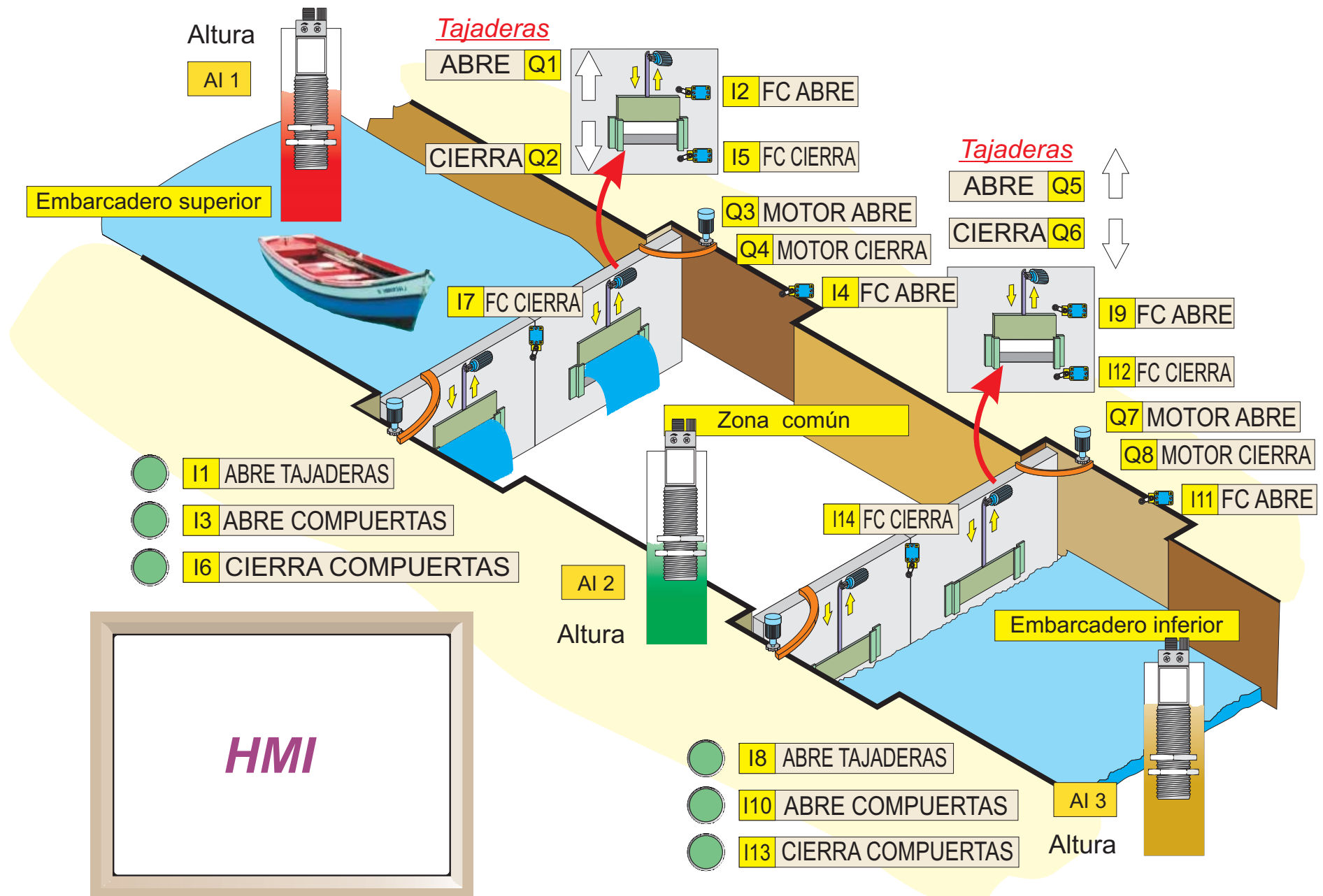
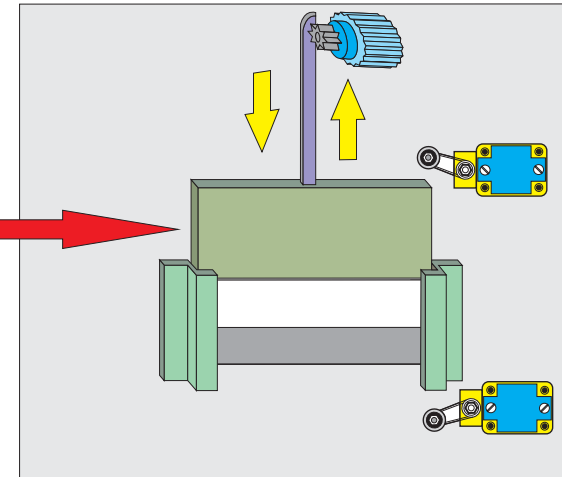


➔ Gráfico 33.1. Aspecto general.



