

Programma PLC Rimozione Pacchi

Totally Integrated Automation Portal

Blocchi di programma

Main [OB1]

Main Proprietà							
Generale							
Nome	Main	Numero	1	Tipo	OB	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						
Informazioni							
Titolo	"Main Program Sweep (Cycle)"	Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di default	Commento
▼ Input			
Initial_Call	Bool		Initial call of this OB
Remanence	Bool		=True, if remanent data are available
Temp			
▼ Constant			
tempo pacchi	Time	T#4s	

Segmento 1:

%FC9000

"MHJ-PLC-Lab-Function-S71200"

EN

ENO

Segmento 2:

%I0.3

"Pulsante start"

%I0.4

"Pulsante stop"

%M1.0

"Loop"

%M1.0

"Loop"

Segmento 3:

%I0.3

"Pulsante start"

%M2.3

"Primo pacco"

%Q0.1

"Emettitore pacchi"

%I0.6

"Sensore presenza pacco"

%M2.3

"Primo pacco"

%M2.2

"Sensore presenza pacchi_prec"

Segmento 4:

%FC1

"Avviamento Motori"

EN

ENO

Nastro 4M pacchi

%QD30

"Motore Nastro 4M"

Nastro 4M cesta

%Q0.4

"Nastro Cesta 4M"

Nastro 2M cesta

%Q0.5

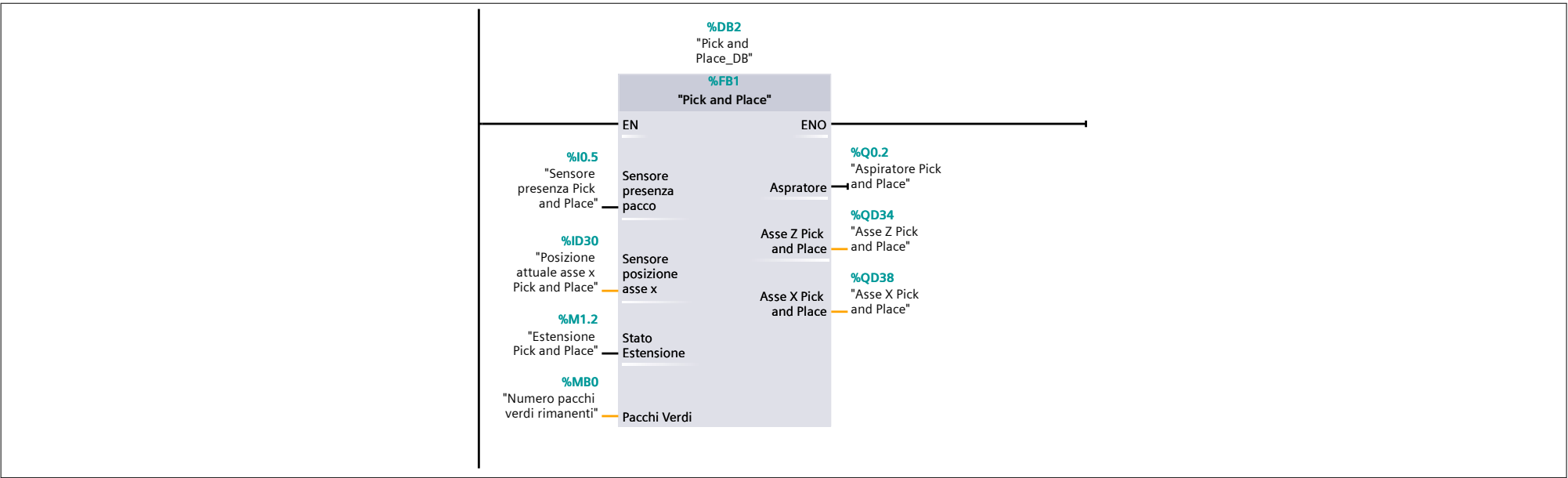
"Nastro Cesta 2M"

