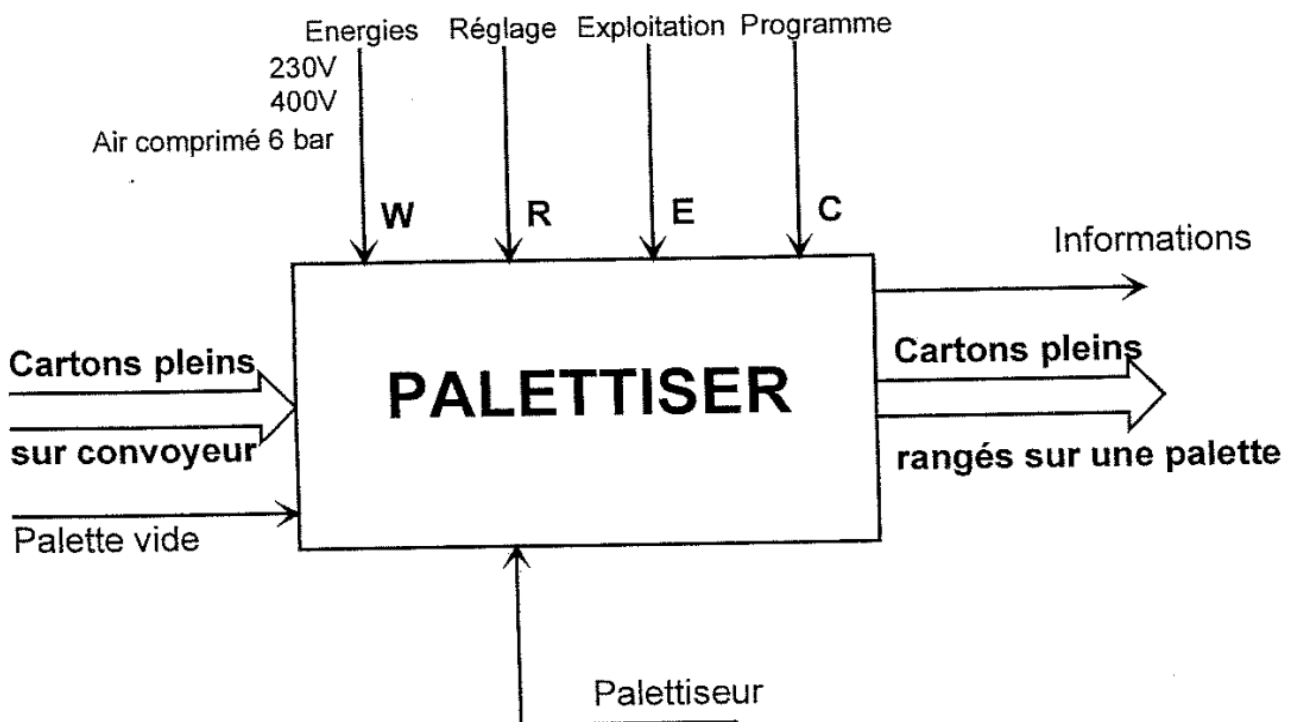


**DOSSIER  
TECHNIQUE**

# LE PALETTISEUR

## ANALYSE DU SYSTEME – FONCTION