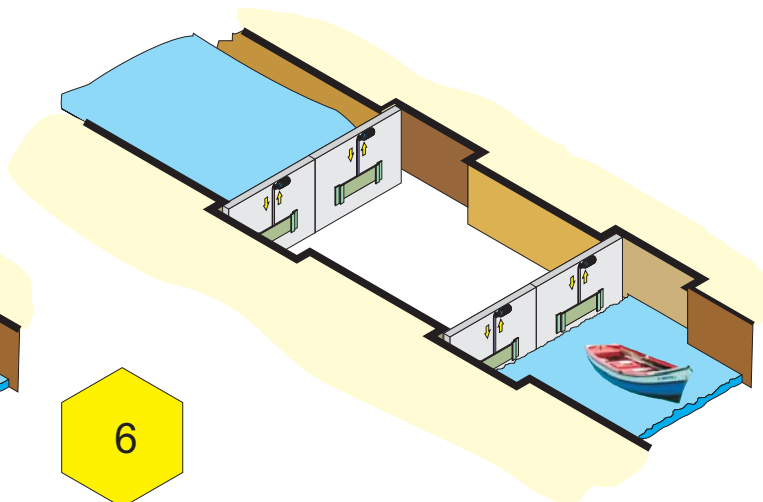
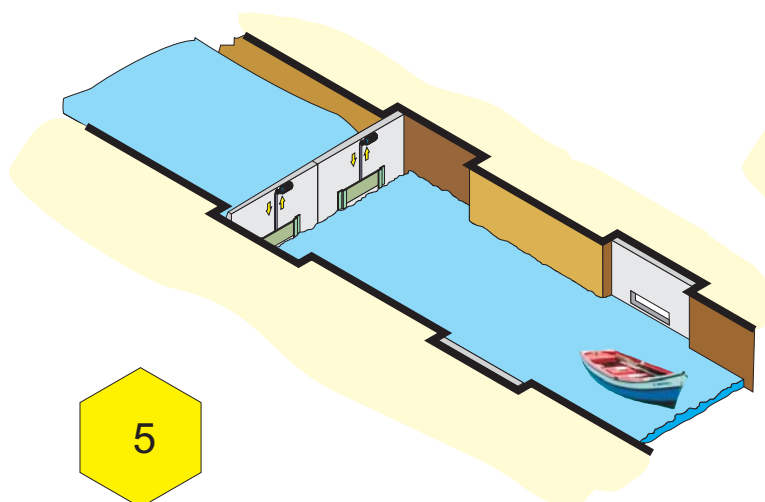
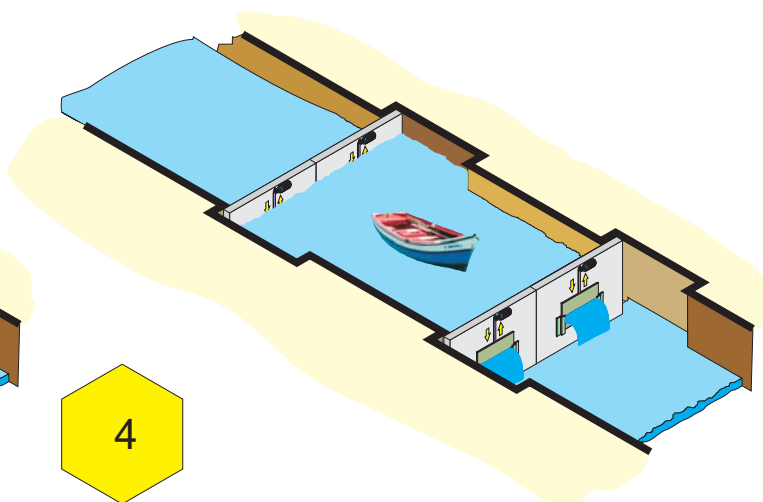
