

Totally Inte Automation	grated n Portal						
locchi d	di programma						
lain [OB ^r	1]						
ain Proprieta enerale	à						
ome	Main	Numero 1		Tipo	ОВ	Linguaggio KOP	
umerazione formazioni	Automatico						
tolo	"Main Program Sweep (Cy- cle)"	Autore		Commento		Famiglia	
ersione	0.1	ID definito dall'utente					
ome		Tipo di dati	Valore di default		Commento		
nput		ripo di dati	valore di default		Commento		
Initial_C		Bool			Initial call of this O		
Remane Temp	ence	Bool			=True, if remanent	data are available	
Constant							
tempo p	oacchi	Time	T#4s				
gmento 1	1:						
		1	%FC9000				
			C-Lab-Function-S71200"				
		— EN	ENO				
		l					
egmento 2	2:						
		%10.3	%10.4		%M1.0		
		"Pulsante s			"Loop"		
		'''	''		()		
		%M1.0 "Loop"					
							
		l					
egmento 3	3:						
					%Q0.1		
		%I0.3 "Pulsante s			"Emettitore pacchi"		
		├ ──┤	VI		()		
		%I0.6			%M2.3		
		"Sensore presenza p	e acco"		"Primo pacco" (S)———		
		——— P					
		"Sensore presenza pacchi_pr	a				
		, seepr					
egmento 4	1 :						
-							
		I	%FC1				
			viamento Motori"				
		— EN	ENO %QD3	0			
			Nastro 4M "Moto pacchi — 4M"	re Nastro			
			Nastro 4M %Q0.4 cesta ──"Nastr	o Cesta 4M"			
			Nastro 2M %Q0.5				
			cesta — "Nastr	o Cesta 2M"			
			cesta ── "Nastr %Q0.6				
				o pacchi			

Totally Integrated Automation Portal		
	"Pick and Place" EN ENO "Sensore presenza Pick and Place" presenza Pick and Place" "Posizione attuale asse x Pick and Place" "Estensione Pick and Place" "Sensore presenza pacco "Asse Z Pick and Place" Sensore presenza Aspratore Asse Z Pick and Place" "MOD.2 "Aspiratore Pick and Place" "Asse Z Pick and Place" "MOD.3 "Asse Z Pick and Place" "MOD.3 "Asse X Pick and Place" "MOD.3 "Mod.3 "Asse X Pick and Place" "MOD.3 "Mod.3	
Segmento 6:		
	%FC2 "Gestione Cesta" EN ENO Sensore anteriore cesta" %I1.1 "Sensore posteriore cesta" wM1.4 "Cesta piena" KFC2 "Gestione Cesta" Emettitore cesta "Emettitore cesta" "Emettitore cesta" "Cesta" *Q0.3 "Emettitore cesta" "Cesta" *WO.3 "Emettitore cesta" *Cesta" *Cesta"	
Segmento 7:		
	"Conteggio Pacchi" EN ENO **Sensore colore pacco" — Colore Pacco **Sensore pacchi blu" — pacco blu **MBD "Numero pacchi verdi rimanenti" — Pacchi Verdi **MM1.4 "Cesta piena" — Stato Cesta	
I		T

Totally Integrated
Automation Portal

Blocchi di programma

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

MHJ-PLC-Lab-Fu	nction-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	Tina di dati	Valore di default	Commente	
	Tipo di dati	valore di default	Commento	
Input				
Output				
InOut				
▼ Temp				
rdTimeReturn	Int			
outputTime	DTL			
YEAR	UInt			
MONTH	USInt			
DAY	USInt			
WEEKDAY	USInt			
HOUR	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,
       byteOffset := 1020,
0018
0019
       value := #Value_02_DW);
0020
0021 POKE (area := 16#81,
        dbNumber := 0,
0022
0023
        byteOffset := 511,
0024
        value := B#16#00);
0025
0026 FOR #forVal := 0 TO 120 DO
      FOR #forVal 2:=0 TO 10 DO
0027
0028
         #rdTimeReturn:=RD_SYS_T(#outputTime);
0029
         #rdTimeReturn := WR_SYS_T(#outputTime);
0030
         #rdTimeReturn := RD_SYS_T(#outputTime);
         #rdTimeReturn := WR_SYS_T(#outputTime);
0031
0032
      END FOR;
0033
      #SyncVal:= PEEK(area := 16#81,
0034
                dbNumber := 0,
0035
                byteOffset := 511);
0036
      IF #SyncVal = #CompVal THEN
0037
          GOTO M_1;
     END_IF;
0038
0039 END FOR;
0040 RETURN;
0041
0042 M_1:
0043 \text{ POKE (area := } 16#81,
```

Totally Integrated Automation Portal

