## CORRIGE

# Unité de poinçonnage

#### Cahier des charges du Poste Automatisé de Poinçonnage.

Le poste de poinçonnage a les caractéristiques suivantes:

- la réception des pièces d'un poste amont;
- le transfert de celles-ci au poste de poinçonnage;
- un poste de poinçonnage;
- l'évacuation des pièces traitées vers un poste aval.

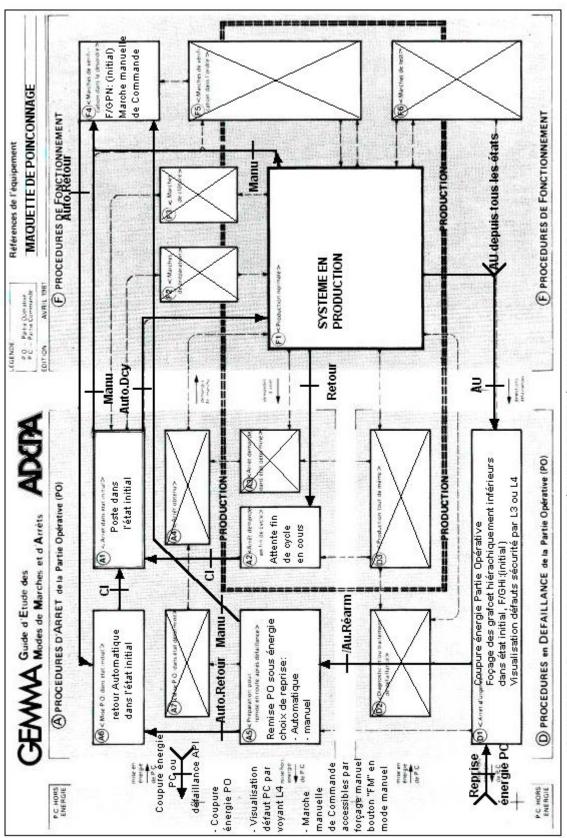
Les modes de marches et d'arrêts de l'unité sont définis sur le GEMMA page 2.

## Travail demandé:

## I) Mise en place d'une structure hiérarchisée de commande.

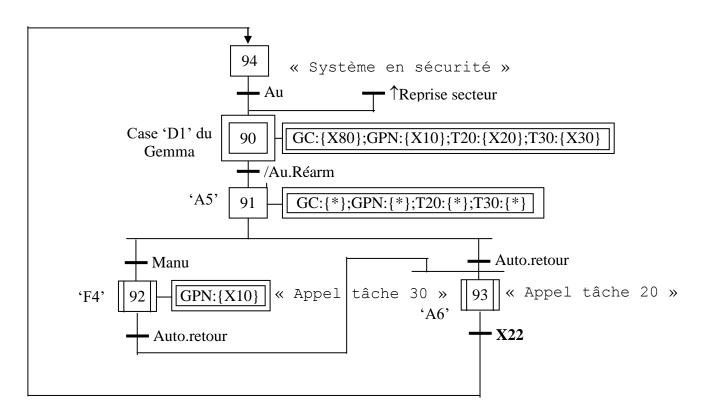
- 1) A partir du GEMMA fourni page 2, repérer à l'aide d'un surligneur de couleur le(s) chemin(s) à suivre par l'opérateur sur incident de sécurité jusqu'au retour en A1. Faire de même avec un autre surligneur en ce qui concerne le(s) chemin(s) à suivre par l'opérateur pour conduire la machine en partant de A1.
- 2) Réaliser les grafcets de Sécurité (GS) et Conduite (GC) page 3 ainsi que leur coordination.
- 3) Réaliser la <u>coordination verticale</u> entre les différents grafcets; GS, GC page 3 et les tâches page 4, en suivant la procédure suivante:
  - a- Coordination entre le GS et le GC
  - b- Coordination entre le GS et GC et les différentes tâches.