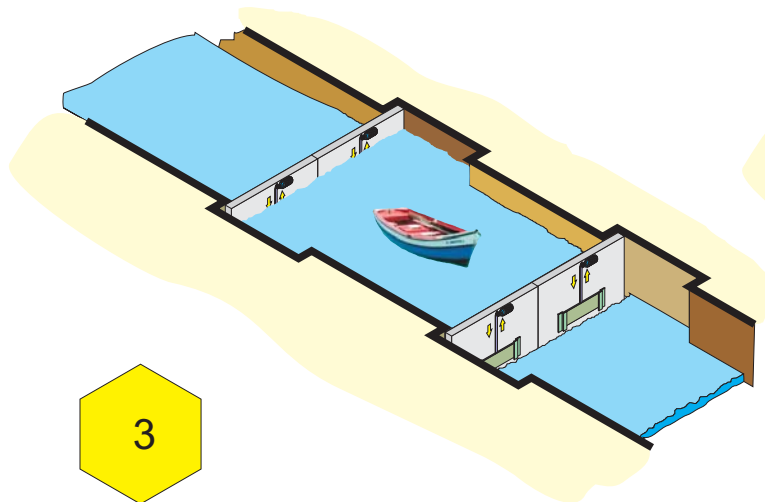
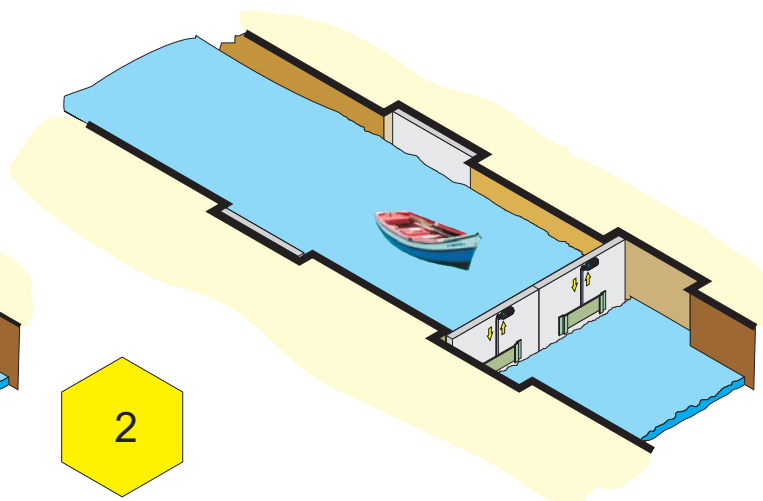
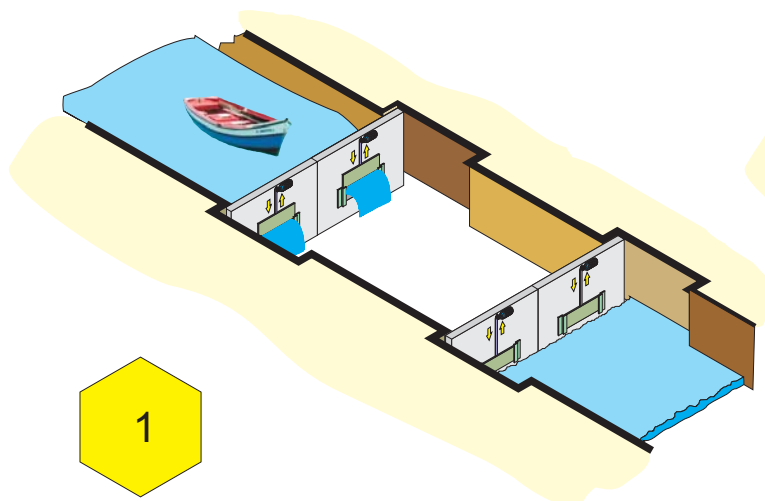
➡ Gráfico 33.2. Tajadera.

