

Estat màquina	
E_A1 Aturada en Estat Inicial	
Descripció	<p>Estat màquina de E_A1 Aturada en Estat Inicial.</p> <p>El programa es troba en un estat de màquina energitzada, rearmada, i en condicions inicials tant del conjunt de les cintes com el robot. Es troba esperant el l'ordre que designa l'estat d'operació de les cintes.</p>
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Marca de First Scan i Polsador de Rearmament de la cinta. - Etapa Post Emergència E_D3 i polsador de Rearmament de la cinta. - Final de cicle del procés de producció normal des de l'Estat màquina de Sol·licitud d'Aturada E_A2. - Final de cicle de l'Estat màquina E_F41. - Final de cicle de l'Estat màquina E_F61.
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Estat màquina de E_F4 Marxa de verificació sense ordre des de Selector de Mode d'Operació en Manual. - Estat màquina de E_F1 Producció Normal Polsador de marxa i Selector de Mode d'Operació en Automàtic. - Estat màquina de E_F6 Marxa de Test (TEACH) Polsador de marxa i Selector de Mode d'Operació en Teach. - Estat màquina E_D1 Aturada de Emergència Polsador d'Emergència i polsador de Emergència de la interfície HMI.
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot de senyalització de màquina en marxa i pilot de màquina rearmada .

Estat màquina		E_A2 Sol·licitud d'Aturada a Final de Cicle
Descripció	Estat màquina de E_A2 Sol·licitud d'Aturada a Final de Cicle . El programa esta en automàtic fins que la peça introduïda en el conjunt de la estació acabi el cicle en curs.	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador de Aturada) des de l'Estat Màquina E_F1 Producció Normal(AUTO). - Acció des de el botó d'Aturada de la interfície del HMI des de l'Estat Màquina E_F1 Producció Normal(AUTO). - Desactivació del <i>Mode Automàtic</i> C1_SMA des de l'Estat Màquina E_F1 Producció Normal(AUTO). 	
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - A l'Estat d'Emergència E_D1 per l'activació de les entrades físiques (Bolet d'Emergència). - Amb el final de cicle de l'Estat Màquina E_F1 Producció Normal(AUTO). 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Mostrar l'Estat d'espera en el Mode D'Operació en la interfície del HMI. - Pilot d'Estat de aturada fins la sortida de l'Estat. 	

Estat màquina	E_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL)
Descripció	Estat màquina de E_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL). El programa es porta a terme el control del sentit de gir de la cinta transportadora de forma manual.
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Selector en Mode Manual).
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Selector en Mode Manual=FALSE). - A l'Estat d'Emergència E_D1 per l'activació de les entrades físiques (Bolet d'Emergència) i polsador de emergència de la interfície HMI.
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot de senyalització de màquina en marxa i pilot de màquina rearmada i d'estat manual. - Senyal de cinta en funcionament i Mode manual a la interfície del HMI . - Activació/Desactivació del Motor de la Cinta Transportadora.

Estat màquina	E_F41
Descripció	Estat màquina de E_F41. El programa roman en estat de E_F41 fins la finalització de cicle del mateix.
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrada física (Selector en Mode Manual=FALSE) des de E_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL).
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Final de cicle del mateix.
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot de senyalització de màquina en marxa i pilot de màquina rearmada .

Estat màquina		E_F1 Discriminació de peces (AUTO)
Descripció	<p>Estat màquina de E_F1 Producció Normal (AUTO). El programa porta a terme la tasca del cicle programat de manera automàtica sense control humà.</p>	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador de Marxa i Selector en Mode Automàtic) des de l'estat màquina Parada En Estat Inicial (E_A1). - Acció del polsador de marxa de la interfície del HMI i Selector en Mode Automàtic des de l'estat màquina Parada En Estat Inicial (E_A1). 	
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador d'Aturada)) o de aturada de la interfície HMI des de l'estat màquina E_F1 Producció Normal (AUTO). - Amb l'Estat d'Emergència E_D1 per l'activació de les entrades físiques (Bolet d'Emergència) i polsador de emergència de la interfície HMI. 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot de senyalització de màquina en marxa i pilot de estat automàtic. - Activació/Desactivació del Motor de la Cinta Transportadora. - Senyal de cinta en funcionament i Mode automàtic a la interfície del HMI . - Difusió del Senyal de detecció de peça en la cinta a les entrades físiques de l'IRC 05 i a la interfície del HMI. - Senyal de recollida de peça pel robot a la interfície del HMI. 	

Estat màquina		E_F6 Marxa de Test (TEACH).
Descripció	Estat màquina de E_F6 Marxa de Test (TEACH) . Es realitzen operacions d'ajust en aquest cas en els patrons de peça i manteniment preventiu.	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador de Marxa i Selector en Mode Teach). 	
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - E_A1. 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Activació/Desactivació del Motor de la Cinta Transportadora. - Pilot etapa Teach. - Senyal d'activació del reconeixement mitjançant l'EVA (Equip de Visió Artificial). - Mode teach a la interfície del HMI 	

Estat màquina		E_D1 Aturada de Emergència
Descripció	Estat màquina de E_D1 Aturada de Emergència . S'atura el procés de la cinta en activitat normal degut a una emergència física o lògica.	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Emergències físiques (Polsador de Emergència de Cinta 1, Polsador de Emergència de Cinta 2 i Polsador de Emergència del quadre Cinta2). - Polsador de emergència de la interfície HMI. - Emergències lògiques - Nombre de intents de reconeixement de peça superat. - Temps de espera fins arribar al final de la cinta superat. 	
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Estat màquina de E_D2 Etapa Post Emergència. 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot d'Emergència i senyal a la interfície HMI. 	

Estat màquina		E_D2 Etapa Post Emergència.
Descripció	Estat màquina de E_D2 Etapa Post Emergència . El programa roman en estat de E_D2 Etapa Post Emergència esperant la correcció de les emergències .	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Desenclavament del Polsador de Emergència de Cinta 1, Polsador de Emergència de Cinta 2 i Polsador de Emergència del quadre Cinta2). - Validació de emergència de la interfície HMI. 	
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - A l'Estat E_A1 Aturada en Estat Inicial. 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot d'Emergència i senyal a la interfície HMI. 	