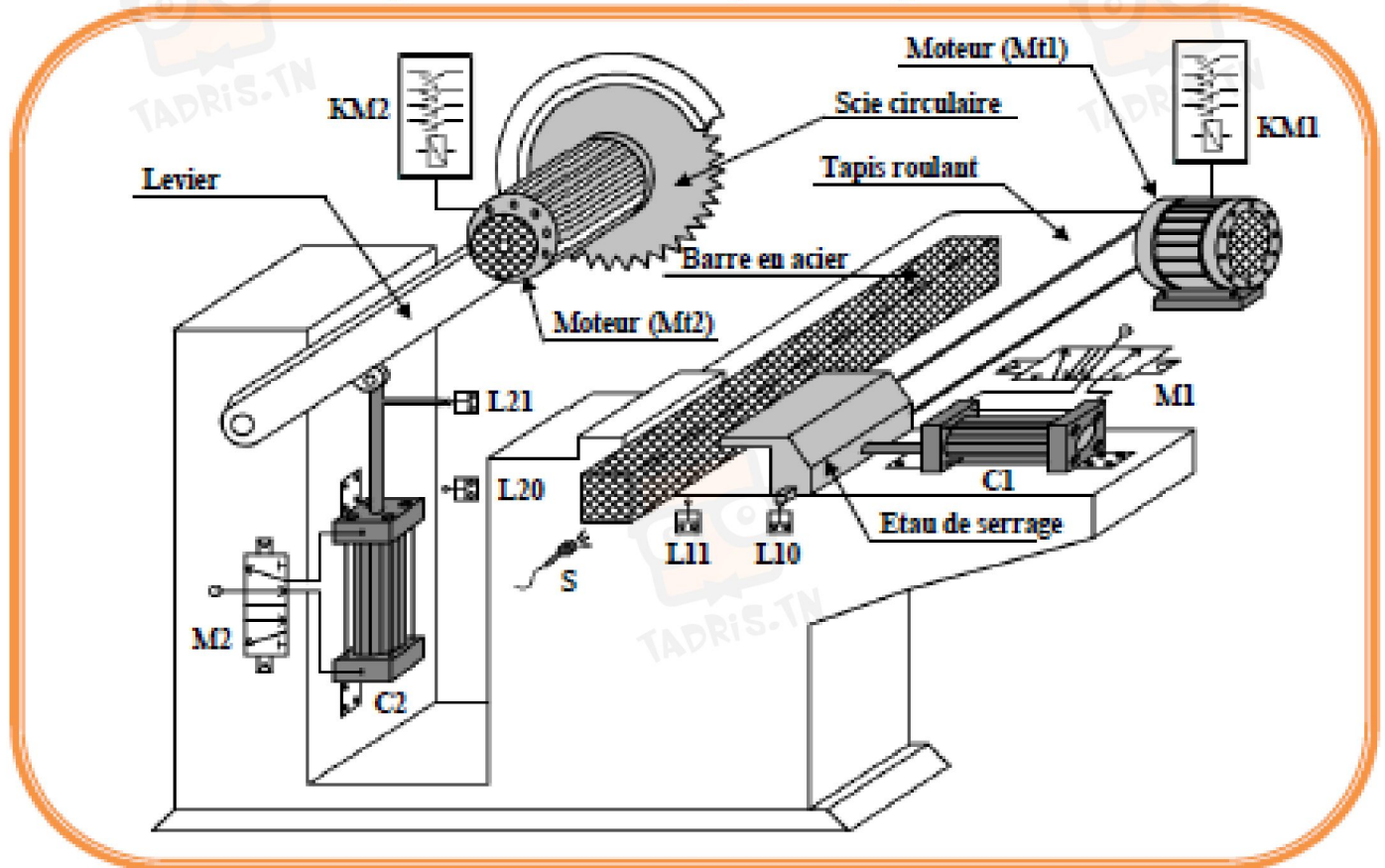


Graficet d'un point de vue du système

Application N°1 :

Système technique : " Poste automatique de sciage de barre en acier "