Esta pequeña compuerta se llama tajadera ➡



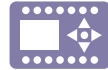
Compuerta

➔ Gráfico 33.3. Desarrollo por partes.



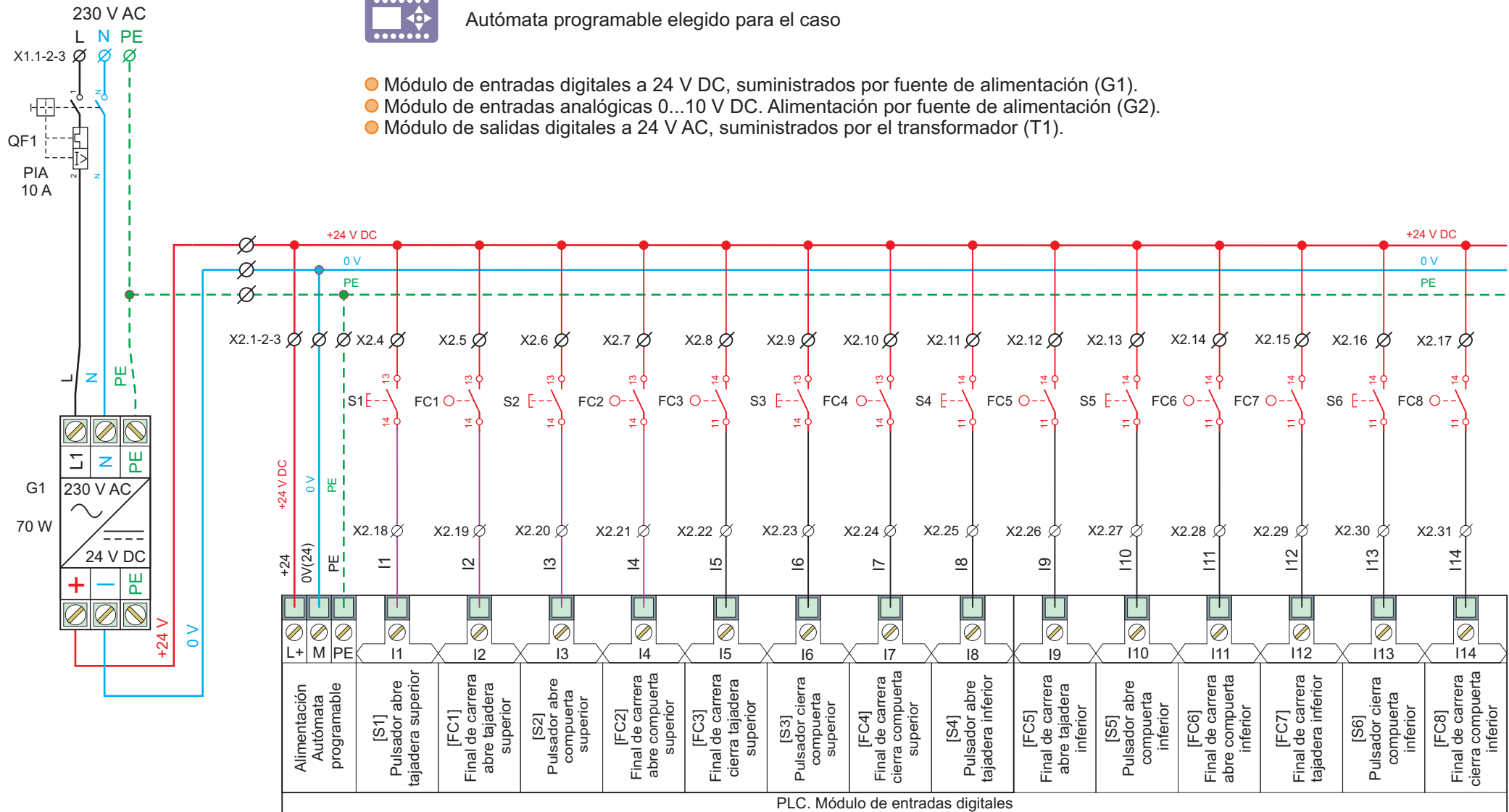
➔ Gráfico 33.4. Cableado de entradas digitales del autómata programable.

