Totally Int Automatio								
tfg_alva	aro_alon:	so / PLC	_2 [CPI	J 12	15C AC/D	C/Rly] / Bloque	es de programa
Main [OB	31]							
Main Propied	dades							
General								
Nombre	Main		Número	1			Tipo	OB
Idioma	КОР		Numerac	ión /	Automático			
Información Título	"Main Progra (Cycle)"	am Sweep	Autor				Comentario	Código del funciona- miento de la estación ur ión
Familia			Versión	C).1		ID personali- zado	
Main								
Nombre		Tipo d	e datos Va	lor pre	edet.	Comer	itario	
▼ Input				•				
 Initial_	Call	Bool				Initial	all of this OB	
Reman		Bool					if remanent dat	a are available
Temp								
Constant								

Segmento 1: (1.1/6.1)	Totally Integrated Automation Portal					
Tracken' '00' 1984.4	Segmento 1: (1.1 / 6.1)					
SM0.1 SM0.0 SM0.1 SM0.1 SM0.2 SM0.1 SM0.2 SM0.1 SM0.3 Smooth of the processor of the procesor of the processor of the processor of the processor of the proc	"FirstScan" *M4.4 "Inicio_ programa_2"			"EO"		
**************************************	%M0.1 "E1"			"EO"		
### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	%M0.0 "E0"	"Comunicacion_ PLC_2".		"E1"		
"E2" *M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" *M0.1 *Esi" *M0.2 *E1" *M0.2 *E2" *M0.2 *E2" *M0.2 *E2" *M0.2 *E2" *M0.3 *E3" *M0.2 *E2" *M0.3 *E3" *M0.2 *E2" *M0.3 *E3" *M0.3 *E3" *E3" *E3" *E3" *E3" *E3"	%M2.7 "E15"	Message. Secuencia_ACK "Comunicacion_ PLC_2". Message.Pieza_ mal_ACK				
MM0.1 Message. MM0.2 "E2" MM0.3 "E3" Recive_fase_1 "E2" MM0.2 "E2" MM0.2 "E2" MM0.2 "E2" R MM0.2 MM0.3 "E3" MM0.2 MM0.3 "E2" MM0.3 "E2" MM0.3 "E2" MM0.3 "E3" MM0.3 MM0.3 "E3" MM0.3 "E3" MM0.3 MM0	"E2" *M4.3 "Parada_de_ emergencia_2"			"E1"		
%M0.2 %I0.0 %M0.3 "E2" "Inicio_cinta_1" "E3" (S)	%M0.1 "E1"	Message. Recive_fase_1		"E2" (S) "M0.2 "E2"		
l l	%M0.2 "E2"	"Inicio_cinta_1"		"E3"		
2.1 (Página1 - 3)			2.1 (Pá	gina1 - 3)	 ~~~~	

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (2.1 / 6.1) 1.1 (Página1 - 2) %DB3 "T_pieza_negra" **%M0.2** "E2" TON Time 4 F Q · IN T#4s — PT _ T#0ms ET -**%M0.4** "E4" **%M0.3**"E3" 1 H (R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" %DB12 "T_espera" **%M0.3** "E3" TON **%M0.4** "E4" %10.1 "Medio_cinta_1" Time 1 H (s)-· IN Q· T#1s — PT ET — T#0ms %DB6 "T_pieza_ negra_2" TON %M0.3 "E3" Time T#1s — **PT** ET — T#0ms **%M0.5** "E5" **%M2.5** "E13" %M0.4 "E4" -(R)-%M4.2 "E16" **H** F %M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" \dashv \vdash %DB10 "Comunicacion_ PLC_2". Message.Tipo_ "T_orientacion" %10.3 "Orientacion_ correcta" TON %M0.4 "E4" **%M0.5** "E5" **%M4.2** "E16" de_pieza Time <= Int (s) · IN Q T#1.7s — PT _ T#0ms ET -2 "Comunicacion_ PLC_2". Message.Tipo_ %10.3 "Orientacion_ correcta" de_pieza == Int **H** F %M6.2 %M4.2 "E18" "E16" 3.1 (Página1 - 4)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (3.1 / 6.1) 2.1 (Página1 - 3) (R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" | | | %M6.1 "Boton_HMI_ **%M6.2** "E18" **%M4.2** "E16" pieza" 4 1 (s) %M0.1 "E1" %M6.2 "E18" (R) 1 } %M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" +%DB11 "Comunicacion_ PLC_2".