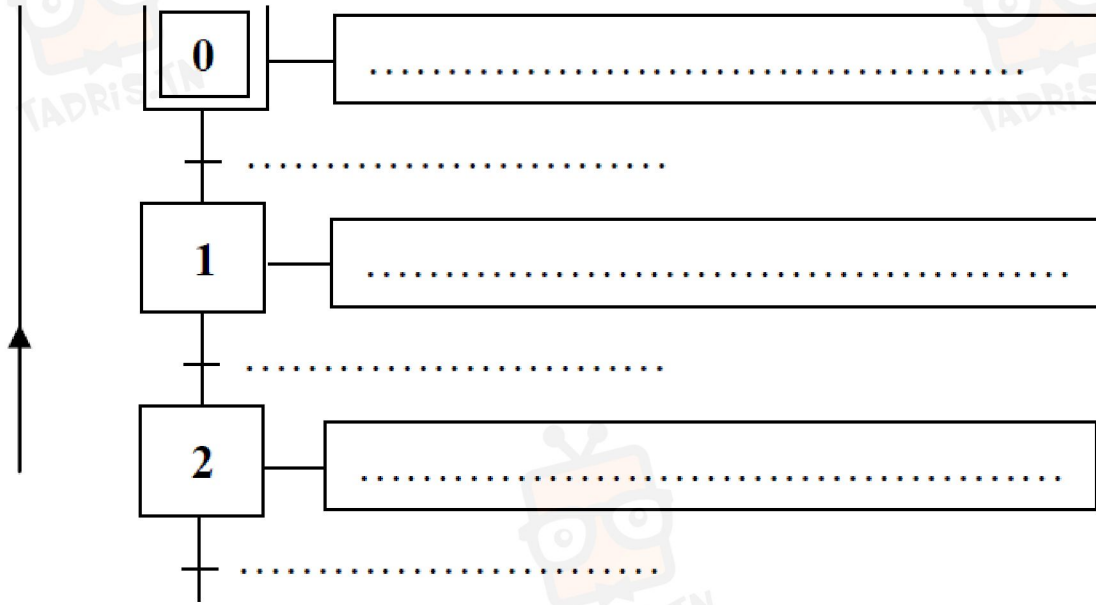
L'appui sur le bouton (m) de mise en marche provoque le départ du cycle de la façon suivante :

- Déplacement de la barre en Acier assuré par le tapis roulant (T) entraîné par le moteur (Mt1) Jusqu'au capteur de proximité « S ».
- Serrage de la barre au moyen de l'étau de serrage (E) actionné par le vérin « C1 ».
- Descente lente du sous-système de découpage (moteur « Mt2 » + Scie « SC »).
- L'action du capteur L20 active l'opération de la remontée rapide du sous-système de découpage.
- Le desserrage de l'étau (E).

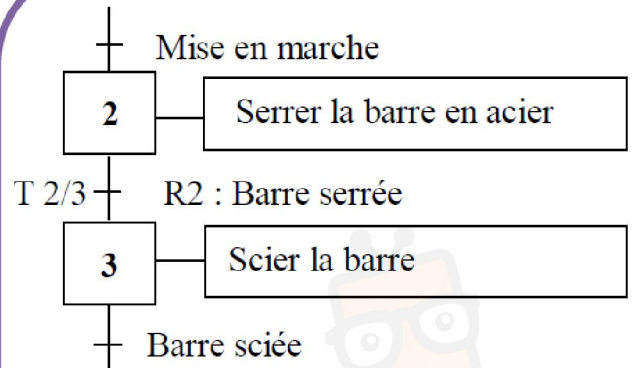
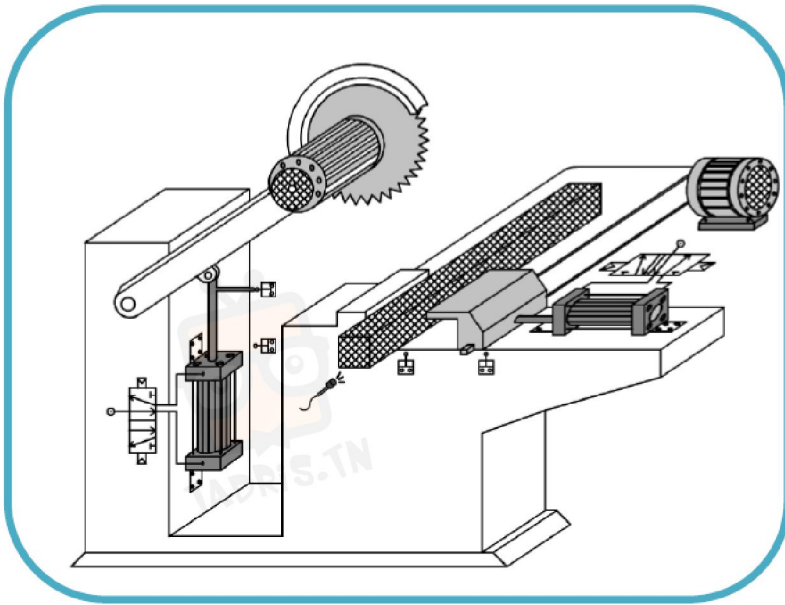
1°) D'après la description du fonctionnement compléter le tableau suivant :