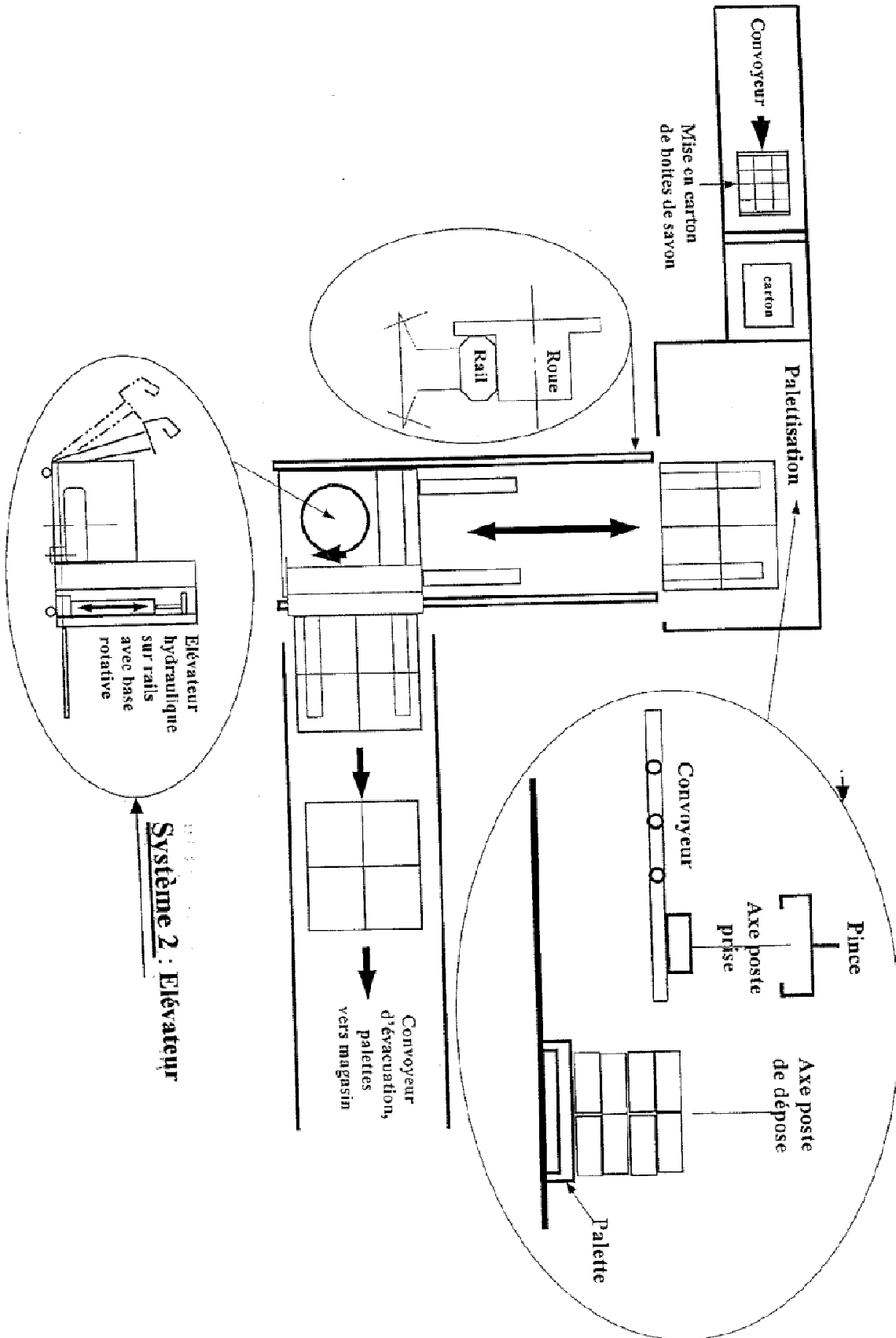
*Actigramme de niveau A-0*

## CARACTERISTIQUES FONCTIONNELLES

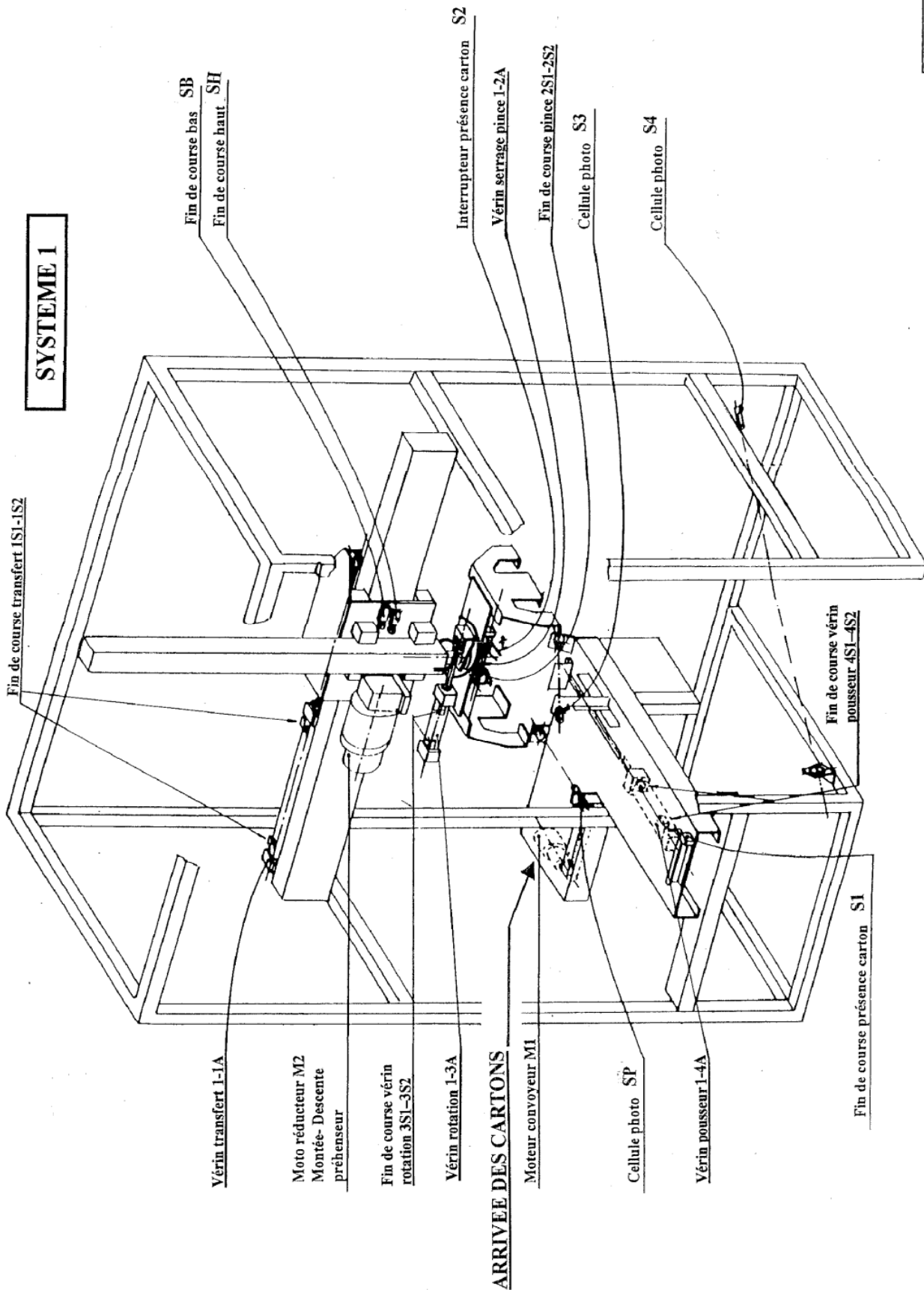
- Dimensions des cartons : 500 × 250mm
- Nombre de rangées sur la palette : 1 à 5
- Nombre de cartons par rangées : 2

