

DOCUMENTATION TECHNIQUE

Projet

Projet	Projet
Concepteur	
Application	PROJET3_TP6.stu
Version logicielle	Control Expert V14.1
Date de création	05/11/2024 11:13:20
Date de dernière modification	05/11/2024 11:38:55
Automate cible	BMX P34 1000 03.20CPU 340-10 Modbus

Sommaire

1	Page de titre	1
2	Sommaire	2
3	Configuration	4
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	9
5	Variables et instances FB	10
6	Structure du projet	16
7	Programmes	18
7.1	Tâches	
7.1.1	MAST	
7.1.1.1	Logique	
7.1.1.1.1	CycleAuto1	
7.1.1.1.1.1	Chart	
7.1.1.1.1.2	Transitions	
7.1.1.1.1.2.1	E13_E14	
7.1.1.1.2	Actions	
7.1.1.1.3	CycleAuto2	
7.1.1.1.3.1	Chart	
7.1.1.1.3.2	Transitions	
7.1.1.1.3.2.1	E22_E23	
7.1.1.1.4	CycleManuel	
7.1.1.1.4.1	Chart	
7.1.1.1.4.2	Transitions	
7.1.1.1.4.2.1	E31_E32	
7.1.1.1.4.2.2	E32_E30	
7.1.1.1.4.2.3	E41_E42	
7.1.1.1.4.2.4	E42_E30	
7.1.1.1.5	Conduite	
7.1.1.1.5.1	Chart	
7.1.1.1.5.2	Transitions	
7.1.1.1.5.2.1	E0_E1	
7.1.1.1.5.2.2	E0_E2	
7.1.1.1.5.2.3	E0_E3	

Sommaire

7.1.1.1.5.2.4	E0_E4	
7.1.1.1.5.2.5	E1_E0	
7.1.1.1.5.2.6	E2_E0	
7.1.1.1.6	Compteur	
7.1.1.1.7	Temporisations	
8	Tables d'animation	47
8.1	Table	
9	Mouvement	48
10	Références croisées	49
	Total:	51 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

Auteur :	3.1 0 : Bus automate 3.1.1 0 : BMX XBP 0600	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 4/51

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		

0.1 : BMX NOC 0401

Identification du module :

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 3.1.1.2 1 : BMX NOC 0401	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 6/51

0.2 : BMX DDI 1602

Identification du module :

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

Paramètres communs [8-15]

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

Paramètres de voie d'entrée [8-15]

Voie	Adresse	Symbole
8	%IO.2.8.0	S8
9	%IO.2.9.0	S9
10	%IO.2.10.0	S10
11	%IO.2.11.0	S11
12	%IO.2.12.0	S12
13	%IO.2.13.0	S13
14	%IO.2.14.0	S14
15	%IO.2.15.0	S15

0.3 : BMX DRA 1605

Identification du module :

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

Types données dérivés

Nom	Type	Commentaire
T_M_NOC040 1_IN	<Struct>	
HEALTH_BIT S_IN	ARRAY[0..31] OF BYTE	
T_M_NOC040 1_OUT	<Struct>	
CONTROL_B ITS_OUT	ARRAY[0..31] OF BYTE	

Variables et instances FB

BOOL

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
E0_E1	NON				2	NO N
E0_E2	NON				2	NO N
E0_E3	NON				2	NO N
E0_E4	NON				2	NO N
E1_E0	NON				2	NO N
E2_E0	NON				2	NO N
E13_E14	NON				3	NO N
E22_E23	NON				2	NO N
E31_E32	NON				2	NO N
E32_E30	NON				2	NO N
E41_E42	NON				2	NO N
E42_E30	NON				2	NO N

CTU

Nom	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
Cmpt			4	
<entrées>				
CU	Trigger input			
R	Reset			
PV	Preset value			
<sorties>				
Q	Indicator output			
CV	Count value			

EBOOL

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
EV10	NON	%Q0.3.8			1	NO N
EV11	NON	%Q0.3.9			1	NO N
EV20	NON	%Q0.3.10			0	NO N
EV30	NON	%Q0.3.12			0	NO N
EV31	NON	%Q0.3.11			1	NO N
H2	NON	%Q0.3.3			1	NO N
H3	NON	%Q0.3.4			1	NO N
KAU	NON	%I0.2.4			0	NO N
KM1	NON	%Q0.3.1			1	NO N

Auteur :	5 Variables et instances FB	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 10/51

Variables et instances FB

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
KM2	NON	%Q0.3.2			1	NO N
S1d	NON	%I0.2.1			4	NO N
S1g	NON	%I0.2.0			4	NO N
S2	NON	%I0.2.2			1	NO N
S3	NON	%I0.2.3			1	NO N
S5	NON	%I0.2.5			1	NO N
S6	NON	%I0.2.6			0	NO N
S7	NON	%I0.2.7			1	NO N
S8	NON	%I0.2.8			5	NO N
S9	NON	%I0.2.9			1	NO N
S10	NON	%I0.2.10			0	NO N
S11	NON	%I0.2.11			4	NO N
S12	NON	%I0.2.12			0	NO N
S13	NON	%I0.2.13			0	NO N
S14	NON	%I0.2.14			4	NO N
S15	NON	%I0.2.15			2	NO N

SFCCHART STATE

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
Conduite	NON			0
CycleAuto1	NON			0
CycleAuto2	NON			0
CycleManuel	NON			0

SFCSTEP STATE

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
E0	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E1	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E2	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E3	NON			3
t	NON			

Auteur :	5 Variables et instances FB	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 11/51

Variables et instances FB

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E4	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E10	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E11	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E12	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E13	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E14	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E15	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E20	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E21	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E22	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E23	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E30	NON			3

Variables et instances FB

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E31	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E32	NON			2
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E41	NON			3
t	NON			
x	NON			
tminErr	NON			
tmaxErr	NON			
E42	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]	NON	%MW12		
HEALTH BITS IN[25]	NON	%MW12		
HEALTH BITS IN[26]	NON	%MW13		
HEALTH BITS IN[27]	NON	%MW13		
HEALTH BITS IN[28]	NON	%MW14		
HEALTH BITS IN[29]	NON	%MW14		

Auteur :	5 Variables et instances FB	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 13/51

Variables et instances FB

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
HEALTH BITS IN[30]	NON	%MW15		
HEALTH BITS IN[31]	NON	%MW15		