N° de la tâche	Description de la tâche	Cette tâche débute si	Cette tâche prend fin si
0
1
2
...
...
...
...

2°) Compléter le GRAFCET d'un point de vue du système :



3°) Soit la partie du GRAFCET suivante :



في دارك... إتهنوخ على قرابت إصغارك



* La réceptivité R2 est-elle vraie ?

Pourquoi ?.....

* L'étape 2 est-elle active ?

Pourquoi ?.....

* La transition T2/3 est – elle validée ?

Pourquoi ?

* La transition T2/3 est – elle franchie ?.....

Pourquoi ?

* Si la caisse est complètement avancée, la transition T2/3 est – elle franchie ?

Pourquoi ?

* Le franchissement de la transition T2/3 entraîne et

.....

.

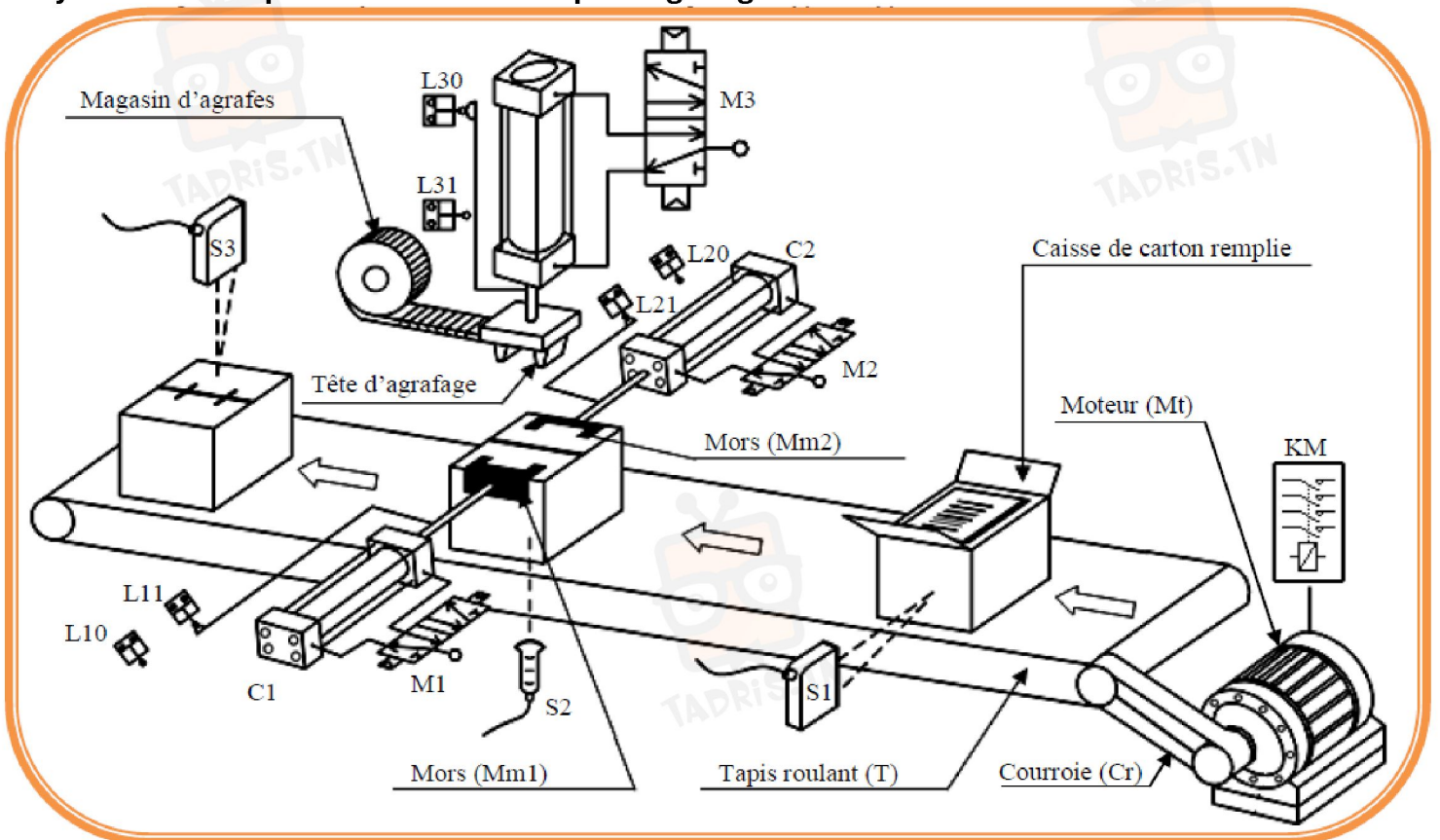


في دارك... إتهنون علمو قرابتة إصغارك



Application N°2 :