Nastro Pacchi verdi

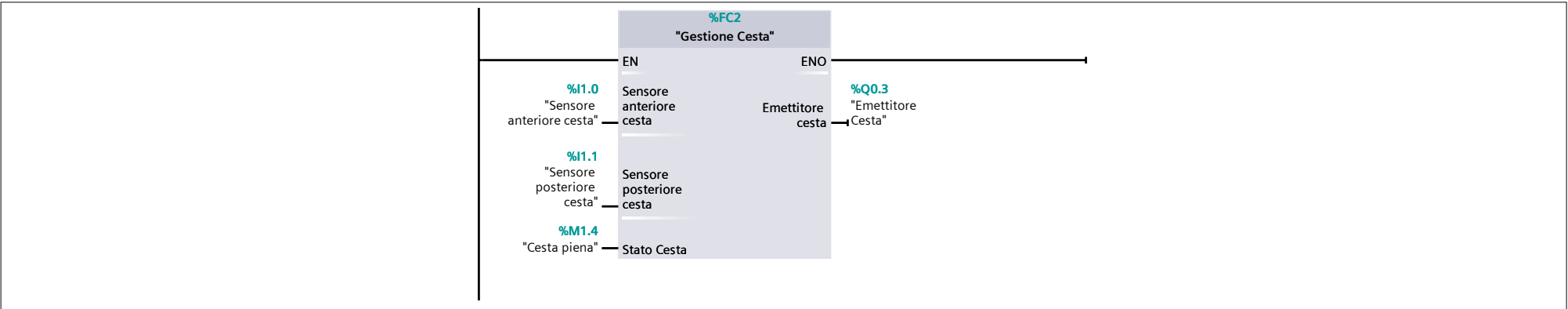
%Q0.6

"Nastro pacchi verdi"

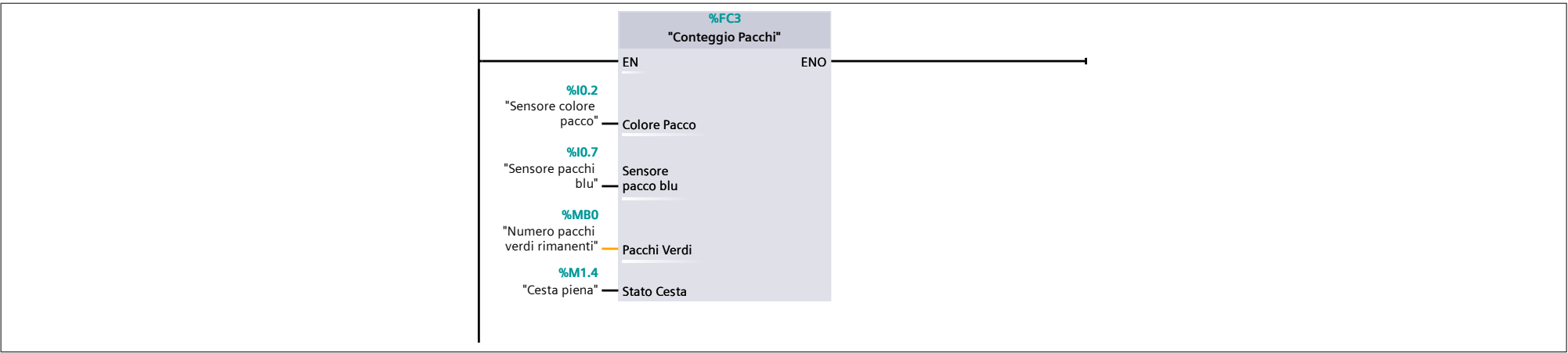
Segmento 5:



Segmento 6:



Segmento 7:



Blocchi di programma

MHJ-PLC-Lab-Function-S71200 [FC9000]