T M NOC0401 OUT

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
M NOC0401 OUT	NON	%MW16		0
CONTROL BITS OUT	NON	%MW16		
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW16		
T[0]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW16		
T[1]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW17		
T[2]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW17		
T[3]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW18		
T[4]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW18		
T[5]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW19		
T[6]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW19		
T[7]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW20		
T[8]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW20		
T[9]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW21		
T[10]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW21		
T[11]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW22		
T[12]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW22		
T[13]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW23		
T[14]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW23		
T[15]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW24		
T[16]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW24		
T[17]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW25		
T[18]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW25		
T[19]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW26		
T[20]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW26		
T[21]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW27		
T[22]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW27		
T[23]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW28		
T[24]				
CONTROL_BITS_OUT	NON	%MW28		
T[25]				

Auteur :	5 Variables et instances FB	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 14/51

Variables et instances FB

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Utilisé
CONTROL_BITS_OUT[26]	NON	%MW29		
CONTROL_BITS_OUT[27]	NON	%MW29		
CONTROL_BITS_OUT[28]	NON	%MW30		
CONTROL_BITS_OUT[29]	NON	%MW30		
CONTROL_BITS_OUT[30]	NON	%MW31		
CONTROL_BITS_OUT[31]	NON	%MW31		

TIME

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
tempo	NON				3	NON

TON

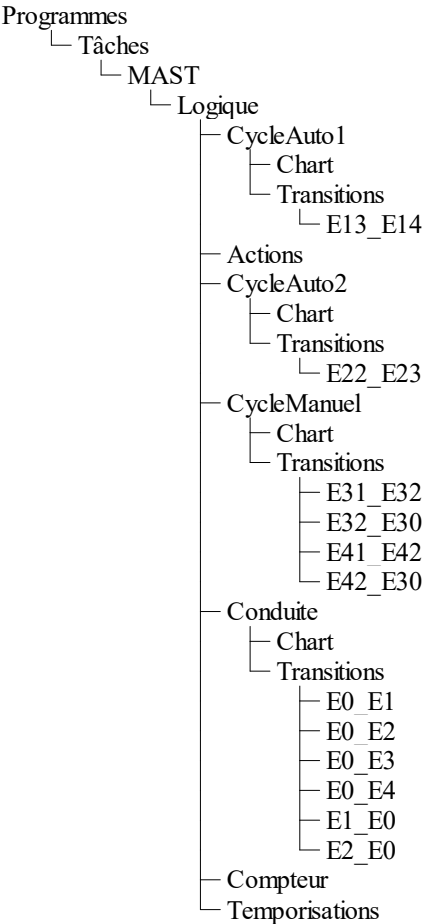
Nom	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
Tmp			2	
<entrées>				
IN	Start delay			
PT	Preset delay time			
<sorties>				
Q	Delayed output			
ET	Internal time			

Structure du projet

VUE STRUCTURELLE

SEC&TION	CONDITION DE VALIDATION	COMMENTAIRE DE SECTION	MODULE	LANGAGE
CycleAuto1				SFC
Chart				SFC
E13_E14				LD
Actions				LD
CycleAuto2				SFC
Chart				SFC
E22_E23				LD
CycleManuel				SFC
Chart				SFC
E31_E32				LD
E32_E30				LD
E41_E42				LD
E42_E30				LD
Conduite				SFC
Chart				SFC
E0_E1				LD
E0_E2				LD
E0_E3				LD
E0_E4				LD
E1_E0				LD
E2_E0				LD
Compteur				LD
Temporisations				LD

CALL TREE



Auteur :	6 Structure du projet	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 16/51

Structure du projet

MAST

Propriétés spécifiques

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

Auteur :	7.1 Tâches 7.1.1 MAST	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 18/51

CycleAuto1 : [MAST]

Commentaire

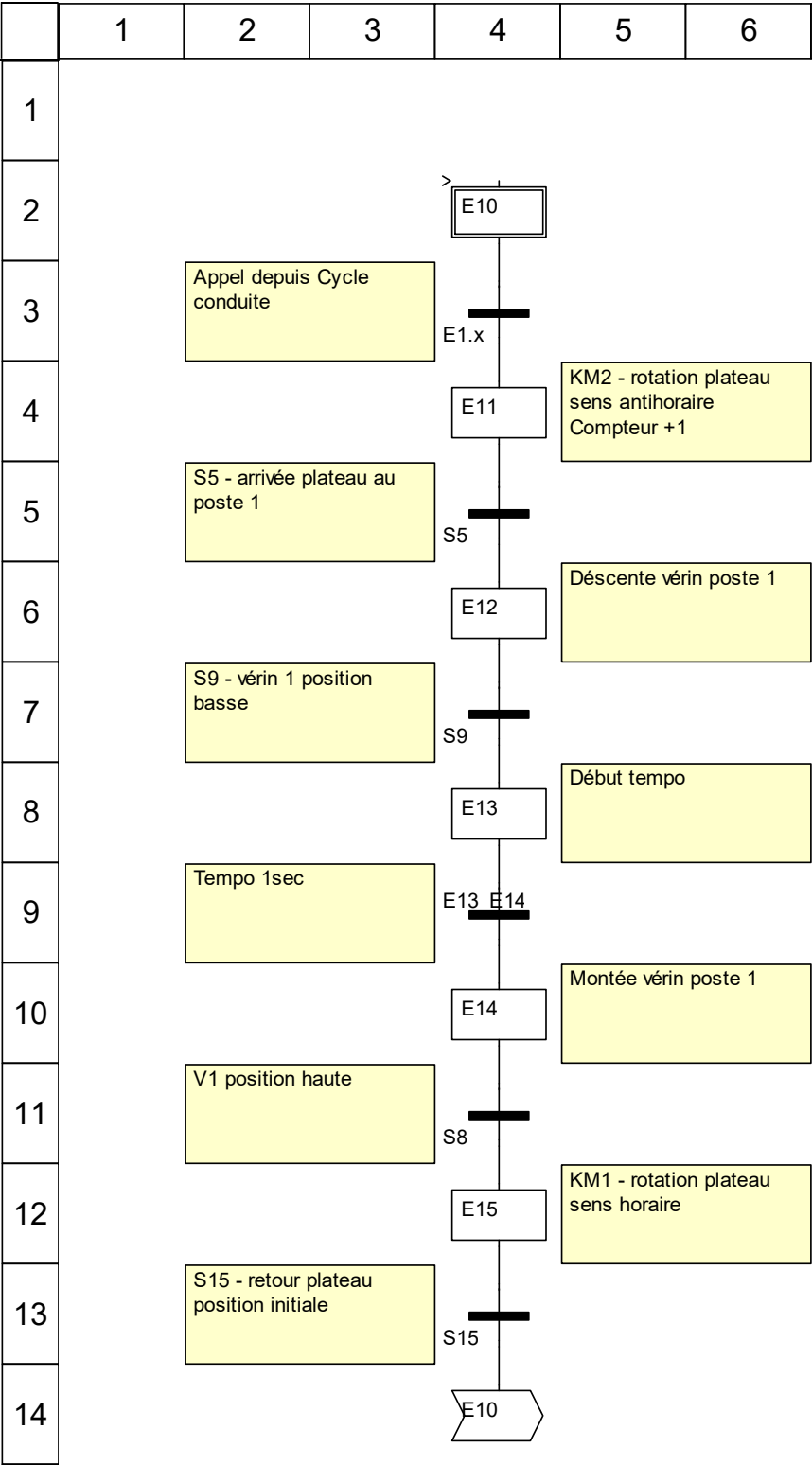
Propriétés communes

Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

Propriétés spécifiques

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

Chart : [MAST - CycleAuto1]