Systeme technique : " Poste automatique d'agrafage des caisses en carton "



L'appui sur le bouton de mise en marche (m) provoque le départ du cycle de la façon suivante :

- Déplacement de la caisse jusqu'à l'unité d'agrafage (Tête d'agrafage) par l'intermédiaire du tapis (T).
- La fermeture de la caisse par l'intermédiaire des deux mors mobiles (Mm1) et (Mm2).
- Descente de la tête d'agrafage grâce au vérin C3 pour l'agrafage de la caisse.
- Le recul des deux mors mobiles pour libérer la caisse.
- L'évacuation de la caisse agrafée.

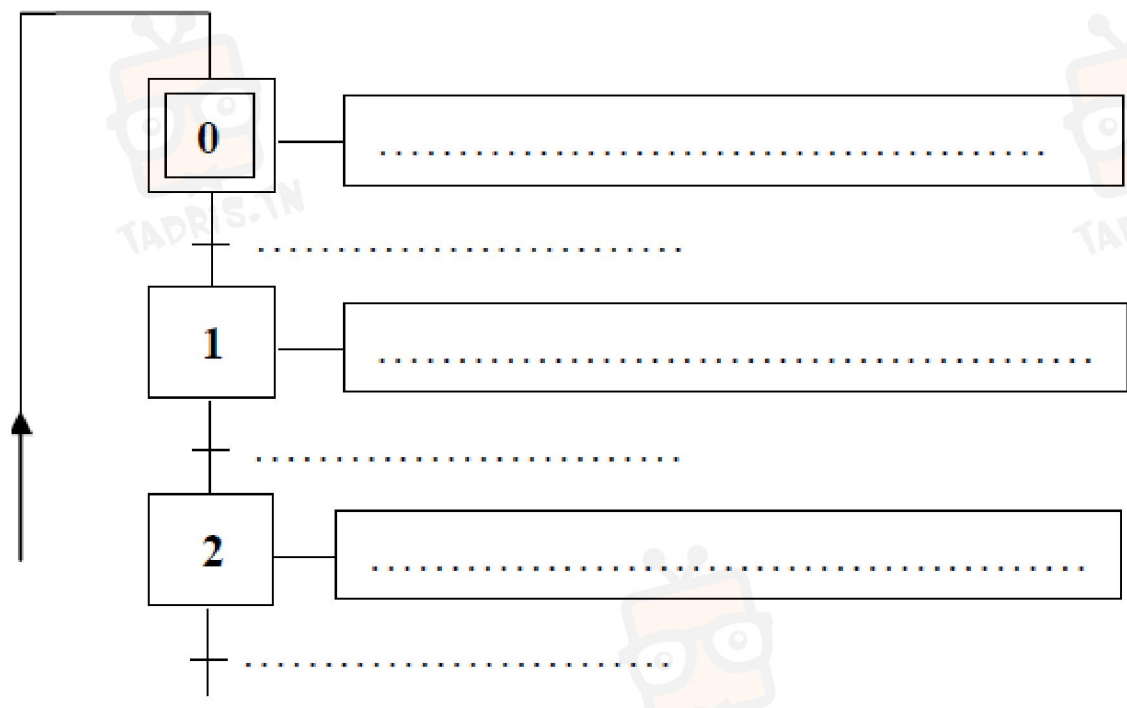
1°) D'après la description du fonctionnement compléter le tableau suivant :

N° de la tâche	Description de la tâche	Cette tâche débute si	Cette tâche prend fin si
0
1
2
....
....
....
....

