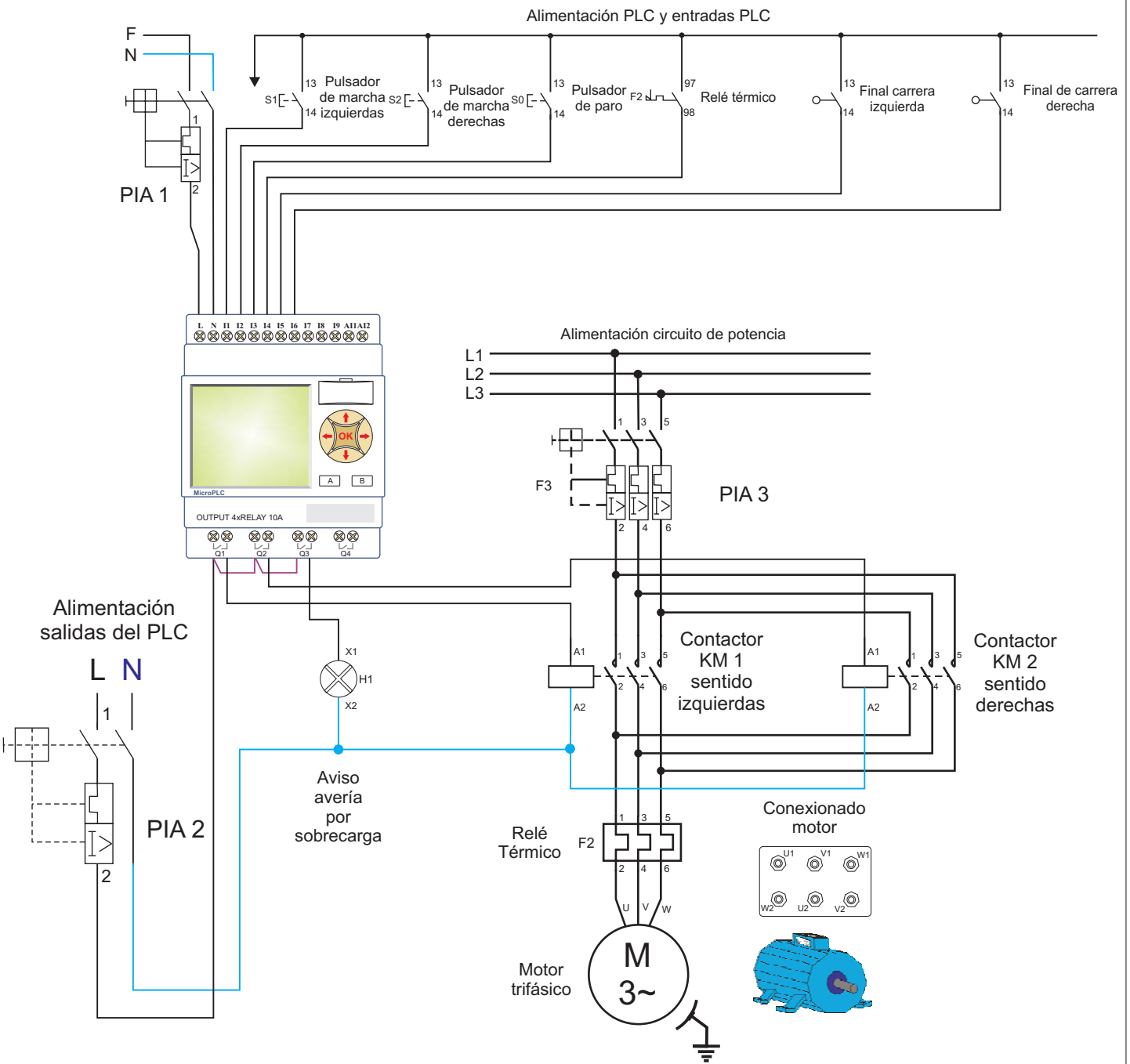