Description de l'objet

Etapes:

E10 (Etape initiale)	(4, 2)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E11	(4, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E12	(4, 6)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E13	(4, 8)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E14	(4, 10)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	
E15	(4, 12)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

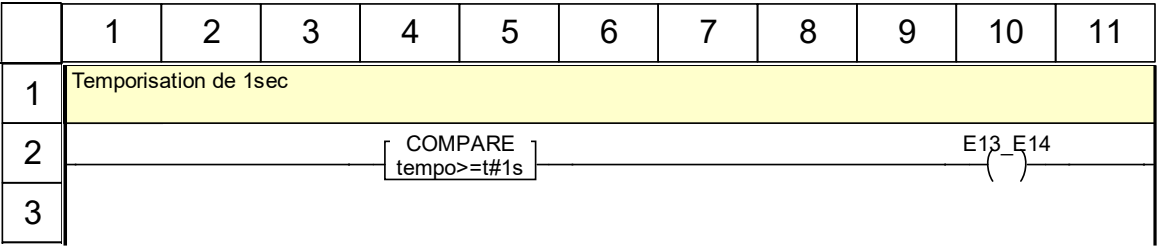
Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
E1.x	Variable	(4, 3)	
LD :: E13 E14	Section	(4, 9)	
S15	Variable	(4, 13)	
S5	Variable	(4, 5)	
S8	Variable	(4, 11)	
S9	Variable	(4, 7)	

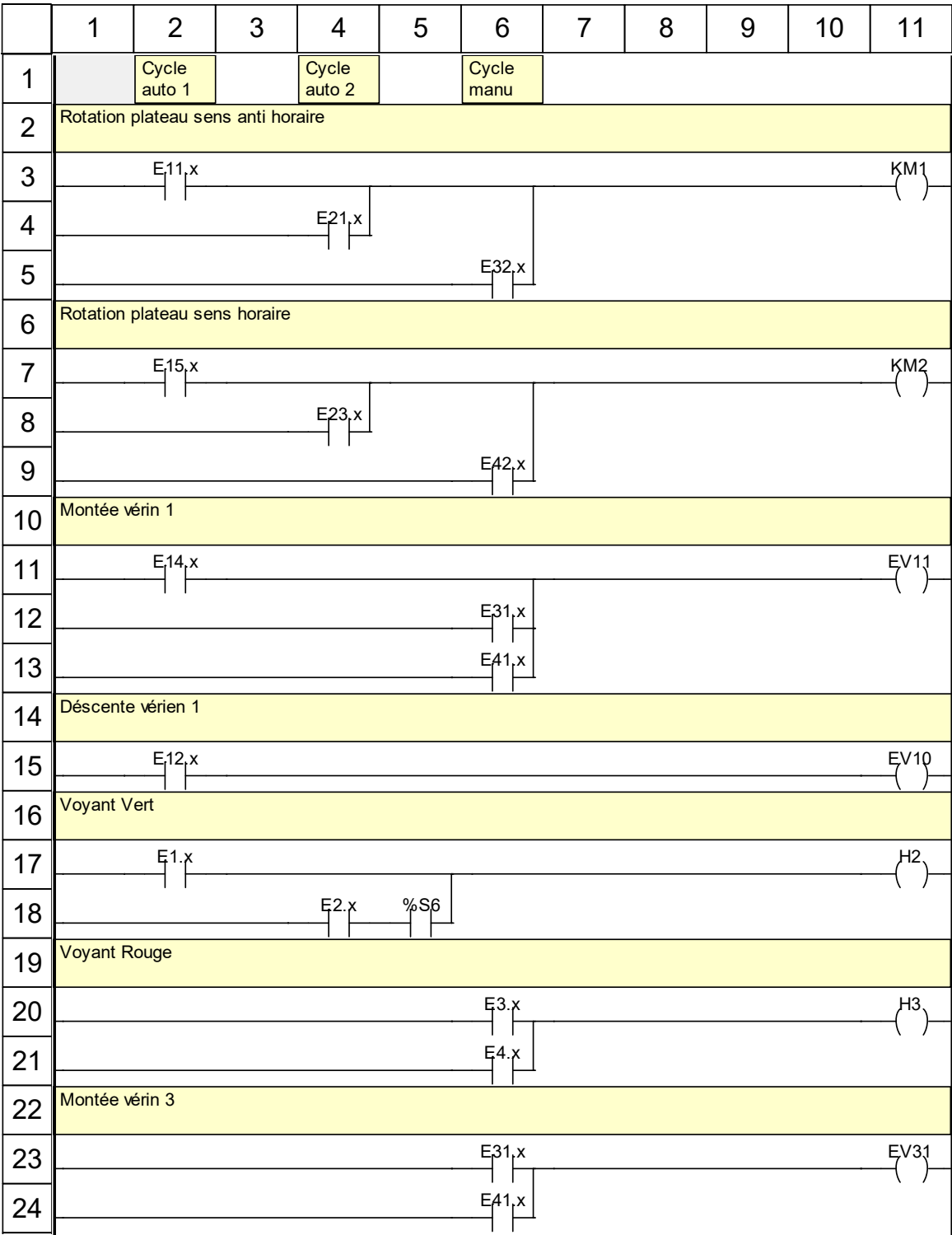
Sauts:

Nom	Position	Commentaire
E10	(4, 14)	

E13_E14 <Transition> : [MAST - CycleAuto1]



Actions : [MAST]



CycleAuto2 : [MAST]