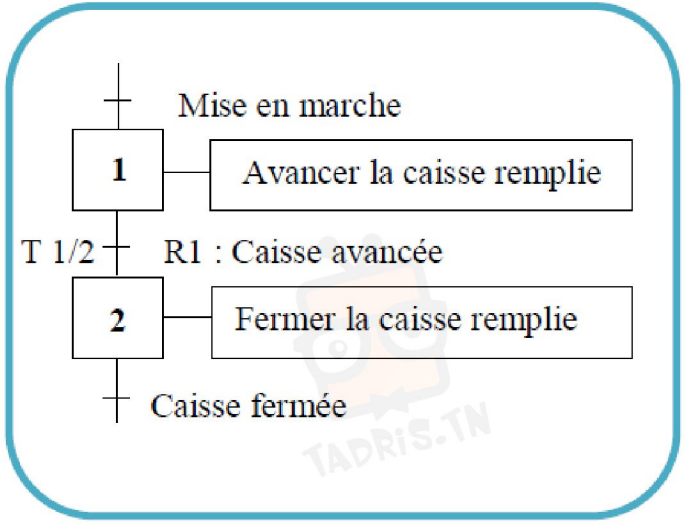
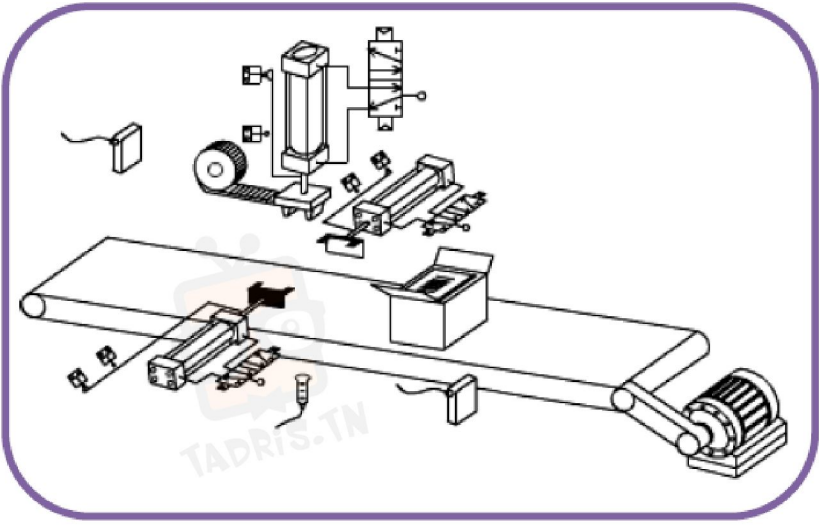


في دارك... إتهون على قرابتة إصغارك

2°) Compléter le GRAFCET d'un point de vue du système :



3°) Soit la partie du GRAFCET suivante :



* La réceptivité R1 est-elle vraie ?
 Pourquoi ?.....

* L'étape 1 est- elle active ?

Pourquoi ?

* La transition T1/2 est – elle validée ?

Pourquoi ?

* La transition T1/2 est – elle franchie ?

Pourquoi ?

* Si la caisse est complètement avancée, la transition T1/2 est – elle franchie ?

Pourquoi ?

* Le franchissement de la transition T1/2 entraîneet

.....