• Mode de Marches et d'Arrêts:

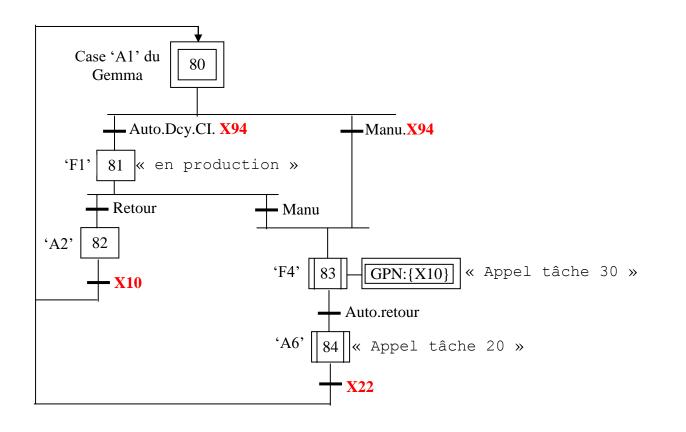


Nota: CI= a0.b0.c0.d0.e0.f0.t/v; GHI: Grafcets hiérarchiquement inférieurs; GPNi: Grafcets de production normale (i[1, 2])

- Grafcet de Sécurité GS:

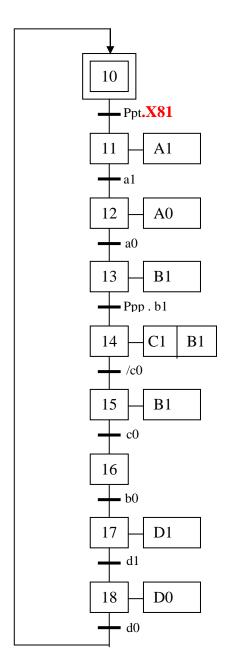


- Grafcet de Conduite GC:

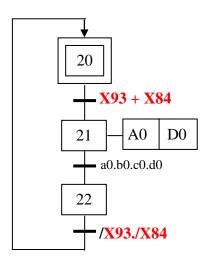


- Les grafcets de production et tâche:

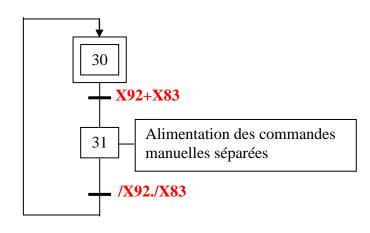
# Grafcet de production normale GPN; tâche 10



#### Remise PO état initial; Tâche 20:



# Traitement manuel; Tâche 30:



## II) Analyse temporelle.

A partir du corrigé de la partie I:

1) Faire l'étude temporelle d'un cycle de production en mode AUTO a partir de la mise sous tension de la machine.

Et	at d	es g	rafc	ets	Ordres PC émis	Conditions d'évolution	
						↑ Reprise secteur	
<b>x</b> 90					GC:{X80};GPN:{X10};T20:{X20};T30:{X30}	Forçages effectifs	
11	X80	X10	X20	<b>X30</b>	п	/AU.Réarm	
X91	11	11	11	11	GC:{*};GPN:{*};T20:{*};T30:{*}	Retour.Auto	
<b>x</b> 93	11	11	11	п	'APPEL TACHE 20'	x93	
11	11	11	X21	11	A0 D0	a0.b0.c0.d0	
11	11	11	X22	11		X22	
X94	11	11	11	11		/x93./x84	
11	11	11	X20	11		Auto.Dcy.CI.X94	
11	X81	11	11	11	'Autorisation production'	Ppt.X81	
11	11	X11	11	п	A1	a1	
11	11	X12	11	11	A0	a0	
:							
:dé:	roule	emen	t GPI	N			
:							
:							
X94	X81	X18	X20	X30	D0	d0	
11	11	X10	11	п		Ppt.X81	
11	11	X11	11	11	A1	a1	
11	11	X12	11	11	A0	a0	
•							
:							

2) que se passe-t-il si un nouvel AU apparaît alors que l'on est justement dans une situation de reprise après Au par passage en manuel ?