Commentaire

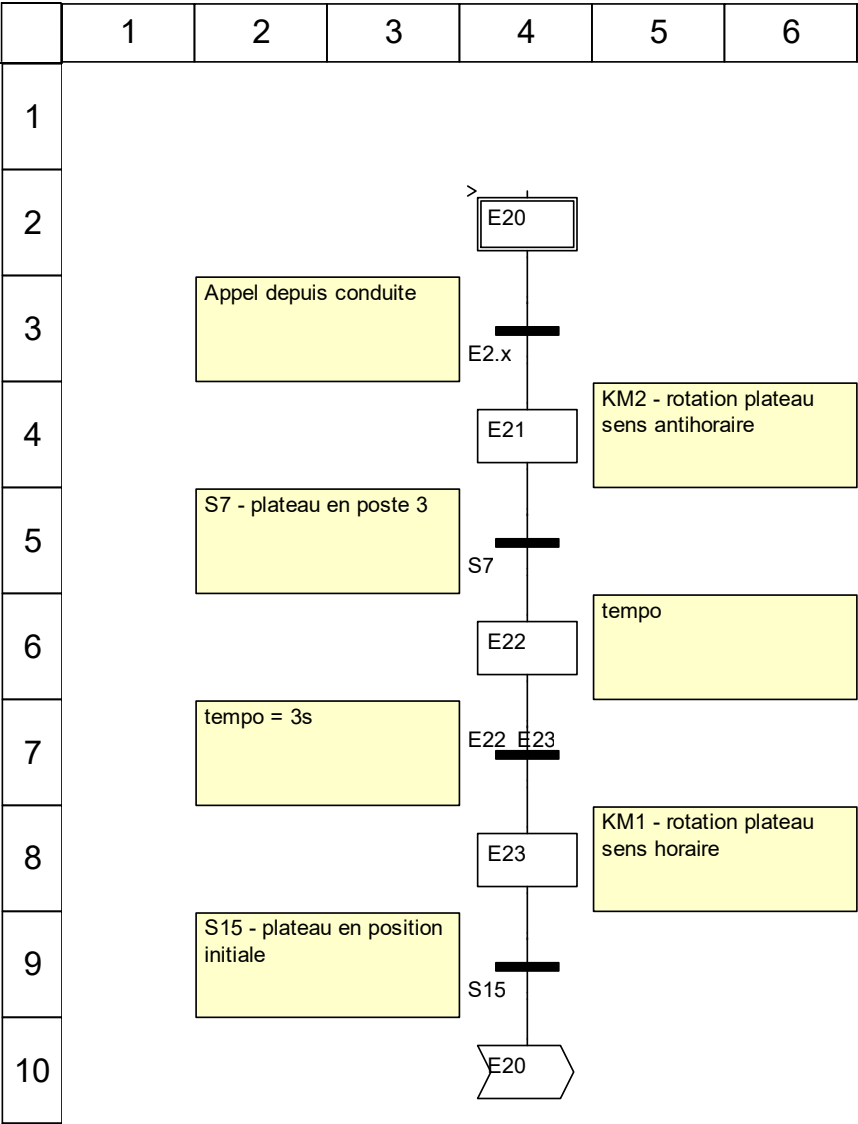
Propriétés communes

Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

Propriétés spécifiques

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

Chart : [MAST - CycleAuto2]



Description de l'objet

Etapes:

E20 (Etape initiale)	(4, 2)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E21	(4, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E22	(4, 6)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

Auteur :	7.1.1.1.3 CycleAuto2	Imprimé le 05/11/2024
Service :	7.1.1.1.3.1 Chart	
Projet :		Page : 25/51

E23	(4, 8)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

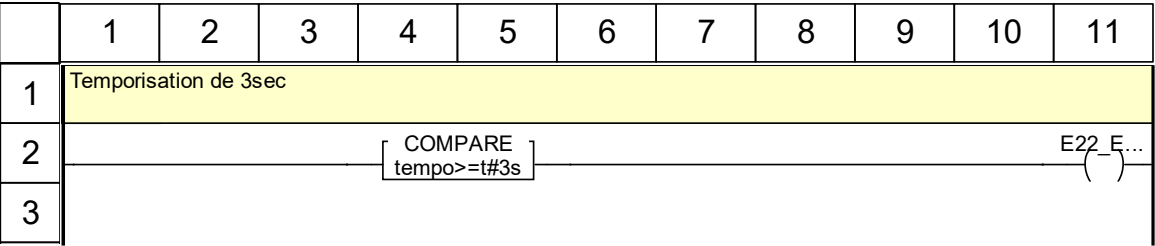
Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
E2.x	Variable	(4, 3)	
LD :: E22 E23	Section	(4, 7)	
S15	Variable	(4, 9)	
S7	Variable	(4, 5)	

Sauts:

Nom	Position	Commentaire
E20	(4, 10)	

E22_E23 <Transition> : [MAST - CycleAuto2]



Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
E22 E23	(11, 2)

CycleManuel : [MAST]

