

### Sommaire

Cahier des charges

Schéma électrique

Logique combinatoire, équations

Programmation de l'automate en Ladder avec Tia Portal

Câblage de l'armoire électrique

### Améliorations de l'armoire

- Mode Automatique/Manuel
- Compteur

Programmation en Grafcet avec Zelio Soft

Conclusion

### Cahier des charges

### Pilotage :

- Le pilotage du convoyeur est réalisé par un automate Siemens s7-1200.
- ► Il doit transférer les pièces jusqu'à l'espace de travail du robot. Un capteur C1 est placé dans cette espace

#### Alimentation :

La mise sous tension du système est assurée par l'interrupteur S1 et une signalisation h1.

#### Départ cycle :

- Lorsque l'opérateur appuie sur le bouton marche le convoyeur démarre est reste en fonctionnement tant que le bouton arrêt n'est pas demandé.
- Le voyant h2 signale le fonctionnement du convoyeur.

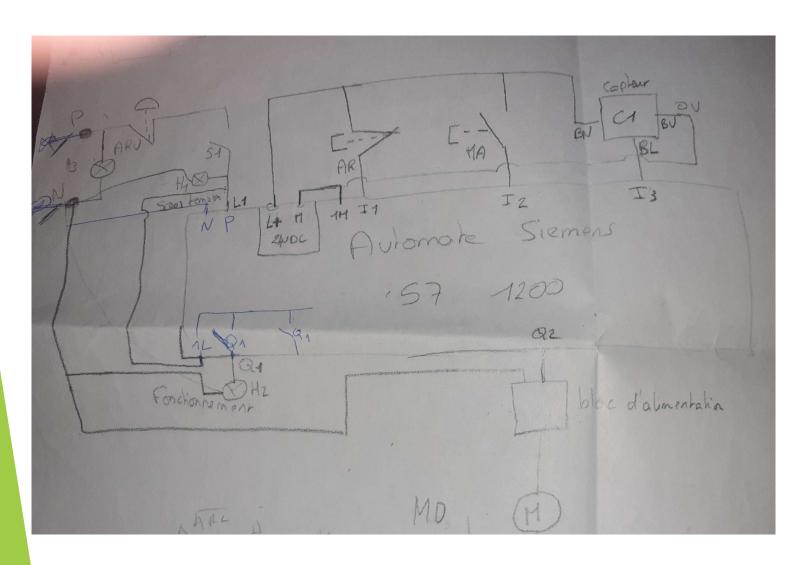
### Arrêt automatique du convoyeur :

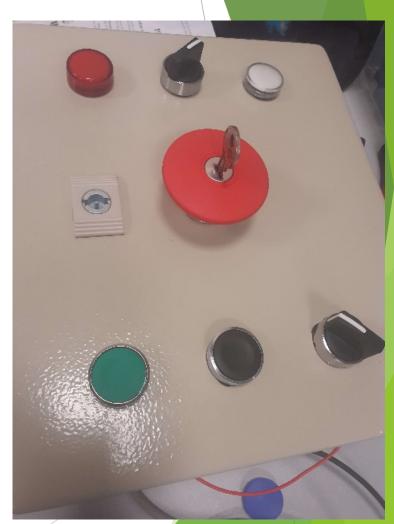
Dès que le capteur C1 détecté un objet le convoyeur s'arrête automatiquement et redémarre quand il y a plus d'objet détecté.

### Arrêt manuel du convoyeur :

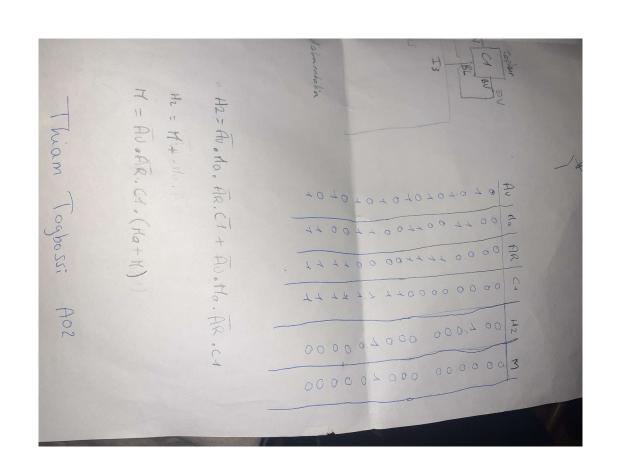
Les bouton poussoir Ar et Aru permettent l'arrêt du convoyeur dans ce cas il faudra appuyer sur le bouton Ma pour redémarrer le convoyeur.

