in Program Sweep cle)" Tipo Boo Boo	Versión o de datos	ración n	1 Automático 0.1 redet.	Initial	Comentario ID personalizado entario call of this OB , if remanent dat	Código del funciona- miento de la estación d tribución
in Program Sweep cle)" Tipo Boo Boo	Autor Versión o de datos	ración n	Automático 0.1	Initial	Comentario ID personalizado entario call of this OB	Código del funciona- miento de la estación d tribución
Tipo Boo Boo	Versión o de datos			Initial	ID personalizado	miento de la estación d tribución
Tipo Boo Boo	Versión o de datos			Initial	ID personalizado	miento de la estación d tribución
Boo Boo	o de datos			Initial	zado entario call of this OB	
Boo Boo	I	Valor p	redet.	Initial	call of this OB	ta are available
Boo Boo	I	Valor p	redet.	Initial	call of this OB	ta are available
Воо						ta are available
Воо						ta are available
	l			=True	, if remanent dat	ta are available
0						
0						
0						

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (1.1 / 10.1) **%M0.0** "E0" %M2.4 "inicio_programa" | | | (s)-%M1.0 "FirstScan" 4 + **%M0.0** "E0" **%M0.1** "E1" 4 F -(R)-%M2.5 "Parada_ emergencia" **%M0.0** "E0" %M2.2 "Inicio_HMI" **%M0.1** "E1" **H** F 4 F (s)-%DB13 "t_inicio" TON Time **%M7.4** "E22" 4 F · IN Q T#1.5s — PT ET — T#0ms **%M6.0** "E20" 4 F %M4.6 "E17" **%M7.5** "E23" 1 H **%M0.2** "E2" **%M0.1** "E1" -(R)-%M0.4 "E4" 4 F %M2.5 "Parada_ emergencia" | | | %M0.1 %10.0 %M2.3 %M0.2 "E1" "Inicio_cinta" "Cargador_HMI" "E2" (s) **H** F %M0.3 %M0.2 "E3" "E2" -(R)-%M2.5 2.1 (Página1 - 3)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (2.1 / 10.1) 1.1 (Página1 - 2) %DB3 "Tiempo_ separador" **%M0.2** "E2" TON **%M0.3** "E3" Time (s) 4 F IN T#0.8s — PT ET — T#0ms **%M6.1** "E7" **%M0.3** "E3" **H** F -(R)-**%M2.5**"Parada_