Cableado de entradas digitales del autómata programable



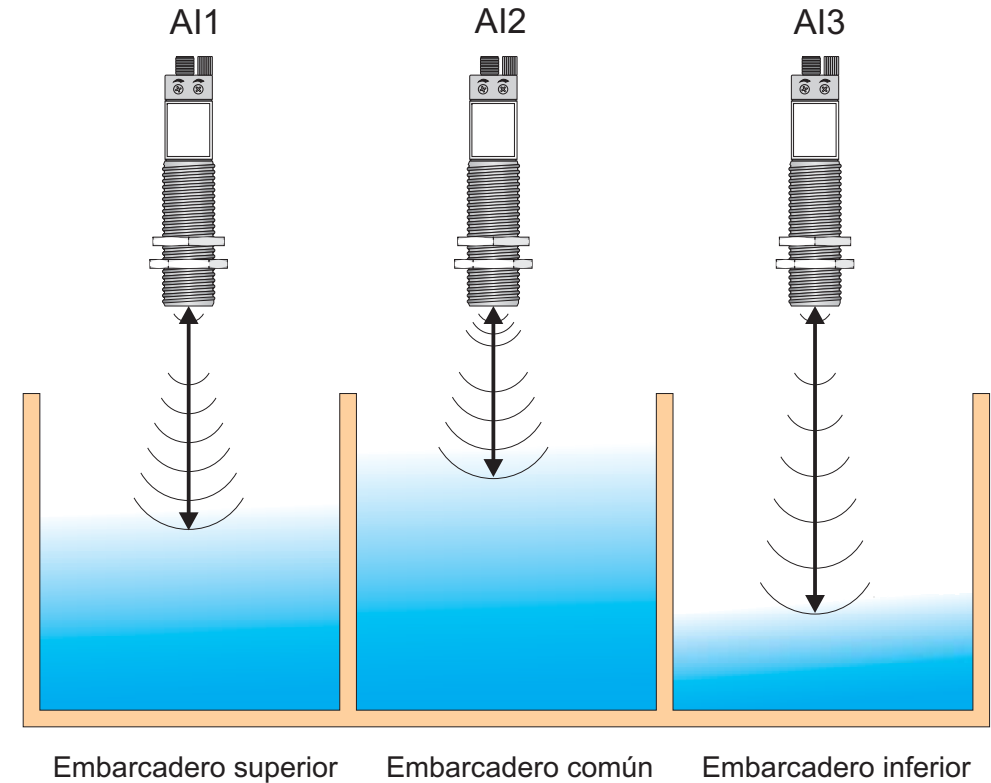
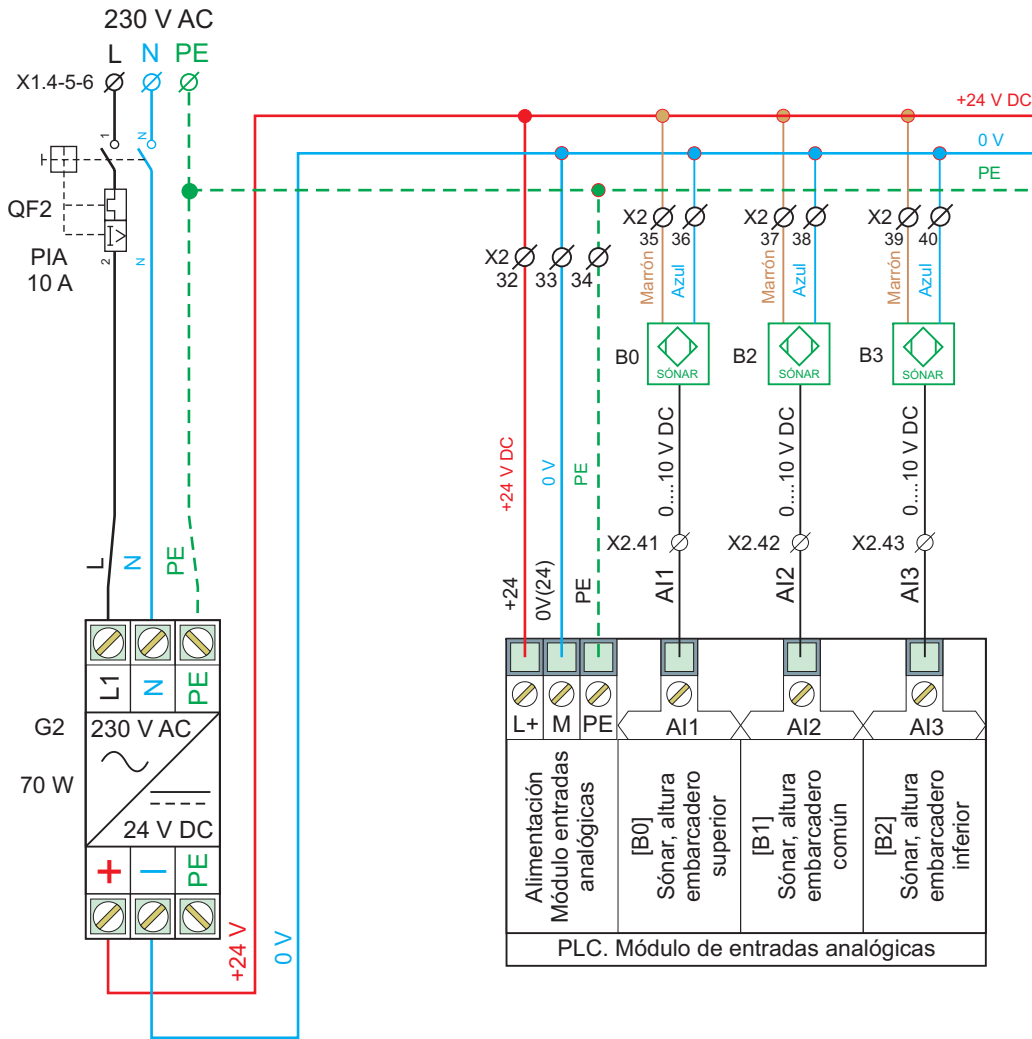
Autómata programable elegido para el caso

- Módulo de entradas digitales a 24 V DC, suministrados por fuente de alimentación (G1).
- Módulo de entradas analógicas 0...10 V DC. Alimentación por fuente de alimentación (G2).
- Módulo de salidas digitales a 24 V AC, suministrados por el transformador (T1).



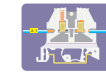
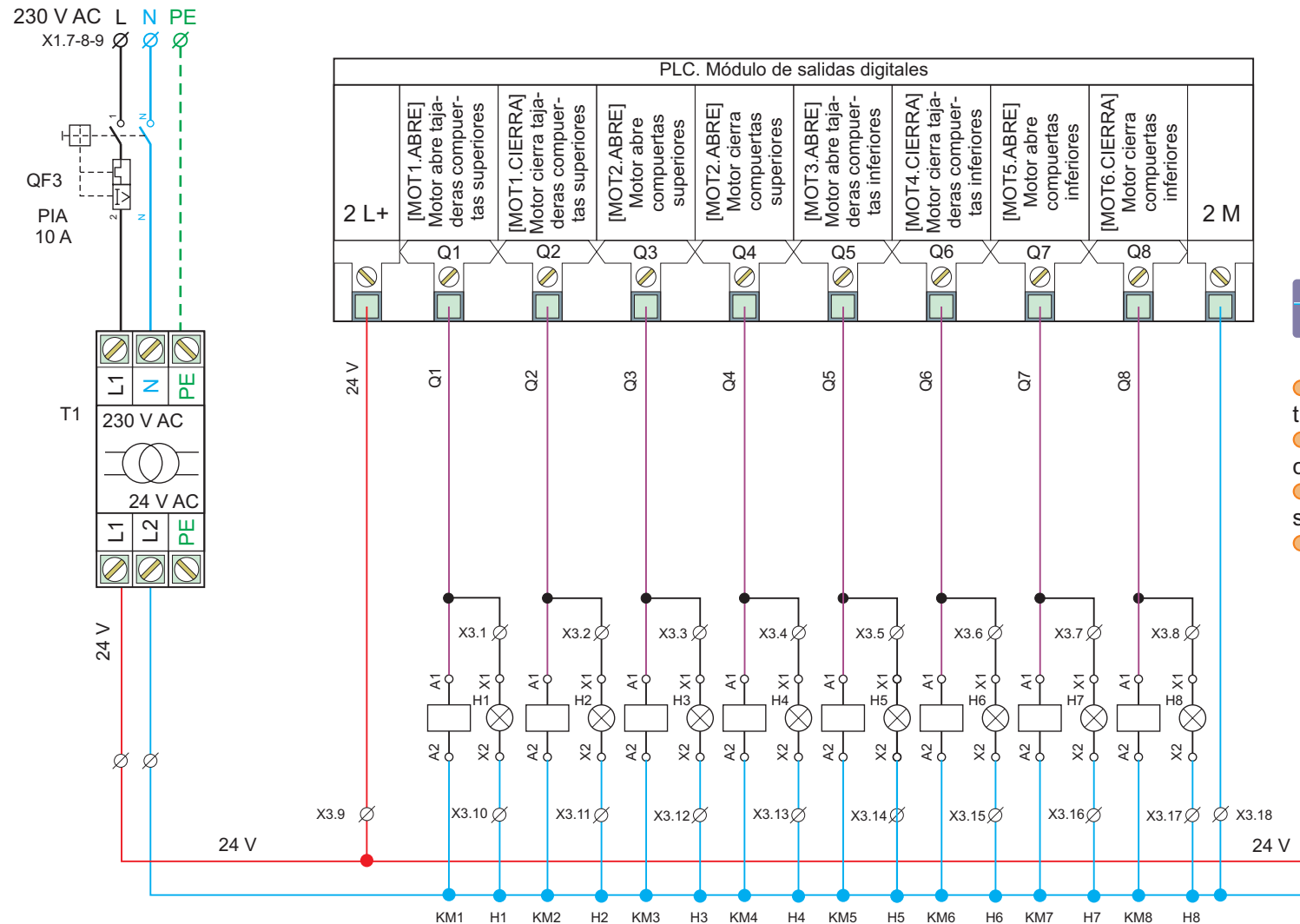
➔ Gráfico 33.5. Entradas analógicas.