CHAÎNE DE CONDITIONNEMENT DE BOTTES DE SAVON

Système 1 : Préhenseur



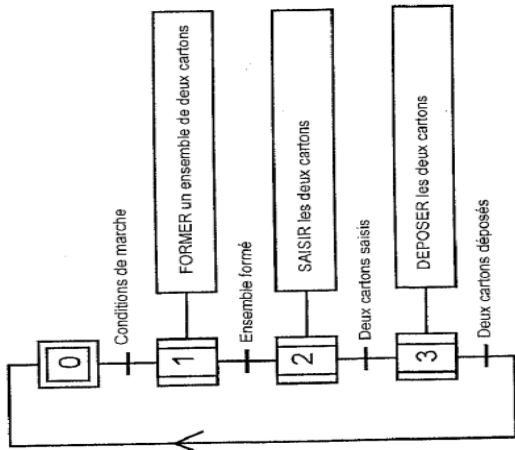
**SYSTEME 1**



**SYSTEME 2**

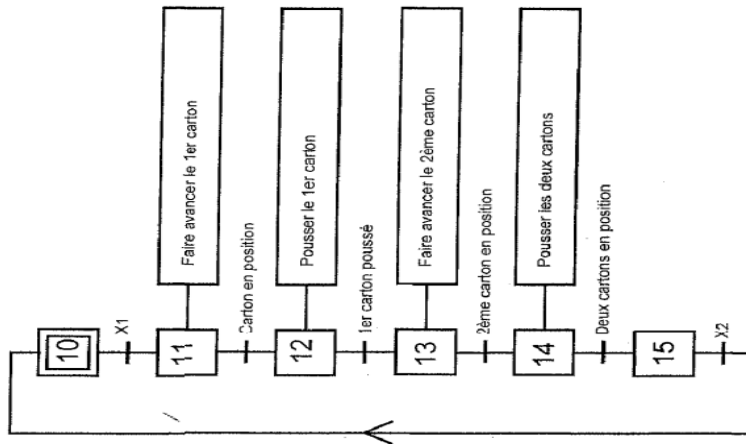
**GRAF CET "point de vue système"**  
(pour former une seule rangée de deux cartons)

SYSTEME 1



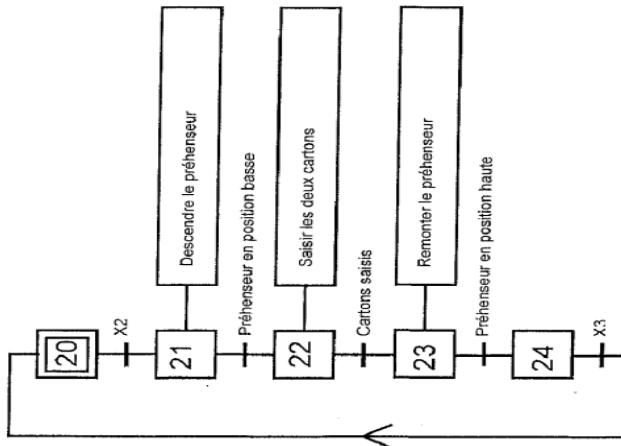
**GRAF CET "Point de vue partie opérative"**  
Concernant la tâche "Former un ensemble de deux cartons"

SYSTEME 1



**GRAF CET "Point de vue partie opérative"**  
Concernant la tâche "Saisir les deux cartons"

SYSTEME 1



**LISTE DES ENTREES**

<b>Fonction de l'entrée</b>	<b>Nom du capteur</b>
Pince ouverte	1-2S1
Pince fermée	1-2S2
Rotation à 0°	1-3S1
Rotation à 90°	1-3S2
Préhenseur côté prise (transfert)	1-1S1
Préhenseur côté dépose (transfert)	1-1S2
Pousseur en position sortie	1-4S1
Pousseur en position rentrée	1-4S2
Préhenseur en position haute	SH
Préhenseur en position basse	SB
Présence carton	SP
Départ cycle	SM
Cartons en butée, détection de 2 cartons	S1
Cartons dans la pince	S2
Carton en butée	S3
Détection cartons sur palette	S4

