



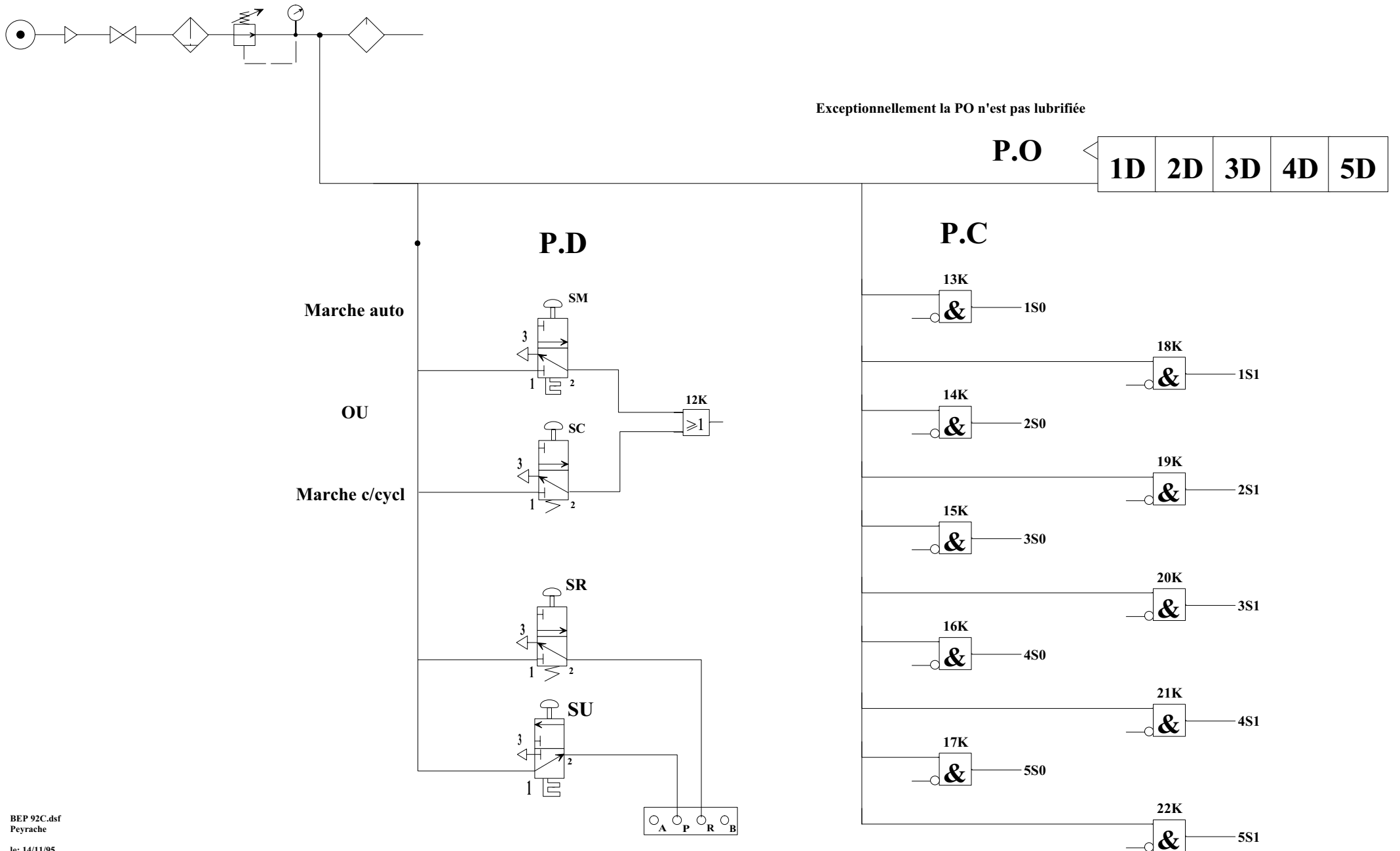
RESUME DE LA PROCEDURE

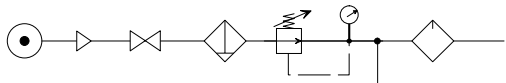
La procédure est décrite et illustrée en détail dans les leçons informatiques.