Cableado de entradas analógicas del autómata programable



➡ *Gráfico 33.6. Salidas digitales.*

Cableado de salidas del autómata programable

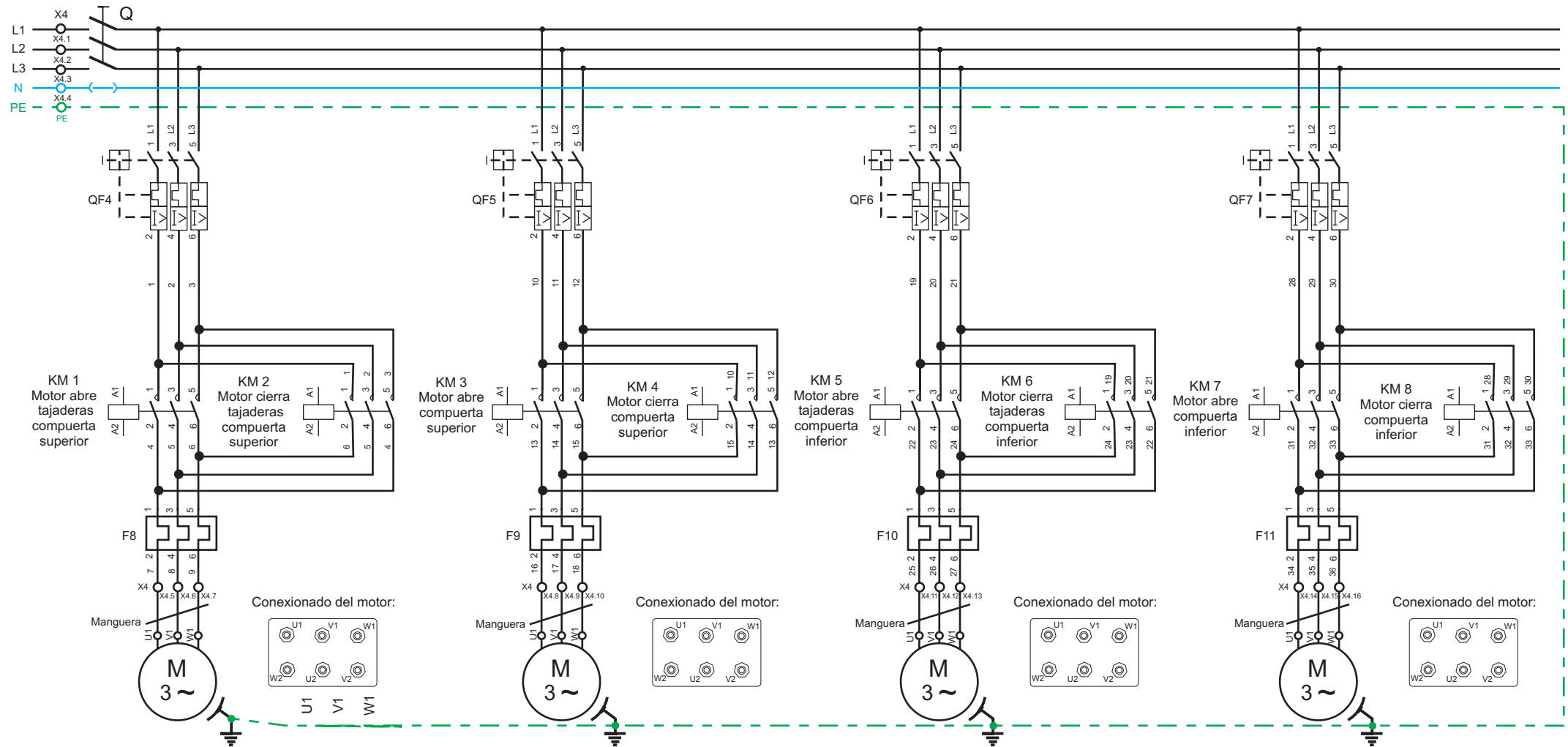


Regleteros

- X1. Alimentación fuentes de alimentación y transformador.
- X2. Sensores digitales y analógicos fuera del cuadro.
- X3. Dispositivos conectados al módulo de salidas del autómata, fuera del cuadro.
- X4. Circuito de potencia.