Commentaire

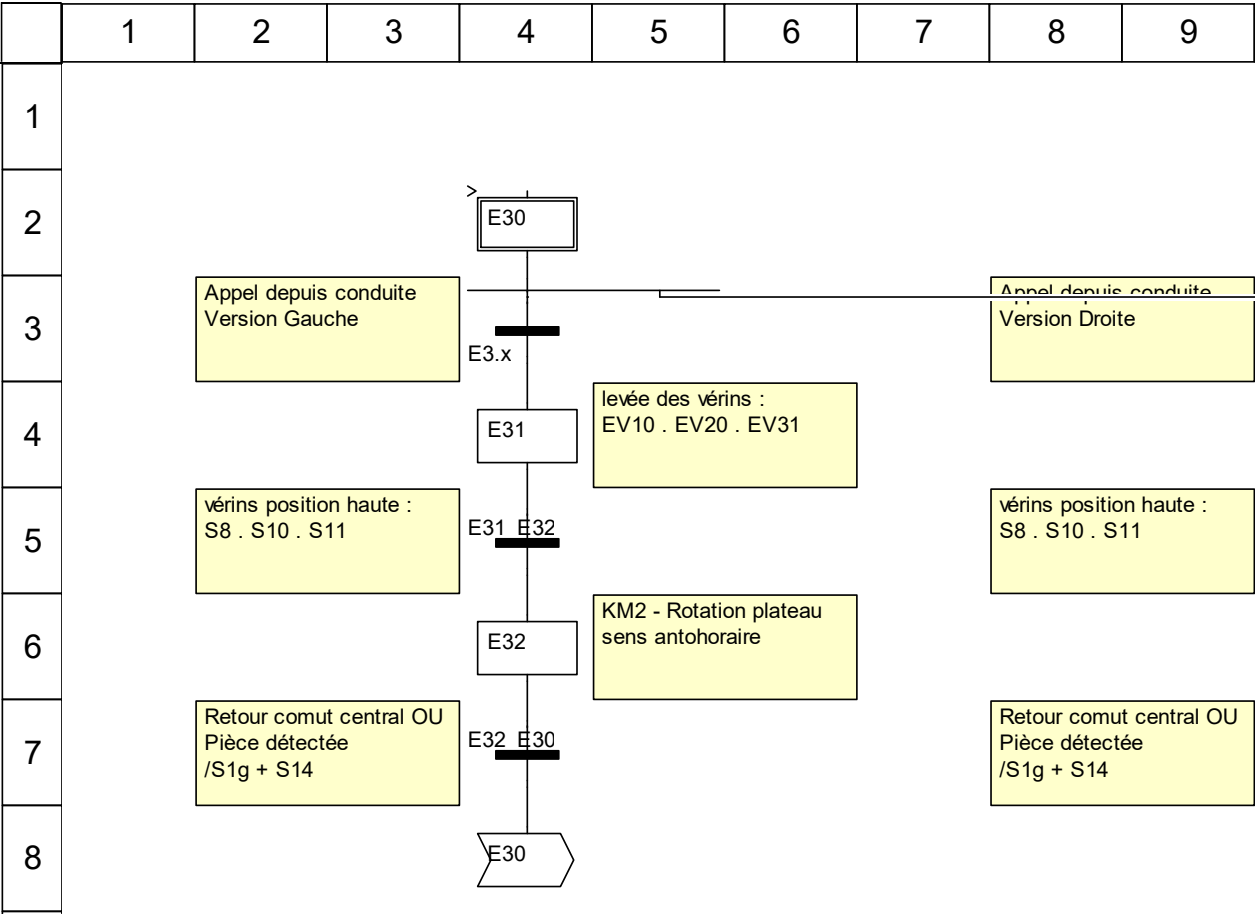
Propriétés communes

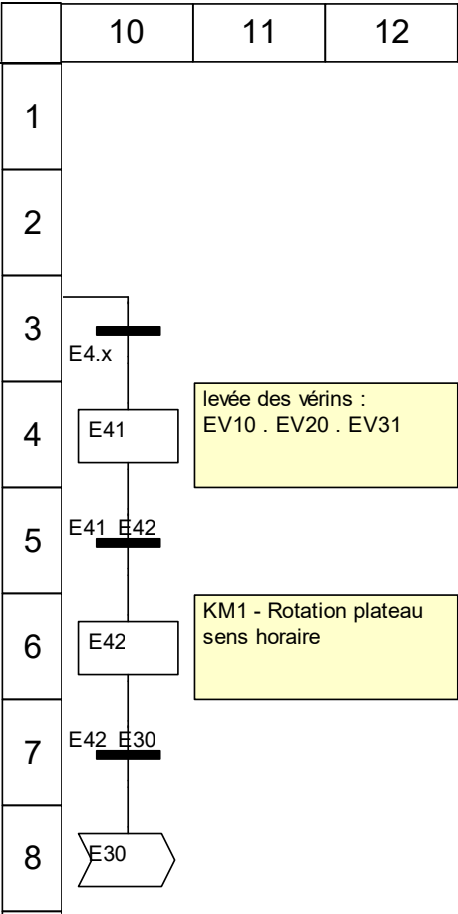
Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

Propriétés spécifiques

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

Chart : [MAST - CycleManuel]





Description de l'objet

Etapes:

E30 (Etape initiale)	(4, 2)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E31	(4, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E32	(4, 6)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E41	(10, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E42	(10, 6)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
E3.x	Variable	(4, 3)	
LD :: E31 E32	Section	(4, 5)	
LD :: E32 E30	Section	(4, 7)	
E4.x	Variable	(10, 3)	
LD :: E41 E42	Section	(10, 5)	
LD :: E42 E30	Section	(10, 7)	

Sauts:

Nom	Position	Commentaire
E30	(4, 8)	
E30	(10, 8)	

E31_E32 <Transition> : [MAST - CycleManuel]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	vérins position haute : S8 . S10 . S11										
2	<div><div></div><div>S8</div><div></div><div></div><div></div><div></div><div>S11</div><div></div><div></div><div></div><div>E31_E...</div><div>(-)</div></div>										

Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
E31_E32	(11, 2)

E32_E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	Retour comut central OU Pièce détectée : /S1g + S14										
2	<div><div>S1g</div><div>/</div><div>E32_E...</div><div>(-)</div></div>										
3	<div><div>S14</div></div>										

Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
E32_E30	(11, 2)

E41_E42 <Transition> : [MAST - CycleManuel]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	vérins position haute : S8 . S10 . S11										
2	<div><div></div><div>S8</div><div></div><div></div><div></div><div></div><div>S11</div><div></div><div></div><div></div><div>E41_E...</div><div>(-)</div></div>										

Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
E41_E42	(11, 2)

E42_E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	Retour comut central OU Pièce détectée : /S1d + S14										
2	<div><div>S1d</div><div>/</div><div>E42_E...</div><div>(-)</div></div>										
3	<div><div>S14</div></div>										

Libellés tronqués:

Libellé	Position(s)
E42_E30	(11, 2)

Conduite : [MAST]