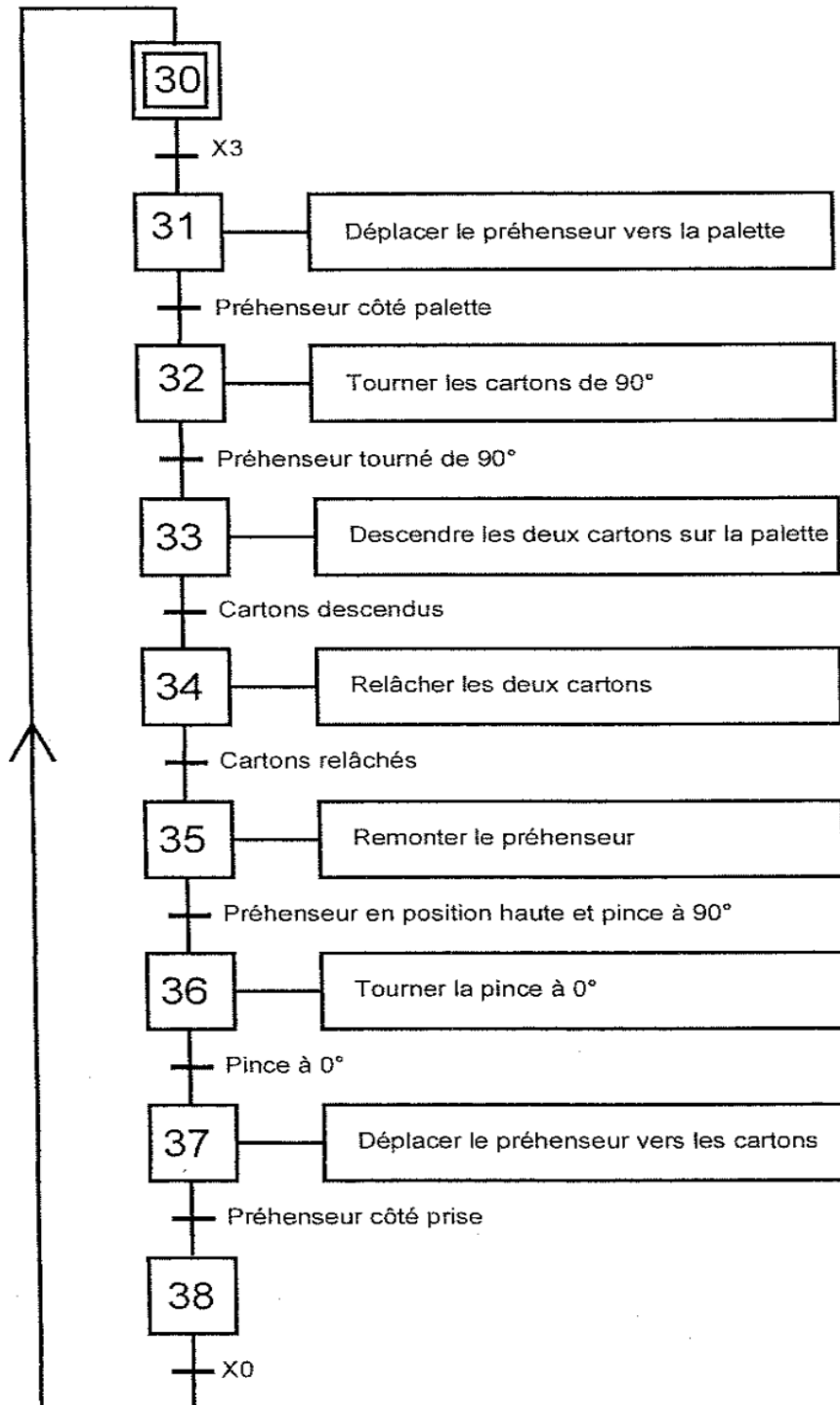
**LISTE DES SORTIES**

<b>Fonction de la sortie</b>	<b>Nom du pré actionneur</b>
Mettre en marche le convoyeur	KM1
Monter le préhenseur	KM2
Descendre le préhenseur	KM3
Ouvrir la pince	1-2YV14 (1-2V+)
Fermer la pince	1-2YV12 (1-2V-)
Tourner la pince à 0°	1-3YV12 (1-3V-)
Tourner la pince à 90°	1-3YV14 (1-3V+)
Transférer le préhenseur du côté prise	1-1YV12 (1-1V-)
Transférer le préhenseur du côté dépose	1-1YV14 (1-1V+)
Rentrer le pousseur ⇒ Pousser les cartons	1-4YV12 (1-4V-)

# GRAFCET "Point de vue partie opérative"

Concernant la tâche "Déposer les deux cartons "