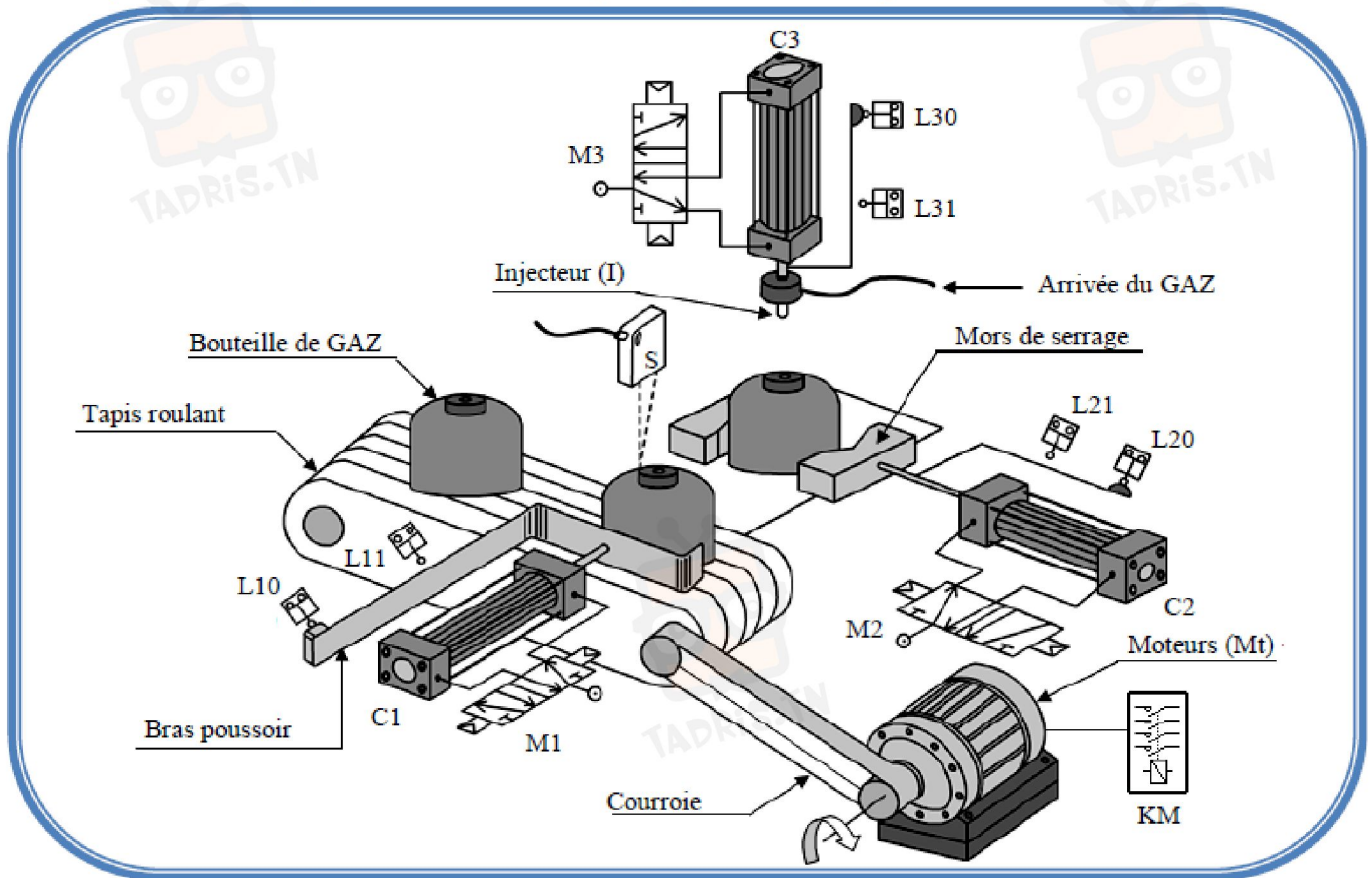


في دارك... إتهنوخ علمو قرابتة إصغارك



Application N°3 :

Système technique : " Unité de remplissage automatique de bouteille de gaz "