Commentaire

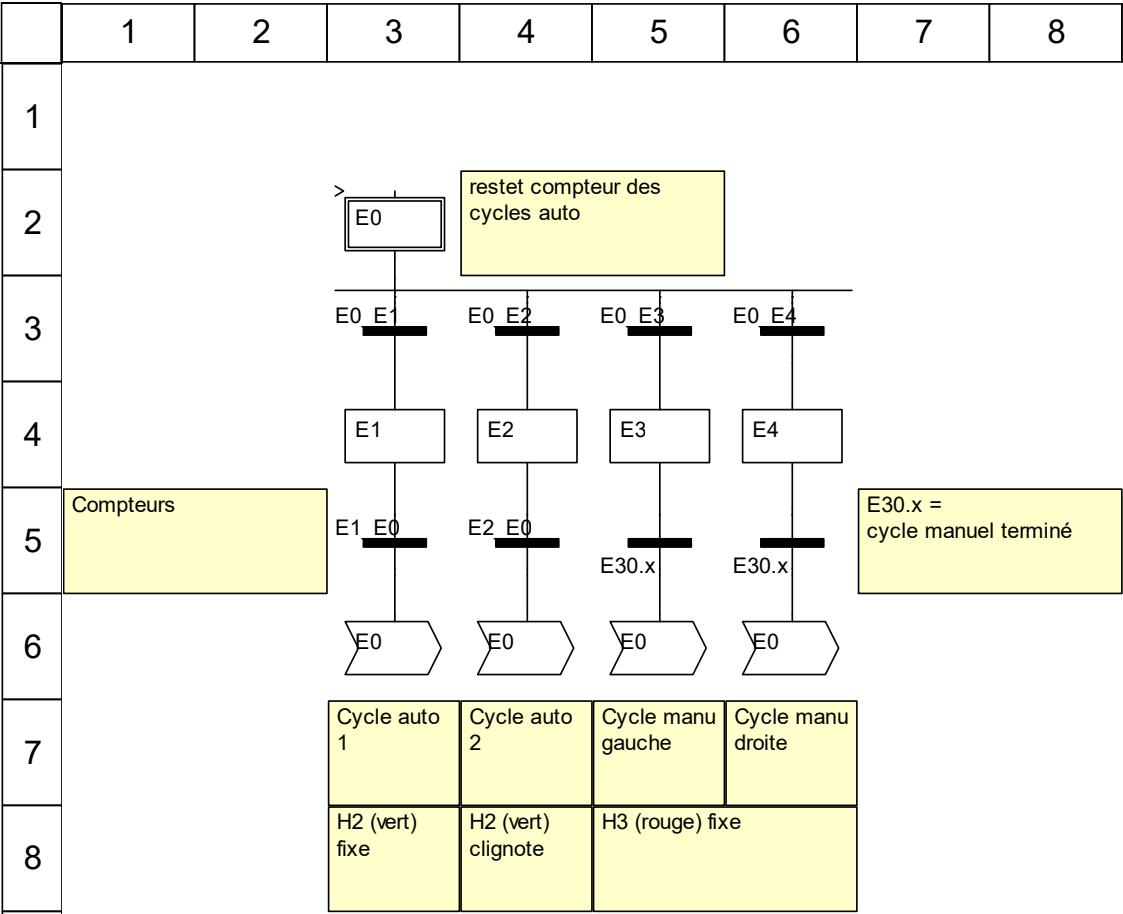
Propriétés communes

Module fonctionnel	
Variable utilisée comme condition d'activation	

Propriétés spécifiques

Contrôle opérateur	Non
Numéro de zone	0

Chart : [MAST - Conduite]



Description de l'objet

Etapes:

E0 (Etape initiale)	(3, 2)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E1	(3, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E2	(4, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E3	(5, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

E4	(6, 4)
Temps de contrôle min./max. :	Temps de retard :
Commentaire:	

Auteur :	7.1.1.1.5 Conduite 7.1.1.1.5.1 Chart	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 37/51

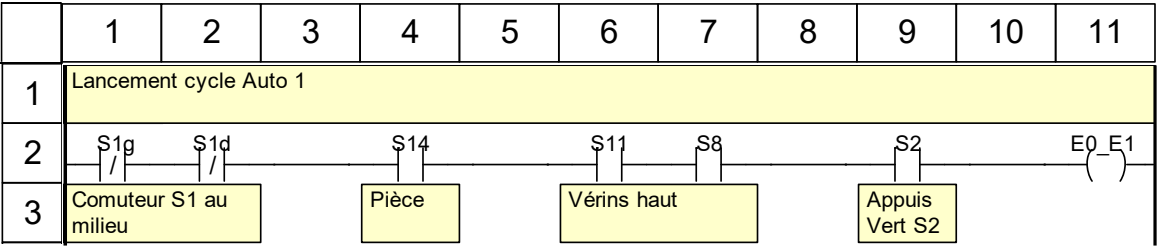
Transitions:

Nom	Type de condition	Position	Commentaire
LD :: E0 E1	Section	(3, 3)	
LD :: E0 E2	Section	(4, 3)	
LD :: E0 E3	Section	(5, 3)	
LD :: E0 E4	Section	(6, 3)	
LD :: E1 E0	Section	(3, 5)	
LD :: E2 E0	Section	(4, 5)	
E30.x	Variable	(5, 5)	
E30.x	Variable	(6, 5)	

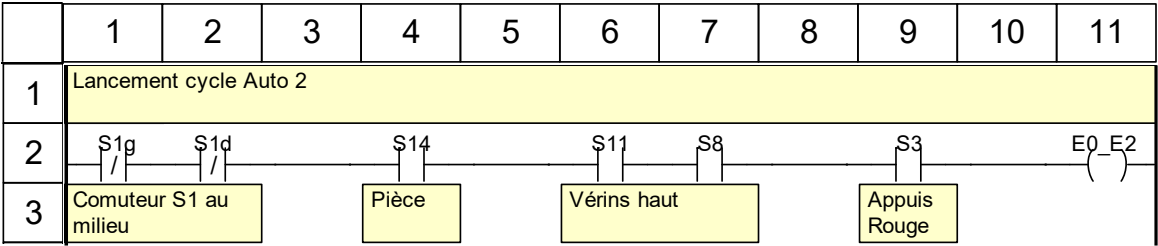
Sauts:

Nom	Position	Commentaire
E0	(3, 6)	
E0	(4, 6)	
E0	(5, 6)	
E0	(6, 6)	

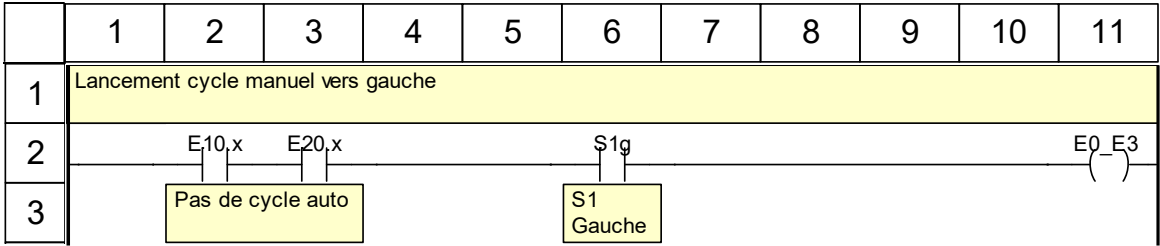
E0_E1 <Transition> : [MAST - Conduite]



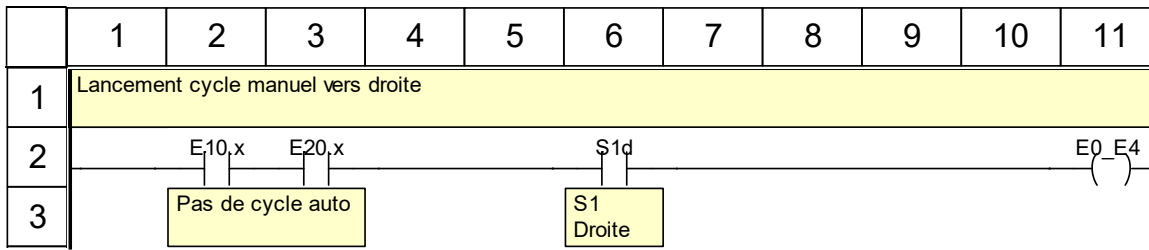
E0_E2 <Transition> : [MAST - Conduite]