```
0044    dbNumber := 0,
0045    byteOffset := 511,
0046    value := B#16#0);
0047
0048
0049
```

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 Integr Automation P	ated Portal								
Blocchi di Avviamento									
Avviamento Mo									
Generale									
	Avviamento Automatico	Motori	Numero	1		Tipo	FC	Linguaggio	KOP
Informazioni	Automatico								
Titolo			Autore			Commento		Famiglia	
Versione	0.1		ID definite dall'utent	е					
Nome			Tipo d	li dati	Valore di default		Commento		
Input ▼ Output									
Nastro 4M	nacchi		Real						
Nastro 4M			Bool						
Nastro 2M			Bool						
Nastro Pac	chi verdi		Bool						
InOut									
Temp ▼ Constant									
	Antora maste	414	Real		1.5				
▼ Return	Motore nastro	+IVI	real		1.5				
Avviament	n Motori		Void						
Segmento 1:			Void						
		%M1.0 "Loop"	%M "Cesta	piena"	MOVE EN ENO -	NOT 	MOVE EN — ENO —		
					1.5 Tensione ore nastro 4M" — IN	#"Nastro Pacchi verdi"	<u>.</u> • out1 — l	pacchi"	
Segmento 2:									
				%M1.6 "Movimento cesta"			#"Nastro 4M cesta"		
Segmento 3:									
				%M2.0 "Movimento cesta nuova"			#"Nastro 2M cesta" ()		

otally Integrated	
ition Portal	

Blocchi di programma

Pick and Place [FB1]

Pick and Place P	roprietà						
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	vi-	HMI Engi- neering		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									
Aspratore	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:

```
**Asse Z" — IN

**MOVE
EN ENO

#**Asse Z Pick
and Place"