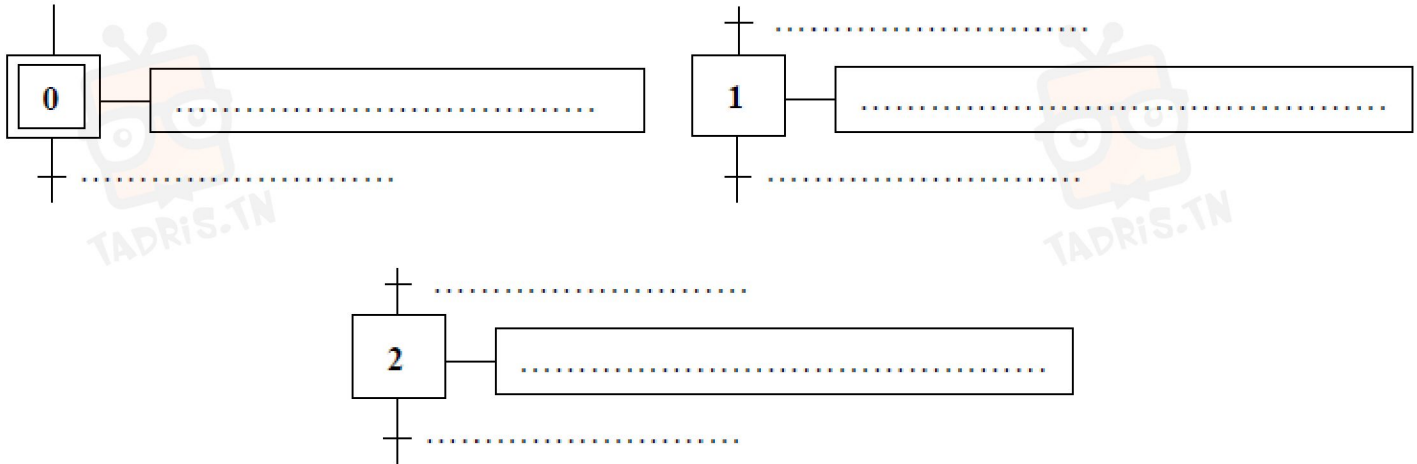
L'appui sur le bouton (m) de mise en marche provoque le départ du cycle de la façon suivante :

- L'amenée de la *bouteille de gaz vide* par le tapis (T) devant le bras poussoir (P).
- La poussée de la bouteille sous l'injecteur (I) de gaz par le bras poussoir (P).
- Le serrage de la bouteille réalisé grâce au vérin (C2).
- L'injection du gaz dans la bouteille par l'injecteur (I) donc la bouteille devient pleine.
- Desserrage de la bouteille.

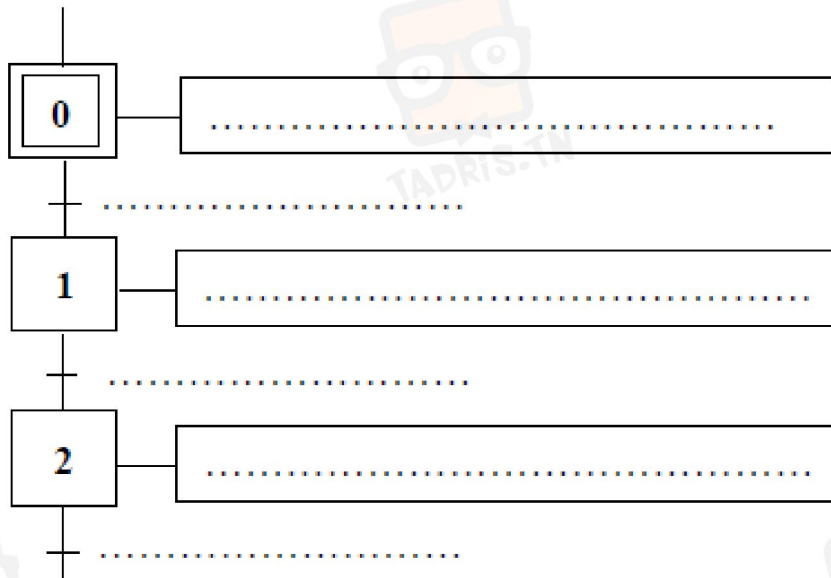
1- Compléter le tableau suivant :

N° de la tâche	Description de la tâche	Cette tâche débute si	Cette tâche prend fin si
0
1
2
3
4

2- Compléter les séquences suivantes :



2°) Compléter le GRAFCET d'un point de vue du système :



