

```
1  dPROGRAM  Ejecucion
2  VAR
3      IHM_pulsadorMarcha  AT %I* :  BOOL ;
4      IHM_pulsadorParo    AT %I* :  BOOL ;
5      LongitudPieza       AT %I* :  DINT ;
6      SensorPosicion :  BOOL ;
7      IHM_velocidadCinta :  DINT ;
8
9
10
11      MC_MoveVelocity_Cinta :  MC_MoveVelocity ;
12      MC_MoveRelative_Cinta :  mc_moveRelative ;
13      R_TRIG_2 :  R_TRIG ;
14      TEMPORIZADOR :  TON ;
15      TIEMPO :  TIME :=  T#10000MS ;
16
17      mc_RelativeMecanizado :  MC_MoveRelative ;
18      ProfundidadMecanizado AT %I* :  DINT ;
19      ActivarHerramienta :  BOOL ;
20      R_TRIG_3 :  R_TRIG ;
21      FinCiclo :  BOOL ;
22      Mc_Stop0 :  MC_STOP ;
23      mc_Stop1 :  MC_STOP ;
24      R_TRIG_5 :  R_TRIG ;
25      SR1 :  SR ;
26      RS_0 :  RS ;
27      SR_0 :  SR ;
28      IHM_VelocidadMecanizado AT %I* :  DINT ;
29      mc_RelativeMecanizado1 :  MC_MoveRelative ;
30      SR2 :  SR ;
31      mc_MoveAbsoluteMEcanizado :  MC_MoveAbsolute ;
32  END_VAR
33
```



