INVERSIÓN DE GIRO AUTOMÁTICA

ACTIVIDAD EVALUABLE Nº6

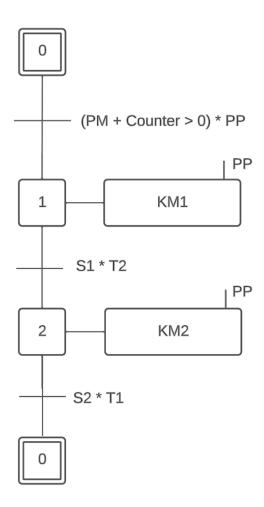
JOEL SANZ MARTÍ - 2º CFGS

1. FUNCIONAMIENTO

Al pulsar marcha, el motor empezará a avanzar hasta que toque el final de carrera 1. Pasados tres segundos, el motor avanzará en sentido contrario, hasta tocar el final de carrera 2 durante otros tres segundos. Este ciclo se repetirá cinco veces por cada vez que se pulse marcha.

El motor se moverá mientras el pulsador de paro no esté pulsado.

2. GRAFCET



3. LISTA DE ENTRADAS Y SALIDAS DEL PLC

Entradas	Nombre de Variable	Elemento Físico	Función	Configuración
0.0	PM	Pulsador 1	Pulsador de Marcha	NA
0.1	PP	Pulsador 2	Pulsador de Paro	NC
0.2	S1	Final de Carrera 1	Final del Recorrido	NA
0.3	S2	Final de Carrera 2	Inicio del Recorrido	NA

Salidas	Nombre de Variable	Elemento Físico	Función
0.0	KM1	Contactor 1	Avance Motor
0.1	KM2	Contactor 2	Retroceso Motor

4. ASIGNACIÓN DE MEMORIA

Estas son las variables usadas en el programa:

Nombre	Tipo de datos	Valor inicial	AT	Retentiva	Constante	Comentario
Et0	BOOL					Etapa 0
Et1	BOOL					Etapa 1
Et2	BOOL					Etapa 2
T1	TON					Timer 1
T2	TON					Timer 2
C1	СТИ					Counter 1

Et0, Et1 y Et2 indican si su correspondiente etapa está activa o no.

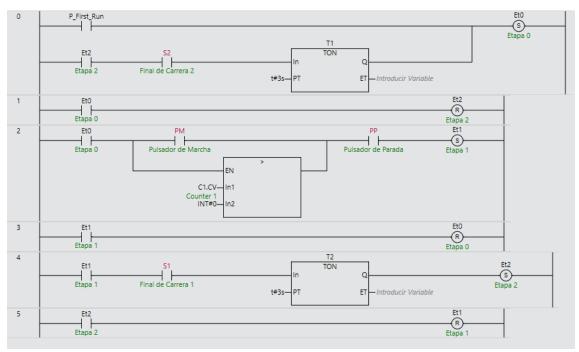
T1 y T2 cuentan el tiempo que el motor lleva parado en uno de los dos extremos del recorrido. Se activan con los finales de carrera S2 y S1, respectivamente.

C1 cuenta el número de ciclos que ha dado el motor desde que se ha pulsado marcha. Se reinicia automáticamente cuando su salida llega a 5.

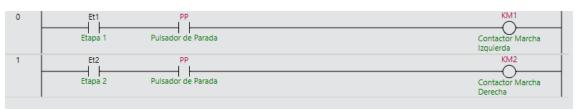
5. PROGRAMA CON SYSMAC STUDIO

El programa está dividido en tres bloques:

SECUENCIAL: PROGRAMA PRINCIPAL



SALIDAS: CONTROL DE LAS SALIDAS FÍSICAS



CONTADORES: LÓGICA DEL CONTADOR C1

```
C1

Et1

CU

Etapa 1

C1.Q—Reset

Counter 1

INT#5—PV
```

3 | 3