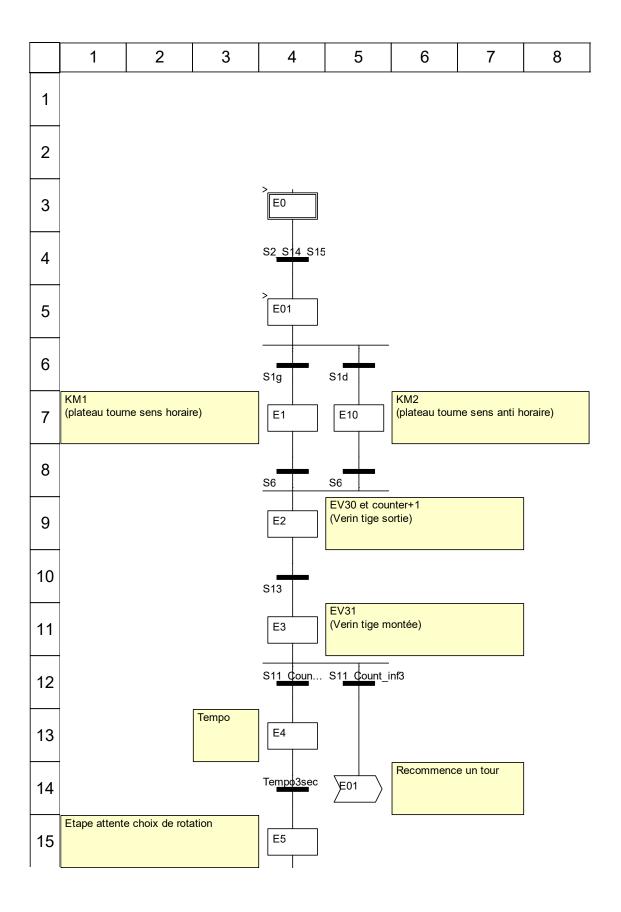
Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

## Propriétés spécifiques

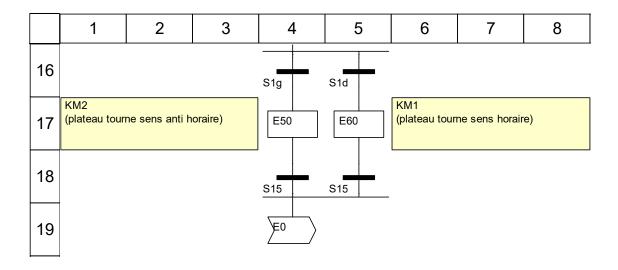
Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

Auteur :	7.1.1.1 Logique	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.1 grafcet	
Projet :		Page : 16/29

## **Chart**: [MAST - grafcet]



Auteur :	7.1.1.1.1 grafcet	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.1.1 Chart	
Projet :		Page : 17/29
	1.30 1:00 / ( ) ( ) ( ) ( ) 1.11	



## Description de l'objet

## **Etapes:**

Service:

E0 (Etape initiale)	(4, 3)					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard:					
Commentaire:						
E01	(4, 5)					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard :					
Commentaire:						
E1	(4.7)					
	(4, 7) Temps de retard :					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard :					
Commentaire:						
E10	(5, 7)					
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :					
Commentaire:	Temps de feuira.					
сопшение.						
E2	(4, 9)					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard :					
Commentaire:	, ,					
E3	(4, 11)					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard :					
Commentaire:						
E4	(4, 13)					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard :					
Commentaire:						
D.C.	(4.15)					
E5	(4, 15)					
Temps de contrôle min./max.:	Temps de retard :					
Commentaire:						
E50	(4, 17)					
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :					
Commentaire:	Temps de feura.					
Сопинение.						
E60	(5, 17)					
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :					
•	, ,	,				
Auteur :	7.1.1.1.1 grafcet	Imprimé le 31/10/2024				
Camilaa .	7.4.4.4.4. Ohout					