في دارك... إتهنوخ على قرابتة إصغارك

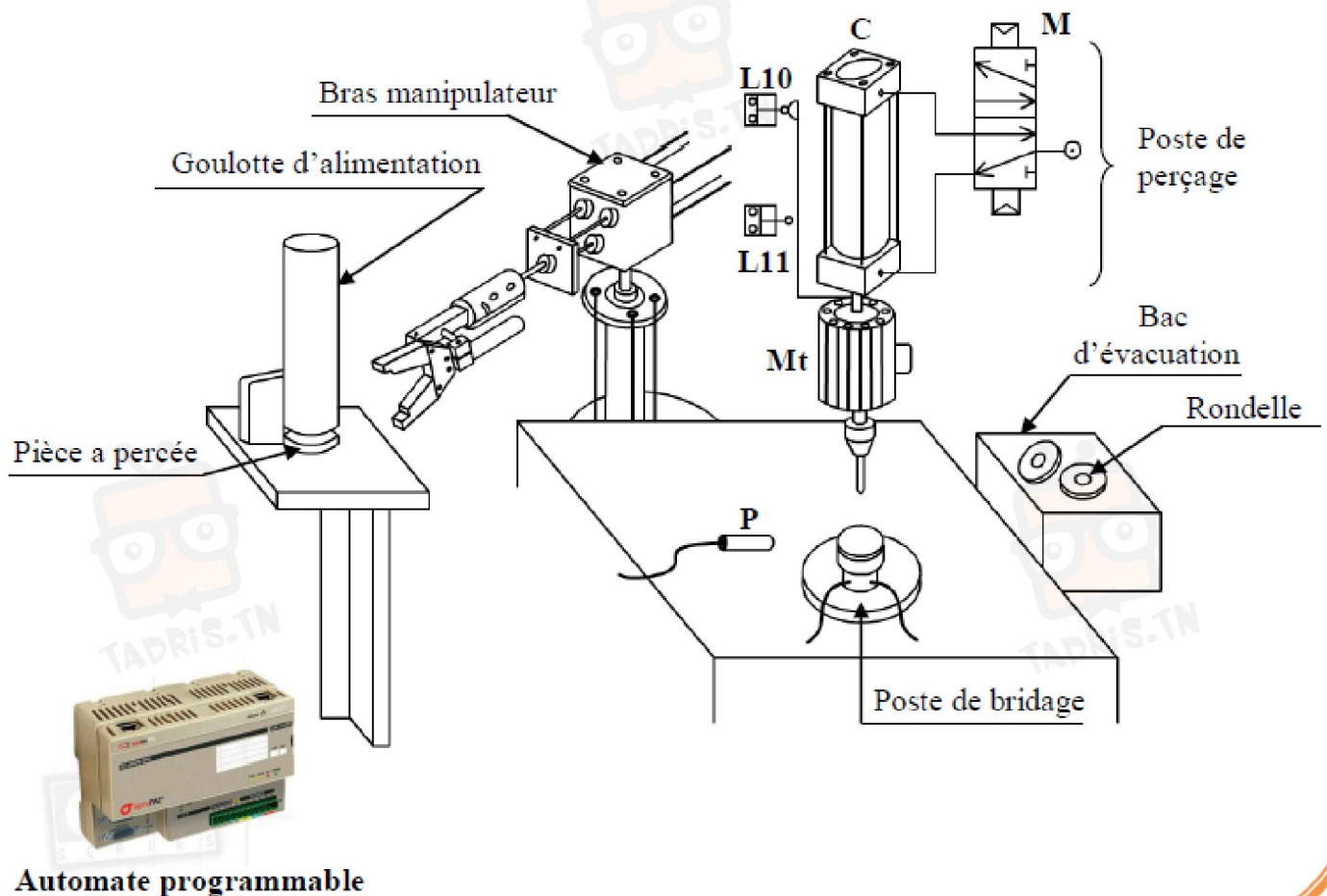


Application N°4 :

Systeme technique : "Unité automatique de perçage pour rondelle"

-I- Fonctionnement :

Le bras manipulation amène une rondelle de la goulotte d'alimentation vers le poste de bridage où s'effectue sa fixation par champ magnétique. A ce moment l'unité de perçage descend pour percer la rondelle. A la fin du perçage le poste de bridage libère la rondelle pour permettre au bras manipulateur de la reprendre vers le bac d'évacuation.



في دارك... إتهنوخ على قرابتة إصغارك

