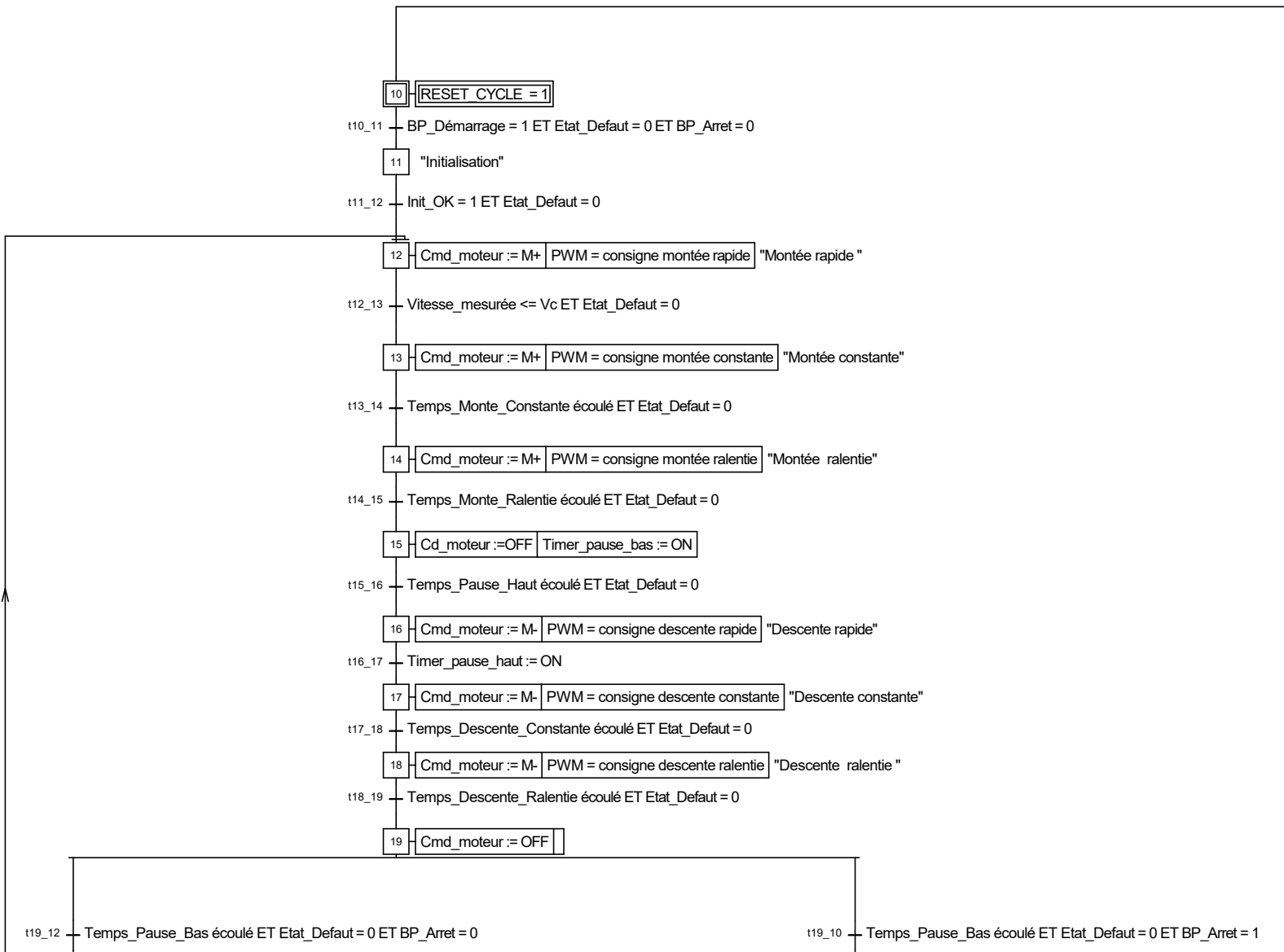


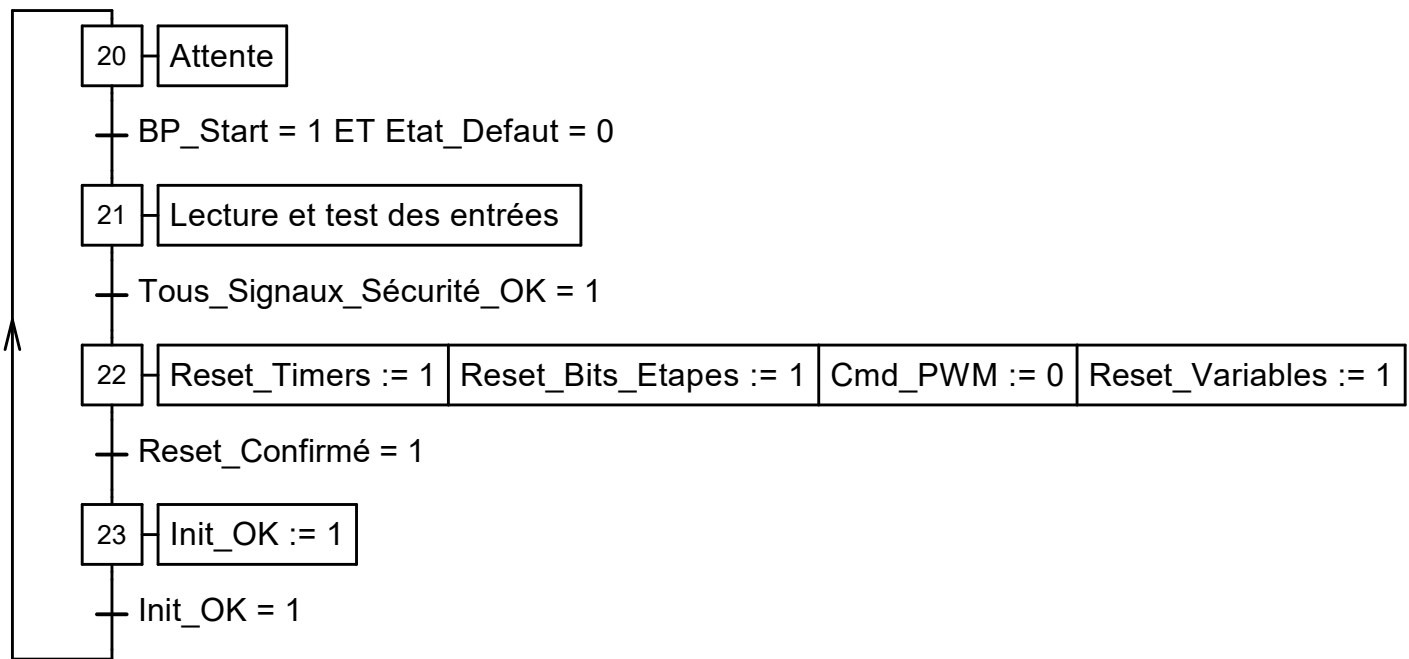
Abréviations:

- Cd : Commande
- PO : Partie Opérative
- CI : Conditions Initiales
- PC : Partie Commande

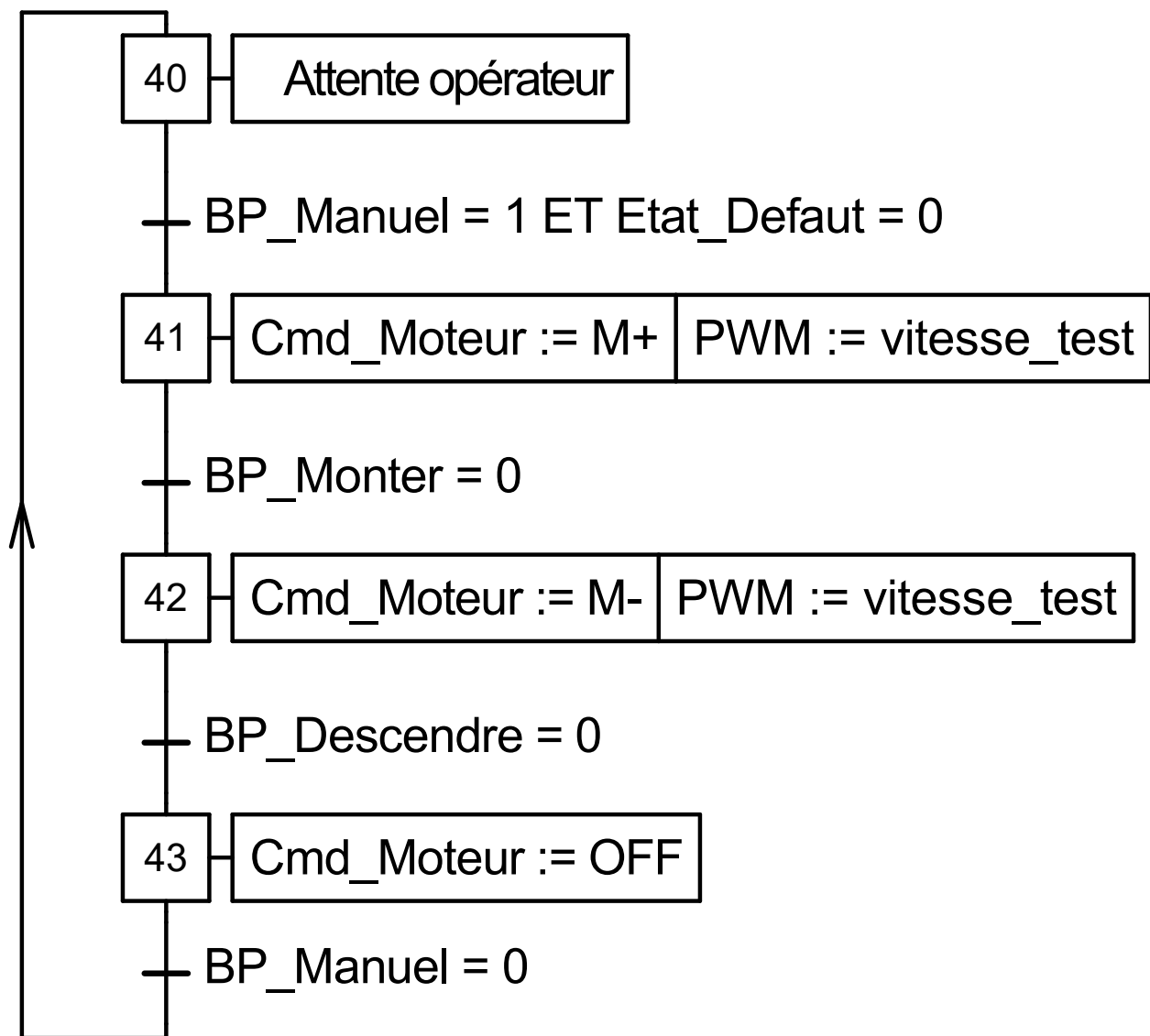
# GRAFCET F1 : Cycle moteur automatique



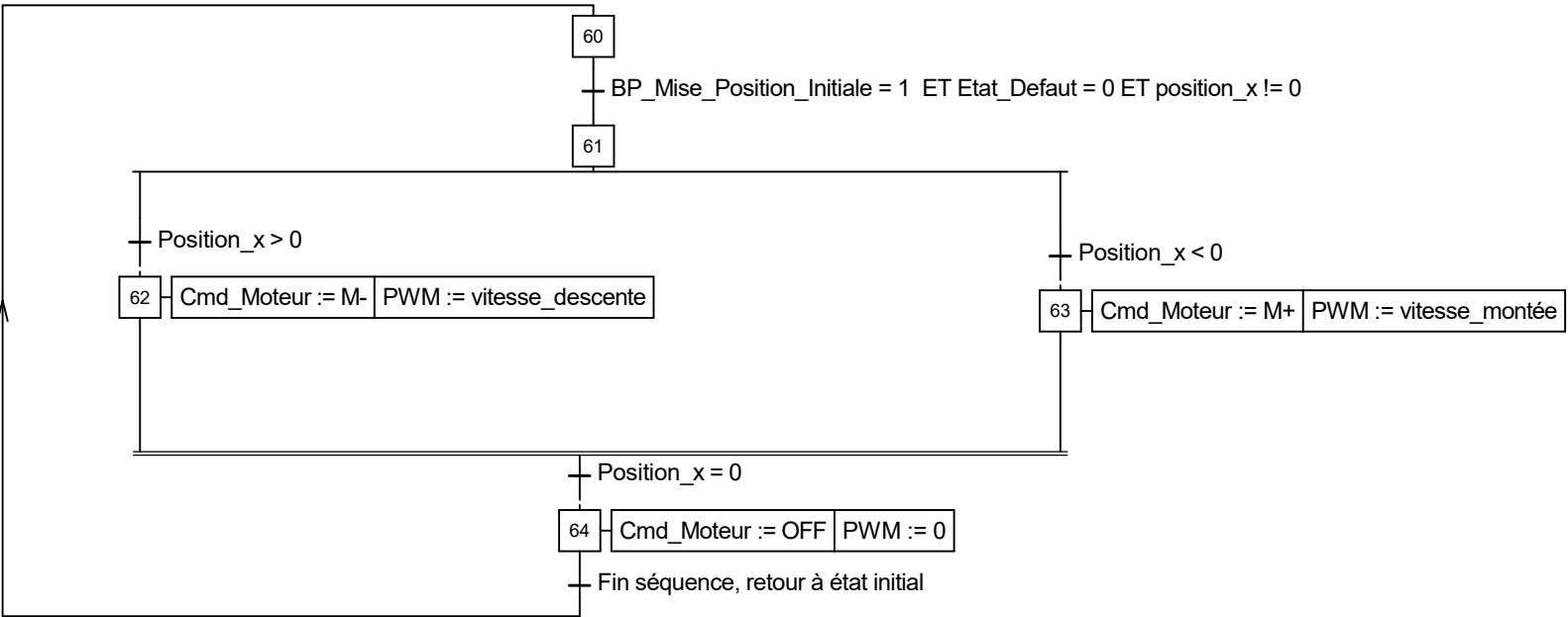
## GRAFCET F2 : Marche de préparation



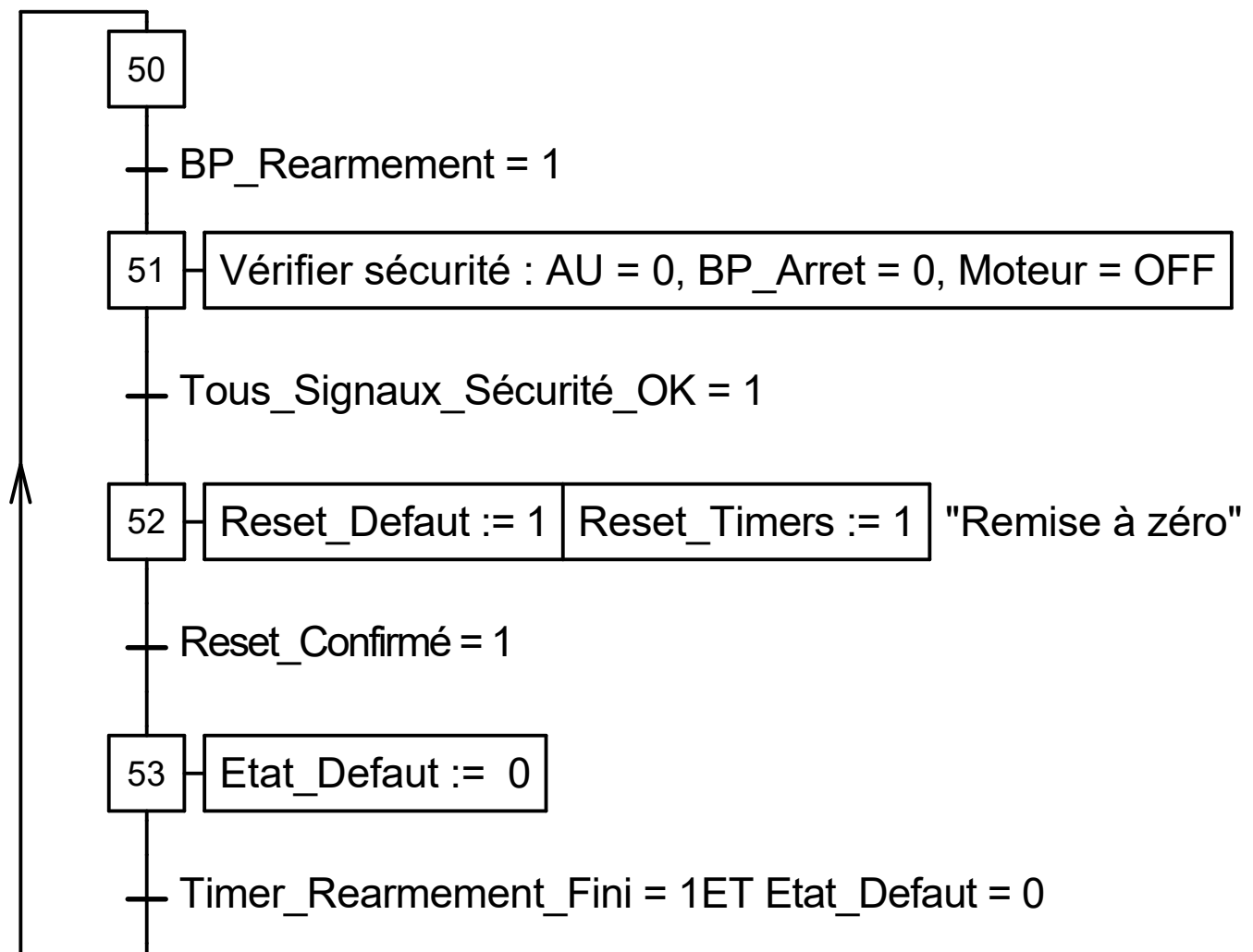