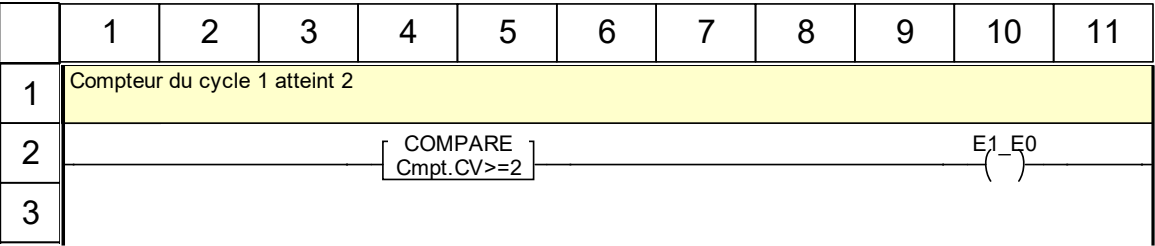
E0_E3 <Transition> : [MAST - Conduite]



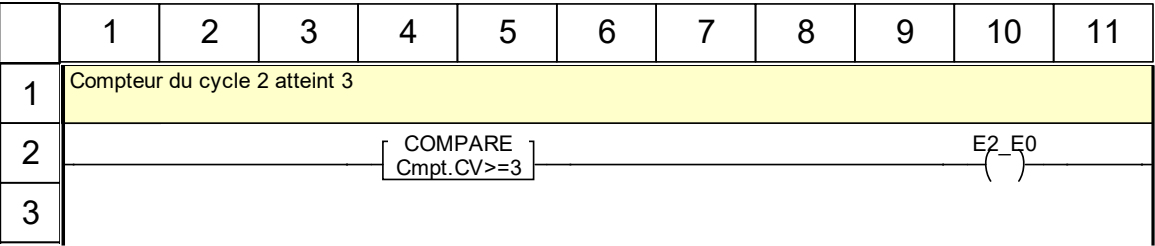
E0_E4 <Transition> : [MAST - Conduite]



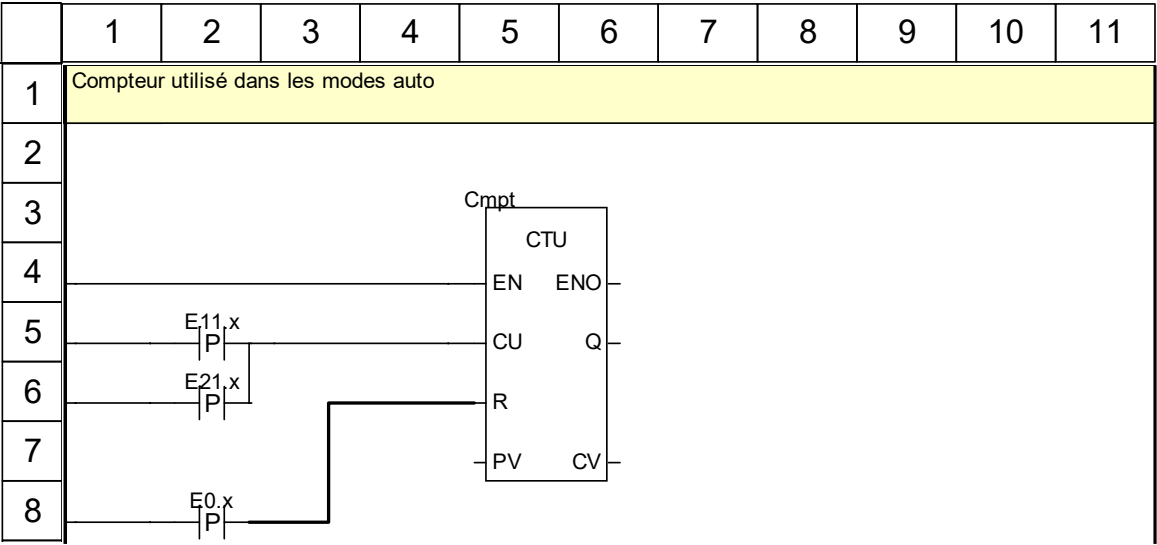
E1_E0 <Transition> : [MAST - Conduite]



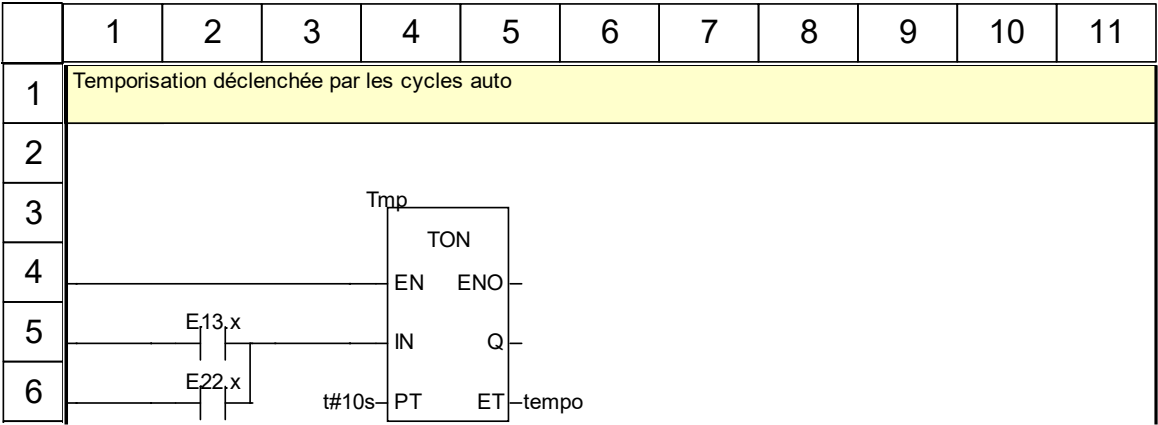
E2_E0 <Transition> : [MAST - Conduite]



Compteur : [MAST]



Temporisations : [MAST]



Tables d'animation

Nom de la table: Table

Commentaire de la table:

Module fonctionnel:

Nom	Type	Commentaire	Adresse	Définir la valeur
tmp.ET	TIME	Internal time		
cmpt.CV	INT	Count value		
E13 E14	BOOL			