emergencia" **%M0.1** "E1" **%M2.3**"Cargador_HMI" **%M0.4** "E4" **%I1.1** "Pieza_cargador" | | | **-(** s)-**%M0.5** "E5" %M0.4 "E4" -(R)-**H** F %M2.5 "Parada_ emergencia" %I1.0 "Corredera_ extendida" **%M0.4** "E4" **%M0.5** "E5" +**-(** s)-%I0.1 "Medio_cinta" | | | **%M0.6** "E6" **%M0.5** "E5" -(R)-4 F **%M2.5**"Parada_
emergencia" 4 1 %10.7 "Corredera_ retraida" %M0.5 %M0.6 "E5" "E6" (s) **%M0.6** "E6" **%M6.1** "E7" 4 F (R) %M2.5 "Parada_ emergencia" 3.1 (Página1 - 4)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (3.1 / 10.1) 2.1 (Página1 - 3) %10.4 **%M0.3** "E3" "Identificador_ piezas" %M6.1 "E7" **-(** s **)-**4 F %M0.6 "E6" %M6.2 %M6.1 "E8" "E7" (R) 4 H %M2.5 "Parada_ emergencia" "tiempo_ sensor_piezas" TON %M6.1 %M6.2 "E7" Time "E8" (s) Q T#0.2s — PT ET -**%M6.3** "E9" **%M6.2** "E8" -(R)-4 F %M6.4 "E12" %M2.5 "Parada_ emergencia" 4 F **%M2.7**"Pieza_
metalica_HMI" %10.6 %10.5 "Pieza_metalica" "Pieza_rosa" MOVE ++EN · - ENO 3 — IN "Comunicacion_ PLC_1". Message.Tipo_ d OUT1 de_pieza %M2.6 %10.6 %10.5 "Pieza_rosa_HMI" "Pieza_metalica" "Pieza_rosa" MOVE 4 6 EN - ENO IN "Comunicacion_ PLC_1". Message.Tipo_ de_pieza d OUT1 %M3.0 "Pieza_negra_ HMI" %10.6 %10.5 %M6.2 "Pieza_metalica" "Pieza_rosa" "E8" MOVE **H** F EN — ENO 4.1 (Página1 - 5)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (4.1 / 10.1) 3.1 (Página1 - 4) "Comunicacion_ PLC_1". Message.Tipo_ _de_pieza 👍 OUT1 **%M2.1** "E10" %M6.3 "E9" (R) %M2.5 "Parada_ emergencia" 4 1 %DB6 "espera_sensor_ piezas_2" TON **%M6.2** "E8" **%M6.3** "E9" **%M6.4** "E12" Time 1 F (s) IN Q T#0.7s — PT ET - T#0ms **%M6.5** "E13" **%M6.4** "E12" 4 F -(R)-%M2.5 "Parada_ emergencia" %DB7 "tiempo_ separador_ret" **%M6.4** "E12" TON **%M6.5** "E13" (s) Q T#1.65s — PT __ T#0ms ET · %M7.5 %M6.5 "E23" "E13" -(R)-1 } %M2.5 "Parada_ emergencia" 4 1 "Comunicacion_ PLC_1". Message. Secuencia_ acabada **%M4.2** "E11" **%M2.0** "E18" +(s)-+**%M4.7** "E19" %M2.0 "E18" 4 F -(R)-%M2.5 "Parada_ emergencia" 5.1 (Página1 - 6)