➔ Gráfico 33.7. Circuito de potencia.

Cableado del circuito de potencia



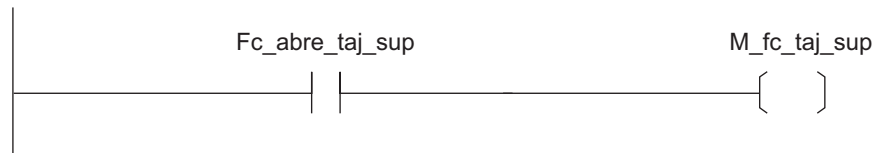


33.1. ¿Qué ampliación sería necesaria en la programación, para representar visualmente el estado de los finales de carrera en una pantalla tipo HMI-scada?

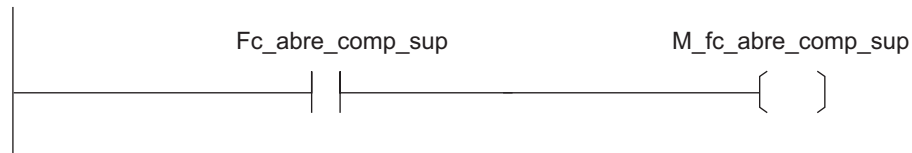
Respuesta.

Línea 18.

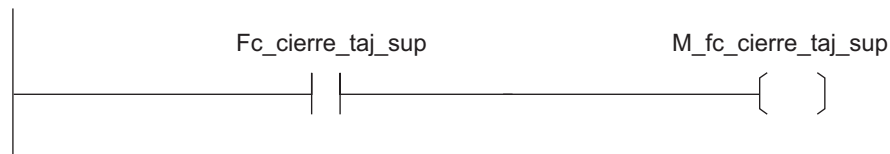
En las siguientes líneas, aparecen las variables que representarán virtualmente a los sensores físicos, como son -por ejemplo- los finales de carrera.



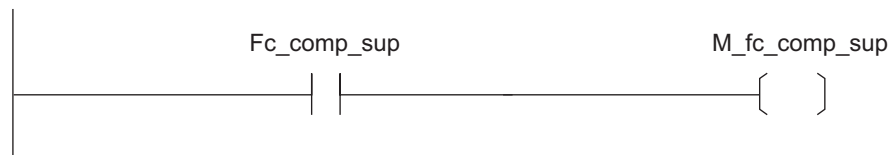
Línea 19.



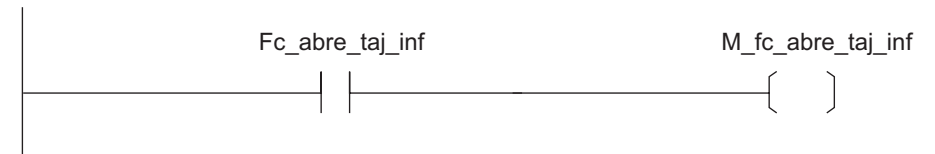
Línea 20.



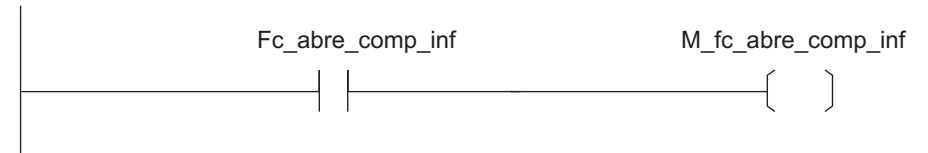
Línea 21.



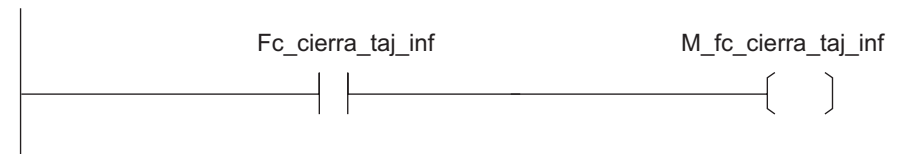
Línea 22.



Línea 23.



Línea 24.



Línea 25.

