

Totally Integ Automation							
Main [OB1]]						
Generale							
Nome	Main	Numero	1	Tipo	ОВ	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						
Informazioni							
Titolo	"Main Program Sweep (Cy-cle)"	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			

Segmento 1:

```
#FC9000

"MHJ-PLC-Lab-Function-S71200"

EN ENO
```

Segmento 2:

Segmento 3:

```
%FC1
                                "Azionamento Motori"
                                                              ENO
                                                    %Q0.3
Motore Rulli — "Motore_rulli"
           %10.2
      "Sensore_
presenza_
pacchi" __
                                                            %Q0.4

Destra ── "Rulli_Destra"
                        Presenza Pacco
                                                          %Q0.5
Sinistra ──"Rulli_Sinistra"
           %10.3
"Sensore_
colore_pacchi" — Colore pacco
                                                      Motore %Q0.1
Nastro Blu — "Motore_blu"
                                                    Motore %Q0.2
Nastro Verde — "Motore_verde"
     "Sensore_
presenza_
pacco_blu" _
                       Sensore
pacco blu
           %10.5
  "Sensore_
presenza_ Sensore
pacco_verde" — pacco verde
```

Segmento 4:

```
%M2.3

"Loop"

%Q0.6

"Motore nastro principale"

%Q0.7

"Emettitore pacchi"

( )
```

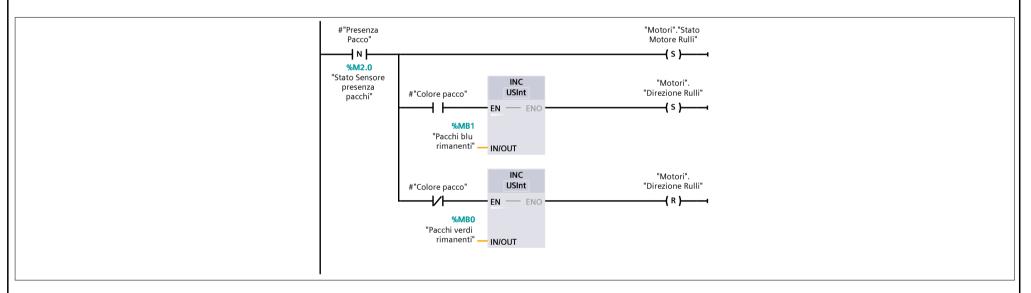
Totally Integrated	
Automation Portal	

Azionamento Motori [FC1]

Azionamento M	lotori Proprietà						
Generale							
Nome	Azionamento Motori	Numero	1	Tipo	FC	Linguaggio	KOP
Numerazione	Automatico						
Informazioni							
Titolo		Autore		Commento		Famiglia	
Versione	0.1	ID definito dall'utente					

ome	Tipo di dati	Valore di default	Commento
▼ Input			
Presenza Pacco	Bool		Sensore per vedere se c'è un pacco
Colore pacco	Bool		(0=verde; 1=blu)
Sensore pacco blu	Bool		Sensore presenza pacco blu sul nastro
Sensore pacco verde	Bool		Sensore presenza pacco verde sul nastro
▼ Output			
Motore Rulli	Bool		Motore rulli che direzionano il pacco
Destra	Bool		Comando per direzionare a destra
Sinistra	Bool		Comando per direzionare a sinistra
Motore Nastro Blu	Bool		Motore nastro trasportatore pacchi blu
Motore Nastro Verde	Bool		Motore nastro trasportatore pacchi verdi
InOut			
Temp			
Constant			
▼ Return			
Azionamento Motori	Void		

Segmento 1: Variavile di stato per l'azionamento dei rulli



Segmento 2:

```
"Motori". 'Stato
Motore Rulli"

"Motori".

"Direzione Rulli"

#Sinistra

"Motori".

"Direzione Rulli"

#Sinistra

()

#Destra

#Sinistra

()

#Destra
```

