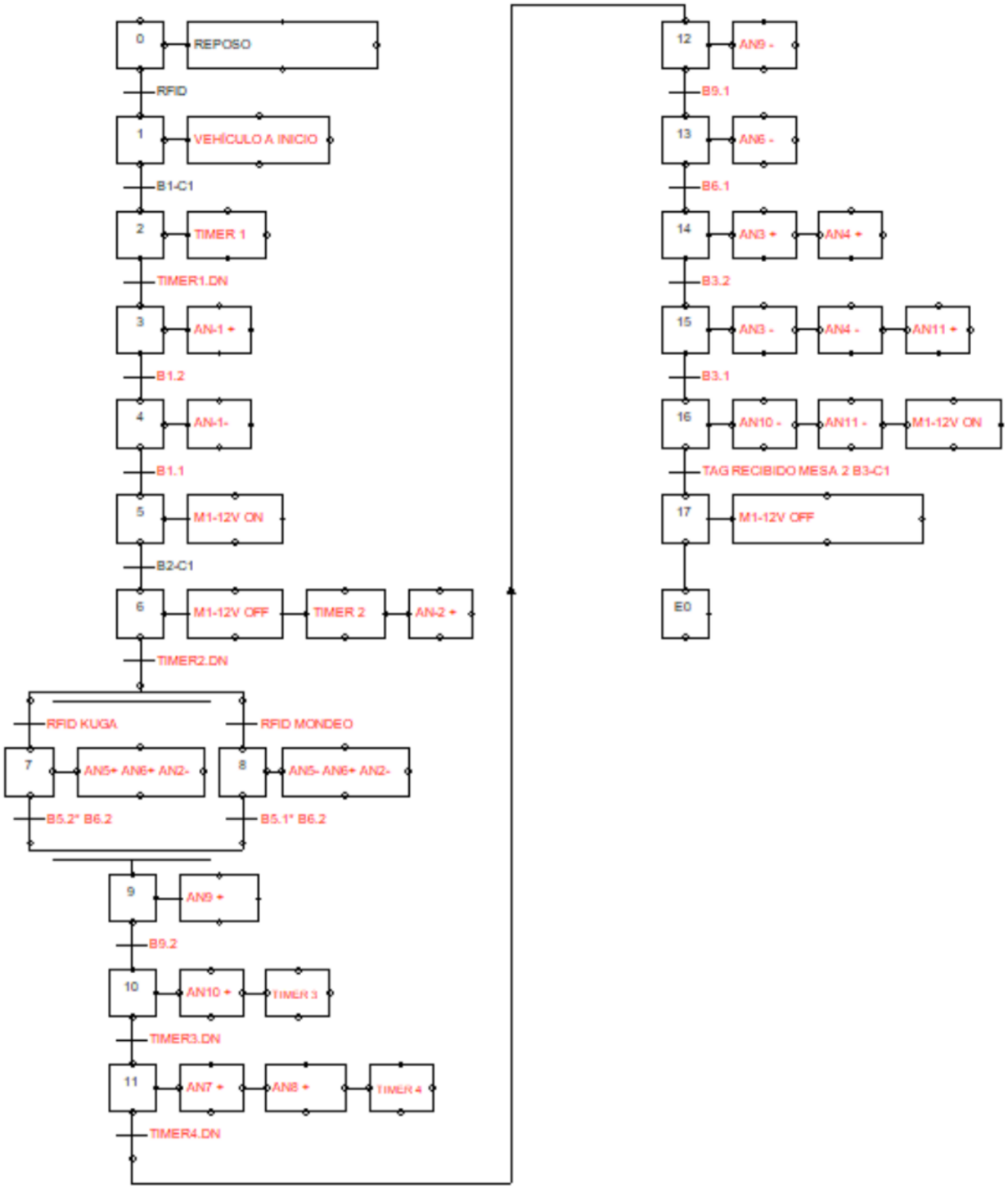
## GRAFCET MESA 1



MESA CADENA DE MONTAJE 2021

0
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 0

Sensor patin
B1_C1
<Mesa_1:I.Data[2].6>

TON
Timer On Delay
Timer TIMER1
Preset 2000
Accum 0
EN
DN

Transfer brazo 1
AN_6_IN
<Mesa_1:O.Data[4].0>

Sube pala
AN_11_IN
<Mesa_1:O.Data[4].7>

ME2_AN3_OUT
<Mesa_2:O.Data[3].2>
L

1
TIMER1.DN

MOV
Move
Source 2
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

2
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 2

Empuja Patin
AN_1_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].1>
L

3
Empuja Patin
AN_1_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].1>

TON
Timer On Delay
Timer TIMER2
Preset 1000
Accum 0
EN
DN

4
TIMER2.DN

MOV
Move
Source 3
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

5
EQU
Equal
Source A 3
Source B Etapa_grafcet_trabajo 0

Empuja Patin
AN_1_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].1>
U

Motor cinta
M1_12V
<Mesa_1:O.Data[3].0>
L

6

EQU
Equal
Source A 3
Source B Etapa_grafcet_trabajo 0

Motor cinta
M1_12V
<Mesa_1:O.Data[3].0>

MOV
Move
Source 4
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

7

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 4

Entrada carroceria
B2_C1
<Mesa_1:I.Data[2].5>

Motor cinta
M1_12V
<Mesa_1:O.Data[3].0>
U

Pison Patin
AN_2_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].3>
L

8

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 4

Pison Patin
AN_2_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].3>

MOV
Move
Source 5
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

9

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 5

Brazo 1
B5_2
<Mesa_1:I.Data[2].0>
/

Pinza brazo 1
AN_7_IN
<Mesa_1:O.Data[4].2>

TON
Timer On Delay
Timer TIMER4
Preset 1500
Accum 0
EN
DN

10

TIMER4.DN

MOV
Move
Source 6
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

11

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 6

Transfer brazo 1
AN_6_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].7>

12

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 6

Transfer brazo 1
B6_1
<Mesa_1:I.Data[2].1>

MOV
Move
Source 7
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

13
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 7
Brazo 1 AN_5_OUT <Mesa_1:O.Data[3].5> (L)

14
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 7
Brazo 1 B5_2 <Mesa_1:I.Data[2].0>
MOV
Move
Source 8
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

15
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 8
Pinza brazo 1 AN_7_OUT <Mesa_1:O.Data[4].1> ( )

16
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 8
TON
Timer On Delay
Timer TIMER5
Preset 2000
Accum 0
EN
DN

17
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 8
TIMER5.DN
Brazo 1 AN_5_OUT <Mesa_1:O.Data[3].5> (U)

18
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 8
Brazo 1 B5_1 <Mesa_1:I.Data[1].7>
MOV
Move
Source 9
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

19
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 9
Transfer brazo 1 AN_6_IN <Mesa_1:O.Data[4].0> ( )

20
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 9
Transfer brazo 1 B6_2 <Mesa_1:I.Data[2].2>
MOV
Move
Source 10
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

21
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 10
Pinza brazo 1
AN_7_IN
<Mesa_1:O.Data[4].2>

22
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 10
Empuje y recepcion patin
B3_2
<Mesa_1:I.Data[1].6>
Empuje y recepción Patin
AN_3_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].4>
L
Pison Patin
AN_2_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].3>
U

23
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 10
Empuje y recepcion patin
B3_2
<Mesa_1:I.Data[1].6>
/
MOV
Move
Source 11
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

24
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 11
Empuje y recepción Patin
AN_3_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].4>
U
TON
Timer On Delay
Timer TIMER7
Preset 2000
Accum 0
EN
DN

25
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 11
TIMER7.DN
MOV
Move
Source 12
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

26
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 12
Baja pala
AN_11_OUT
<Mesa_1:O.Data[4].6>
TON
Timer On Delay
Timer TIMER8
Preset 500
Accum 0
EN
DN

27
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 12
TIMER8.DN
Empuja piso seleccionado
AN_10_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].6>
L
TON
Timer On Delay
Timer TIMER9
Preset 2500
Accum 0
EN
DN

28

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 12

TIMER9.DN

MOV
Move
Source 13
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

29

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 13

Sube pala
AN_11_IN
<Mesa_1:O.Data[4].7>

Empuja piso seleccionado
AN_10_OUT
<Mesa_1:O.Data[3].6>

Motor cinta
M1_12V
<Mesa_1:O.Data[3].0>

Motor intermedio
M2_24V
<Mesa_1:O.Data[4].3>

ME2_M1_12V
<Mesa_2:O.Data[3].6>

ME2_M2_12V
<Mesa_2:O.Data[3].7>

30

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 13

Motor cinta
M1_12V
<Mesa_1:O.Data[3].0>

MOV
Move
Source 14
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

31

EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 14

B5_C1
<Mesa_2:I.Data[2].3>

ME2_AN6_OUT
<Mesa_2:O.Data[3].5>

ME2_M1_12V
<Mesa_2:O.Data[3].6>

ME2_M2_12V
<Mesa_2:O.Data[3].7>

Motor cinta
M1_12V
<Mesa_1:O.Data[3].0>

Motor intermedio
M2_24V
<Mesa_1:O.Data[4].3>

ME2_AN1_OUT
<Mesa_2:O.Data[3].0>

32
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 14
ME2_AN6_OUT
<Mesa_2:O.Data[3].5>
MOV
Move
Source 15
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

33
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 15
ME2_AN3_IN
<Mesa_2:O.Data[3].3>
U
TON
Timer On Delay
Timer TIMER10
Preset 1000
Accum 0
EN
DN

34
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 15
TIMER10.DN
ME2_AN2_OUT
<Mesa_2:O.Data[3].1>

35
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 15
B2_2_1
<Mesa_2:I.Data[1].3>
MOV
Move
Source 16
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

36
EQU
Equal
Source A Etapa_grafcet_trabajo 0
Source B 16
ME2_M1_12V
<Mesa_2:O.Data[3].6>
/
MOV
Move
Source 17
Dest Etapa_grafcet_trabajo 0

(End)