Axe du mouvement

Auteur :	9 Mouvement	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 48/51

Références croisées

Application:

Adresses

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
%MW0	Variables et instances FB	M_NOC0401_IN	A
	Voie (0.1.0) Ethernet		LE
%MW16	Variables et instances FB	M_NOC0401_OUT	A
	Voie (0.1.0) Ethernet		LE
%S6	Actions : [MAST]	(I: 18, c: 5)	L

Variables ou instances FB

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
Cmpt	E1 E0 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 4)	L
	Compteur : [MAST]	(I: 3, c: 5)	AF
	E2 E0 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 4)	L
E0	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 3)	E
		(I: 6, c: 3)	REF E
		(I: 6, c: 4)	REF E
		(I: 6, c: 5)	REF E
		(I: 6, c: 6)	REF E
	Compteur : [MAST]	(I: 8, c: 2)	L
E0 E1	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 3, c: 3)	L
	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 11)	E
E0 E2	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 3, c: 4)	L
	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 11)	E
E0 E3	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 3, c: 5)	L
	E0 E3 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 11)	E
E0 E4	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 3, c: 6)	L
	E0 E4 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 11)	E
E1	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 4, c: 3)	E
	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(I: 3, c: 4)	L
	Actions : [MAST]	(I: 17, c: 2)	L
E1 E0	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 5, c: 3)	L
	E1 E0 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 10)	E
E2	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 4, c: 4)	E
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(I: 3, c: 4)	L
	Actions : [MAST]	(I: 18, c: 4)	L
E2 E0	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 5, c: 4)	L
	E2 E0 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 10)	E
E3	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 4, c: 5)	E
	Actions : [MAST]	(I: 20, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(I: 3, c: 4)	L
E4	Chart : [MAST - Conduite]	(I: 4, c: 6)	E
	Actions : [MAST]	(I: 21, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(I: 3, c: 10)	L
E10	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(I: 2, c: 4)	E
		(I: 14, c: 4)	REF E
	E0 E4 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 2)	L
	E0 E3 <Transition> : [MAST - Conduite]	(I: 2, c: 2)	L
E11	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(I: 4, c: 4)	E
	Actions : [MAST]	(I: 3, c: 2)	L
	Compteur : [MAST]	(I: 5, c: 2)	L
E12	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(I: 6, c: 4)	E
	Actions : [MAST]	(I: 15, c: 2)	L
E13	Temporisations : [MAST]	(I: 5, c: 2)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(I: 8, c: 4)	E

Auteur :	10 Références croisées	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 49/51

Références croisées

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
E13 E14	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 9, c: 4)	L
	E13 E14 <Transition> : [MAST - CycleAuto1]	(l: 2, c: 10)	E
E14	Actions : [MAST]	(l: 11, c: 2)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 10, c: 4)	E
E15	Actions : [MAST]	(l: 7, c: 2)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 12, c: 4)	E
E20	E0 E4 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 3)	L
	E0 E3 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 3)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 2, c: 4)	E
		(l: 10, c: 4)	REF E
E21	Compteur : [MAST]	(l: 6, c: 2)	L
	Actions : [MAST]	(l: 4, c: 4)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 4, c: 4)	E
E22	Temporisations : [MAST]	(l: 6, c: 2)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 6, c: 4)	E
E22 E23	E22 E23 <Transition> : [MAST - CycleAuto2]	(l: 2, c: 11)	E
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 7, c: 4)	L
E23	Actions : [MAST]	(l: 8, c: 4)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 8, c: 4)	E
E30	Chart : [MAST - Conduite]	(l: 5, c: 5)	L
		(l: 5, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 4)	E
		(l: 8, c: 4)	REF E
		(l: 8, c: 10)	REF E
E31	Actions : [MAST]	(l: 12, c: 6)	L
		(l: 23, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 4, c: 4)	E
E31 E32	E31 E32 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 11)	E
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 5, c: 4)	L
E32	Actions : [MAST]	(l: 5, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 6, c: 4)	E
E32 E30	E32 E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 11)	E
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 7, c: 4)	L
E41	Actions : [MAST]	(l: 13, c: 6)	L
		(l: 24, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 4, c: 10)	E
E41 E42	E41 E42 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 11)	E
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 5, c: 10)	L
E42	Actions : [MAST]	(l: 9, c: 6)	L
	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 6, c: 10)	E
E42 E30	Chart : [MAST - CycleManuel]	(l: 7, c: 10)	L
	E42 E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 11)	E
EV10	Actions : [MAST]	(l: 15, c: 11)	E
EV11	Actions : [MAST]	(l: 11, c: 11)	E
EV31	Actions : [MAST]	(l: 23, c: 11)	E
H2	Actions : [MAST]	(l: 17, c: 11)	E
H3	Actions : [MAST]	(l: 20, c: 11)	E
KM1	Actions : [MAST]	(l: 3, c: 11)	E
KM2	Actions : [MAST]	(l: 7, c: 11)	E
S1d	E0 E4 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 6)	L
	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 2)	L
	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 2)	L
	E42 E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 5)	L
S1g	E32 E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 5)	L
	E0 E3 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 6)	L
	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 1)	L
	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 1)	L
S2	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 9)	L
S3	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 9)	L

Auteur :	10 Références croisées	Imprimé le 05/11/2024
Service :		
Projet :		Page : 50/51

Références croisées

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
S5	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 5, c: 4)	L
S7	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 5, c: 4)	L
S8	E41 E42 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 2)	L
	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 7)	L
	E31 E32 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 2)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 11, c: 4)	L
	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 7)	L
S9	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 7, c: 4)	L
S11	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 6)	L
	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 6)	L
	E41 E42 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 6)	L
	E31 E32 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 2, c: 6)	L
S14	E32 E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 3, c: 5)	L
	E0 E2 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 4)	L
	E0 E1 <Transition> : [MAST - Conduite]	(l: 2, c: 4)	L
	E42 E30 <Transition> : [MAST - CycleManuel]	(l: 3, c: 5)	L
S15	Chart : [MAST - CycleAuto1]	(l: 13, c: 4)	L
	Chart : [MAST - CycleAuto2]	(l: 9, c: 4)	L
tempo	E13 E14 <Transition> : [MAST - CycleAuto1]	(l: 2, c: 4)	L
	Temporisations : [MAST]	(l: 3, c: 4)	E
	E22 E23 <Transition> : [MAST - CycleAuto2]	(l: 2, c: 4)	L
Tmp	Temporisations : [MAST]	(l: 3, c: 4)	AF

Sous-programmes

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
-------	------------	--------------	-------