Message.Tipo_
de_pieza "T_orientacion_2" %10.3 "Orientacion_ correcta" TON %M0.4 %M0.5 Time "E5" "E4" (s) · IN Int T#1.7s — PT ET -"Comunicacion_ PLC_2". Message.Tipo_ de_pieza %10.3 "Orientacion_ correcta" Int %M0.6 %M0.5 "E6" "E5" (R) 1 } %M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" 4 "Comunicacion_ PLC_2". Message.Tipo_ de_pieza %10.3 "Orientacion_ correcta" %M0.4 %M2.5 "E4" "E13" <= Int (s) "Comunicacion_ PLC_2". Message.Tipo_ de_pieza %10.3 "Orientacion_ correcta" Int 4.1 (Página1 - 5)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (4.1 / 6.1) 3.1 (Página1 - 4) %M2.6 %M2.5 "E14" "E13" 4 F -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" **%DB13** "T_E14" TON %M2.5 %10.4 %M2.6 "E13" "Final_cinta_2" Time "E14" (s) ET — T#0ms T#2s — **PT** %M0.7 %M2.6 "E7" "E14" (R) %M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" %DB7 "T_derivador" TON %M0.5 %M0.6 "E5" Time (s) IN T#1s — PT ET — T#0ms **%M0.7** "E7" %M0.6 "E6" -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" **⊣** ⊢ **%DB15**"T_E7" TON %M0.6 %10.7 %M2.6 %M0.7 "E6" "Carro_extendido" Time "E7" "E14" 4 F -(s)-- IN Q T#1s — **PT** ET — T#0ms **%M2.0** "E8" %M0.7 "E7" -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" $\dashv \vdash$ **%M0.7** "E7" %I1.0 %M2.0 "Ventosa_arriba" "E8" 4 6 -(s)-5.1 (Página1 - 6)

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 1: (5.1 / 6.1) 4.1 (Página1 - 5) **%M2.1** "E9" %M2.0 "E8" -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" 4 6 **%I1.1**"Pieza_
succionada" **%M2.0** "E8" **%M2.1** "E9" (s) **%M2.2** "E10" **%M2.1** "E9" -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" 4 + **%M2.1** "E9" %I1.0 %M2.2 "Ventosa_arriba" "E10" 4 F (s)-**%M2.3** "E11" **%M2.2** "E10" | | | -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" H **%M2.2** "E10" **%10.6**"Carro_retraido" **%M2.3** "E11" **H** F +(s)-%DB8 "T_carro" TON %M2.2 Time "E10" Q · IN T#1.5s — PT ET — T#0ms **%M2.4** "E12" **%M2.3** "E11" -(R)-%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2" 4 F **%M2.3** "E11" **%M2.4** "E12" %I1.0 "Ventosa_arriba" (s)-**%M4.5** "E17" **%M2.4** "E12" -(R)-6.1 (Página1 - 7)

Totally Integrated Automation Portal				
Segmento 1: (6.1 / 6.1)				
%M4.3	~~~~~	5.1 (Página1 - 6)	~~~~~	~~~
"Parada_de_ emergencia_2"				
%M4.5 "E17"	%I0.2	%M2.7 "E15"		
	"Final_cinta_1"	(s)——		
%M0.1 "E1"		%M2.7 "E15" (R)———1		
%M4.3				
"Parada_de_ emergencia_2"				
	%DB9 "T_tapa"			
%M2.4 "E12"	TON Time	%M4.5 "E17" 		
T#1.5s - % M2.7	PT ET — T#0ms	%M4.5		
"E15"		"E17" (R)		
%M4.3 "Parada_de_ emergencia_2"				

Totally Integrated Automation Portal	
Segmento 2:	
Acciones de las etapas	

\$\frac{\pmatrix}{\pmatrix}\text{3.0} \text{"Avance_cinta1_**} \text{"Avance_cinta1**} \text{"Avance_cinta1**} \text{"M0.0} \text{"E2"} \text{"M0.3} \text{"E3"} \text{"M0.5} \text{"E5"} \text{"E17"} \text{"MM.4.5} \text{"E17"} \text{"Retrocesocinta1**} \text{"Retrocesocinta1**} \text{"Retrocesocinta1**} \text{"M6.2} \text{"E18"}	
"Avance_cinta	
%M0.3 "E3" %M0.5 "E5" %M4.5 "E17" %Retroceso_ cinta_1_TEST" %M6.2 "E18"	
%M0.5 "E5" %M4.5 "E17" %M3.1 "Retroceso_ cinta_1_TEST" %M6.2 "E18"	
"E17" %M3.1 "Retroceso_ cinta_1_TEST" %M6.2 "E18"	
%M6.2 "E18"	
%M3.2 "Extender_ derivador_TEST" %M0.5 "E5"	
%M2.4 "E12"	
%M3.2 "Extender_	
"Parada_de_ emergencia_2" *M3.3 "Retraer_tope_ TEST" "Retraer_tope"	
"Retraer_tope"	
2.1 (Página1 - 10)	