# Schéma électrique

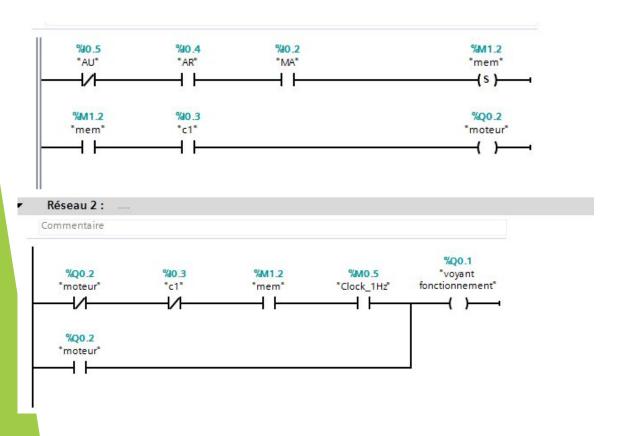




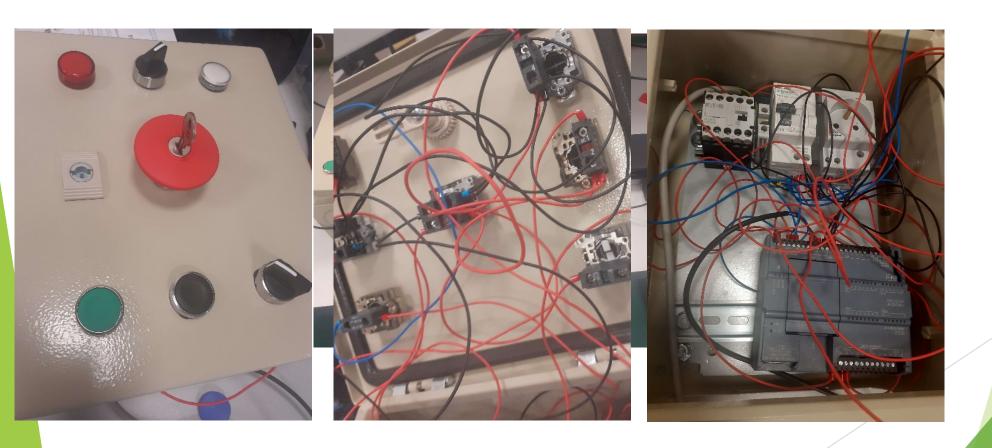
# Logique combinatoire



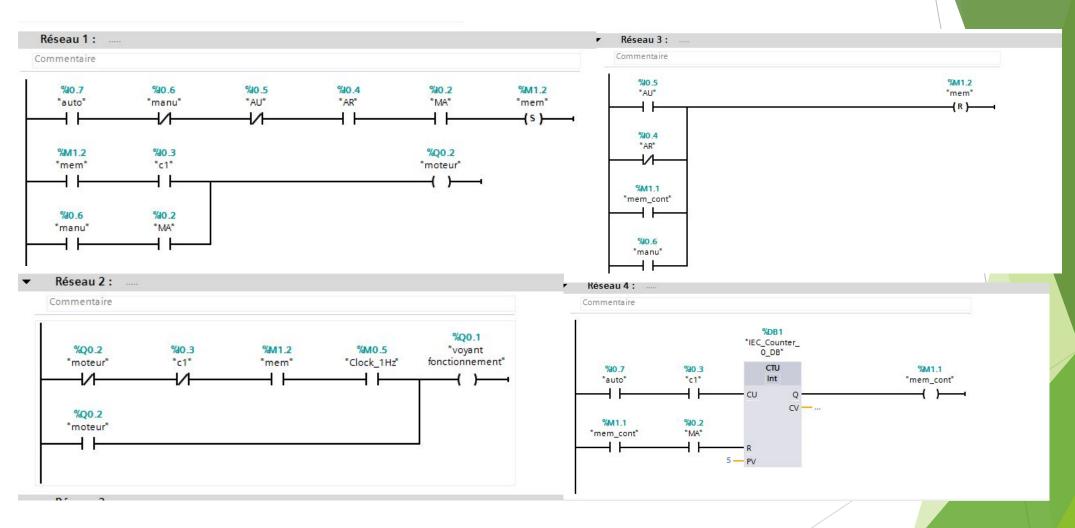
# Programmation Ladder (Tia Portal)