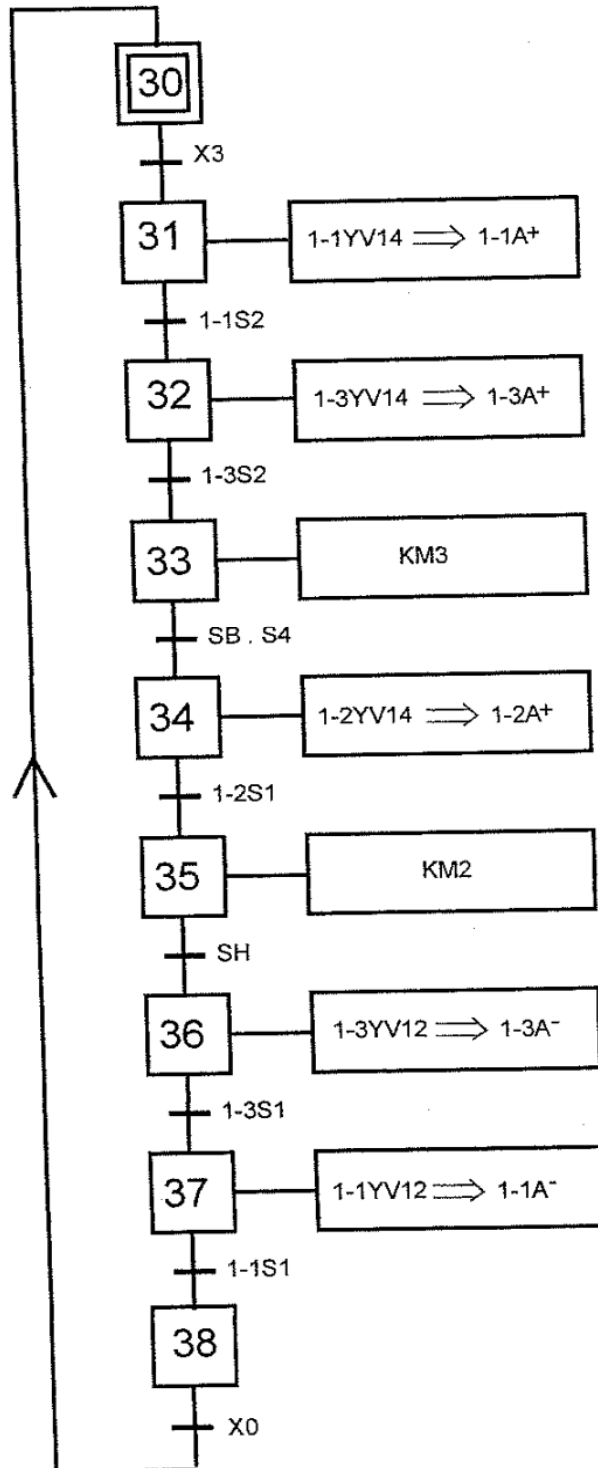
## SYSTEME 1



# GRAFSET "Point de vue partie commande"

Concernant la tâche "Déposer les deux cartons"