**OUT1

**OUT1

**OUT1

**OUT1

**OUT1

**OUT1

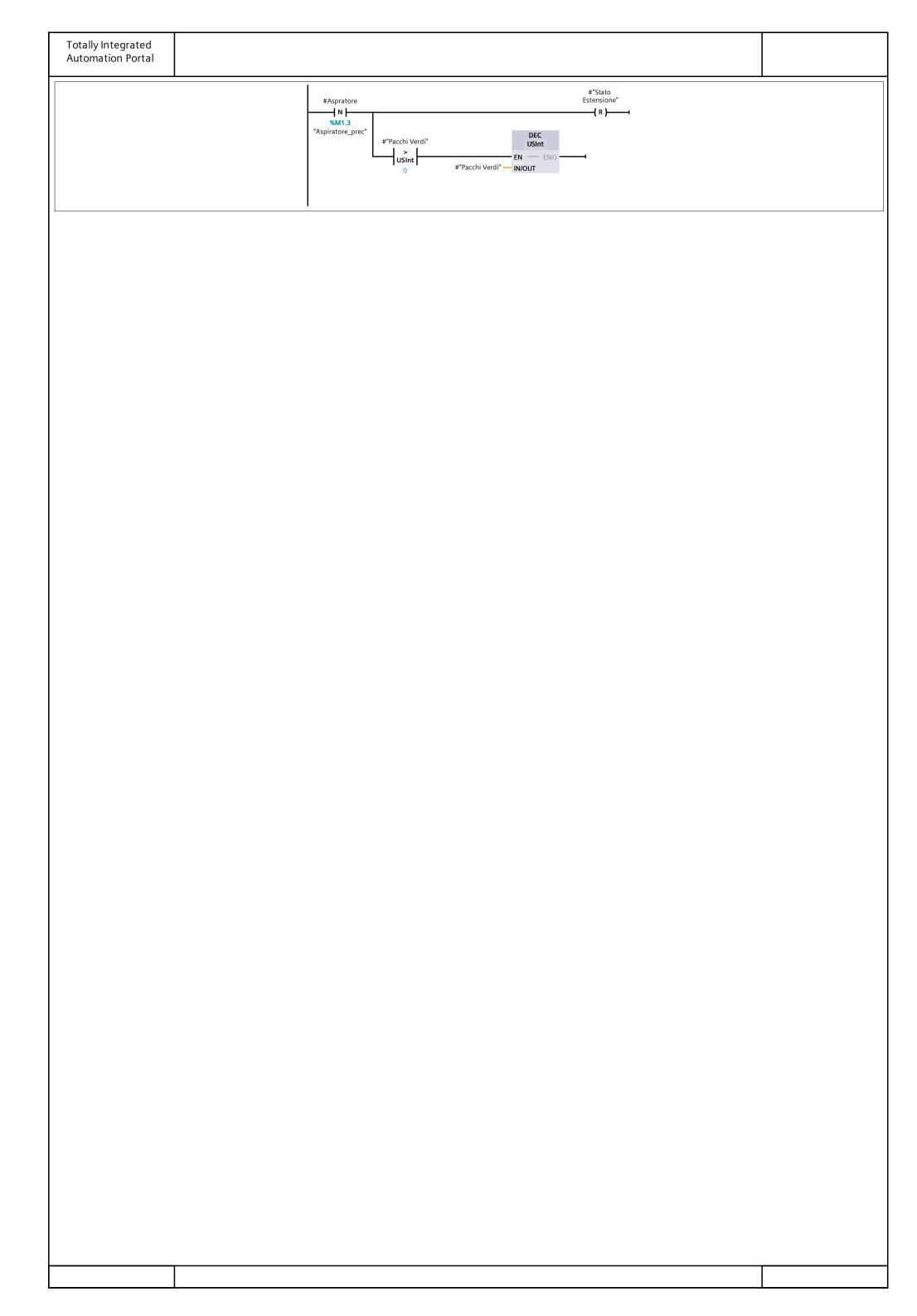
**OUT1

**OUT1

**OUT1
```

Segmento 3:

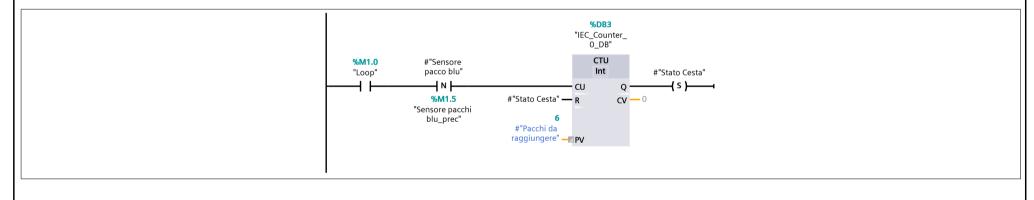
Segmento 4: Indica se il Pick and Place si deve estendere



Pick and Place_	DB Proprieta												
Generale		_	lla.		_			_	_				
Nome	Pick and Place_DI	3	Numero)	2		Tipo	D	В		Lingua	ggio	DB
Numerazione	Automatico												
nformazioni			II.								U=		
itolo			Autore	• -			Commento				Famigli	a	
/ersione	0.1		ID defin dall'ute										
Nome		Tipo di	dati	Valore d	i avvio	A riten- zione	Accessi- bile da HMI/OPC UA	vi-	neering	Valore di imposta- zione	Controllo	Comme	ento
▼ Input								U, t					
Sensore	oresenza pacco	Bool	1	false		False	True	True	True	False		sensore senza	e del Pick and Place per la pre
Sensore	oosizione asse x	Real		0.0		False	True	True	True	False			
▼ Output													
Aspratore	2	Bool		false		False	True	True	True	False		Aspirato	ore del Pick and Place
	ck and Place	Real		0.0		False	True		True	False		/ ispirate	ore deriver and ridee
	ck and Place	Real		0.0		False	True	_	True	False			
✓ InOut	ck and ridce	rear		0.0		luise	Truc	Truc	Truc	i disc			
Stato Est	ensione	Bool	†	false		False	True	True	True	False			e il Pick and Place si deve es-
D 1:1/		D. 4-		0		T-1	T	T	T	F-1		tendere	9
Pacchi Ve Static	erdi	Byte		0		False	True	True	True	False			

Gestione Co	programma					
Gestione Cesta	. 3					
Generale		llu la	-			
Nome Numerazione nformazioni	Gestione Cesta Automatico	Numero 2	Tipo	FC	Linguaggio KOP	
Titolo /ersione	0.1	Autore ID definito dall'utente	Commento		Famiglia	
Nome		Tipo di dati	Valore di default	Commento		
▼ Input Sensore a	nteriore cesta	Bool				
	osteriore cesta	Bool				
Emettitore	e cesta	Bool				
▼ InOut Stato Cest	a	Bool				
Temp Constant						
Return		17.1.1				
Gestione (Se il nastro si deve	Void				
egmento 1.	se ii iiasti o si deve	e muovere				
			#"Sensore	%M1.6		
		#"Sensore anteriore cesta"	posteriore cesta" #"Stato Cesta"	"Movimento cesta" ———— (S)		
				%M1.6		
			#"Stato Cesta"	"Movimento cesta" ———— (R)———		
			•	` ,		
egmento 2:						
		#"Sensore		%M2.0		
		posteriore cesta"		"Movimento cesta nuova"		
		P %M1.7 "Sensore		(S) #"Emettitore		
		posteriore_prec"		cesta"		
egmento 3:						
		#"Sensore anteriore cesta" P		#"Stato Cesta"		
		%M2.1 "Sensore		%M2.0		
		anteriore cesta_ prec"		"Movimento cesta nuova"		
				\ <i></i>		

	Conteggio Pacchi Automatico	Numero					
ome Imerazione		Numero					
ımerazione			3	Tipo	FC	Linguaggio	KOP
ormazioni	ratornatico				<u> </u>	, 5	
olo	0.4	Autore		Commento		Famiglia	
ersione	0.1	ID definito dall'utente					
