

<b>Procedimiento 8</b>	<b>CÉLULA FLEXIBLE</b>	<b>23-4-2007</b>
Modificación de limitación del movimiento servo Y		<b>Puesto 8</b>

## Objetivo

Permitir el movimiento de la pinza en el eje Y, hacia arriba, aunque se haya superado el límite inferior impuesto por software (-22000).

## Causa de la modificación

Cuando se fuerza el descenso de la pinza en modo manual, a través de la consola de operador, puede alcanzarse el límite inferior de recorrido. En particular cuando se desciende la pinza hasta el límite inferior (-220000), ésta se para en una cota por debajo del límite (en torno a -220150). Antes de la modificación, la situación descrita bloqueaba el movimiento vertical de la pinza tanto en modo manual como en automático, en cualquier sentido.

El límite superior es mecánico por lo que no plantea el problema descrito.

## Descripción de la modificación

Para evitar el problema anterior se ha eliminado el bloqueo de movimiento vertical hacia arriba cuando se ha superado el límite de recorrido inferior. Se ha conservado el bloqueo de movimiento vertical hacia abajo.

La modificación se ha realizado en el programa del PLC del *puesto 8*.

Bloque de función: *FC11 "Control de servo Y"*

Segmento: *3 "Marcha servo"*

Se ha cambiado de lugar la comparación entre la posición Y real de la pinza (*DB11.DBD6 = "SERVOY".ESTADO.PosicionServo*) y el límite inferior de movimiento, en el segmento que inicia la secuencia de movimiento.

Antes de la modificación (ver *figura 1*) afectaba al movimiento vertical hacia arriba (*DB11.DBX19.6 = "SERVOY".CONTROL.Jog\_CW*) y hacia abajo (*DB11.DBX19.7 = "SERVOY".CONTROL.Jog\_CCW*). Después de la modificación (ver *figura 2*) sólo afecta al movimiento hacia abajo.

## Anexos

Figuras 1 y 2, correspondientes al segmento 3 del FC11 del programa de PLC del puesto 8 antes y después de la modificación.

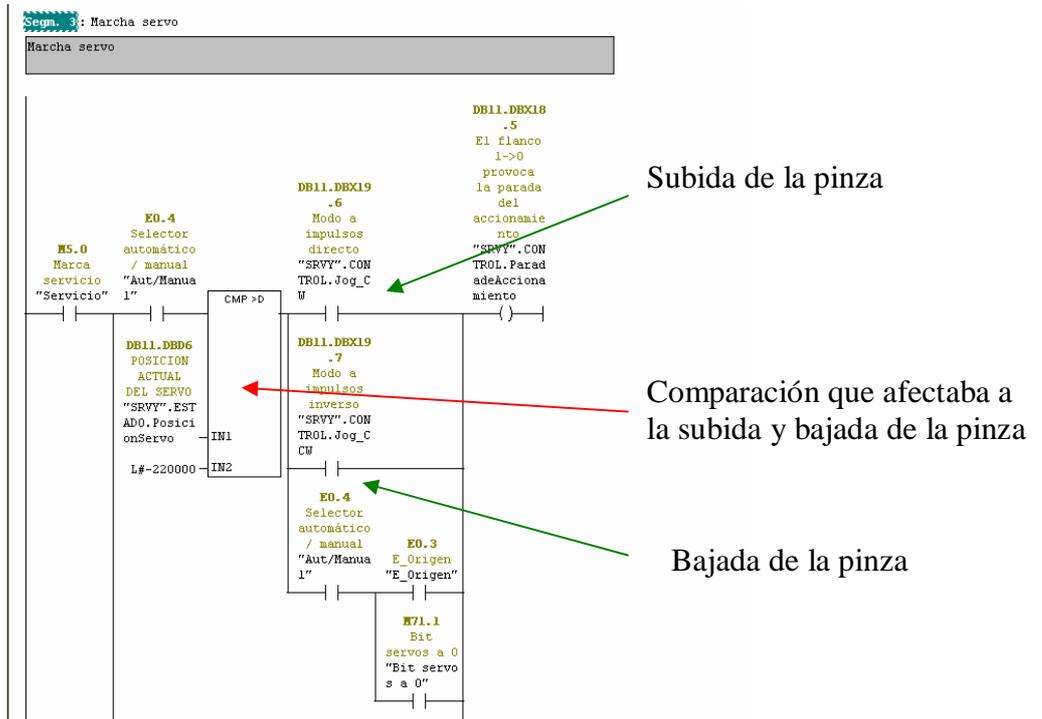
## Autores:

Moisés Pérez

Ignacio Latorre

**FIGURA 1.**

Segmento 3 de la FC 11 del programa del PLC del puesto 8 antes de la modificación.



**FIGURA 2**

Segmento 3 de la FC 11 del programa del PLC del puesto 8 después de la modificación.