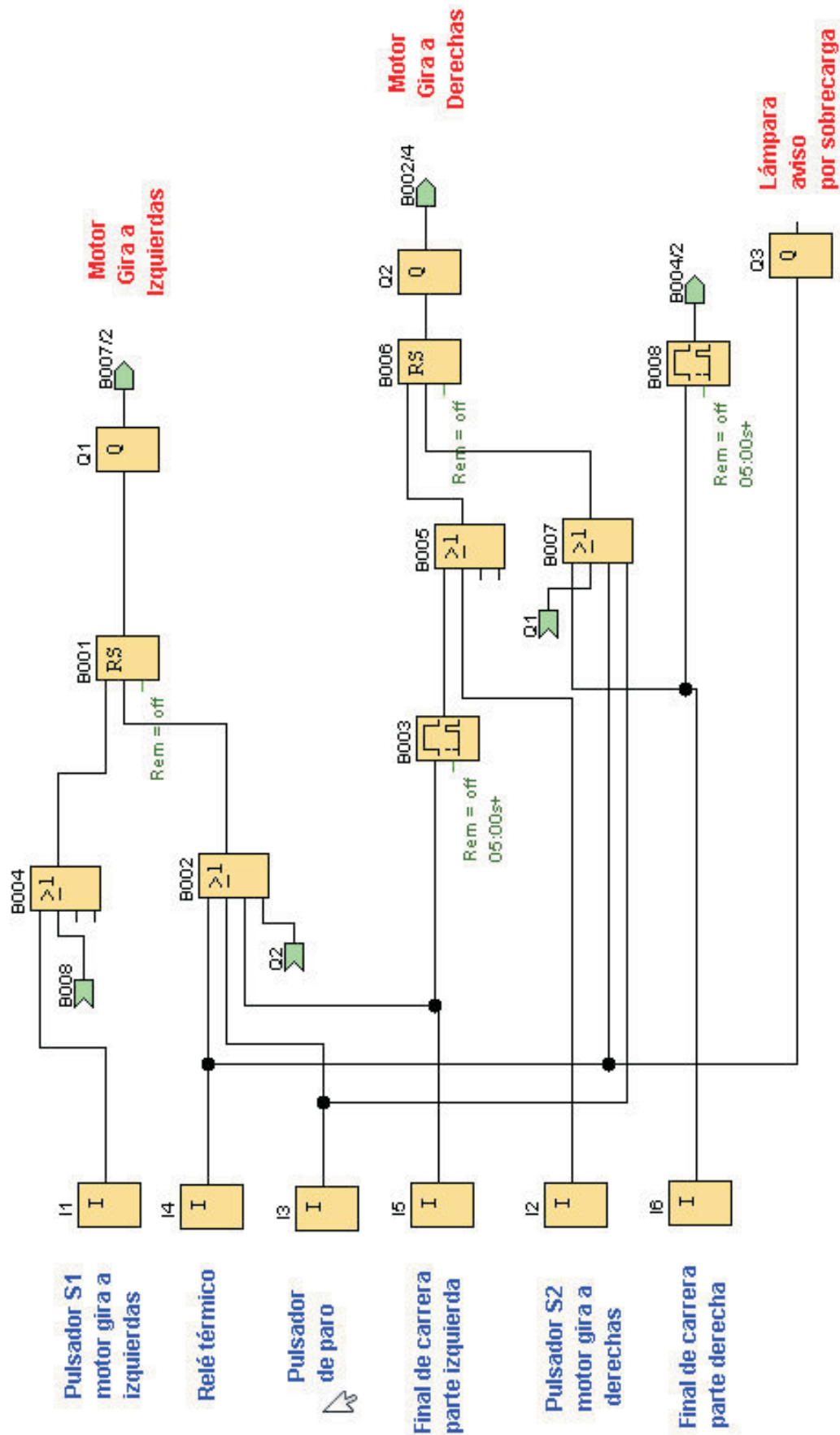


