00 Label: Step: Test_pgm > 0 Jog_icla Jog motori PDL —] > [— — (R)— %M48.W > 0x0 %V4032.1 **01** Label: %M5b.W JOG Step: Jog pv = 0 Abijogpm_x JOG/TARATURA — () — %V525.7 V211_2.5 Comando JOG [Piano Mot.] X_abijogpm Sel_man_aut Ps_start Emer_gen Stjogpm_x _][_ _][_ _][_ _][_ —R_T— —(S)— %V524.7 %V5d6.4 %I4101.4 %V202a.0 %I4000.6 %V211.5 V205_4.5 X_stjogpm $Jog_pv = 1$ —][— —R_T— — (T) — %V1151.7 %V205.5 M5b.W = 0x1Stjogpm_x Comando JOG [Piano Mot.] — (R)— %V524.7 goto(END) — (T)— 02 Label: M5b.W = 1Step: Jog_pv $M1518 = X_index$ — (T)— %M1518.W = %V5dc.W

Author:			NUM		
Company:			NOM	TOOLS	
Project:	1040_78.mch	TITRE		Date	28-02-2018
Module: J	OG_ICLA.XLA		%SP221 (00)	Page	1

03 Label: %M5b.W Step: Jog_pv = 1 Xil_modo == 1 Tab_pm[M1518] == 168 Jog_icla Jog motori PDL —] > [— _ 1>[_ —(S)— %V5000.L[%M1518.W] == 0xa8 %V4032.1 %V506.W == 0x1 $Jog_pv = 4$ — (T) — M5b.W = 0x4Tab pm[M1518] == 163 $Jog_pv = 2$ ____]>[____ — (T)— %V5000.L[%M1518.W] == 0xa3 M5b.W = 0x2Tab pm[M1518] != 163 Tab_pm[M1518] != 168 $Jog_pv = 99$]>[____ ___]>[__ — (T) — %V5000.L[%M1518.W] != 0xa3 %V5000.L[%M1518.W] != 0xa8 M5b.W = 0x63tentativo di posizionare una ven Alarm pgm — () — %V4031.5 goto(END) — (T)— 04 Label: Step: Jog pv %M5b.W = 2

Sb vent a Blocco/sblocco ventose area A —(R)— %05201.2 Sb_vent_b Blocco/sblocco ventose area B —(R)-%05201.3 Sb vent c Blocco/sblocco ventose area C — (R)— %Q5201.4 Sb_vent_d Blocco/sblocco ventose area D — (R)— %05201.5 Cil_pdl_ab Abil. cilindro aggancio area AB —(R)-%Q5201.0 Cil_pdl_cd Abil. cilindro aggancio area CD —(R)-%Q5201.1

Author:		NUM	т∩∩т	· d
Company:		NOM	1001	D GL
Project: 1040_78.mch	TITRE		Date	28-02-2018
Module: JOG_ICLA.XLA		%SP221 (03)	Page	2

05 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2			
					Cil_pdl_1 (R)	Abil. cilindro aggancio ventose
					 Cil_pdl_2 (R)	Abil. cilindro aggancio ventose
					Cil_pdl_3	Abil. cilindro aggancio ventose
					(R)	_
					Cil_pdl_4	Abil. cilindro aggancio ventose
					(R)	
					Cil_pdl_5(R)	Abil. cilindro aggancio ventose
					%Q5200.4	
					Cil_pdl_6 (R)	Abil. cilindro aggancio ventose
I					%Q5Z00.5	
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2			
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		Cil_pdl_7	Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		Cil_pdl_7 (R)	Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R)	Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R)	Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (R) %Q5200.7 Cil_pdl_9	
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (R) %Q5200.7 Cil_pdl_9 (R) (R) %Q5400.0	Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (R) %Q5200.7 Cil_pdl_9	Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (R) %Q5200.7 Cil_pdl_9 (R) %Q5400.0 Cil_pdl_10 (R) %Q5400.1 Cil_pdl_11	Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (R) %Q5200.7 Cil_pdl_9 (R) %Q5400.0 Cil_pdl_10 (R) %Q5400.1	Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose
06 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 2		(R) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (R) %Q5200.7 Cil_pdl_9 (R) %Q5400.0 Cil_pdl_10 (R) %Q5400.1 Cil_pdl_11	Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose Abil. cilindro aggancio ventose

Author:		NUM TOOLS		r
Company:		NOM	1001	15
Project: 1040_78.mch	TITRE		Date	28-02-2018
Module: JOG_ICLA.XLA		%SP221 (05)	Page	3

```
Jog_pv = 3
                                                                                                         ---- (T) ----- 
%M5b.W = 0x3
                                                                                                          goto(END)
                                                                                                          — (T) —
08 Label: INIZIO Step: Jog_pv
                                 M5b.W = 3
                                                                                 INDICE motore
   M1518 = M1518 + 8
                                                                                                              (1)
                                                                                                            -(T)—
   M1518.W = M1518.W + 0x8
   (1) M1514.W = V5000.L[M1518.W] : M1514 = Tab_pm[M1518]
09 Label:
                Step: Jog_pv
                                  M5b.W = 3
                                                                          Sblocco strette pneumatiche
   M1518 = M1518 + 16
                                                                                                              (1)
     — т —
                                                                                                            -(T)-
   M1518.W = M1518.W + 0x10
                                                                                                     M1518 = M1518 + 4
                                                                                                        —— (T)—
                                                                                                 M1518.W = M1518.W + 0x4
   (1) M1512.W = V5000.L[M1518.W] : M1512 = Tab_pm[M1518]
```

M5b.W = 2

Step: Jog pv

Author:		NITIM	TOOLS	
Company:		NOM	тоопр	
Project: 1040_78.mch	TITRE		Date	28-02-2018
Module: JOG_ICLA.XLA		%SP221 (07)	Page	4

07 Label:

10 Label: %M5b.W Step: Jog pv = 3 M1512 == 1(1) Sb_vent_a Blocco/sblocco ventose area A —] **>** [— — (S) — %Q5201.2 %M1512.W == 0x1 $Tab_pm[M1518] == 2$ Sb vent b Blocco/sblocco ventose area B — l > [— —(S)-V5000.L[M1518.W] == 0x2%Q5201.3 $Tab_pm[M1518] == 3$ Sb vent c Blocco/sblocco ventose area C — (S)-V5000.L[M1518.W] == 0x3%05201.4 $Tab_pm[M1518] == 4$ Sb vent d Blocco/sblocco ventose area D _____1>[___ — (S)-%V5000.L[%M1518.W] == 0x4 %05201.5 (2) (T)-(1) V5000.L[M1518.W] == 0x1 $Tab_pm[M1518] == 1$ (2) %M1518.W = %M1518.W - 0x8 M1518 = M1518 - 8**11** Label: Step: Jog pv %M5b.W = 3 Jog pistoncini piani (1) M1514 == 1Cil_pdl_ab Abil. cilindro aggancio area AB —] > [— — (S)-M1514.W == 0x1%Q5201.0 M1514 == 2Cil pdl cd Abil. cilindro aggancio area CD ___]>[___ —(S)-%M1514.W == 0x2 %Q5201.1 Sb_vent_a V_sb_vent_a Appoggio Blocco/sblocco ventose —(S)-%05201.2 %V4040.0 V_sb_vent_b Sb_vent_b Appoggio Blocco/sblocco ventose —(S)-%V4040.1 %Q5201.3 Sb vent c V sb vent c Appoggio Blocco/sblocco ventose — 1 [— —(S)-%05201.4 %V4040.2 Sb_vent_d V_sb_vent_d Appoggio Blocco/sblocco ventose —][— —(S)-%Q5201.5 %V4040.3 (1) %V5000.L[%M1518.W] == 0x1 Tab pm[M1518] == 1Author: NUM TOOLS Company: Project: 1040_78.mch Date 28-02-2018 TITRE

Copyright by...

Module: JOG_ICLA.XLA

%SP221 (10)

5

Page

(1)	M1514 == 3	Cil_pdl_1	Abil. cilindro aggancio
-]>[]>[M1514.W == 0x3	(S)_ %Q5200.0	
	M1514 == 4	Cil_pdl_2	Abil. cilindro aggancio
ક]>[M1514.W == 0x4	(S)_ %Q5200.1	
	M1514 == 5	Cil_pdl_3	Abil. cilindro aggancio
8]>[M1514.W == 0x5	(S) %Q5200.2	
	M1514 == 6	Cil_pdl_4	Abil. cilindro aggancio
8]>[M1514.W == 0x6	(S)_ %Q5200.3	
	M1514 == 7	Cil_pdl_5	Abil. cilindro aggancio
]>[M1514.W == 0x7	(S) %Q5200.4	
	M1514 == 8]>[Cil_pdl_6 (S)	Abil. cilindro aggancio
	>		
V5000.L[%M1518.	M1514.W == 0x8 .W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 .: Jog_pv %M5b.W = 3	%Q5200.5	
V5000.L[%M1518. Step	M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv	%Q5200.5 Cil_pdl_7	Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv %M5b.W = 3	%Q5200.5	Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv %M5b.W = 3 M1514 == 9]>[]>[]>[M1514.W == 0x9 M1514 == 10	Cil_pdl_7(S)	
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv %M5b.W = 3 M1514 == 9 M1514.W == 0x9	Cil_pdl_7(S)	_
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv %M5b.W = 3 M1514 == 9 M1514.W == 0x9 M1514 == 10 M1514.W == 0xa M1514 == 11	Cil_pdl_7(S)	Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 .W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 .: Jog_pv	#Q5200.5 Cil_pdl_7	Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv %M5b.W = 3 M1514 == 9 M1514.W == 0x9 M1514.W == 0x9 M1514.W == 0xa M1514 == 11 M1514.W == 0xb M1514 == 12	Cil_pdl_7(S)	Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv	Cil_pdl_7(S)	Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv	Cil_pdl_7(S)	Abil. cilindro aggancio Abil. cilindro aggancio Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv %M5b.W = 3 M1514 == 9	Cil_pdl_7 (S) %Q5200.6 Cil_pdl_8 (S) %Q5200.7 Cil_pdl_9 (S) %Q5400.0 Cil_pdl_10 (S) %Q5400.1	Abil. cilindro aggancio Abil. cilindro aggancio Abil. cilindro aggancio
V5000.L[%M1518. Step (1) -]>[M1514.W == 0x8 W] == 0x1 : Tab_pm[M1518] == 1 D: Jog_pv	Cil_pdl_7	Abil. cilindro aggancio Abil. cilindro aggancio

Author:		NUM	т∩∩т	. c
Company:		NOM	1001	10
Project: 1040_78.mch	TITRE		Date	28-02-2018
Module: JOG_ICLA.XLA		%SP221 (12)	Page	6

M5b.W = 3**14** Label: Step: Jog_pv (1) (1) %M1518.W = %M1518.W + 0xc M1518 = M1518 + 12**15** Label: Step: Jog pv M5b.W = 3 $Tab_pm[M1518] == 163$ goto(INIZIO) —]>[— —— (T)— %V5000.L[%M1518.W] == 0xa3 Tab_pm[M1518] == 170 M1512 = 0M1514 = 0M1518 = 0 $Jog_pv = 0$ — т — — т — — (T)— — т — %V5000.L[%M1518.W] == 0xaa %M1512.W = 0x0 %M1514.W = 0x0 %M1518.W = 0x0 M5b.W = 0x0M1512 = 0(1) (2) M1514 = 0M1518 = 0 $Jog_pv = 99$ — т — — т — — т — — (T)— M1512.W = 0x0M1514.W = 0x0M1518.W = 0x0M5b.W = 0x63tentativo di posizionare una ven Alarm pgm ___() __ %V4031.5 qoto(END) — (T) – (1) %V5000.L[%M1518.W] != 0xa3 Tab_pm[M1518] != 163 (2) %V5000.L[%M1518.W] != 0xaa : Tab_pm[M1518] != 170

Author:	NUM	TOOLS
Company:	NOM	100115

Project: 1040_78.mch
Module: JOG_ICLA.XLA

TITRE

Date 28-02-2018

7

Page

%SP221 (14)

Copyright by...

16 Label:	Step: Jog_pv	%M5b.W	= 4			
					Sb_vent_a (R) %Q5201.2	Blocco/sblocco ventose area A
					Sb_vent_b (R) %Q5201.3	Blocco/sblocco ventose area B
					Sb_vent_c (R) %Q5201.4	Blocco/sblocco ventose area C
					 Sb_vent_d (R) %Q5201.5	Blocco/sblocco ventose area D
				 	Jog_pv = 0 	

17 Label: END Step:

Author:		NITIM	TOOL	Q
Company:		NOM	1001	5
Project: 1040_78.mch	TITRE		Date	28-02-2018
Module: JOG_ICLA.XLA		%SP221 (16)	Page	8