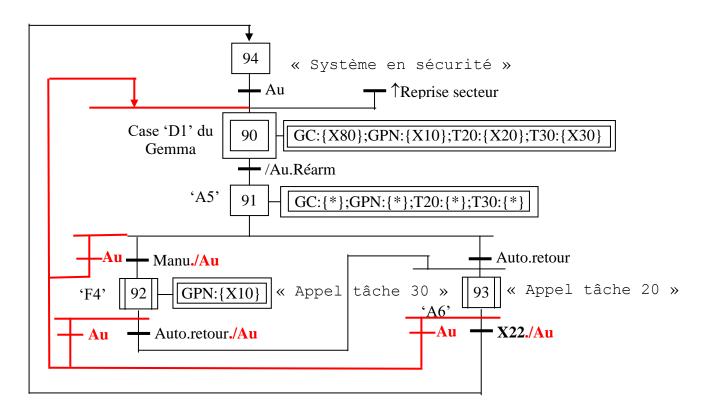
{X92; X80; X10; X20; X31}

Etat des grafcets	Ordres PC émis	Effets sur la PO	Conditions d'évolution
x92 ;x80 ;x10 ;x20 ;x31	Validation Cdes manuelles	Commandes manuelles effectives	↑au
x92 ;x80 ;x10 ;x20 ;x31	m .	PO mise hors énergie par câblage direct.	
Conclusion :	D'après le GEMMA le système devrait être en D1 (X90) et les autres grafcets dans leur étape initiale ce qui n'est pas le cas. Dès /AU.Réarm la PC repartira de Manu (X92) sans que l'opérateur ait eu le choix prévu par le GEMMA (Manu ou Auto.retour)		

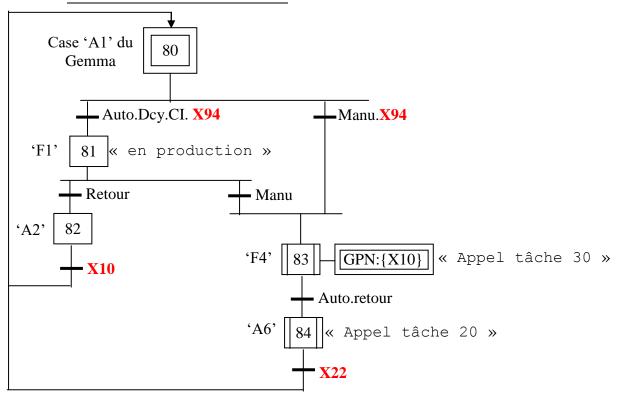
3) Modifier le GS afin d'éviter le constat de dysfonctionnement précédent

DOCUMENT de SYNTHESE 1 « SOLUTION ETUDIANT » (CORRECTION II-3)

- Grafcet de Sécurité GS:



#### - Grafcet de Conduite GC:

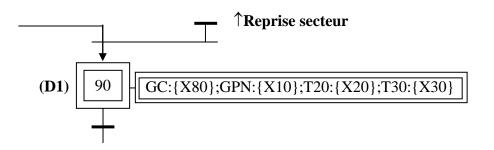


CI: a0 et b0 et c0 et d0 = 1

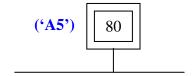
(Correction 1 page 3)

Solution 2 : elle consiste à mettre les rectangles d'état du GEMMA communs aux modes de conduites et de sécurités dans le grafcet de conduite. En conséquence le GC commencera en A5.

- Grafcet de Sécurité GS:

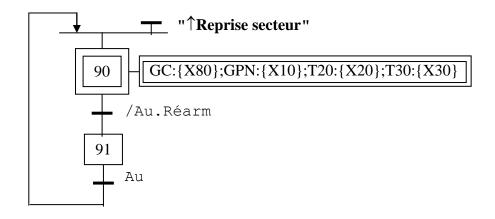


- Grafcet de Conduite GC:

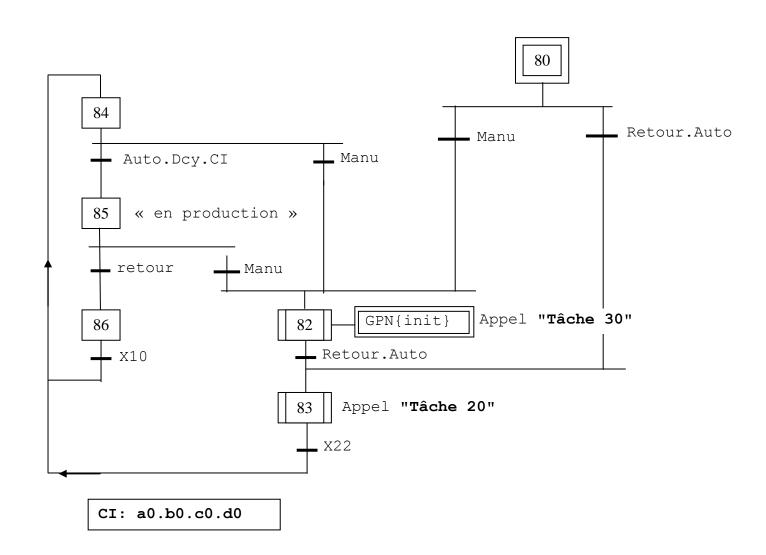


DOCUMENT de SYNTHESE « SOLUTION 2 PROF »

### - Grafcet de Sécurité GS:



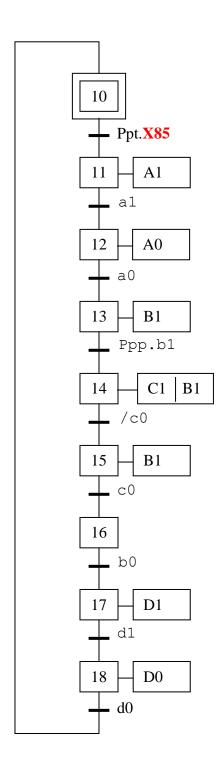
### - Grafcet de Conduite GC:



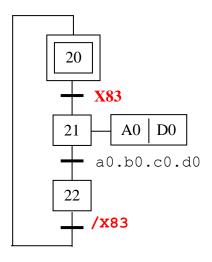
DOCUMENT de SYNTHESE 2bis « SOLUTION 2 PROF »

- Les grafcets de production et tâche:

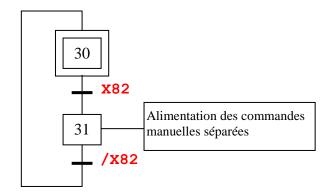
# Grafcet de production normale GPN; tâche 10



#### Remise PO état initial; Tâche 20:



# Traitement manuel; tâche 30:



## II) Analyse temporelle.

A partir du corrigé 2 de la partie I ci-dessus :

1) Faire l'étude temporelle d'un cycle de production en mode AUTO a partir de la mise sous tension de la machine.

Etat des grafcets					Ordres PC émis	Conditions d'évolution	
						↑ Reprise secteur	
<b>x</b> 90					GC:{X80};GPN:{X10};T20:{X20};T30:{X30}	Forçages effectifs	
11	X80	X10	X20	<b>x</b> 30	II .	/AU.Réarm	
X91	11	11	п	11		Retour.Auto	
11	X83				'APPEL TACHE 20'	x83	
11	11	11	X21	11	A0 D0	a0.b0.c0.d0	
11	11	11	X22	11		x22	
11	X84	11	11	11		/x83	
11	11	11	X20	11		Auto.Dcy.CI	
11	X85	11	11	11	'Autorisation production'	Ppt.X85	
***	11	X11	11	11	A1	a1	
***	11	X12	11	11	A0	a0	
: :déroulement GPN :							
X91	X85	X18	X20	<b>X30</b>	D0	d0	
*	11	X10	11	11		Ppt.X85	
11	11	X11	11	11	A1	a1	
11	11	X12	11	11	A0	a0	
:							

2) que se passe-t-il si un nouvel AU apparaît alors que l'on est justement dans une situation de reprise après Au par passage en manuel ?

{X91; X82; X10; X20; X31}

Eta	at de	es g:	rafc	ets	Ordres PC émis	Effets sur la PO	Conditions d'évolution
X91	X82	X10	X20	X31	Validation Cdes manuelles	Commandes manuelles accessibles	↑ <b>A</b> U
<b>x90</b>	11	11	11	11	GHI{INIT}	COUPURE ENERGIE PUISSANCE	GHI{INIT}=1
<b>x90</b>	X80	11	11	<b>x</b> 30			

## III) Analyse de diagnostic.

Le système se bloque dans l'état :

{X91; X85; X14; X20; X30}

Les causes probables de pannes sont liées à la réceptivité qui reste à l'état « 0 » de la transition validée par l'état de blocage X14 en cours d'où :

- Un dysfonctionnement de la chaine d'acquisition participant au passage à « 1 » de la réceptivité soit  $\overline{c_0}$  défaillant à « 0 »  $\Rightarrow$   $c_0$  défaillant à « 1 »

Ou

- Un dysfonctionnement de la chaine d'action ici C1 qui permettrait à  $c_0$  de passer à « 0 ».

chaine d'action C1 :  $\begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} \be$