Un pulsador S1 (I1), ordenará el movimiento de una cinta sentido izquierda (Q1) mediante un motor. Al presionar la cinta un final de carrera en el extremo de la izquierda (I5), el motor se detiene y comienza un tiempo de reposo de 5 segundos. Pasados éstos, la cinta se pondrá de nuevo en marcha, esta vez en sentido derecha (Q2), hasta que la cinta presiona un nuevo final de carrera en el extremo derecha (I6), donde el motor se detiene y comienza un tiempo de reposo de 5 segundos. Pasados éstos, el motor se inicia en sentido izquierdas, comenzando de nuevo el proceso. Un pulsador S2 (I2), podrá iniciar el proceso en sentido derechas. No podrán funcionar a la vez ambos sentidos. Un pulsador de paro S0 (I3) detiene todo el proceso. Un relé térmico (I4) detiene el motor en caso de sobrecarga, advirtiendo además con un indicador luminoso el hecho.

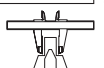
Cableado relacionado



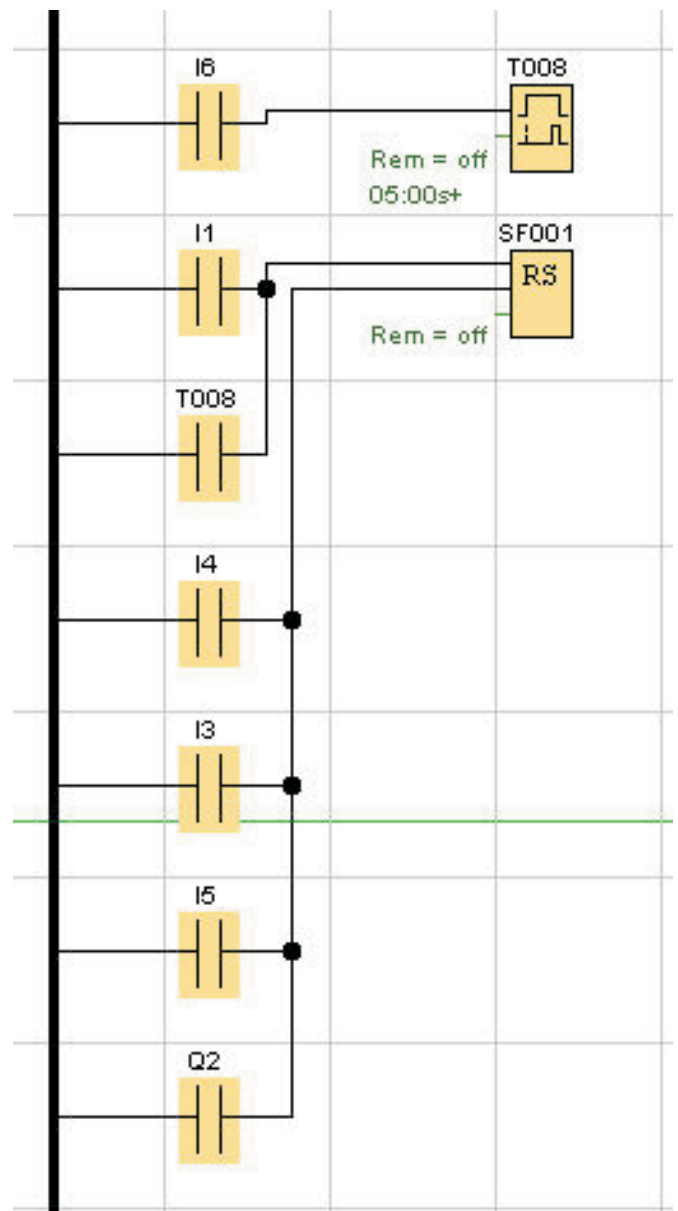
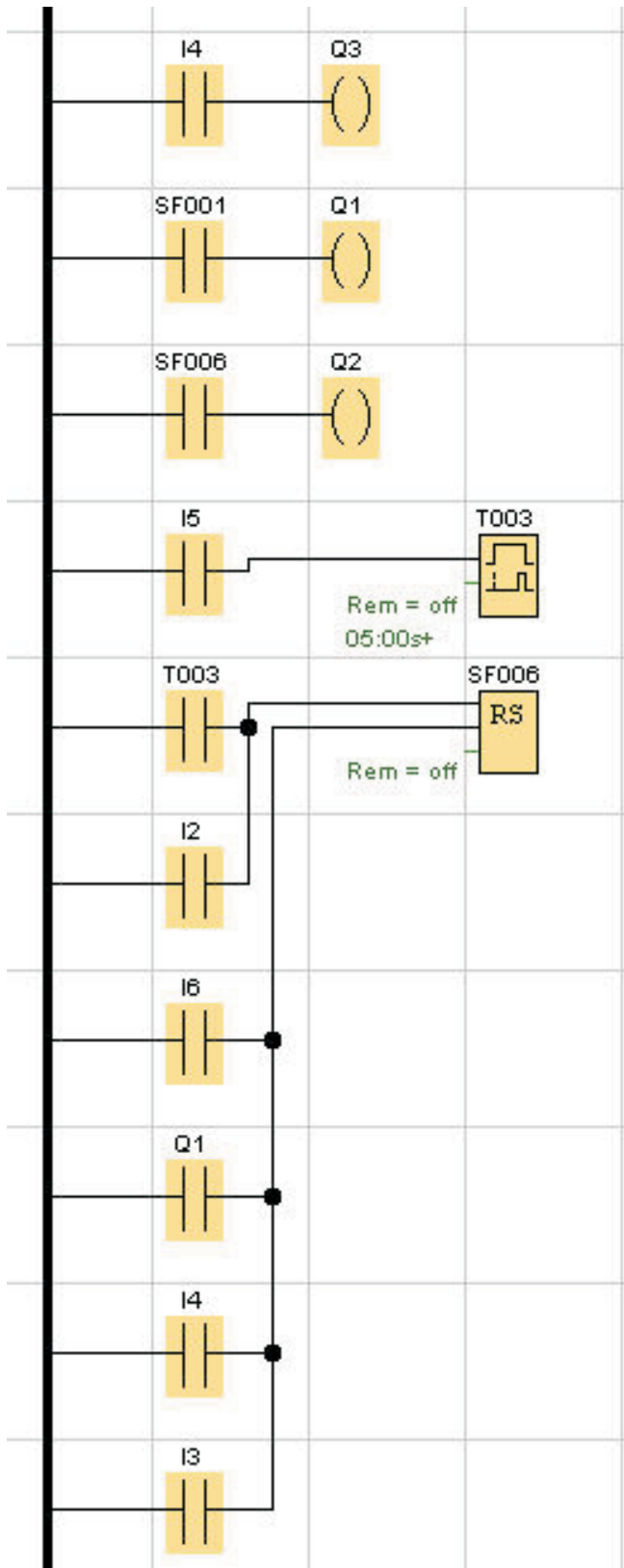
Programación 1: FBD (Function Block Diagram) o lenguaje gráfico de funciones.



Nombre:



Programación 2: LD (ladder Diagram) o lenguaje de contactos con SET-RESET



Notas de programación:

Nombre:

