

TP N°6
OPÉRATION D'AUTOMATISATION D'UN TAPIS DE
CONVOYAGE

I. OBJECTIF

Réaliser les procédures d'automatisation d'un tapis convoyeur bidirectionnel.

II. MATERIEL

Outillage différent (tournevis, pince à dénuder, ...etc.)
Multimètre numérique
Ensemble de câbles pour branchements électriques
Dossier électrique contenant les schémas de puissance et de commande
Schémas du convoyeur avec API
Catalogue Twido TWDLCAE40DRF

III. MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT

On donne le matériel et l'outillage nécessaire ainsi que les schémas de puissance et de commande de l'armoire.

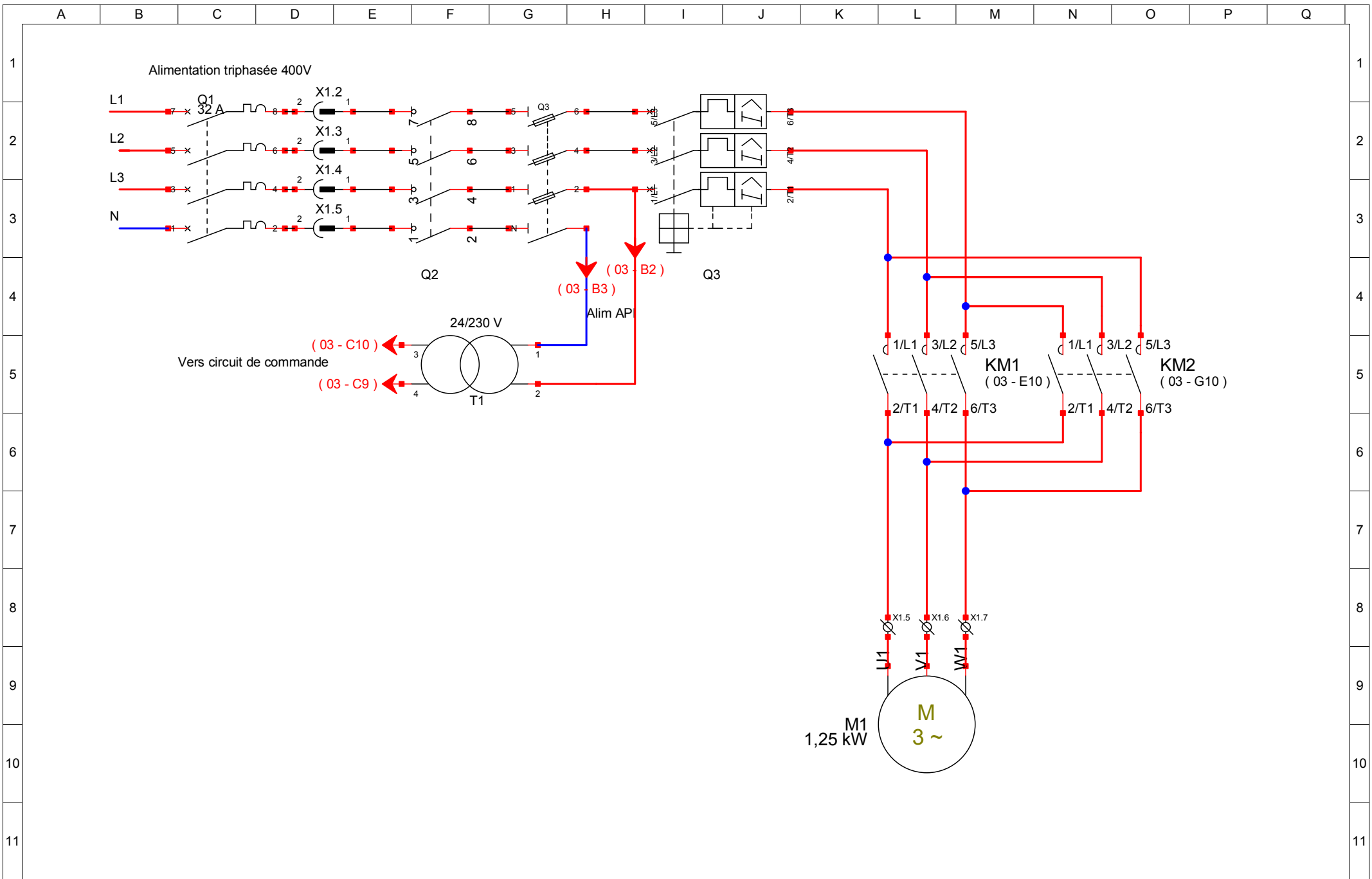
Travail demandé

- Installer l'API sur la platine
- Faire le câblage nécessaire proprement
- Faire le GRAFCET (SFC) selon le fonctionnement suivant :