- 1. Alimenter les préactionneurs**
- 2. Mettre les sorties 2 et 4 des préactionneur**
- 3. Tester les vérins en forçant les pilotes**
- 4. Régler les vitesses**
- 5. Alimenter les cellules inhibition**
- 6. Raccorder les cellules au bornier**
- 7. Mettre la PO à l'état initiale**
- 8. Tester les capteurs au bornier**
- 9. Effectuer le traitement des signaux de retour : cellules**
- 10. Raccorder le séquenceur**
- 11. Mise en route et tests**

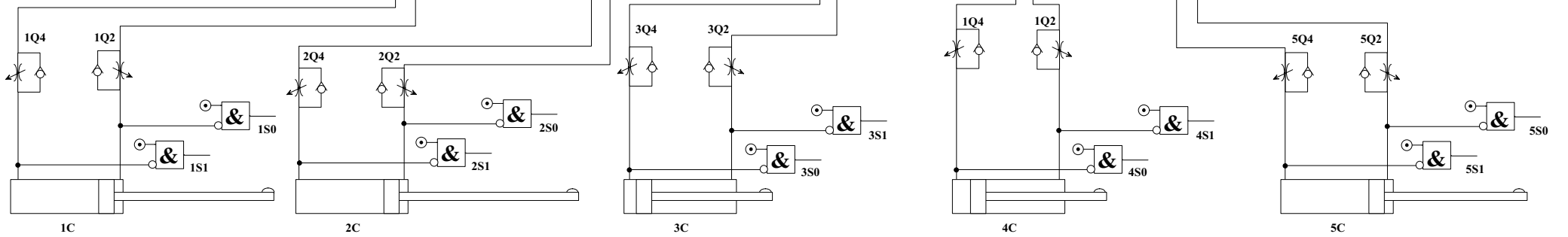
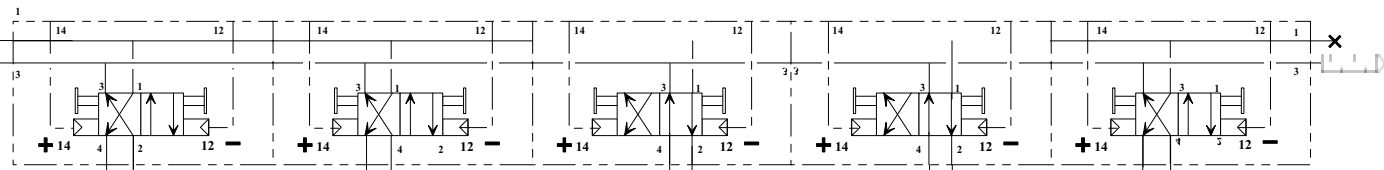
MARQUAGE AUTOMATIQUE DES PIÈCES

Schéma d'alimentation





Exceptionnellement la PO n'est pas lubrifiée

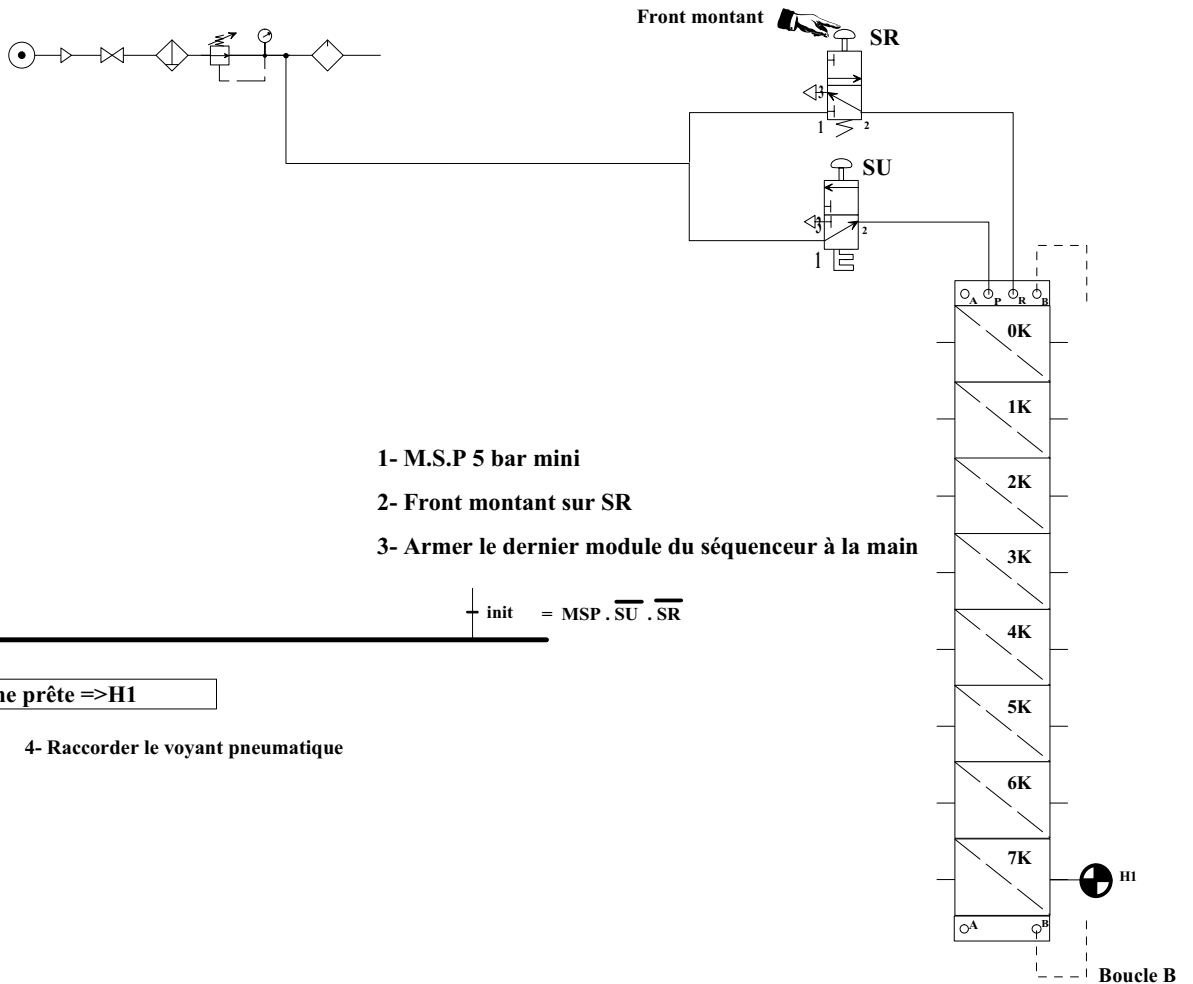
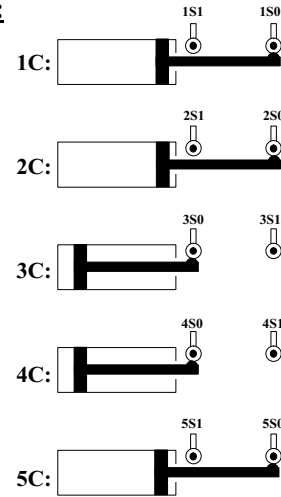


MARQUAGE AUTOMATIQUE DES PIÈCES

2volution du séquenceur et du câblage

Mettre la P.O dans son état initial

État initial:



Point de vue P.C

- 1- M.S.P 5 bar mini
- 2- Front montant sur SR
- 3- Armer le dernier module du séquenceur à la main

init = MSP . SU . SR

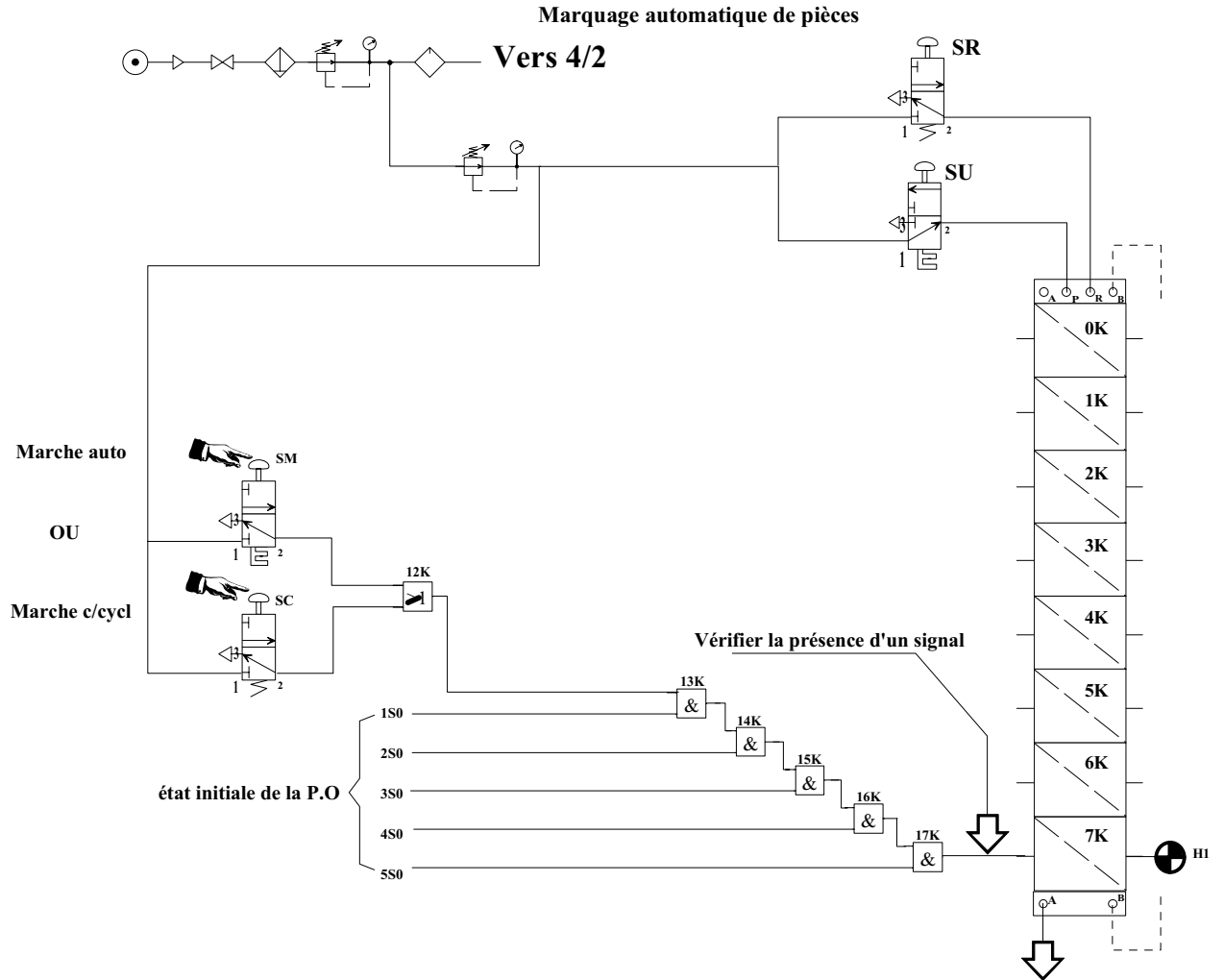
0 Machine prête =>H1

4- Raccorder le voyant pneumatique

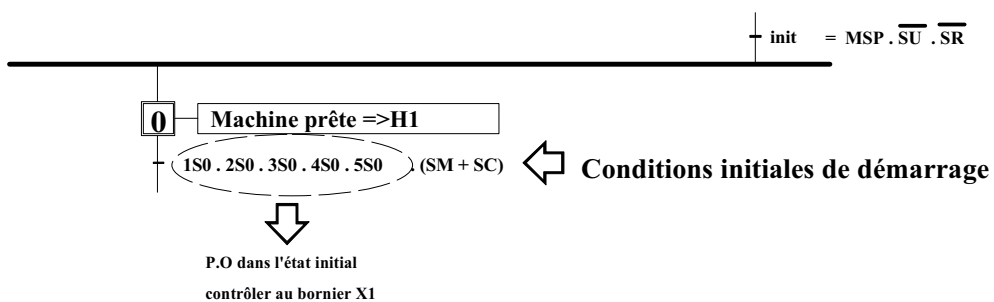
MARQUAGE AUTOMATIQUE DES PIÈCES

2volution du séquenceur et du câblage

Mettre les conditions initiales de marche



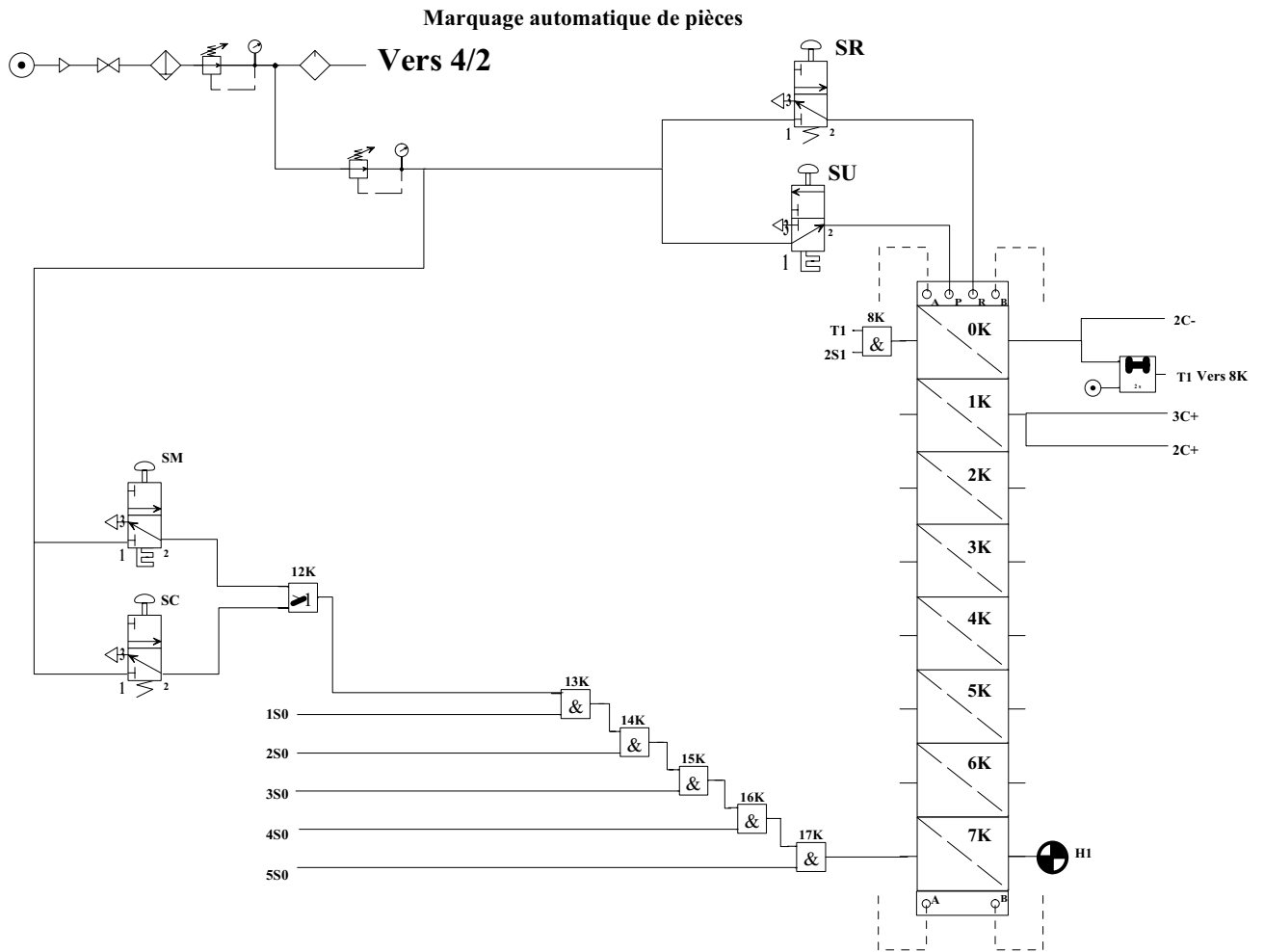
Point de vue P.C



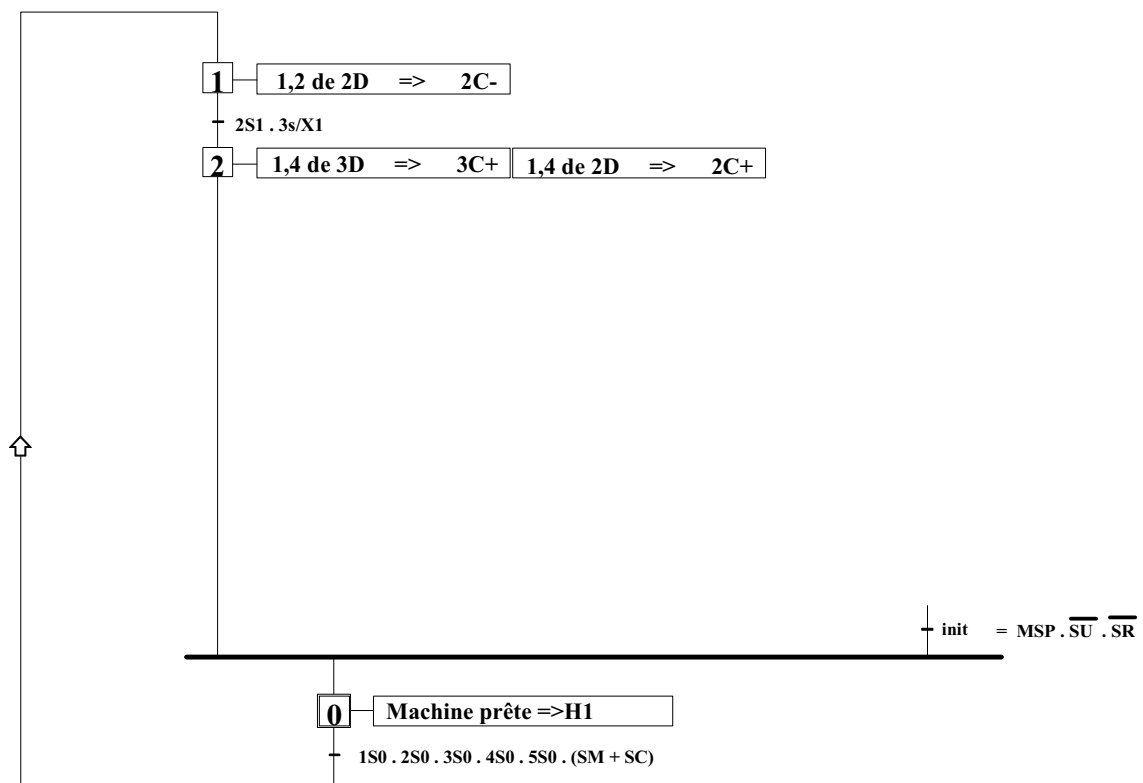
MARQUAGE AUTOMATIQUE DES PIÈCES

2volution du séquenceur et du câblage

Câbler en suivant les boucles:

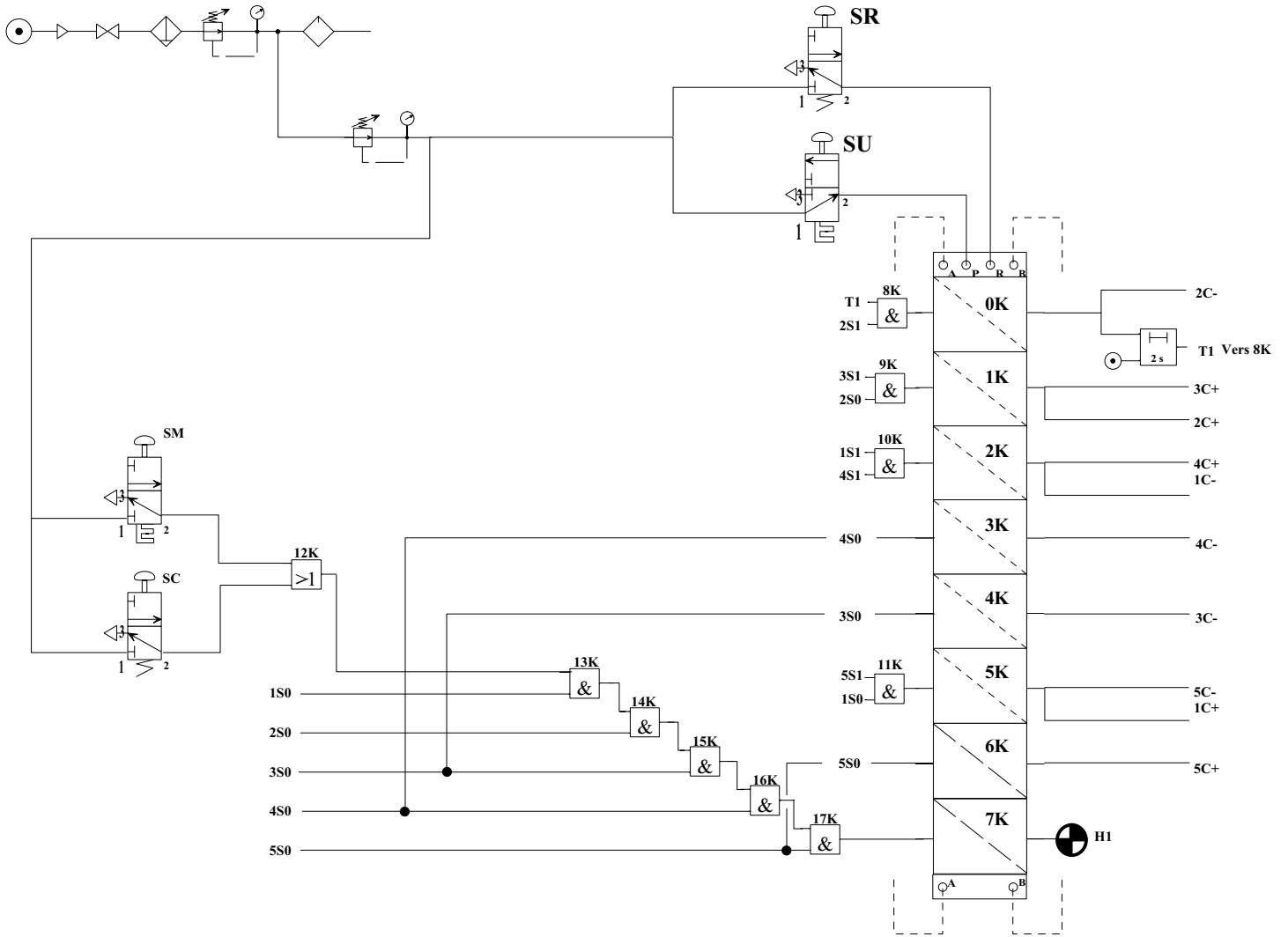


Point de vue P.C

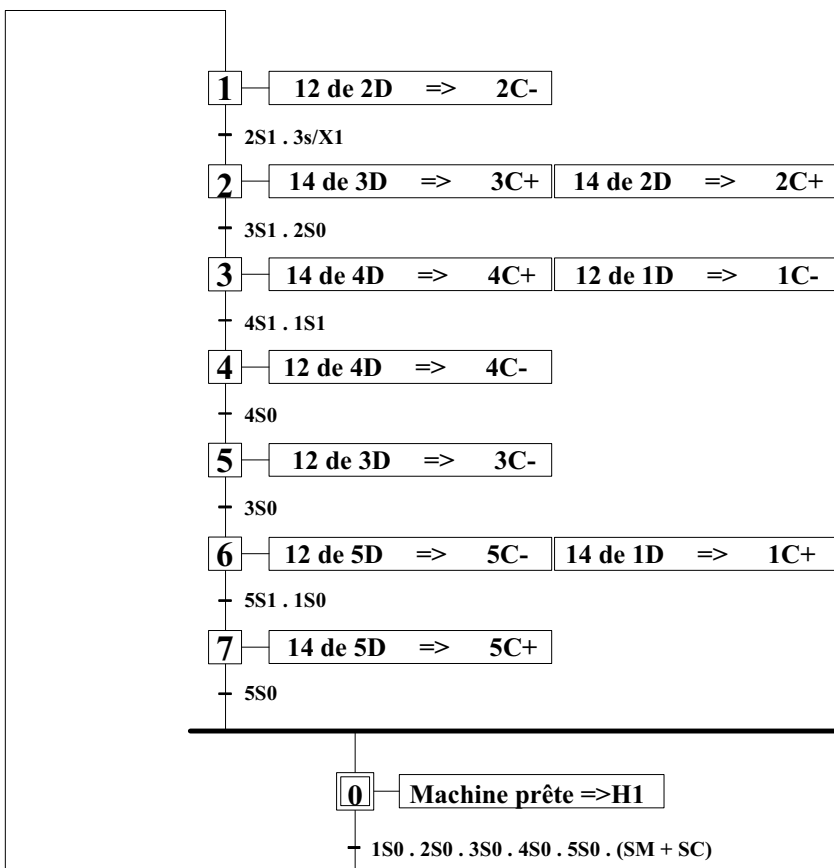


CABLAGE D'UN SYSTEME

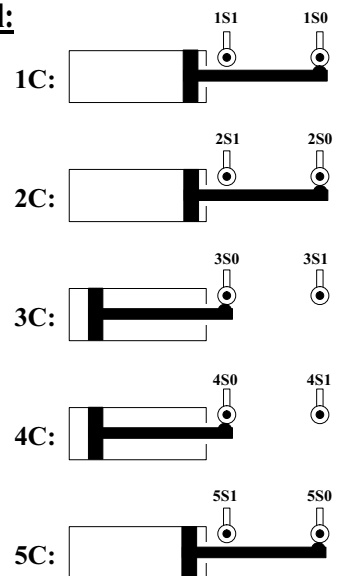
Marquage automatique de pièces



Point de vue P.C



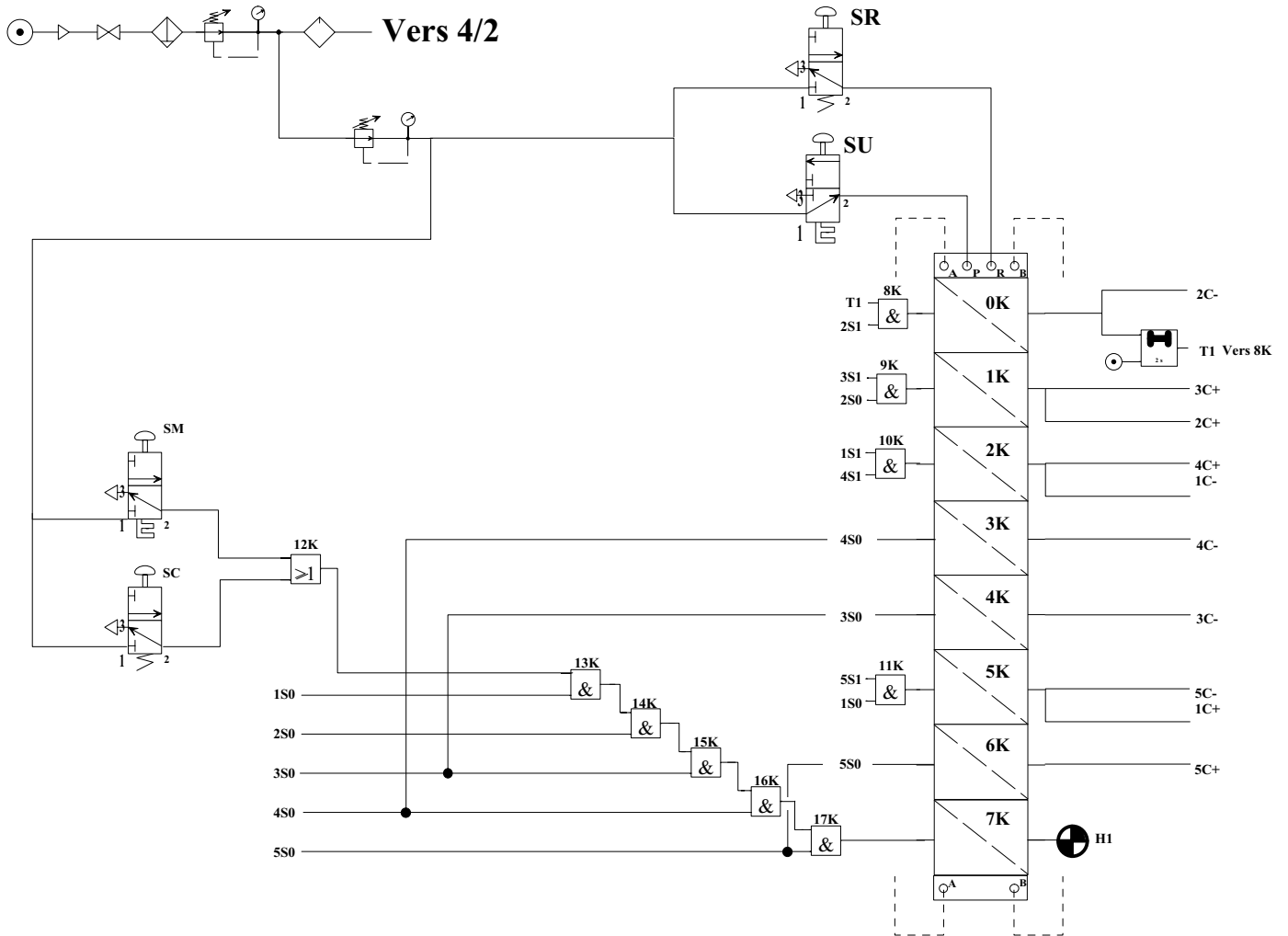
Etat initial:



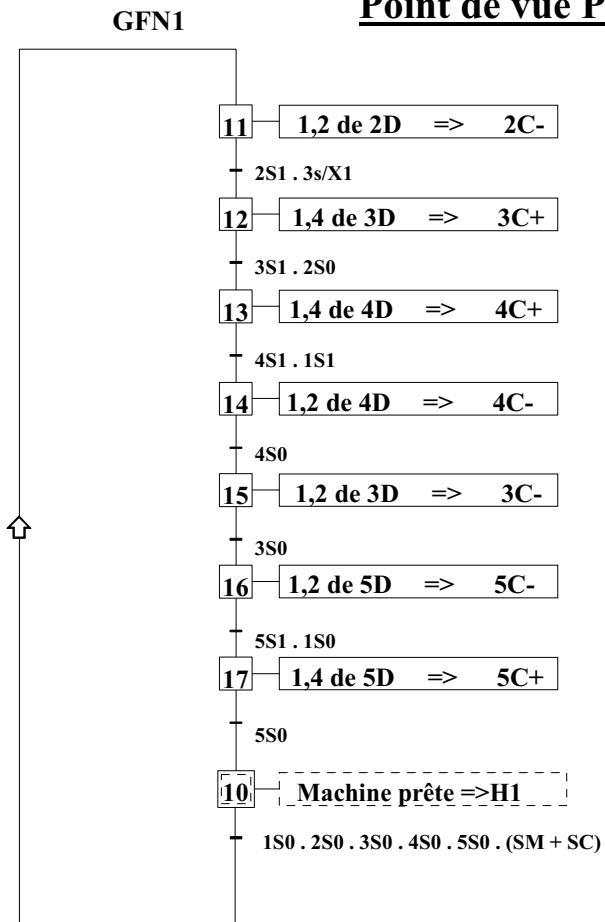
init = MSP . $\overline{\text{SU}}$. $\overline{\text{SR}}$

CABLAGE D'UN SYSTEME

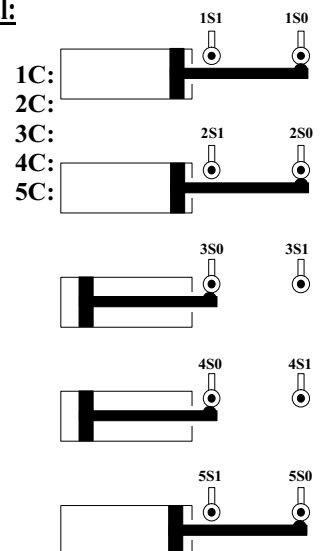
Marquage automatique de pièces



Point de vue P.C



Etat initial:



GC1