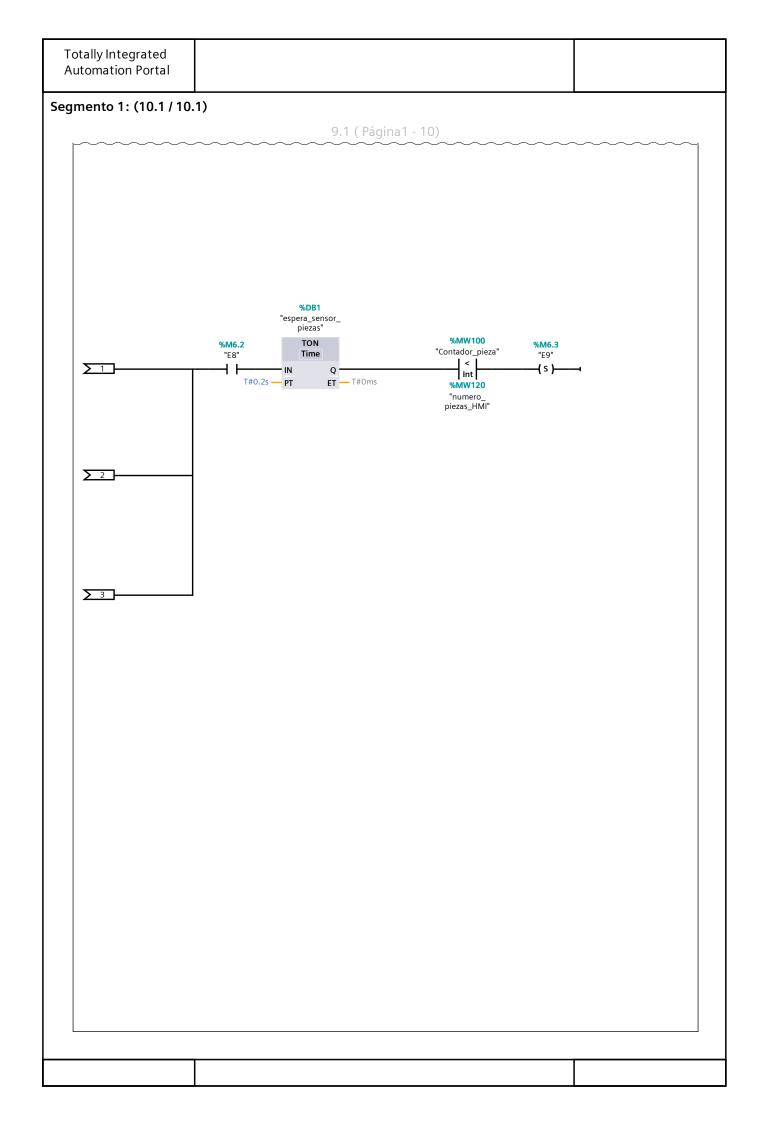
Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (5.1 / 10.1) 4.1 (Página1 - 5) **%M6.3** "E9" **%M2.1** "E10" %10.2 "Final_cinta" 4 F |/} -(s)-%M4.2 %M2.1 "E11" "E10" | | | -(R)-%M2.5 "Parada_ emergencia" 4 + "Comunicacion_ PLC_1". Message. Recive_fase_1 **%M2.1** "E10" **%M4.2** "E11" 1 F 1 F (s) **%M4.2** "E11" %M2.0 "E18" 4 F -(R)-**%M4.3** "E14" 4 F %M2.5 "Parada_ emergencia" 4 F "Comunicacion_ PLC_1". Message.Pieza_ mal_orientada **%M4.2** "E11" **%M4.3** "E14" 4 F (s) **%M4.4** "E15" **%M4.3** "E14" | | | -(R)-%M2.5 "Parada_ emergencia" %I0.2 "Final_cinta" **%M4.4** "E15" **%M4.3** "E14" (s) **%M4.5** "E16" %M4.4 "E15" 4 F -(R)-%M2.5 "Parada_ emergencia" **H** F **%DB12**"T_sep_2" TON %M4.4 %M4.5 Time "E15" "E16" 6.1 (Página1 - 7)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (6.1 / 10.1) 5.1 (Página1 - 6) (s) - IN Q-ET — T#0ms T#2s — **PT %M4.6** "E17" **%M4.5** "E16" (R)-**%M2.5**"Parada_
emergencia" | | | **%M4.5** "E16" %I0.0 "Inicio_cinta" **%M4.6** "E17" 4 H **%M0.1** "E1" **%M4.6** "E17" 4 F -(R)-**%M2.5**"Parada_
emergencia" +%DB2 "t_espera" %1380.0 **%M2.0** "E18" TON "UR_IN".Bits. Register[0] **%M4.7** "E19" Time (s)-· IN Q T#1.5s — PT ET — T#0ms **%M6.0** "E20" **%M4.7** "E19" 4 F -(R)-**%M7.2** "E21" 4 F **%M2.5**"Parada_
emergencia" **H** F **%I380.0**"UR_IN".Bits.
Register[0] **%M4.7** "E19" %M6.0 "E20" 4 F +(s) **%M0.1** "E1" %M6.0 "E20" 1 1 (R) %M2.5 "Parada_ emergencia" 4 F %1380.1 "UR_IN".Bits. Register[1] **%M7.2** "E21" %M4.7 "E19" 4 F (s)-7.1 (Página1 - 8)

Totally Integrated Automation Portal Segmento 1: (7.1 / 10.1) 6.1 (Página1 - 7) **%M7.4** "E22" **%M7.2** "E21" -(R)-**%M2.5**"Parada_
emergencia" **+** F **%l380.2**"UR_IN".Bits.
