# CFGS AUTOMATIZACIÓ I ROBOTICA INDUSTRIAL

MP 01: AUTOMATITZACIÓ I ROBÒTICA INDUSTRIAL

UF 1: Automatització elèctrica cablada

**ACTIVITAT E9 – GRAFCET Trepan** 

Alumne: Jose Granados Diaz

Professor: Francesc X. Caballero

Curs: 2021-2022

Data: Dimarts 19 d'Abril del 2022



## EXERCICI E8 –AUTOMATITZACIÓ ELÈCTRICA CABLADA-:

APLICACIÓ DE MÈTODES PER AL DESENVOLUPAMENT DE SISTEMES DE CONTROL SEQÜENCIAL: GRAFCET

#### E8. GRAFCET Trepan

A partir de l'esquema donat, amb tot el que s'ha explicat a classe i amb l'ajuda de la documentació de la que disposes es demana que es desenvolupi el diagrama GRAFCET funcional i tecnològic per al funcionament de l'aplicació següent:

#### MEMÒRIA DESCRIPTIVA

El projecte tracta l'automatització d'un trepant per tal de que funcioni amb una o altre sequència depenent de la peça a tractar, la qual també haurà de detectar mitjançant sensors.

Si premem el botó de marxa  $S_M$ , la bancada del trepant està a dalt de tot, i la mordassa està oberta, el motor  $M_1$  es posa en funcionament. Un cop engegat el motor, si col·loquem la peça a la mordassa, el sensor  $S_{50}$  la detecta i fa que quedi fixada per la mordassa; posteriorment, els sensors  $S_{10}$  i  $S_{20}$  s'encarreguen de detectar si la peça es gran o petita, per tal de iniciar una o altra seqüència de treball del trepant.

→ Si tan sols detecta S<sub>10</sub> s'engegarà la seqüència destinada a la les peces
petites:

El motor M<sub>2</sub> s'activa i comença a fer baixar la bancada fins arribar al final de cursa situat més baix S<sub>3</sub>, el qual indica que la bancada ha arribat al seu fi i que la peça ja està foradada per complet. Aquest final de cursa fa que el motor canvií de sentit de gir mitjançant una temporització i que comenci a girar en sentit contrari per fer pujar la bancada fins arribar a la posició de repòs i obrir la mordassa per poder així treure'n la peça.

→ Si detecten els dos sensors S<sub>10</sub> i S<sub>20</sub> alhora, s'engegarà la seqüència destinada a les peces grans:

El motor M<sub>2</sub> s'activa i comença a fer baixar la bancada fins arribar al final de cursa S<sub>2</sub> situat al mig del recorregut, on es para per desprès d'una temporització canviar de sentit de gir i elevar-se fins a la posició inicial; la peça estarà foradada fins a la meitat. Un cop el sensor S<sub>1</sub> ha detectat l'arribada de la bancada a dalt, inicia un altre canvi de sentit de gir amb la seva corresponent temporització, per tal de tornar a fer baixar la bancada, però aquest cop fins al final del recorregut, on el final de cursa S<sub>3</sub> l'indicarà el final de recorregut i també la fi de l'acció de foradar. Posteriorment, el motor M<sub>2</sub> farà el darrer canvi de sentit de gir amb la temporització pertinent per arribar de nou a la posició de



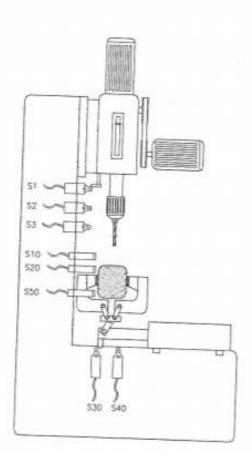
### EXERCICI E8 –AUTOMATITZACIÓ ELÈCTRICA CABLADA-:

APLICACIÓ DE MÈTODES PER AL DESENVOLUPAMENT DE SISTEMES DE CONTROL SEQÜENCIAL: GRAFCET

repòs i obrir la mordassa per poder així treure la peça.

Desprès de finalitzar qualsevol de les dues seqüències, el motor M<sub>1</sub> no s'atura per tal de esperar la senyal dels sensors S<sub>50</sub>, S<sub>10</sub>, i S<sub>20</sub>, i actuar amb la seqüència corresponent depenent del tipus de peça que s'hagi de perforar.

Disposem d'un polsador d'atur que en ésser premut, fa retornar el trepant i la mordassa a les seves posicions inicials i ho deixa tot parat, a la espera de que es torni a prémer el polsador de marxa.





