

Enrico Ribiani  
Nicolò Ozretic  
5AUB

# **Nastro piano sollevatore comandato da PLC**

Relazione n°1

14-10-2022

# Indice

<b>1</b>	<b>Introduzione</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Funzionamento</b>	<b>1</b>
<b>3</b>	<b>Componenti</b>	<b>1</b>
<b>4</b>	<b>Manuale d'uso????</b>	<b>2</b>
<b>5</b>	<b>Allegati</b>	<b>2</b>
5.1	Norme di riferimento . . . . .	2
5.2	Programma Ladder . . . . .	2
5.3	Disegno esplicativo . . . . .	2

## 1. Introduzione

Questa relazione tecnica riguarda il sistema di controllo tramite PLC di una macchina composta da una rulliera da due nastri trasportatori e un piano alzatore.

Il sistema deve funzionare in modo automatico.

Sono allegati il disegno esplicativo, gli schemi del plc e il programma ladder con cui verrà programmato il PLC.

## 2. Funzionamento

Il materiale trasportato arriva sul primo nastro trasportatore tramite una rulliera, se il pulsante di start viene premuto il nastro fa spostare il materiale fino al primo finecorsa.

Questo fine corsa fa alzare il piano elevatore che si ferma raggiunto il secondo finecorsa ossia all'altezza del secondo nastro, quindi entrambi i nastri entrano in funzione fino al terzo finecorsa che è posto al punto di prelevamento manuale del materiale.

Attivato il terzo finecorsa il piano alzatore si abbassa al punto di partenza e il ciclo riparte automaticamente per altre 4 volte, dopodichè si ferma e per farlo ripartire ci sarà bisogno di premere nuovamente il pulsante di start.

Come da normativa il sistema è dotato di un pulsante di emergenza per far fermare immediatamente i componenti in movimento e delle lampade che di segnalazione che indicano quando i macchinari sono in azione, quando il sistema è alimentato e quando è bloccato dal pulsante di emergenza.

## 3. Componenti

- **Parte di potenza**

bla bla bla

- **Parte di comando**

bla bla bla

## **4. Manuale d'uso????**

## **5. Allegati**

### **5.1 Norme di riferimento**

### **5.2 Programma Ladder**

### **5.3 Disegno esplicaivo**