7.1.1.1.1.1 Chart

Page: 18/29

( 'ammentaire	

## **Transitions:**

Nom	Type de	Position	Commentaire
	condition		
LD::S11_Count_eg3	Section	(4, 12)	
LD::S11_Count_inf3	Section	(5, 12)	
S13	Variable	(4, 10)	
S15	Variable	(4, 18)	
S15	Variable	(5, 18)	
S1d	Variable	(5, 6)	
S1d	Variable	(5, 16)	
S1g	Variable	(4, 6)	
S1g	Variable	(4, 16)	
LD :: S2 S14 S15	Section	(4, 4)	
S6	Variable	(4, 8)	
S6	Variable	(5, 8)	
LD :: Tempo3sec	Section	(4, 14)	

## Sauts:

Nom	Position	Commentaire
E0	(4, 19)	
E01	(5, 14)	

Service : 7.1.1.1.1	Chart
Projet:	Page : 19/29

# S2\_S14\_S15 <Transition> : [MAST - grafcet]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1 Appuis bouton ET Presence piece ET Plateau au départ											
2 S2 S14 S15 S2_S14_S15								15			

Auteur :	7.1.1.1.2 Transitions	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.1.2.1 S2_S14_S15	
Projet :		Page : 20/29

# S11\_Count\_eg3 <Transition> : [MAST - grafcet]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
Tige verin 3 en bas ET conteur égal à 3											
2	2 \$11 CO3									S11_C	ount_eg3

Auteur :	7.1.1.1.2 Transitions	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.1.2.2 S11_Count_eg3	
Projet :		Page : 21/29

# S11\_Count\_inf3 <Transition> : [MAST - grafc et]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	Tige verin 3 en bas ET counter inferieur à 3										
2		\$11		CO3						S11_C	Count_inf3

Auteur :	7.1.1.1.2 Transitions	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.1.2.3 S11_Count_inf3	
Projet :		Page : 22/29

# Tempo3sec <Transition> : [MAST - grafcet]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1											
2			COMI	PARE ]				-	Tempo3sed	<u> </u>	
3											

Auteur :	7.1.1.1.2 Transitions	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.2.4 Tempo3sec	
Projet :		Page : 23/29

# S2\_S14\_S15\_S1D <Transition> : [MAST - grafcet]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1											
2	S2_	S14_S15_	S1D								

Auteur :	7.1.1.1.2 Transitions	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.1.2.5 S2_S14_S15_S1D	
Projet :		Page: 24/29

# **Actions: [MAST]**

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	
1	Plateau tourne sens horaire											
2	Ę1.x ├──										KM1 —(*)—	
3	E60.x											
4	Plateau t	ourne sens	anti horai	re								
5	E50.x										KM2 —( )—	
6	E10.x											
7	Verin 3 d	escend										
8	E2.x										EV30	
9	Verin 3 m	nonte										
10	₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩ ₩										EV31	

Auteur :	7.1.1.1 Logique	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.2 Actions	
Projet :		Page : 25/29

# **Compteurs:** [MAST]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1											
2	Counter jusqu'a 3. Incrémenté par E2. Remis à 0 en E0. CO3 passe à 1 si PV atteint										
3											
4				Counter1 CTU_	INT						
5					ENO –						
6		E2.x		cu	Q				(°)		
7		E0.x		R R							
8				3-PV	CV-						

Auteur :	7.1.1.1 Logique	Imprimé le 31/10/2024
Service :	7.1.1.1.3 Compteurs	
Projet :		Page : 26/29

## Axe du mouvement

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	8 Mouvement	
Projet :		Page : 27/29

## Références croisées

## **Application:**

#### Adresses

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
%MW0	Variables et instances FB	M_NOC0401_IN	A
	Voie (0.1.0) Ethernet		L\E
%MW16	Variables et instances FB	M_NOC0401_OUT	A
	Voie (0.1.0) Ethernet		L∖E