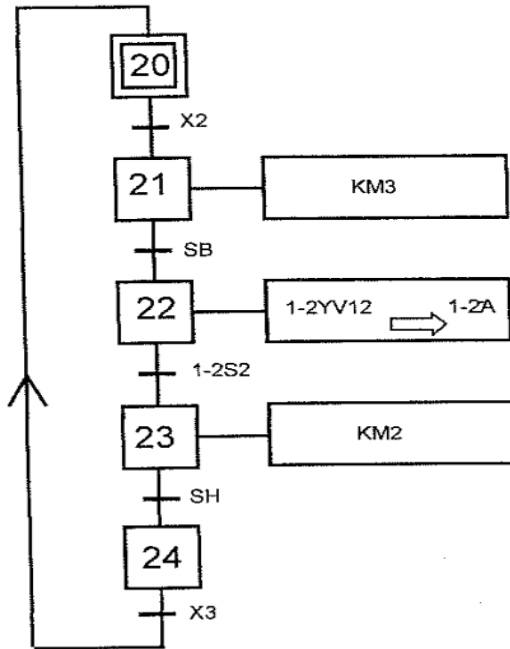
## SYSTEME 1



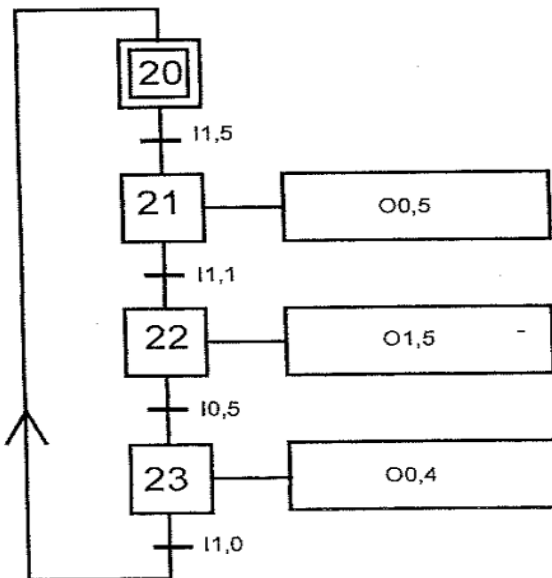
# GRAFCET "Point de vue partie commande"

Concernant la tâche "Saisir les deux cartons"

## SYSTEME 1



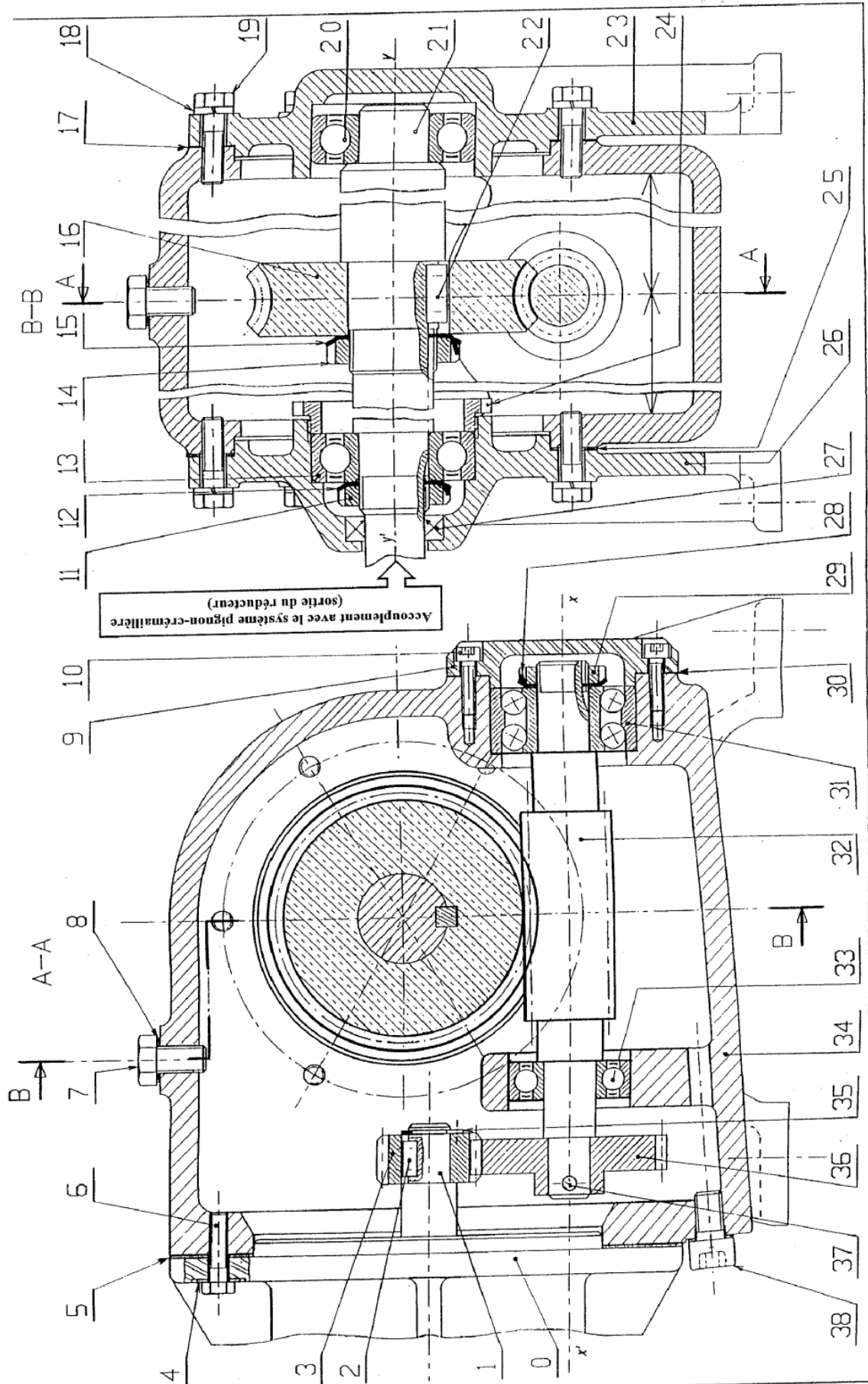
# GRAFCET "Point de vue automate TSX17"