Totally Integrated **Automation Portal** Segmento 2: (2.1 / 4.1) 1.1 (Página1 - 9) %M3.4 "Avance_cinta_ 2_TEST" %Q0.4 "Avance_cinta_2" +**(**)-**%M2.5** "E13" 4 F %M3.5 %Q0.5 "Retroceso_ cinta_2_TEST" "Retroceso_ cinta_2" $\dashv \vdash$ %M3.6 "Retroceso_ carro_TEST" %Q0.6 "Retroceso_carro" 4 6 ()-**%M2.2** "E10" | | | %M3.7 "Avance_carro_ TEST" %Q0.7 "Avance_carro" **+** + ()-**%M0.6** "E6" 4 F **%M4.0**"Ventosa_
abajo_TEST" %Q1.0 "Ventosa_abajo" +**(**)-**%M0.7** "E7" 4 F %M2.0 "E8" 4 F **%M2.3** "E11" %M4.1 "Vacio_ conectado_ TEST" %Q1.1 "Vacio_ conectado" 4 F (s) %M2.0 "E8" 1 %Q1.1 "Vacio_ conectado" **%M2.4** "E12" -(R)-3.1 (Página1 - 11)

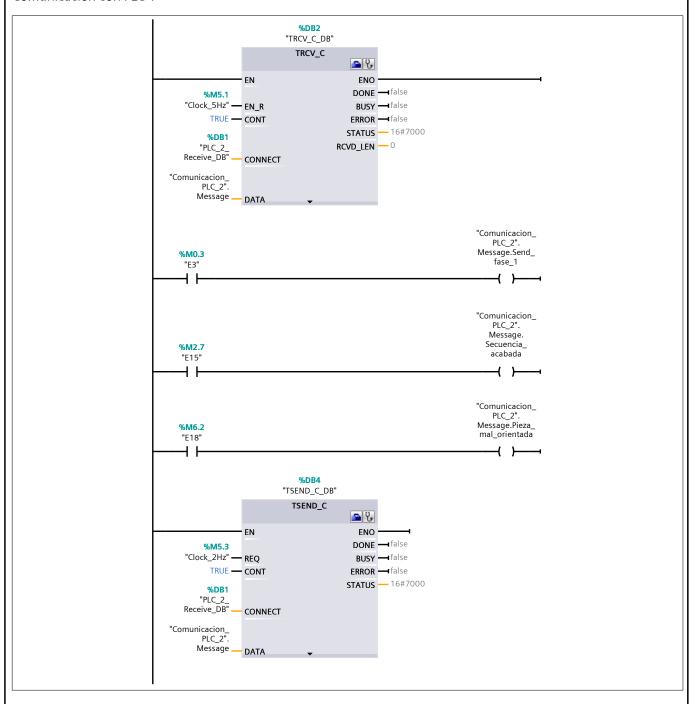
tomati	on Portal						
nento	2: (3.1 / 4.1)						
~~~	~~~~	~~~~	2.1	( Página1 - 10	0)	~~~~	~~~~~
	<b>%M4.3</b> "Parada_de_ emergencia_2"						
	%M4.1 "Vacio_ conectado_ TEST"	%M2.0 "E8" /-	%M2.1 "E9" 	%M2.2 "E10"	%M2.3 "E11"		
	<b>%M4.2</b> "E16"	<b>%M0.5</b> "E5"	<b>%M2.5</b> "E13"	%N "Aviso	<b>M6.0</b> o_HMI_ eza"		
	I	——VI——	——// <del> </del>	(	<b>)</b>		
			<b>%Q0.2</b> "Extender_ derivador"				
<u></u>			(R)				
	<b>%M2.2</b> "E10"	<b>%M2.3</b> "E11"					
	LIV	LII	ı				
	~~~~	~~~~	4.1	~~~~	~~~~	~~~~	~~~~~

Totally Integrated Automation Portal					
egmento 2: (4.1 / 4.1)		3.1 (Página	1 _ 11)	•	
<u> </u>	—— VI——	3.1 (Taylila		~~~~	
> 3					

Totally Integrated
Automation Portal

Segmento 3:

Comunicación con PLC 1



Segmento 4:

Contador de piezas mal orientadas

Totally Integrated Automation Portal %DB14 "IEC_Counter_ 0_DB" **%M6.0**"Aviso_HMI_ pieza" CTU Int %MW100 **%M0.0** "E0" "Contador_ piezas_mal_ orientadas" 10 — PV