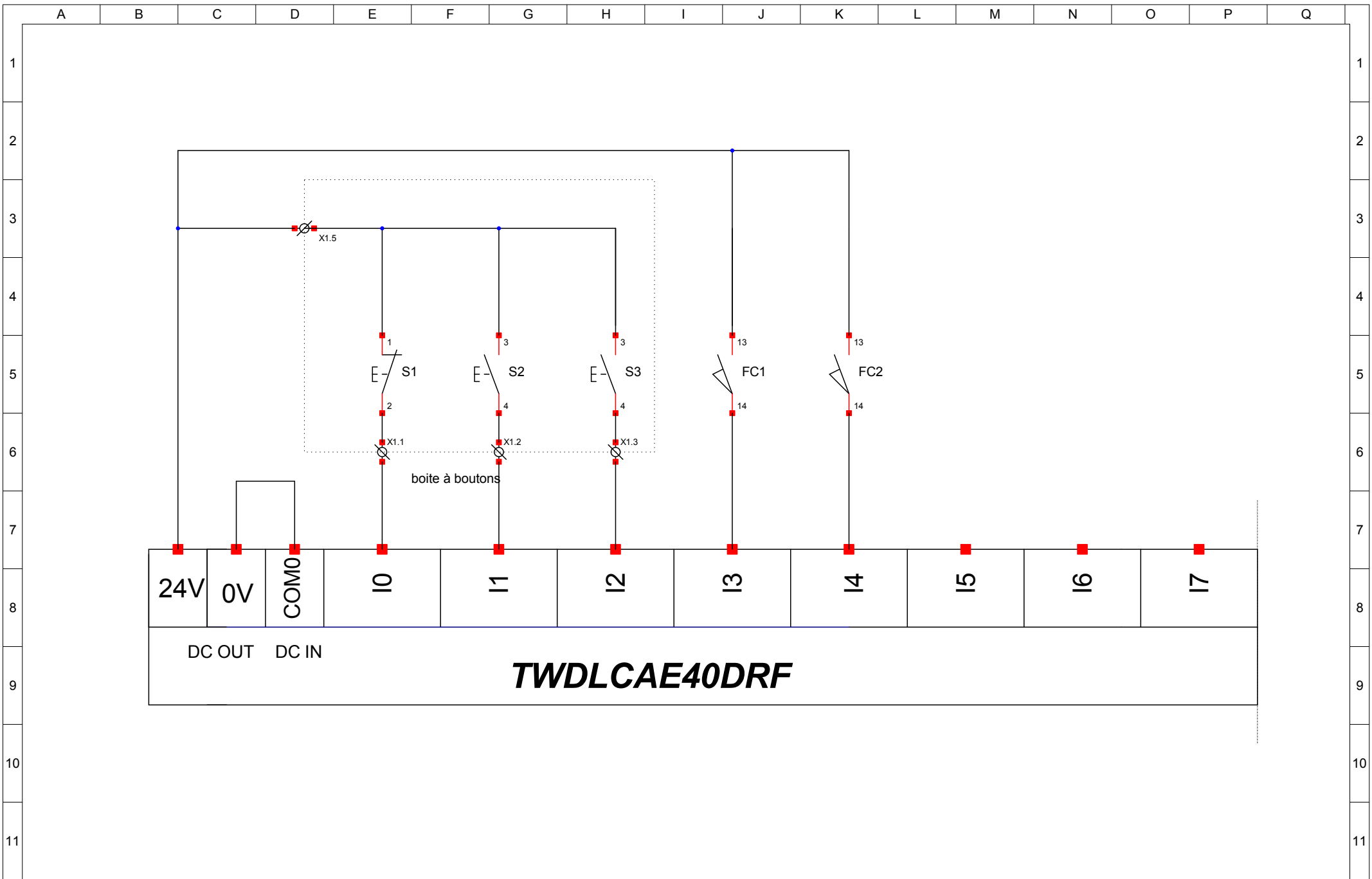
S2 → marche avant (voyant L1) → butée FC1 → temps d'arrêt 10 s → marche arrière (voyant L2) → butée FC2 → temps d'arrêt 5 s → retour à l'étape 1.

- Programmer l'API en langage Ladder

On exige d'effectuer les essais méthodiquement en respectant les conditions relatives à la sécurité des personnes et des biens.