Segmento 3: Variabile di stato del nastro dei pacchi blu

Totally Integrated **Automation Portal** %MB1 "Pacchi blu rimanenti" "Motori"."Stato Motore Rulli" #"Motore Nastro Blu" **-()**-USInt %MB0 "Pacchi verdi rimanenti" #"Motore Nastro Verde" | > USInt %MB1 %MB0 "Pacchi blu rimanenti" "Pacchi verdi rimanenti" "Motori"."Stato Motore Rulli" USInt == USInt **-(** R **)**-Segmento 4: DEC USInt #"Sensore pacco blu" H۱H — ENO EN **%M2.1**"Stato Sensore pacco blu" %MB1
"Pacchi blu
rimanenti" — IN/OUT INC Dint %QD30 "Numero Pacchi Blu" — IN/OUT Segmento 5: DEC USInt #"Sensore pacco verde" H۱H **%M2.2**"Stato Sensore pacco verde" **%MB0** "Pacchi verdi rimanenti" -IN/OUT INC Dint %QD34 "Numero Pacchi Verdi" — IN/OUT

Mumarian	Motori Mumero 1 Tipo DB Linguaggio DB	tori Proprietà ierale												
Autore Commento Commento Famiglia Commento Co	Autore D definito D definito D dell'utente D dell'ut	ne nerazione			Numero	0	1		Tipo	DE	3		Lingua	ggio DB
e Tipo di dati Valore di avvio Aritenzione bile da HMI/OPC UA CACCESIONE CONTROLO COMMENTO CO	A ritenzione Bool False False True True False Variabile di stato per l'azionamento dei pac para stato Motore Rulli Bool False False True True False Variabile di stato per l'azionamento dei pac para stato Passe Palse Palse Palse Palse Palse Palse Variabile di stato per l'azionamento dei pac para para stato Palse Palse Palse Palse Palse Variabile di stato per l'azionamento dei pac para para stato Palse Palse Palse Palse Palse Palse Palse Variabile di stato per l'azionamento dei pac pac para para para para para para p	rmazioni lo							Commento				Famigli	ia
zione bile da HMI/OPC UA HMI Engineering da HMI/OPC UA Latic Stato Motore N_Blu Bool false False True True False Variabile di stato del nastro dei pac Stato Motore N_Verde Bool false False True True True False Variabile di stato del nastro dei pac Stato Motore Rulli Bool false False True True True False Variabile di stato del nastro dei pac Stato Motore Rulli Bool false False True True True False Variabile di stato del nastro dei pac Variabile di stato per l'azionamento dei rulli Bool false False True True False Variabile che indica la direzione dei	zione bile da HMI/OPC UA sine bile da HMI/OPC UA sine bile da HMI/OPC UA sine sine sine sine sine sine sine sine	ione	0.1											
Stato Motore N_Blu Bool False False True True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu Stato Motore N_Verde Bool False False True True True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu True Stato Motore Rulli Bool False False True True True True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True True True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True Stato Motore Rulli Direzione Rulli Bool False False True True True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi True True False Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi Variabile di stato del nastro dei pactollu verdi	Stato Motore N_Blu Bool false False True True True False Variabile di stato del nastro dei pac blu Stato Motore N_Verde Bool false False True True True True False Variabile di stato del nastro dei pac verdi Stato Motore Rulli Bool false False True True True True True True False Variavile di stato per l'azionamento dei rulli Direzione Rulli Bool false False True True True True True False Variabile di stato del nastro dei pac verdi Variavile di stato per l'azionamento dei rulli True True True True True True False Variabile di stato del nastro dei pac verdi	e		Tipo di da	ati	Valore di	avvio		bile da HMI/OPC	vi- bile da HMI/ OPC	HMI Engi- neering	imposta-	Controllo	Commento
Stato Motore N_Verde Bool False False True True True False Variabile di stato del nastro dei pactiverdi Stato Motore Rulli Bool false False True True True True True False Variavile di stato per l'azionamento dei rulli Direzione Rulli Bool false False True True True True True False Variabile che indica la direzione dei	Stato Motore N_Verde Bool false False True True True False Variabile di stato del nastro dei pac verdi Stato Motore Rulli Bool false False True True True True False Variavile di stato per l'azionamento dei rulli Direzione Rulli Bool false False True True True True False Variabile che indica la direzione dei	tatic							-		-			
Stato Motore Rulli Bool false False True True True False Variavile di stato per l'azionamento dei rulli Direzione Rulli Bool false False True True True False Variabile che indica la direzione dei	Stato Motore Rulli Bool false False True True True False Variavile di stato per l'azionamento dei rulli Direzione Rulli Bool false False True True True False Variabile che indica la direzione dei													blu
Direzione Rulli Bool false False True True False Variabile che indica la direzione dei	Direzione Rulli Bool false False True True False Variabile che indica la direzione dei													verdi
	rulii (O-destre, 1- sinistra)													dei rulli Variabile che indica la direzione d