

# Palettiseur industriel MPI 300



# **Sommaire**

1.	PRÉSENTATION DE L'APPLICATION	4
2.	SÉCURITÉ	5
_	.1. CERTIFICAT DE CONFORMITÉ	
	2. UTILISATION DU MPI 300	
2	.3. ACTIVITÉS DE MAINTENANCE / INTERVENTIONS SUR MPI 300	5
3.	INSTALLATION DU MPI 300	6
3	1. Local	6
	.2. MISE DE NIVEAU	
3	3. RACCORDEMENT AUX RÉSEAUX	
	3.3.1. Raccordement au réseau électrique	
	3.3.2. Raccordement au réseau d'air comprimé	6
4.	PRÉSENTATION DU MPI 300	8
4	.1. DESCRIPTION FONCTIONNELLE (OUTIL SADT)	
	4.1.1. Décomposition de la fonction opérative « Palettiser »	
	4.1.2. Fonction A1: Former des rangées de boîtes de conserve	
	4.1.3. Fonction A1: Former des rangées de boîtes de conserve	
	<ul> <li>4.1.4. Fonction A2: Former des couches de boîtes de conserve</li></ul>	
	couche de boîtes)	
	4.1.6. Fonction A4 : Transférer les palettes	
	4.1.7. Fonction A5 : Alimenter le poste de palettisation en intercalaires	
4	.2. DESCRIPTION FONCTIONNELLE (OUTIL FAST)	
4	.3. Architecture du palettiseur MPI 300	
	4.3.1. Implantation des sous ensembles machine	
	4.3.2. Tableau des relations sous-ensemble machine / fonctions	
5.	PILOTAGE DE L'INSTALLATION	21
5	.1. Présentation du pupitre	21
	5.1.1. Magelis	
	5.1.2. Boutonnerie	
	2. MISE EN ÉNERGIE	
	.3. PARAMÉTRAGE DU PALETTISEUR	
	.5. FONCTIONNEMENT EN MODE AUTOMATIQUE	
•	5.5.1. Conditions initiales	
	5.5.2. Initialisation programme	
	5.5.3. Lancement du cycle automatique	
	5.5.4. Interruption d'un cycle	
5	.6. Mode manuel	
	5.6.1. Opérations préalables	
	5.6.2. Sélection de l'actionneur	
	5.6.4. Demande d'arrêt pour Evacuation palettes:	
	5.6.5. Activation/desactivation sécurité porte coffret :	
6.	PROCÉDURES POUR OPÉRATIONS DE MAINTENANCE PRÉVENTIVE	
(	.1. Lubrification	
	6.1.2. Douilles à billes	
	6.1.3. Paliers applique	
	6.1.4. Autres éléments	
	6.1.5. Bagues DU	30
	6.1.6. Rails de guidage	
6	2. GROUPE HYDRAULIQUE	
	6.2.1. Présentation	
	6.2.2. Niveau d'huile	32



6.2	.3. Filtre à huile	32
6.2		
6.2		32
6.3.	Purge du circuit pneumatique	33
	OCÉDURE POUR OPÉRATIONS DE CHANGEMENT DE SÉRIE	
8. PR	OCÉDURE DE MONTAGE/DÉMONTAGE D'ÉLÉMENTS	34
8.1.	MONTAGE/ DÉMONTAGE DE LA CHAPE SUR L'ÉLÉVATEUR	34
8.2.	MONTAGE / DÉMONTAGE DU VÉRIN ÉLECTRIQUE ÉLÉVATEUR	38
8.3.	MONTAGE/DÉMONTAGE DU VÉRIN HYDRAULIQUE ÉLÉVATEUR	39
8.4.	MONTAGE/DÉMONTAGE DU VÉRIN PNEUMATIQUE DE GROUPAGE	40
8.5.	MONTAGE/DÉMONTAGE DU VÉRIN HYDRAULIQUE DE GROUPAGE	
8.6.	MONTAGE / DÉMONTAGE DU SOUS ENSEMBLE DE GUIDAGE DE LA PELLE	
8.7.	MONTAGE / DÉMONTAGE DE LA CENTRALE HYDRAULIQUE	
8.8.	MONTAGE / DÉMONTAGE DU CONVOYEUR À BANDE	
8.9.	MONTAGE / DÉMONTAGE DE L'ÉLÉVATEUR	
8.10.	MONTAGE / DÉMONTAGE DU MOTORÉDUCTEUR DU CONVOYEUR PALETTE	



#### 1. PRESENTATION DE L'APPLICATION

La palettisation est une application industrielle répandue permettant de constituer une palette de produits.

Cette application est notamment utilisée dans les secteurs de la papeterie, de l'automobile, de l'alimentaire ...

Le palettiseur DIDATEC <u>MPI 300</u> reprend le principe de fonctionnement des palettiseurs industriels pour en faire un outil support de formation <u>aux métiers de la maintenance industrielle.</u>

#### Les activités réalisables sur le MPI 300 sont très variées :

#### → Activités de découverte :

- Analyse fonctionnelle et structurelle du système ;
- Étude des modes de marche et d'arrêt ;
- Changement de format ;

- ...

