Fabrication de camembert

Q1-

Npt = déplacement pour un tour / résolution

Npt = 3,14 x 80 / 0,5 = 502,65 donc 503 pas nécesssaires

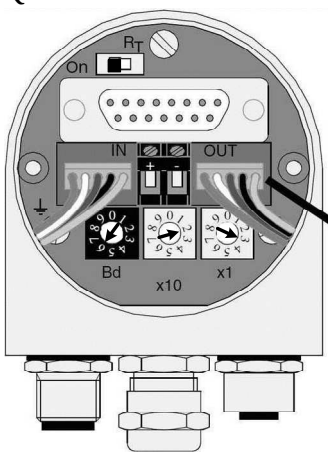
Q2-

nombre de tours = déplacement total / déplacement pour un tour

= 2500 / (80 x 3,14) = 9,95 sensiblement 10 tours

Q3- XCC3510 PS 84CB

Q4-



soit dans l'ordre sur ON, 6, 2, 3

Q5-

0,1 m/s x 0,005s= 0,5 mm. Non, cela correspond à la valeur désirée entre 2 lectures.

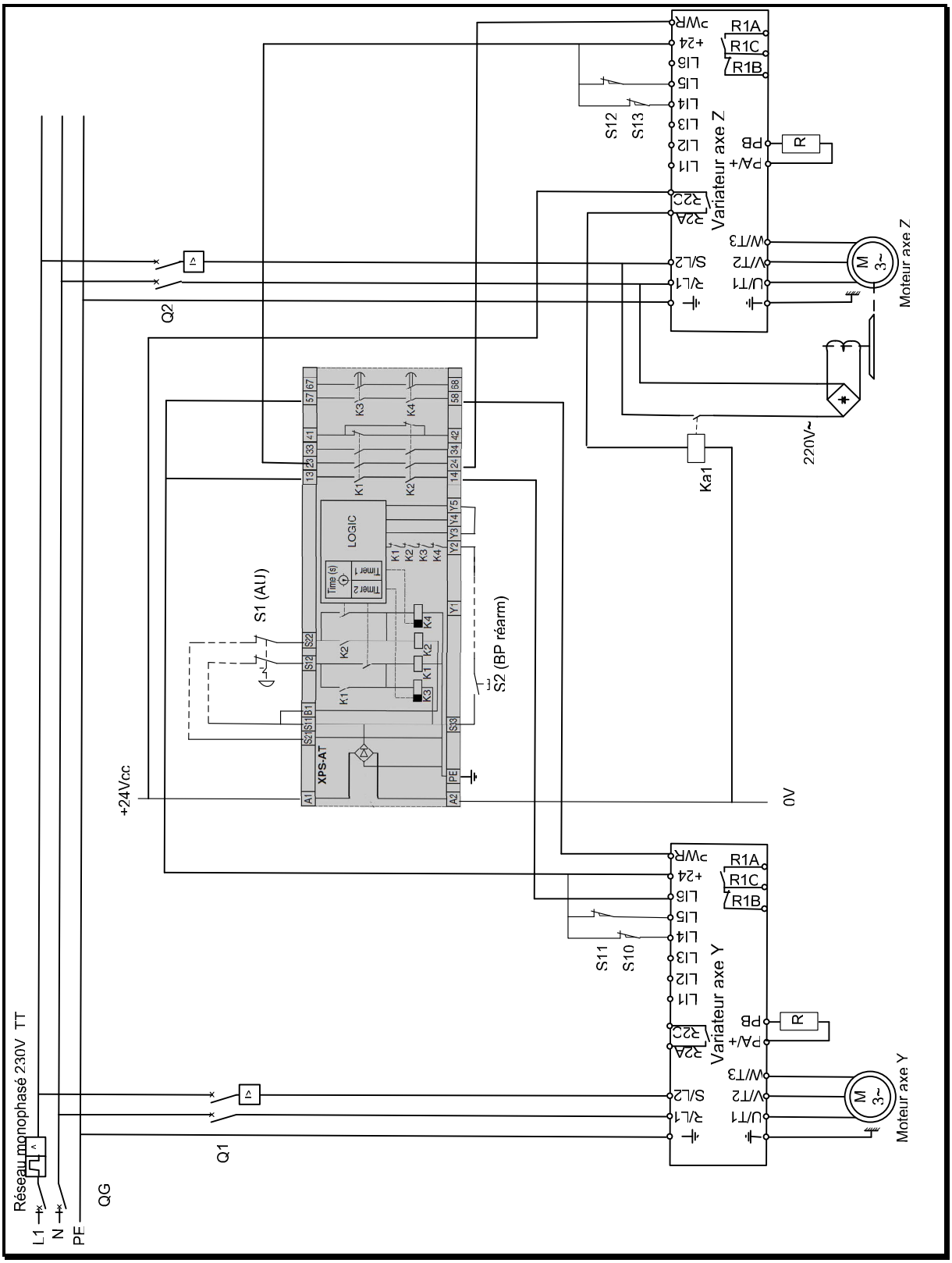
Q6-

	Zone 1	Zone 2	Zone 3+5	Zone 4
Vitesse de déplacement (m/s)	0,45	0,9	0,45	0,1
Distance (m)	0,45 m/s x 0,7 s = 0,315 m	1 – 0,315 x 2 - 0,01 = 0,360	0,315	0,1 x 0,1 = 0,01
Durée (s)	0,7	0,4	0,7	0,1

Durée du déplacement : t=0,7+0,4+0,7+0,1=1,9 s donc < à 2s

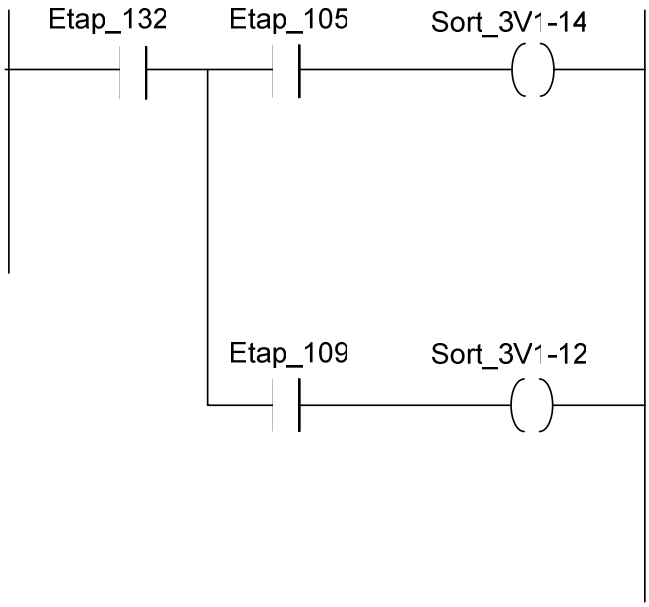
Q7 : pour Y une catégorie d'arrêt 0 ne permettrait pas au chariot porte louche de s'arrêter rapidement (absence de frein mécanique). La catégorie 1 permet de freiner électriquement Pour Z, la présence du frein à manque de courant permet de freiner le porte-louche.

Q8 :



Réseau monophasé 230V TT
L1
N
PE
QG
Q1
Q2
+24Vcc
0V
XPS-AT
LOGIC
Time (s)
Timer 1
Timer 2
S1 (AU)
S2 (BP réarm)
Variateur axe Y
Variateur axe Z
Moteur axe Y
Moteur axe Z
220V~
Ka1
S10
S11
S12
S13
R1A
R1C
R1B
R2A
R2C
PA/+
PB
U/T1
V/T2
W/T3
R/L1
S/L2
+24
PWR