Register[2] **%M7.4** "E22" **%M7.2** "E21" +-(s)-**%M0.1** "E1" **%M7.4** "E22" (R) 4 F **%M2.5**"Parada_
emergencia" %M6.5 %10.0 %M7.5 "E13" "Inicio_cinta" "E23" **H** F **H** F -(s)-**%M0.1** "E1" **%M7.5** "E23" -(R)-**%M2.5**"Parada_
emergencia" 8.1 (Página1 - 9)

Totally Integrated Automation Portal		
Segmento 1: (8.1 / 10.1)	7.1 (Página1 - 8)	
		~~~~
	9.1 ( Página1 - 10)	

Totally Integrated Automation Portal		
Segmento 1: (9.1 / 10.1	8.1 ( Página1 - 9)	
	~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~	
	10.1 (Página1 - 11)	



Totally Integrated Automation Portal	
Segmento 2:	
Acciones de las etapas	

Totally Integrated Automation Portal		
Segmento 2: (1.1 / 2.1)		
%M0.2	%O0.2	
"E2"	%Q0.2 "Separador"	
%M6.5		
"E13"		
%M4.5		
"E16"		
%M3.4		
"Separador_TEST"		
%M0.2 "E2"	%Q0.0 "Avance_cinta"	
%M0.6 "E6"		
%M0.3 "E3"		
% M6.1 "E7"		
%M6.3 "E9"		
%M2.1 "E10"		
%M3.2 "Avance_cinta_ TEST"		
TEST"		
	%Q0.3	
%M0.4 "E4"	"Avance_ corredera"	
	()	
%M4.1 "E_cargador"		
%M6.4 "E12"	%Q0.1 "Retroceso_cinta"	
	()—	
%M6.5 "E13"		
l l		
	2.1 (Página1 - 14)	

Totally Integrated Automation Portal		
Segmento 2: (2.1 / 2.1)		
	1.1 (Página1 - 13)	

Totally Integrated
Automation Portal

Segmento 3:

Control del contador de piezas

```
%DB5
                                     "IEC_Counter_
0_DB"
                                         CTUD
   %M6.3
    "E9"
                                         Int
                                     CU
                             false — CD
                                              QD —false
   %M0.0
                                                     %MW100
    "E0"
                                               CV — "Contador_pieza"
    false — LD
                                3 — PV
   %M3.1
"reset_piezas_
HMI"
```

Segmento 4:

Test del HMI

```
%10.4
                                                                                         %M4.0
"Identificador_
piezas"
                                               %10.5
                                                                                    "Pieza_
metalica_TEST"
                          %10.6
                     "Pieza_metalica"
                                            "Pieza_rosa"
      4 H
                                                                                          \leftarrow
     %10.4
 "Identificador_
                          %10.6
                                               %10.5
                                                                                         %M3.7
    piezas"
                     "Pieza_metalica"
                                            "Pieza_rosa"
                                                                                   "Pieza_rosa_TEST"
                                                                                          ()
     %10.4
                                                                                         %M3.6
 "Identificador_
                          %10.6
                                               %10.5
                                                                                      "Pieza_negra_
TEST"
    piezas"
                     "Pieza_metalica"
                                            "Pieza_rosa"
      <del>|</del> | |
                                                                                          ( )-
    %M3.5
                                                                                         %M4.1
"Cargador_TEST"
                                                                                      "E_cargador"
                                                                                          (s)-
     %11.0
  "Corredera_
extendida"
                         %M4.1
                                                                                         %M4.1
                       "E_cargador"
                                                                                      "E_cargador"
      -(R)-
     %10.1
 "Medio_cinta"
```

Segmento 5:

Comunicación con el PLC 2

Totally Integrated Automation Portal %DB8
"TSEND_C_DB" TSEND_C **₽** 0. ΕN ENO **DONE →** false %M5.1 "Clock_5Hz" — REQ **BUSY →** false TRUE -CONT **ERROR** → false **STATUS** — 16#7000 %DB9 "PLC_1_Send_DB" -CONNECT "Comunicacion_ PLC_1". Message _ DATA "Comunicacion_ PLC_1". Message.Send_ fase_1 **%M2.1** "E10" **(**)-"Comunicacion_ PLC_1". Message. **%M2.0** "E18" Secuencia_ACK **(**)-"Comunicacion_ PLC_1". Message.Pieza_ mal_ACK **%M4.4** "E15" ()-%DB11 "TRCV_C_DB" TRCV_C **₽** 8 ENO DONE → false

BUSY → false

ERROR → false %M5.3 "Clock_2Hz" — EN_R
TRUE — CONT **STATUS** — 16#7000 %DB9 "PLC_1_Send_DB" -CONNECT RCVD_LEN -0 "Comunicacion_ PLC_1". Message — DATA Segmento 6: Comunicación con el UR