Affectation des entrées et des sorties

Entrées	Sorties
S1.....I1,5	KM3.....O0,5
SB.....I1,1	1-2YV12...O1,5
1-2S2.....I0,5	KM2.....O0,4
SH.....I1,0	

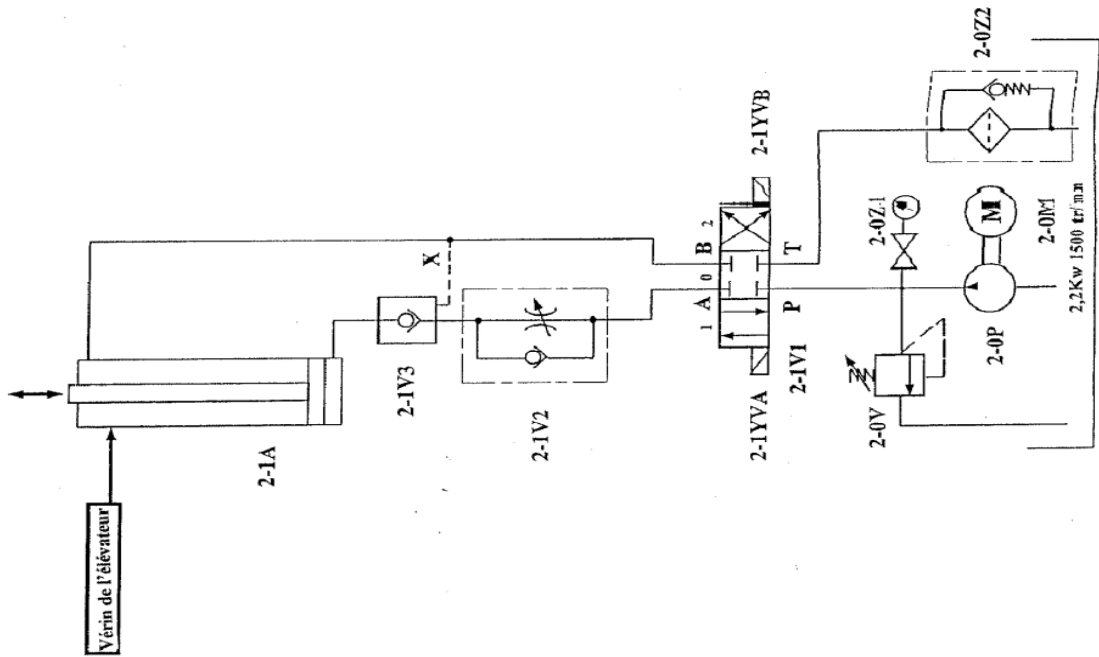
MOTO-REDUCTEUR  
Echelle: 1:1





**SYSTEME 2**

**SCHEMA HYDRAULIQUE**



**SYSTEME 1**

**SCHEMA DE PUISSANCE PNEUMATIQUE**