## CFGS – 1er AUTOMATITZACIÓ I ROBÒTICA INDUSTRIAL MF01\_UF01 Automatització elèctrica cablada

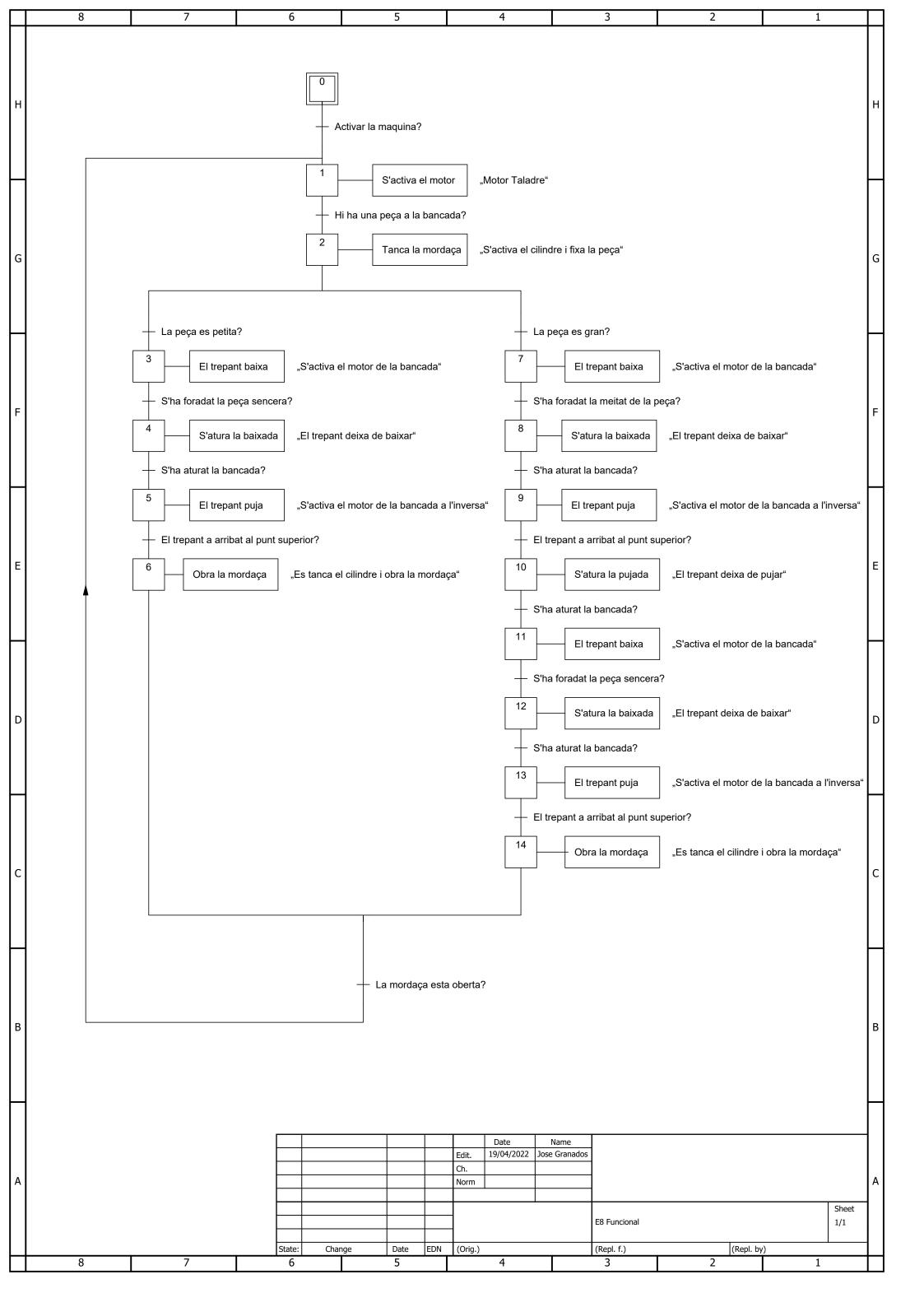
Núm. activitat: E8 Descripció de l'activitat: Manipulació de peces Alumne: Jose Granados Diaz Data: 19/04/2022

Curs: CFGS - 1r Automatització i robòtica industrial

#### - Grafcet Funcional:

Es un tipus de Grafcet de primer nivell amb una descripció poc detallada del sistema, que permet entendre per tothom el funcionament general del sistema.

**Grafcet funcional dissenyat amb OFT2 Grafcet:** 





# CFGS – 1er AUTOMATITZACIÓ I ROBÒTICA INDUSTRIAL MF01\_UF01 Automatització elèctrica cablada

#### - Grafcet Tecnològic:

Es un tipus de grafcet de segon nivell aquest tipus com indica es un grafcet mes tecnològic on es veu en cada pas les tecnologies empleades per el sistema ( dispositius elèctrics, pneumàtics, hidràulics...) Per aquest tipus de grafcet s'utilitza la norma IEC 60848.

Grafcet tecnològic dissenyat amb OFT2 Grafcet:

