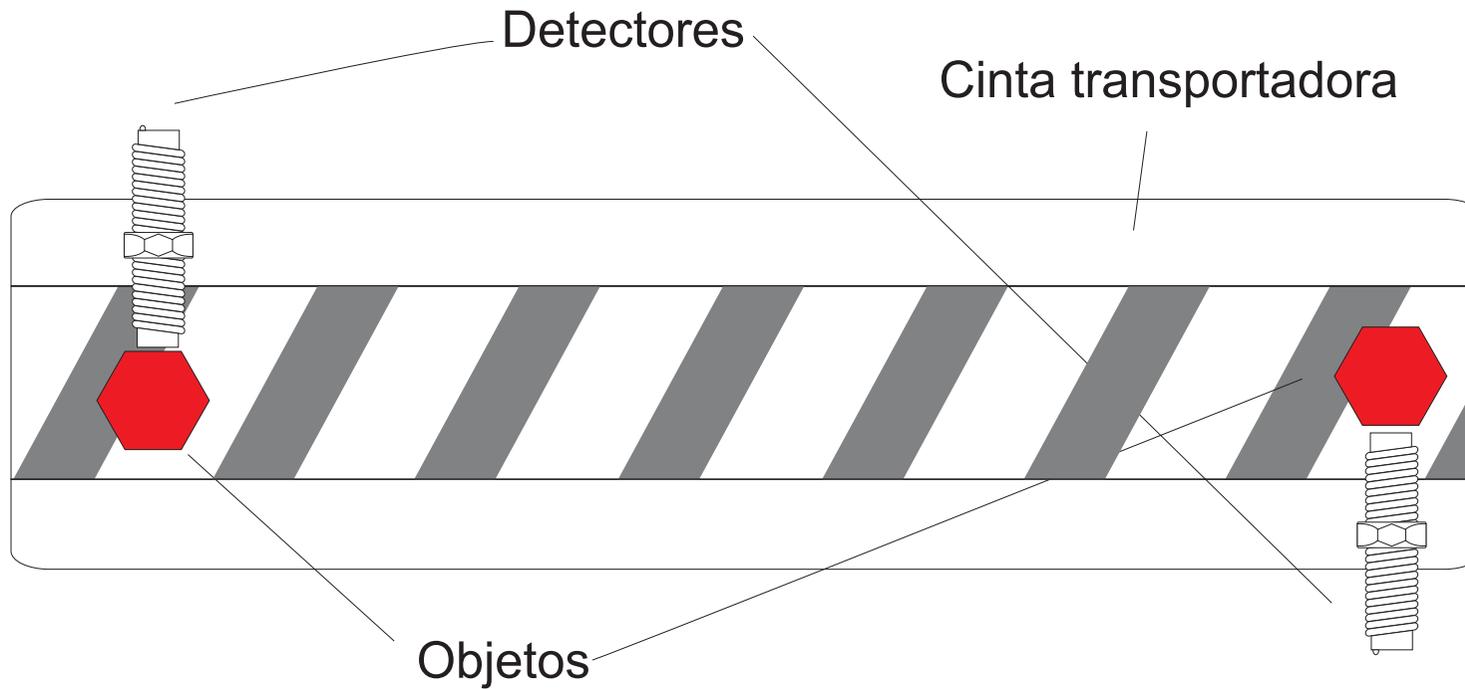
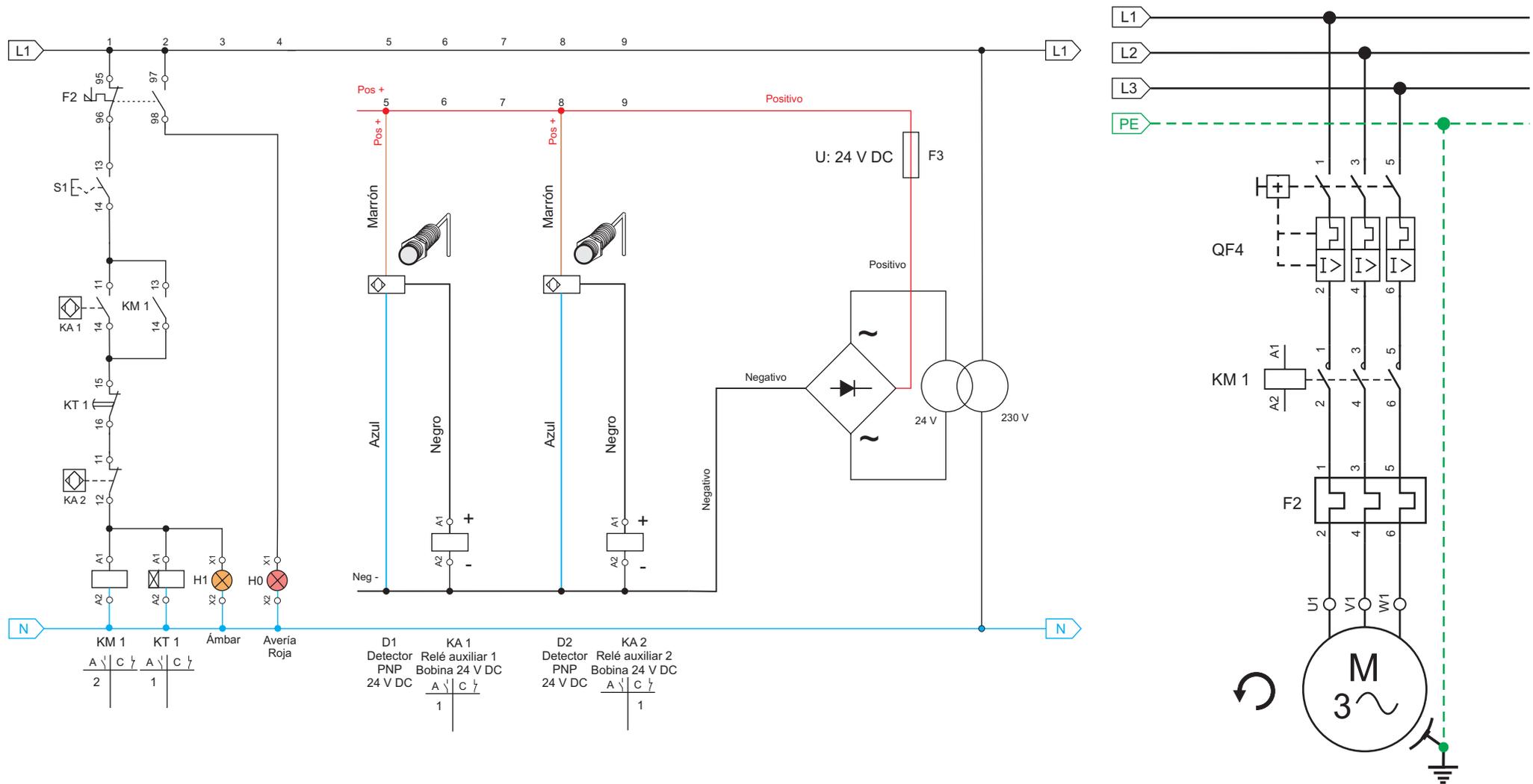


➔ Gráfico 22.1. Aspecto orientativo de la cinta y detectores.

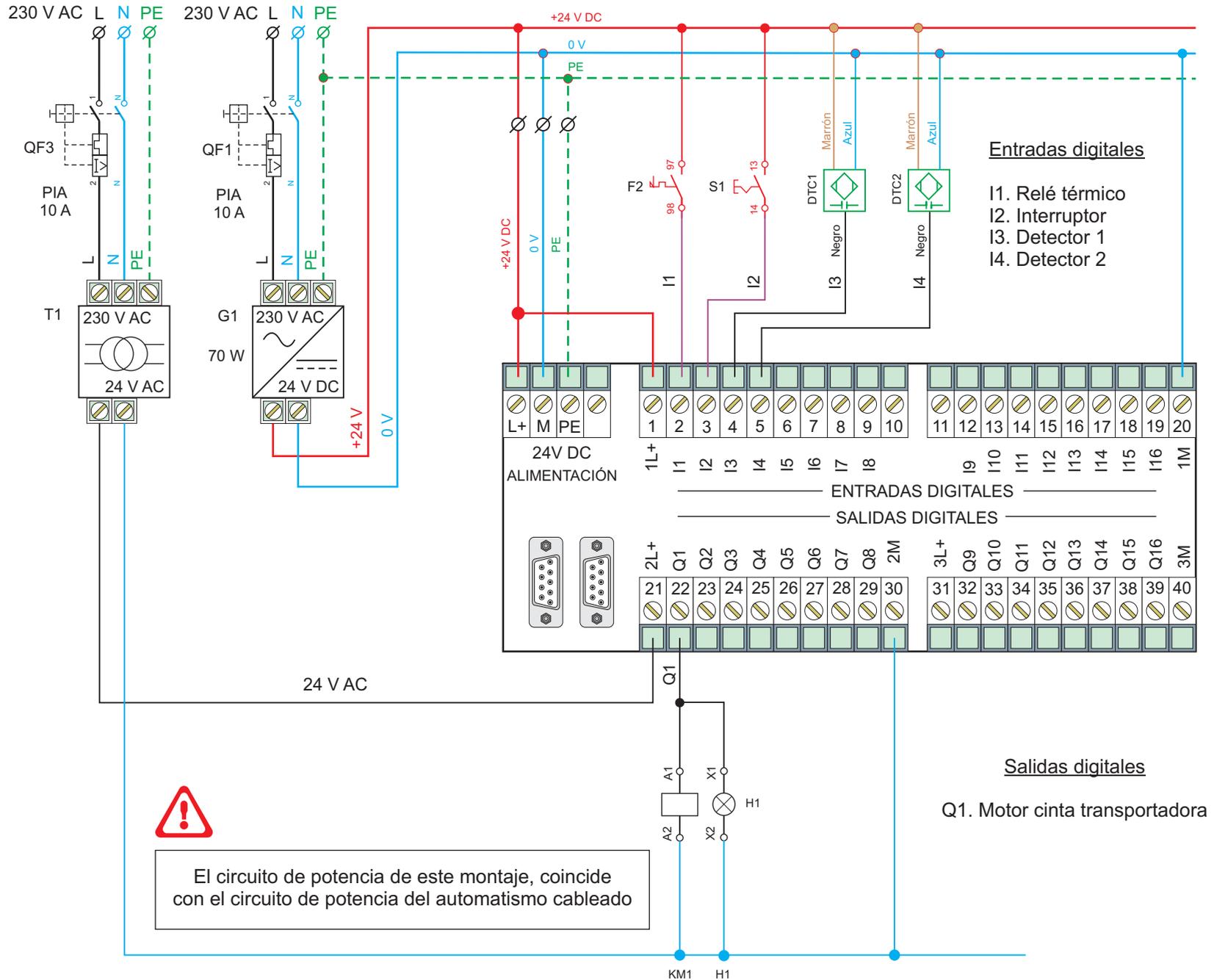


➔ Gráfico 22.2. Esquemas de mando y potencia.

Esquemas de mando y potencia para desarrollo por automatismo cableado



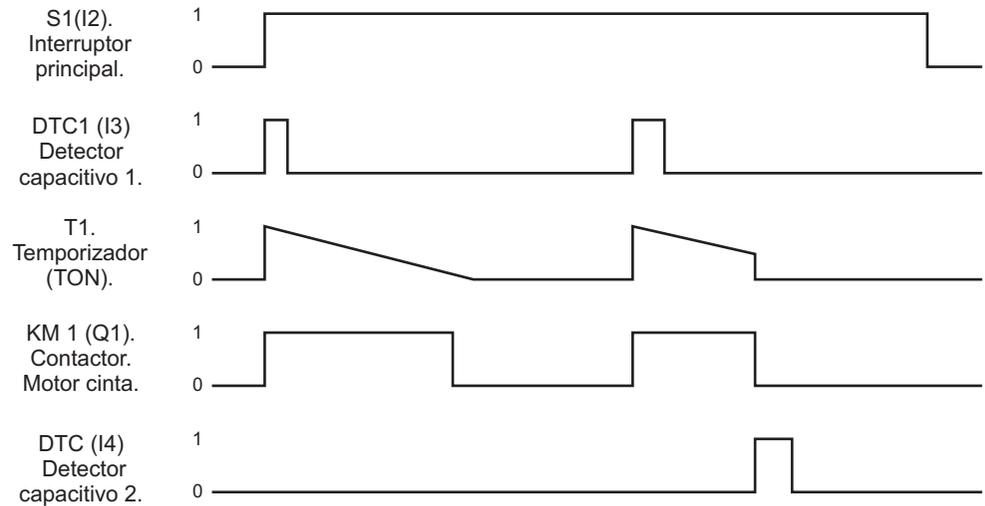
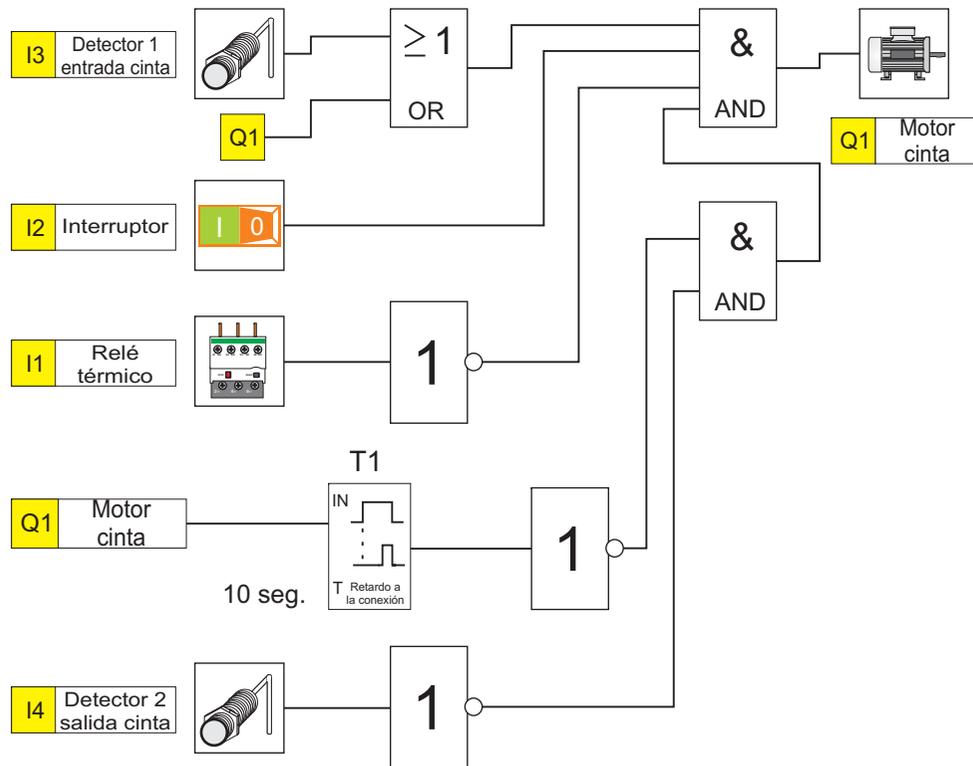
➔ Gráfico 22.3. Conexión del autómata programable.



➔ Gráfico 22.4. Programación en funciones lógicas.



Programación en FBD



Descripción de la programación

El detector situado en la entrada de la cinta transportadora (I3), al recibir un objeto, provocará la excitación del motor de la cinta (Q1), y esta seguirá con esa condición hasta que:

- El detector de salida de cinta (I4), advierta la llegada de objeto, y detenga la cinta, a no ser que entre un nuevo elemento.



Ejercicios

22.1. Determina la programación antes descrita en lenguaje LD.

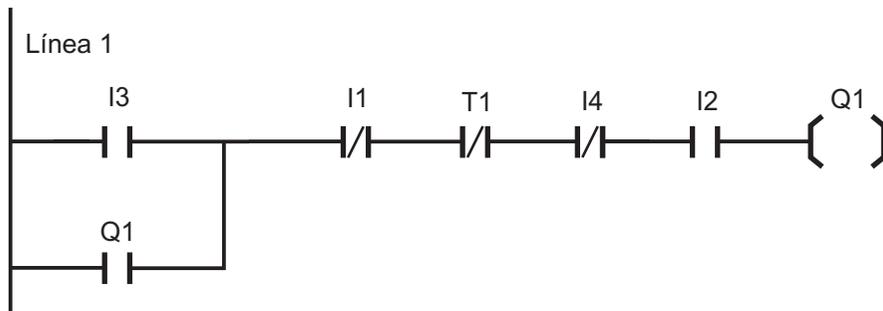


22.1. Determina la programación antes descrita en lenguaje LD.

Respuesta.

Línea 1.

El detector de la cinta (I3), conecta el motor (Q1), y éste se realimenta, si se cumple que no actúa ni el relé térmico (I1); ni el temporizador (T1), ni el detector de salida de la cinta (I4), además de que tiene que estar activo el interruptor (I2).



Línea 2.

Cuando el motor no se detiene, por no encontrar un objeto en la cinta a través del detector (I4), se genera un tiempo de seguridad que culmina con la desconexión de éste. El tiempo es controlado por un temporizador con retardo a la activación.