ISTA CONSTANTINE UNIV CONSTANTINE 1/CAMPUS ZERZARA	MOTEUR DE CONVOYAGE	Dessiné le : 19/04/2020 Modifié le : 05/05/2020 Par : DRAIDI A	01
	SCHEMA DE PUISSANCE	03	



TWDLCAE40DRF

ISTA CONSTANTINE

UNIV CONSTANTINE 1/CAMPUS ZERZARA

MOTEUR DE CONVOYAGE

ENTREES API

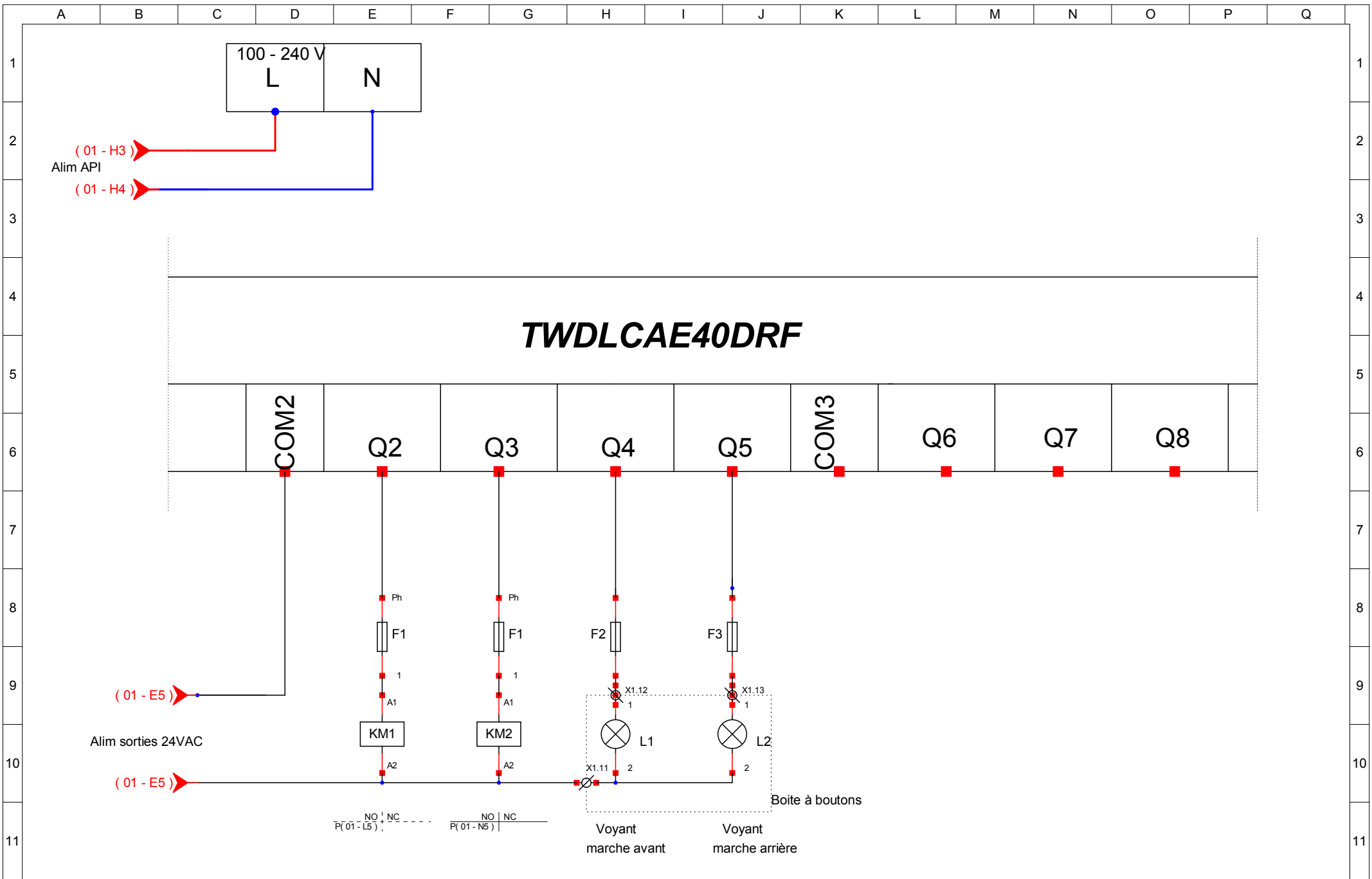
Dessiné le : 19/04/2020

Modifié le : 05/05/2020

Par : DRAIDI A

02

03



ISTA CONSTANTINE	MOTEUR DE CONVOYAGE	Dessiné le : 19/04/2020	03
UNIV CONSTANTINE 1/CAMPUS ZERZARA	SORTIES API	Modifié le : 05/05/2020	
		Par : DRAIDI A	03