MHJ-PLC-Lab-Function-S71200 Proprietà							
Generale							
Nome	MHJ-PLC-Lab-Function-S71200	Numero	9000	Tipo	FC	Linguaggio	SCL
Numerazione	Manuale						
Informazioni							
Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di default	Commento
Input			
Output			
InOut			
▼ Temp			
rdTimeReturn	Int		
▼ outputTime	DTL		
YEAR	UInt		
MONTH	USInt		
DAY	USInt		
WEEKDAY	USInt		
HOURL	USInt		
MINUTE	USInt		
SECOND	USInt		
NANOSECOND	UDInt		
SyncVal	Byte		
forVal	Int		
forVal_2	Int		
Value	Byte		
▼ Constant			
CompVal	Byte	16#34	
Value_01	Byte	16#11	
Value_01_DW	DWord	16#A165_D992	
Value_02_DW	DWord	16#58BE_4401	
▼ Return			
MHJ-PLC-Lab-Function-S71200	Void		

```
0001
0002 #Value:=PEEK(area := 16#82,
0003     dbNumber := 0,
0004     byteOffset := 511);
0005 #Value := #Value + 1;
0006
0007 POKE(area := 16#82,
0008     dbNumber := 0,
0009     byteOffset := 511,
0010     value := #Value);
0011
0012 POKE(area:=16#81,
0013     dbNumber:=0,
0014     byteOffset:=1016,
0015     value:=#Value_01_DW);
0016 POKE(area := 16#81,
0017     dbNumber := 0,
0018     byteOffset := 1020,
0019     value := #Value_02_DW);
0020
0021 POKE(area := 16#81,
0022     dbNumber := 0,
0023     byteOffset := 511,
0024     value := B#16#00);
0025
0026 FOR #forVal := 0 TO 120 DO
0027     FOR #forVal_2:=0 TO 10 DO
0028         #rdTimeReturn:=RD_SYS_T(#outputTime);
0029         #rdTimeReturn := WR_SYS_T(#outputTime);
0030         #rdTimeReturn := RD_SYS_T(#outputTime);
0031         #rdTimeReturn := WR_SYS_T(#outputTime);
0032     END_FOR;
0033     #SyncVal:= PEEK(area := 16#81,
0034         dbNumber := 0,
0035         byteOffset := 511);
0036     IF #SyncVal = #CompVal THEN
0037         GOTO M_1;
0038     END_IF;
0039 END_FOR;
0040 RETURN;
0041
0042 M_1:
0043 POKE(area := 16#81,
```

Totally Integrated Automation Portal																																										
<div>0044 dbNumber := 0,</div> <div>0045 byteOffset := 511,</div> <div>0046 value := B#16#0);</div> <div>0047</div> <div>0048</div> <div>0049</div>																																										
<table><tr><th>Simbolo</th><th>Indirizzo</th><th>Tipo</th><th>Commento</th></tr><tr><td>#CompVal</td><td>16#34</td><td>Byte</td><td></td></tr><tr><td>#forVal</td><td></td><td>Int</td><td></td></tr><tr><td>#forVal_2</td><td></td><td>Int</td><td></td></tr><tr><td>#outputTime</td><td></td><td>DTL</td><td></td></tr><tr><td>#rdTimeReturn</td><td></td><td>Int</td><td></td></tr><tr><td>#SyncVal</td><td></td><td>Byte</td><td></td></tr><tr><td>#Value</td><td></td><td>Byte</td><td></td></tr><tr><td>#Value_01_DW</td><td>16#A165_D992</td><td>DWord</td><td></td></tr><tr><td>#Value_02_DW</td><td>16#58BE_4401</td><td>DWord</td><td></td></tr></table>			Simbolo	Indirizzo	Tipo	Commento	#CompVal	16#34	Byte		#forVal		Int		#forVal_2		Int		#outputTime		DTL		#rdTimeReturn		Int		#SyncVal		Byte		#Value		Byte		#Value_01_DW	16#A165_D992	DWord		#Value_02_DW	16#58BE_4401	DWord	
Simbolo	Indirizzo	Tipo	Commento																																							
#CompVal	16#34	Byte																																								
#forVal		Int																																								
#forVal_2		Int																																								
#outputTime		DTL																																								
#rdTimeReturn		Int																																								
#SyncVal		Byte																																								
#Value		Byte																																								
#Value_01_DW	16#A165_D992	DWord																																								
#Value_02_DW	16#58BE_4401	DWord																																								

Totally Integrated Automation Portal

Blocchi di programma

Avviamento Motori [FC1]

Avviamento Motori Proprietà

Generale

Nome	Avviamento Motori	Numero	1	Tipo	FC	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						

Informazioni

Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di default	Commento
Input			
▼ Output			
Nastro 4M pacchi	Real		
Nastro 4M cesta	Bool		
Nastro 2M cesta	Bool		
Nastro Pacchi verdi	Bool		
InOut			
Temp			
▼ Constant			
Tensione Motore nastro 4M	Real	1.5	
▼ Return			
Avviamento Motori	Void		

Segmento 1:

Segmento 2:

Segmento 3:

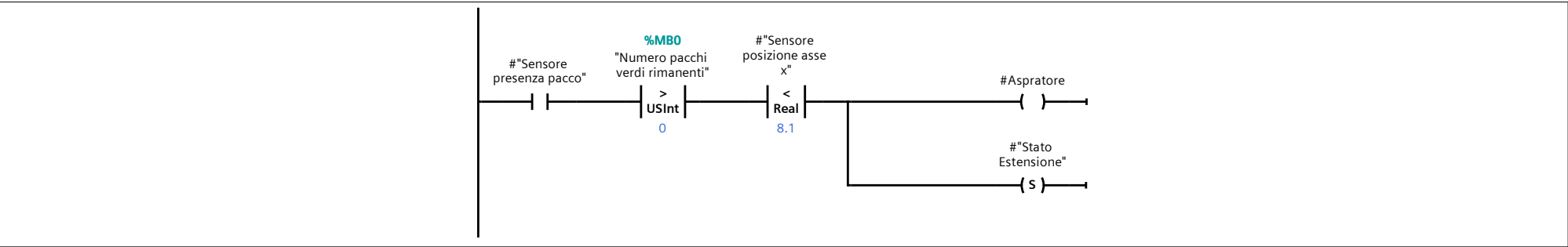
Blocchi di programma

Pick and Place [FB1]

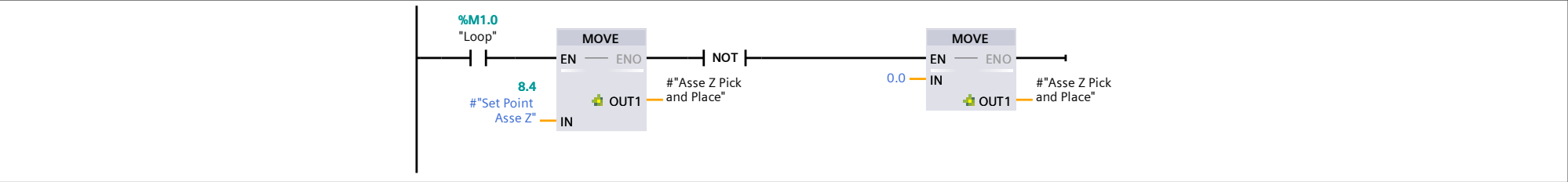
Pick and Place Proprietà							
Generale							
Nome	Pick and Place	Numero	1	Tipo	FB	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						
Informazioni							
Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di default	Ritenzione	Accessibile da HMI/OPC UA	Scrivibile da HMI/OPC UA	Visibile in HMI Engineering	Valore di impostazione	Controllo	Commento
▼ Input									
Sensore presenza pacco	Bool	false	Non a ritenzione	True	True	True	False		sensore del Pick and Place per la presenza
Sensore posizione asse x	Real	0.0	Non a ritenzione	True	True	True	False		
▼ Output									
Aspiratore	Bool	false	Non a ritenzione	True	True	True	False		Aspiratore del Pick and Place
Asse Z Pick and Place	Real	0.0	Non a ritenzione	True	True	True	False		
Asse X Pick and Place	Real	0.0	Non a ritenzione	True	True	True	False		
▼ InOut									
Stato Estensione	Bool	false	Non a ritenzione	True	True	True	False		Indica se il Pick and Place si deve estendere
Pacchi Verdi	Byte	0	Non a ritenzione	True	True	True	False		
Static									
Temp									
▼ Constant									
Set Point Asse Z	Real	8.4							
Set Point Asse X	Real	8.2							

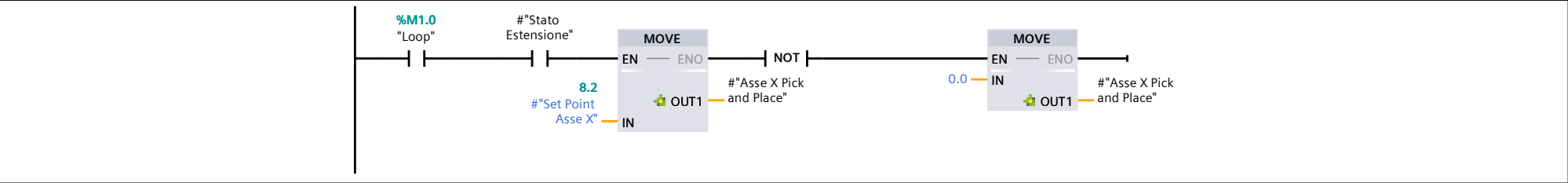
Segmento 1: Aspiratore del Pick and Place



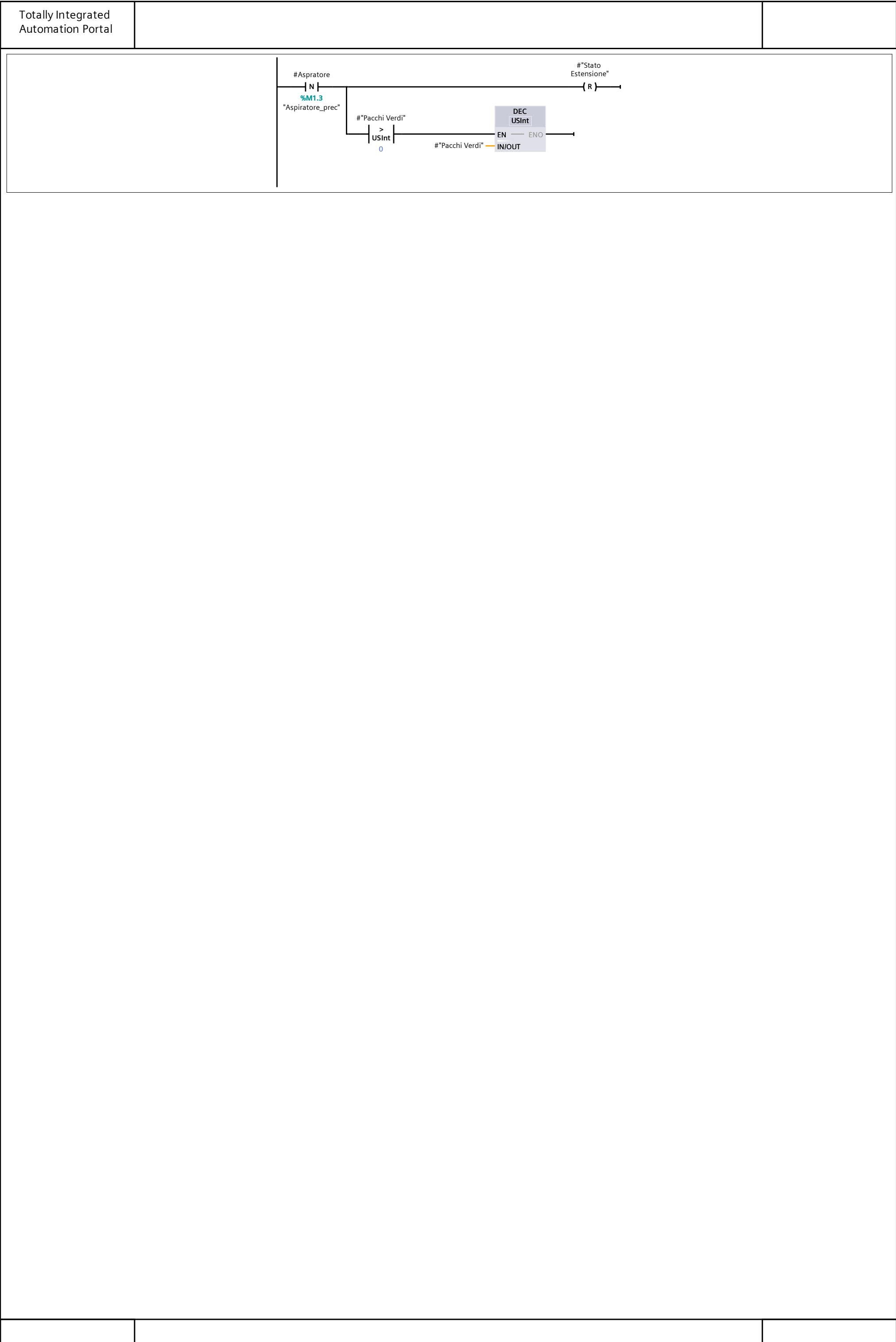
Segmento 2:



Segmento 3:



Segmento 4: Indica se il Pick and Place si deve estendere



Totally Integrated Automation Portal

Blocchi di programma

Pick and Place_DB [DB2]

Pick and Place_DB Proprietà

Generale

Nome	Pick and Place_DB	Numero	2	Tipo	DB	Linguaggio	DB
Numerazione	Automatico						

Informazioni

Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di avvio	A riten- zione	Accessi- bile da HMI/OPC UA	Scri- vi- bile da HMI/ OPC UA	Visibile in HMI Engi- neering	Valore di imposta- zione	Controllo	Commento
▼ Input									
Sensore presenza pacco	Bool	false	False	True	True	True	False		sensore del Pick and Place per la pre- senza
Sensore posizione asse x	Real	0.0	False	True	True	True	False		
▼ Output									
Aspiratore	Bool	false	False	True	True	True	False		Aspiratore del Pick and Place
Asse Z Pick and Place	Real	0.0	False	True	True	True	False		
Asse X Pick and Place	Real	0.0	False	True	True	True	False		
▼ InOut									
Stato Estensione	Bool	false	False	True	True	True	False		Indica se il Pick and Place si deve es- tendere
Pacchi Verdi	Byte	0	False	True	True	True	False		
Static									

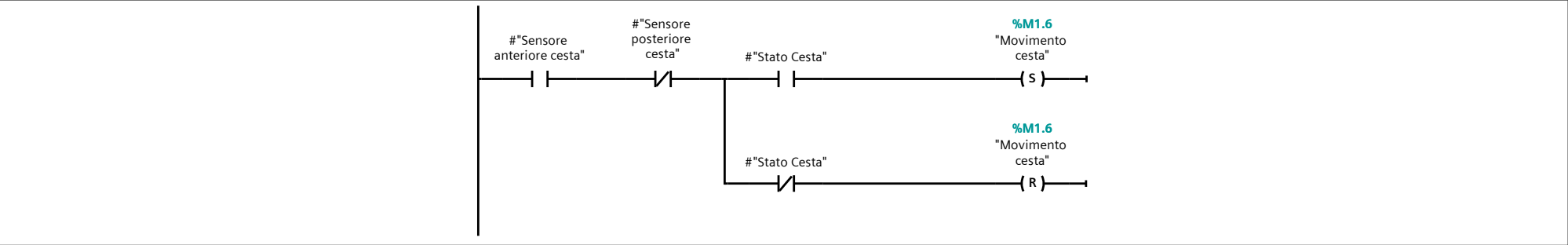
Blocchi di programma

Gestione Cesta [FC2]

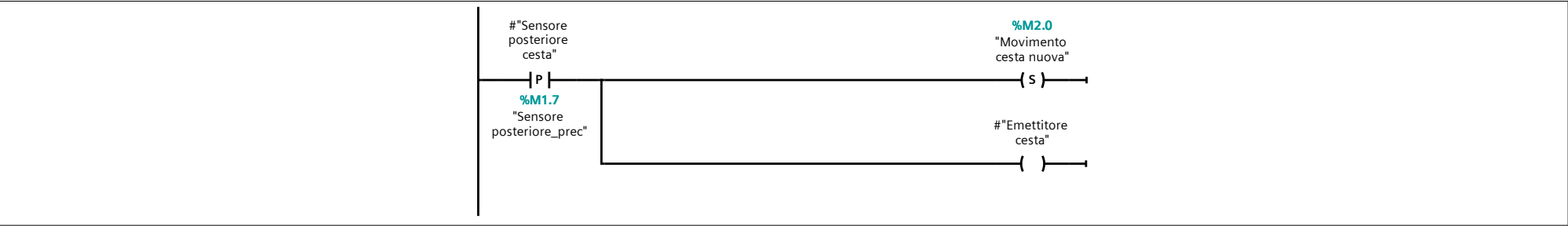
Gestione Cesta Proprietà							
Generale							
Nome	Gestione Cesta	Numero	2	Tipo	FC	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						
Informazioni							
Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di default	Commento
▼ Input			
Sensore anteriore cesta	Bool		
Sensore posteriore cesta	Bool		
▼ Output			
Emettitore cesta	Bool		
▼ InOut			
Stato Cesta	Bool		
Temp			
Constant			
▼ Return			
Gestione Cesta	Void		

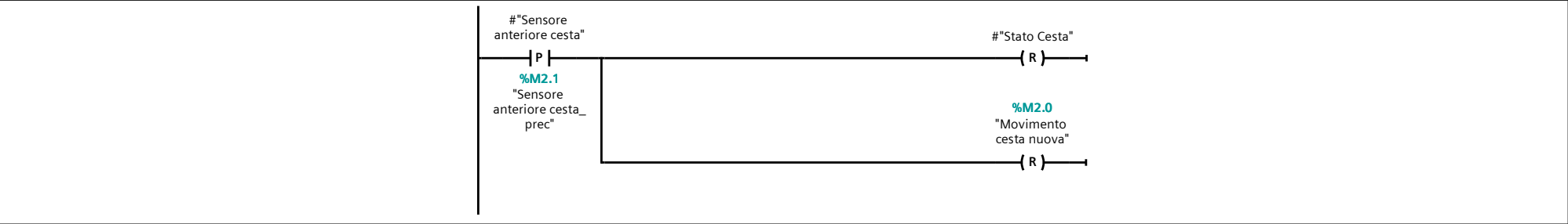
Segmento 1: Se il nastro si deve muovere



Segmento 2:



Segmento 3:



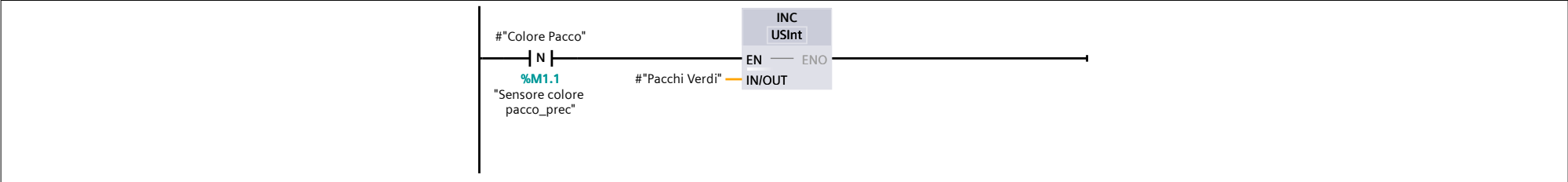
Blocchi di programma

Conteggio Pacchi [FC3]

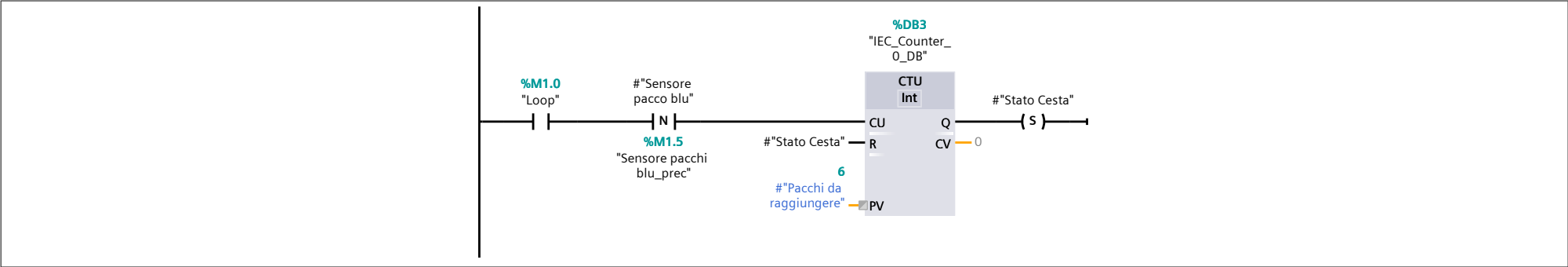
Conteggio Pacchi Proprietà							
Generale							
Nome	Conteggio Pacchi	Numero	3	Tipo	FC	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						
Informazioni							
Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

Nome	Tipo di dati	Valore di default	Commento
▼ Input			
Colore Pacco	Bool		
Sensore pacco blu	Bool		
Output			
▼ InOut			
Pacchi Verdi	USInt		
Stato Cesta	Bool		
Temp			
▼ Constant			
Pacchi da raggiungere	Byte	6	
▼ Return			
Conteggio Pacchi	Void		

Segmento 1:



Segmento 2:



Totally Integrated Automation Portal

Blocchi di programma / Blocchi di sistema / Risorse del programma

IEC_Counter_0_DB [DB3]

IEC_Counter_0_DB Proprietà

Generale

Nome	IEC_Counter_0_DB	Numero	3	Tipo	DB	Linguaggio	DB
Numerazione	Automatico						

Informazioni

Titolo		Autore	Simatic	Commento		Famiglia	IEC
Versione	1.0	ID definito dall'utente	CNTR				

Nome	Tipo di dati	Valore di avvio	A riten- zione	Accessi- bile da HMI/OPC UA	Scri- vi- bile da HMI/ OPC UA	Visibile in HMI Engi- neering	Valore di imposta- zione	Controllo	Commento
▼ Static									
CU	Bool	false	False	True	True	True	False		
CD	Bool	false	False	True	True	True	False		
R	Bool	false	False	True	True	True	False		
LD	Bool	false	False	True	True	True	False		
QU	Bool	false	False	True	True	True	False		
QD	Bool	false	False	True	True	True	False		
PV	Int	0	False	True	True	True	False		
CV	Int	0	False	True	True	True	False		