## GRAFCET F4 : Vérification manuelle

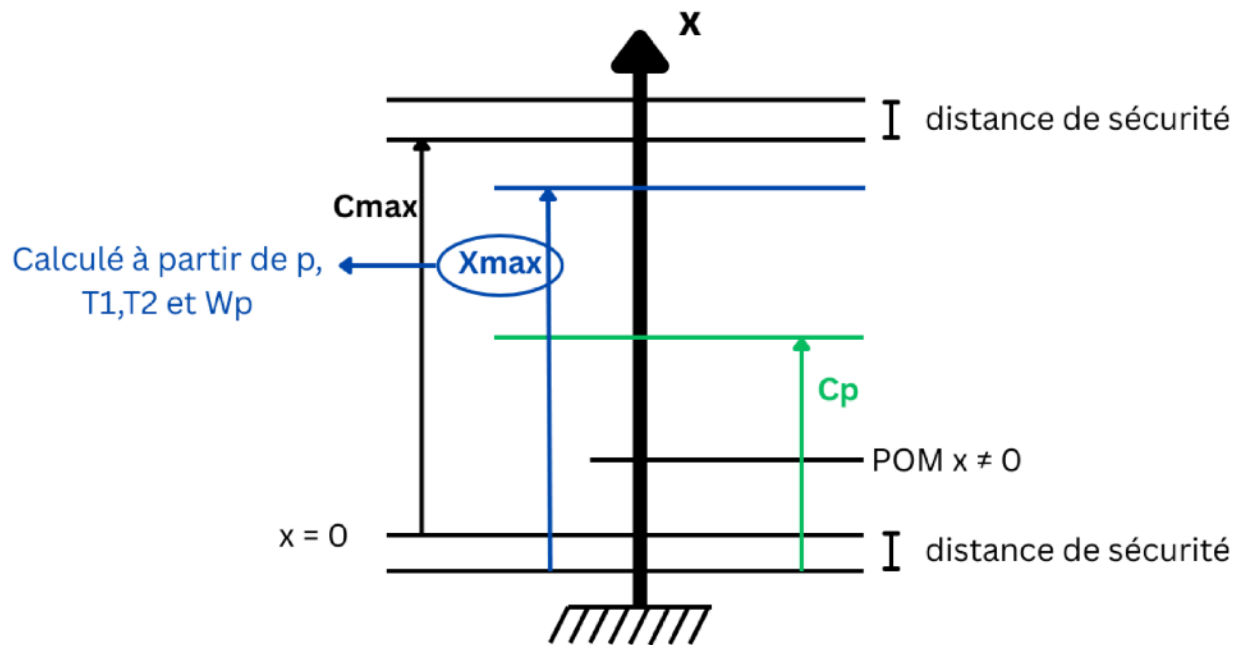


**GRAFCET A6 : Retour à position initiale**



## GRAFCET A5 : Réarmement après défaut





$X_{max}$  : distance maximale qui vas etre calculée en fonction de  $p$ ,  $T1$ ,  $Wp$

$C_{max}$  : C'est la distance entre la position initiale ( $x=0$ ) et la position finale/ maximale.  $W$  : C'est la vitesse de la palette en temps réelle.

$C_p$  : C'est la position de la masse par rapport à la position initiale en temps réelle

$P$  : C'est la pente de la vitesse de la rotation du moteur

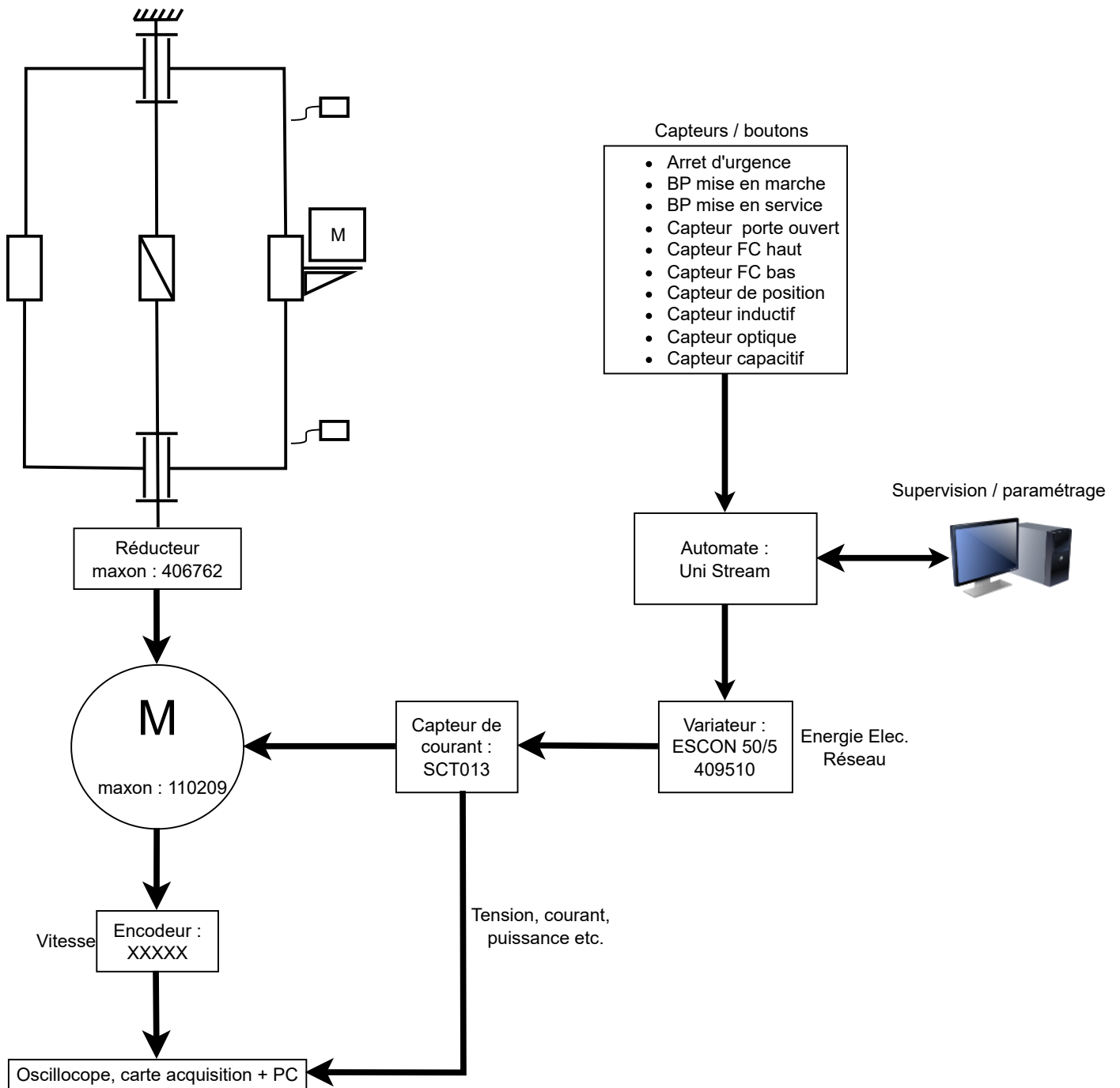
$T1$  : C'est la durée que la palette reste à sa vitesse maximale.

$T2$  : C'est la durée que la palette reste à une vitesse nulle.

$Wp$  : Vitesse consigne à atteindre

POM : prise d'origine mesure

# GLISSIERE MOTORISEE





## IHM API, mode manuelle

**Exit**

**Mode Manuelle**

Cmax: m  
W: tr/min  
Cp: m  
Wp: tr/min

W:  tr/min

**Appliquer**

**UP**

**DOWN**

## IHM API, mode automatique

**Exit**

Remarque: Xmax doit etre inférieur à Cmax

**Vitesse de rotation du moteur**

The diagram illustrates the motor speed profile. It shows a sequence of phases: acceleration from 0 to  $W_p$  (slope  $p$ ), constant speed at  $W_p$  (duration  $T_1$ ), deceleration from  $W_p$  to 0 (slope  $p$ , duration  $T_2$ ), acceleration from 0 to  $-W_p$  (slope  $p$ , duration  $T_1$ ), and constant speed at  $-W_p$  (duration  $T_2$ ). The maximum speed is  $W_p$  and the minimum is  $-W_p$ . The diagram is bounded by dashed red lines at  $W_p$  and  $-W_p$ .

Xmax: m  
Cmax: m  
W: tr/min  
Cp: m

p:   
T1:  s  
T2:  s  
Wp:  tr/min

**Appliquer**

# Schéma fonctionnel global - Projet PER - Glissière motorisée