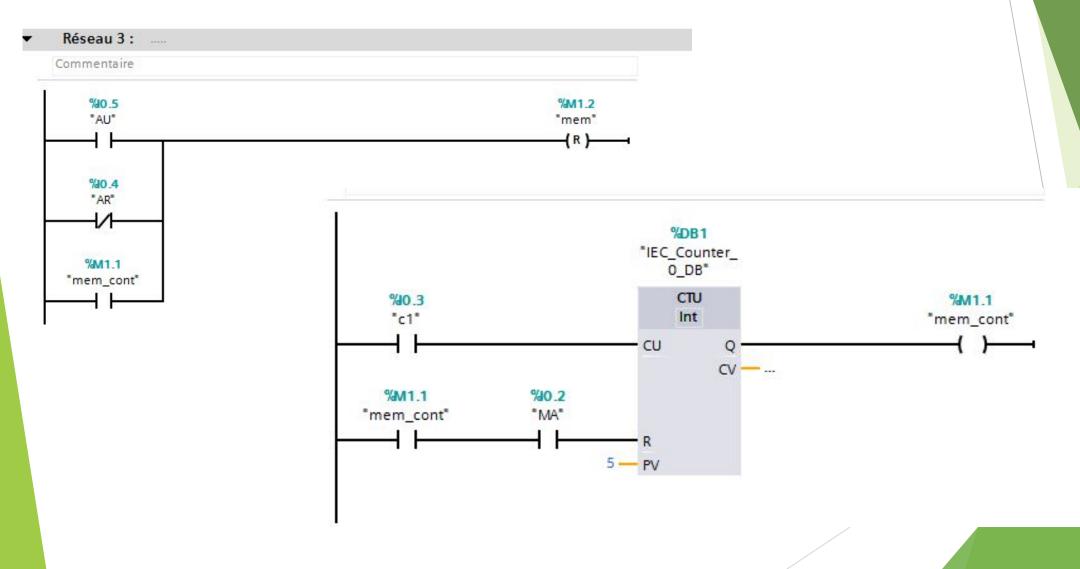
# Câblage de l'armoire



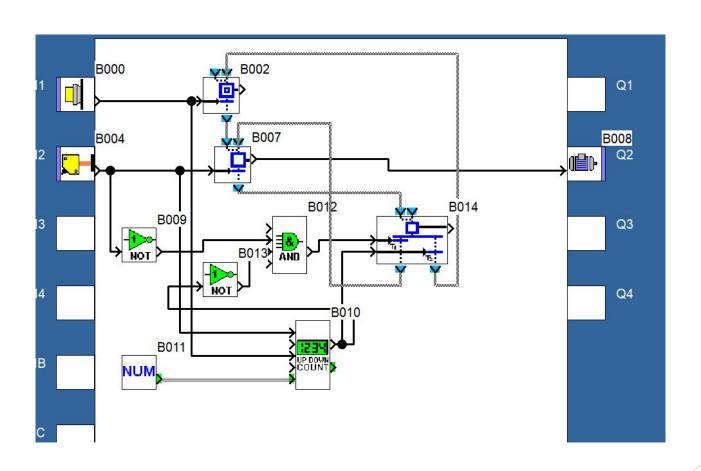
# Mode Automatique/Manuel



# Compteur



# Programmation Grafcet (Zelio Soft)



# Conclusion