## Variables ou instances FB

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
CO3	Compteurs : [MAST]	(l: 6, c: 9)	Е
	S11 Count inf3 < Transition> : [MAST - grafcet]	(l: 2, c: 4)	L
	S11 Count eg3 < Transition> : [MAST - grafcet]		L
Counter1		(l: 4, c: 4)	AF
E0	Compteurs : [MAST]	(l: 7, c: 2)	L
	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 3, c: 4)	Е
		(l: 19, c: 4)	REF E
E1	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 7, c: 4)	Е
	Actions : [MAST]	(l: 2, c: 1)	L
E01	Chart : [MAST - grafcet]	(l: 5, c: 4)	Е
		(l: 14, c: 5)	REF E
E2	Compteurs : [MAST]	(l: 6, c: 2)	L
	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 9, c: 4)	E
	Actions : [MAST]	(l: 8, c: 1)	L
E3	Chart : [MAST - grafcet]	(l: 11, c: 4)	E
	Actions: [MAST]	(l: 10, c: 1)	L
E4		(l: 2, c: 3)	L
	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 13, c: 4)	E
E5	Chart: [MAST - grafeet]	(l: 15, c: 4)	E
E10	Chart: [MAST - grafeet]	(l: 7, c: 5)	E
LIU	Actions : [MAST]	(l: 6, c: 1)	L
E50	Actions: [MAST]	(l: 5, c: 1)	L
1250	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 17, c: 4)	E
E60	Chart: [MAST - grafeet]	(l: 17, c: 4) (l: 17, c: 5)	E
100	Actions : [MAST]	(l: 3, c: 1)	L
EV30	Actions: [MAST]	(l: 8, c: 11)	E
EV31	Actions: [MAST]	(l: 10, c: 11)	E
KM1	Actions: [MAST]	(l: 2, c: 11)	E
KM2	Actions: [MAST]	(l: 5, c: 11)	E
S1d	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 16, c: 5)	L
Siu	Chart . [WAST - gratect]	(l: 6, c: 5)	L
S1g	Chart:[MAST - grafcet]	(l: 16, c: 4)	L
Sig		(l: 6, c: 4)	L
S2		(l: 2, c: 2)	L
S2 S14 S15		(l: 2, c: 10)	E
52_514_515	Chart: [MAST - grafeet]	(l: 4, c: 4)	L
S2 S14 S15 S1D	S2 S14 S15 S1D < Transition > : [MAST -	(l: 4, c: 4) (l: 2, c: 2)	E E
S2_S14_S13_S1D		(I: 2, C: 2)	E
S6	Chart: [MAST - grafcet]	(l: 8, c: 4)	L
~ V	Cimit [in io 1 Stateon]	(l: 8, c: 5)	L
S11	S11 Count inf3 < Transition >: [MAST - grafcet]		L
W 1 1	S11 Count eg3 < Transition >: [MAST - grafeet]		L
S11 Count eg3	Chart: [MAST - grafeet]	(l: 12, c: 4)	L
DII_Coun_cgs	S11 Count eg3 < Transition >: [MAST - grafeet]		E
S11 Count inf3		(l: 12, c: 5)	L
STI_COUIL_IIIS	Chart: [MAST - graicet]	(I. 12, C. 3)	L

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	9 Références croisées	
Projet :		Page : 28/29

## Références croisées

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
	S11_Count_inf3 < Transition> : [MAST - grafce	et] (l: 2, c: 11)	E
S13	Chart : [MAST - grafcet]	(l: 10, c: 4)	L
S14	S2 S14 S15 < Transition > : [MAST - grafcet]	(l: 2, c: 4)	L
S15	Chart : [MAST - grafcet]	(l: 18, c: 4)	L
		(l: 18, c: 5)	L
	S2_S14_S15 < Transition > : [MAST - grafcet]	(l: 2, c: 6)	L
Tempo3sec	Chart : [MAST - grafcet]	(l: 14, c: 4)	L
	Tempo3sec <transition> : [MAST - grafcet]</transition>	(l: 2, c: 9)	E

## Sous-programmes

_				
О	bjet	Rattaché à	Localisation	Usage

Auteur :		Imprimé le 31/10/2024
Service :	9 Références croisées	
Projet :		Page : 29/29