Q9-

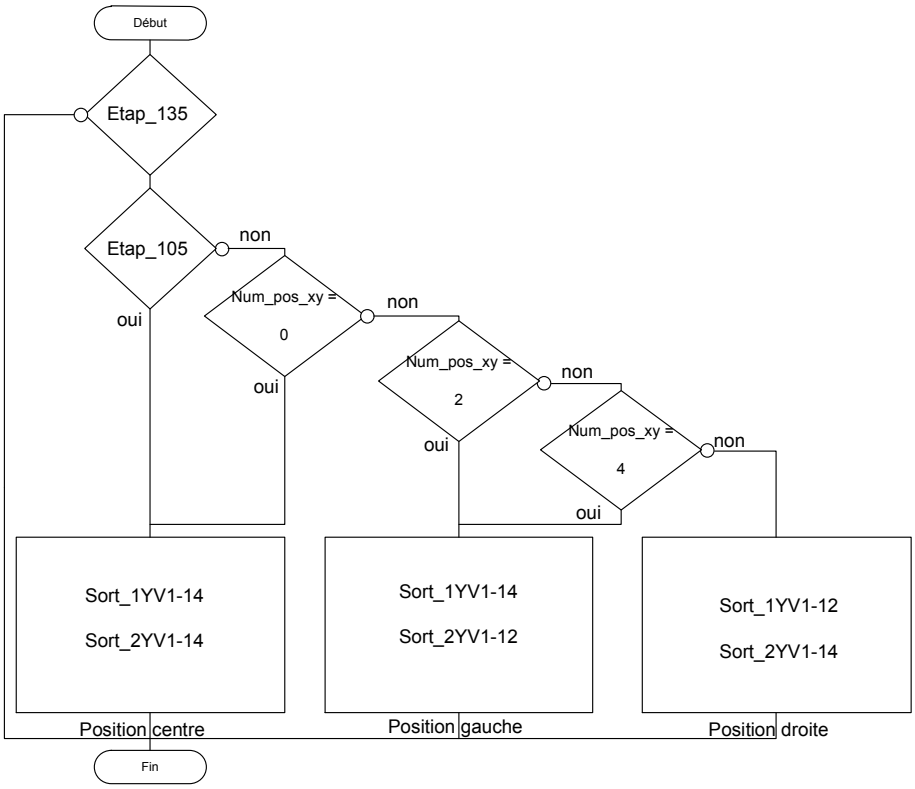


Q10-

```
If fm_etap_103
        then  num_pos_XY := 1;
        End_if;

If fm_etap_112
        then    num_pos_XY := num_pos_XY + 1;
                if num_pos_XY>4
                        then num_pos_XY:=0;
                        End_if;
        End_if;
```

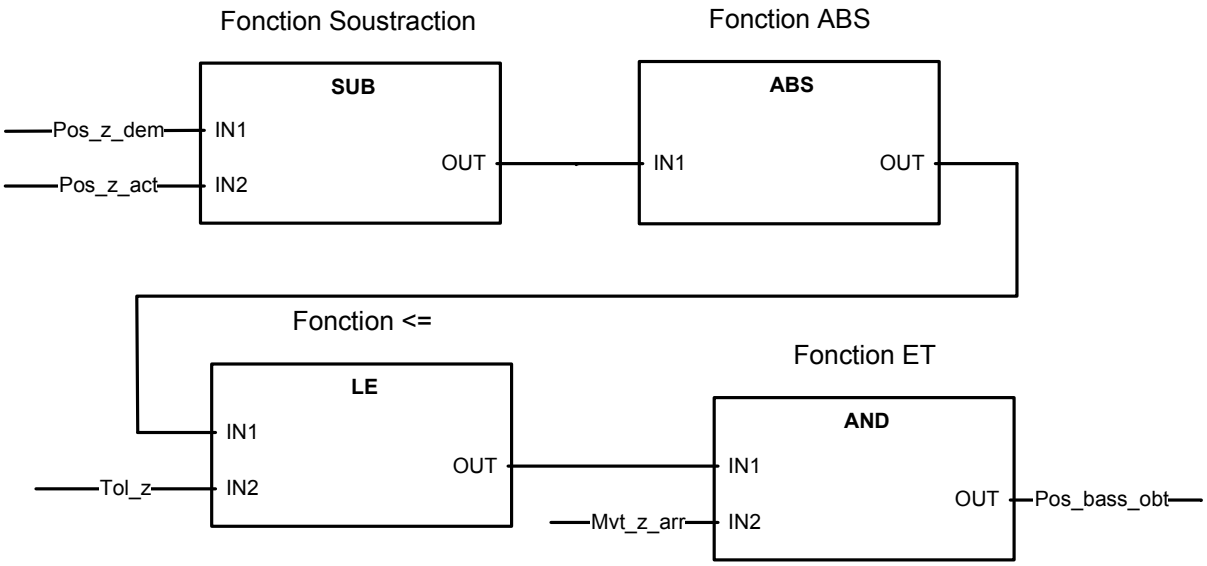
Q11



Q12-

```
If Fm_etap_133
Then Pos_z_dem := pos_z_ht;
Else If fm_etap_131
        Then If etap_109
                Then Pos_z__dem:=pos_z_dep;
                Else pos_z_dem:= Pos_z[N]
                End_if ;
        End_if ;
End_if ;
```

Q13-


Fonction Soustraction
SUB
Pos_z_dem
IN1
Pos_z_act
IN2
OUT
Fonction ABS
ABS
IN1
OUT
Fonction <=
LE
IN1
Tol_z
IN2
OUT
Fonction ET
AND
IN1
Mvt_z_arr
IN2
OUT
Pos_bass_obt