

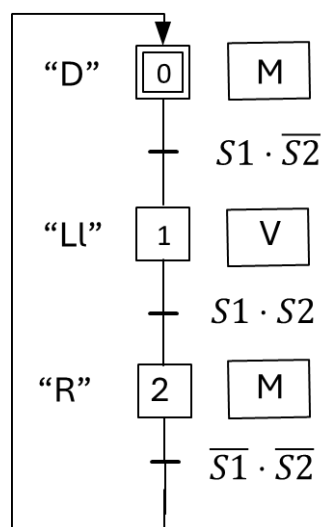
(7 puntos) GRAFCET, rellenar las tablas de activación y retención y obtener las ecuaciones de la evolución del automatismo, incluidas las salidas. Considérese tres estados: Desplazar (“D”), Llenar (“L”), Retirar (“R”)

Activación (S1,S2)

Estado	00	01	11	10
“D”		X	X	Ll
“Ll”	X	X	R	
“R”	D	X		

Retención (S1,S2)

Estado	00	01	11	10
“D”	D	X	X	
“Ll”	X	X		Ll
“R”		X	R	R



$$D(t + \Delta t) = \overline{S1}(t) \cdot \overline{S2}(t) \cdot R(t) + D(t) \cdot \overline{Ll}(t)$$

$$Ll(t + \Delta t) = S1(t) \cdot \overline{S2}(t) \cdot D(t) + Ll(t) \cdot \overline{R}(t)$$

$$R(t + \Delta t) = S1(t) \cdot S2(t) \cdot Ll(t) + R(t) \cdot \overline{D}(t)$$

$$V(t) = Ll(t)$$

$$M(t) = D(t) + R(t)$$

(3 puntos) Implementación del automatismo en AWL siguiendo el GRAFCET propuesto, escribir la tabla de símbolos (emplear EB124 y AB124), OB100 y OB1.

Símbolos	
S1	E124.0
S2	E124.1
M	A124.0
V	A124.1
X0	M1.0
X1	M1.1
X2	M1.2

OB100	
SET	
S	“X0”
R	“X1”
R	“X2”

OB1	
U	“X0”
U	“S1”
UN	“S2”
R	“X0”
S	“X1”
U	“X1”
U	“S1”
U	“S2”
R	“X1”
S	“X2”
U	“X2”
UN	“S1”
UN	“S2”
R	“X2”
S	“X0”

OB1	
O	“X0”
O	“X2”
=	“M”
U	“X1”
=	“V”