

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"> - Des de l'Estat Màquina E_F1 Discriminació Normal(AUTO) i el polsador d'aturada (PP). - Des de l'Estat Màquina E_F1 Discriminació Normal(AUTO) i el selector manual (SMA).
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 Discriminació Normal(AUTO).
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot en mode automàtic amb intermitència de 1 seg. (C2_HMA)

Estat màquina	E_F1 Discriminació de peces (AUTO)
Descripció	Estat màquina de E_F1 Discriminació Normal (AUTO) . El programa porta a terme la tasca del cicle programat de manera automàtica sense control humà. Envia les peces rebutjades al magatzem determinat a través de les comunicacions amb PLC LINK.
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).
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador d'Aturada) des de l'estat màquina E_F1 Producció Normal (AUTO). - A l'Estat d'Emergència E_D1 per l'activació de les entrades físiques (Bolet d'Emergència).
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Activació/Desactivació del Motor de la Cinta Transportadora. - Pilot de senyalització de màquina en marxa i pilot de mode automàtic.(C2_PILOT_MARXA i C2_HMA) - Activació de l'àrea de memòria CIO 3101.00, que marca el fi de cicle.

Estat màquina		E_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL)
Descripció	<p>Estat màquina de E_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL).</p> <p>L'operari porta a terme el control del sentit de gir de la cinta transportadora de forma manual.</p>	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador de Marxa i Selector en Mode Manual). 	
Sortida	<ul style="list-style-type: none"> - Entrades físiques (Polsador d'Aturada, Bolet d'emergència). - A l'Estat d'Emergència E_D1 per l'activació de les entrades físiques (Bolet d'Emergència). 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot de senyalització de màquina en marxa i estat manual. (C2_PILOT_MARXA i C2_HMM) - Activació/Desactivació del Motor de la Cinta Transportadora. 	

Estat màquina		E_F41
Descripció	<p>Estat màquina de E_F41.</p> <p>El programa roman en estat de E_F41 fins la finalització de cicle del mateix.</p>	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Entrada física (Selector en Mode 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 (C2_PILOT_MARXA). 	

Estat màquina		E_A1 Aturada en Estat Inicial
Descripció	<p>Estat màquina de E_A1 Aturada en Estat Inicial. El programa es troba en un estat de màquina energitzada, rearmada, i en condicions inicials. Es troba esperant el l'ordre de IRC 05 que designa l'estat d'operació de la cinta.</p>	
Entrada	<ul style="list-style-type: none"> - Marca de First Scan i Polsador de Rearmament de la cinta. - Etapa Post Emergència E_D2 i polsador de Rearmament de la cinta i validació per HMI de HMI_EMER_OK. - Final de cicle de l'Estat màquina de Sol·licitud d'Aturada E_A2. - Final de cicle de l'Estat màquina E_F41. 	
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 E_D1 Aturada de Emergència Polsador d'Emergència. 	
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot de senyalització de màquina en marxa amb intermitència de 1 seg. (C2_PILOT_MARXA) 	

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.
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
Sortida	- Estat màquina de E_D2 Etapa Post Emergència .
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot d'Emergència (C2_HEMER) - Activació de la pantalla EMER del 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	- A l'Estat E_A1 Aturada en Estat Inicial .
Accions	<ul style="list-style-type: none"> - Pilot d'Emergència amb intermitència de 1seg. (C2_HEMER)