ome		Tipo di da	ti Valore di	default	Commento		
^r Input		•					
Colore Pac	CO	Bool					
Sensore pa		Bool					
Output							
InOut							
Pacchi Verd	di	USInt					
Stato Cesta	a	Bool					
Temp							
Constant							
Pacchi da r	raggiungere	Byte	6				
Return							
Conteggio	Pacchi	Void					
Pacchi Vero Stato Cesta Temp Constant Pacchi da r	raggiungere Pacchi	Bool	6				



Comment Comm	ome umerazione												
Autore D definito dall'utente D definito d	forms - :		В	Numero	3		Tipo	DI	В		Linguag	gio DB	
ID definito dall'utente Tipo di dati Valore di avvio A ritenzione A ritenzione HMI Engiple da HMI/OPC UA Valore di avvio P Static CU Bool false R Bool false R Bool false False True True True True True True False CD Bool false False True False CO Bool False False True True True True True True True True True False CO Bool False False True True True True True True True True False CO Bool False False True True True True True True True True False True True True True True False True True True False True True True True True False True True True False True True True True False True True True True True False True True True False True True True False True True True False				Autore	Simatic		Commento				Famiglia	IEC	
Tipo di dati Valore di avvio A ritenzione HMI Engineering da HMI/OPC UA False CD Bool False R Bool False False False False False False True True True True False True True False CD Bool False False False True True True False True True False CD Bool False False True True False True True False CD Bool False False True True False True True False CD Bool False False True True False True False True True False CD Bool False False False True True False True False		1.0		ID definito	CNTR						J		
Static	ome						bile da HMI/OPC	vi- bile da HMI/	HMI Engi-	imposta-	Controllo	Commento	
CU Bool false False True True False CD Bool false False 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 O False True True True False													
CD Bool false False 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 O False True True True False			Bool	fals	e	False	True	True	True	False			
LD Bool false False True True False QU Bool false False True True True False QD Bool false False True True True False PV Int O False True True True False													
QU Bool false False True True False QD Bool false False True True True False PV Int 0 False True True True False													
QD Bool false False True True False PV Int O False True True True False													
PV Int 0 False True True False													
CV Int D False True True True False	PV												
	CV		Int	0		False	True	True	True	False			