|  |  |
| --- | --- |
| 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 | Entrades físiques (Polsador de Marxa i Selector en Mode Automàtic) des de l’estat màquina **Parada En Estat Inicial ( E\_A1 )**. |
| Sortida | 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 | 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)** |

|  |  |
| --- | --- |
| Estat màquina | E\_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL) |
| Descripció | Estat màquina de E\_F4 Marxa de verificació sense ordre (MANUAL).L’operari porta a terme el control del sentit de gir de la cinta transportadora de forma manual. |
| Entrada | Entrades físiques (Polsador de Marxa i Selector en Mode Manual). |
| Sortida | 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 | 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 | Estat màquina de E\_F41.El programa roman en estat de E\_F41 fins la finalització de cicle del mateix. |
| Entrada | Entrada física (Selector en Mode Manual). |
| Sortida | * Final de cicle del mateix. |
| Accions | Pilot de senyalització de màquina en marxa **(C2\_PILOT\_MARXA)**. |

|  |  |
| --- | --- |
| Estat màquina | E\_A1 Aturada en Estat Inicial |
| Descripció | 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. |
| Entrada | Marca de First Scan i Marca de cintes Rearmades.  * Etapa Post **Emergència E\_D2** i Marca de cintes Rearmades. * Final de cicle de **l’Estat màquina de Sol·licitud d’Aturada E\_A2 i Etapa C2\_EA\_0** del automàtic. * Final de cicle de l’**Estat màquina E\_F41**. |
| Sortida | * 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 | Pilot de senyalització de màquina en marxa amb intermitència de 1 seg. **(C2\_PILOT\_MARXA)** |

|  |  |
| --- | --- |
| 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 | 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 | 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 | Pilot en mode automàtic amb intermitència de 1 seg. (**C2\_HMA**) |

|  |  |
| --- | --- |
| 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 | **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** de la cinta 1.**Emergències lògiques** de la cinta 2 **(C2\_EA\_20 \* T4)** o **(C2\_EA\_10 \* T3)**. |
| Sortida | * Estat màquina de **E\_D2 Etapa Post Emergència.** |
| Accions | 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 | Desenclavament Polsador de Emergència del quadre o botonera Cinta 2) i validació de emergencia de la interfície HMI. |
| Sortida | * A l’Estat **E\_A1 Aturada en Estat Inicial.** |
| Accions | Pilot d’Emergència amb intermitència de 1seg. **(C2\_HEMER)** |