#### → Activités de diagnostic :

- Défaillance sur chaînes opératives :
  - Défaut actionneur ;
  - Défaillance sur capteur ;
  - · Défaillance sur préactionneur.
- Défaillance sur chaîne de sécurité ;
- Défaillance sur chaîne de dialogue ;

\_

#### → Activités de réparation

- Remplacement des bagues de guidage sur système de groupage ;
- Remplacement des galets sur élévateur ;
- Échange standard du moto réducteur sur système avance palette ;

. ...

#### → Activités de maintenance préventive :

- Remplacement de bande transporteuse ;
- Graissage:
- Contrôles, réglages.

#### → Activités d'amélioration :

- Remplacement vérin électrique de l'élévateur par un vérin hydraulique ;
- Remplacement vérin pneumatique du système de groupe par un vérin hydraulique.



#### 2. SECURITE

Le raccordement aux réseaux électriques et pneumatiques de la machine est interdit tant que le calage et la mise en place des protections ne sont pas complets (cf. Installation du MPI 300)

#### 2.1. Certificat de conformité

#### 2.2. Utilisation du MPI 300

Le respect des consignes et informations fournies dans le présent document ainsi que dans tous les documents associés sont indispensables pour garantir la sécurité des personnes et de l'installation lors de son fonctionnement.

#### 2.3. Activités de maintenance / interventions sur MPI 300

Dans le cadre des activités de maintenance pouvant intervenir sur le MPI 300, il convient d'être tout particulièrement vigilent aux risques auxquels s'exposent les intervenants.

DIDATEC ne peut être tenue responsable des accidents et / ou dégradations du matériel intervenant durant ces opérations de maintenance.

Les procédures permettant d'assurer la sécurité des personnes et de l'installation durant ces opérations de maintenance sont de la responsabilité des personnes assurant l'encadrement de ces d'activités.



#### 3. INSTALLATION DU MPI 300

#### 3.1. Local

La machine doit être posée sur un sol plan et non meuble, dans un local fermé et sec.

#### 3.2. Mise de niveau

Des pieds réglables permettent la mise de niveau du palettiseur et assurent une répartition homogène de la charge sur le sol.

#### 3.3. Raccordement aux réseaux

#### 3.3.1. Raccordement au réseau électrique

Le raccordement 400V/16A (3P+N+T) doit être réalisé soit sur **prise** soit sur **canalis**.

Le câble doit être raccordé directement aux bornes du sectionneur monté en façade de l'armoire électrique.

#### **3.3.1.1. Important**

Le point de raccordement de la machine au réseau électrique doit être sécurisé :

- ⇒ pendant le branchement : l'alimentation électrique du point de raccordement doit être coupée ;
- ⇒ pour l'utilisation : l'installation à laquelle est raccordée le palettiseur MPI 300 doit être protégée / protection compatible avec les caractéristiques techniques et l'environnement de la machine.

#### 3.3.1.2. Procédure de mise sous tension :

- Mettre le sectionneur d'alimentation électrique de la machine en position « 0 » ;
- Mettre l'ensemble des disjoncteurs situés à l'intérieur de l'armoire sur la position « ON » ;
- Fermer l'armoire électrique ;
- Alimenter le point de raccordement de la machine au réseau électrique ;
- Procéder à la mise sous tension du MPI 300 (sectionneur alimentation électrique).

#### 3.3.2. Raccordement au réseau d'air comprimé

#### Voir tous les repères sur les annexes « circuit pneumatique »

Le raccordement doit s'effectuer sur une installation 6-10 bars équipée d'un système de déshumidification.

#### La machine est équipée d'un système :

- sectionneur;



- régulation + pressostat / filtre ;
- vanne de sectionnement à démarrage progressif.

Durant toutes les interventions sur le circuit d'air de la machine, couper l'alimentation générale par le sectionneur situé sous l'armoire électrique.

#### 3.3.2.1. Important

Le réseau d'air auquel est raccordé le MPI 300 doit être équipé au minimum :

- ⇒ d'une vanne de sectionnement ;
- ⇒ d'un système de régulation en pression 6-10 bars ;
- ⇒ d'un système de <u>déshumidification</u>.



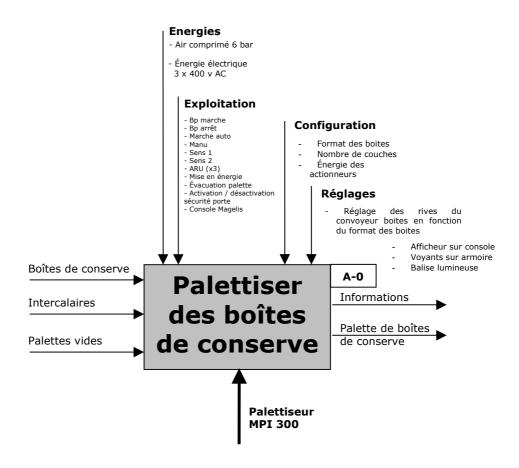
#### 4. PRESENTATION DU MPI 300

Le palettiseur MPI 300 est une machine permettant de ranger et d'empiler des boîtes de conserve sur une palette.

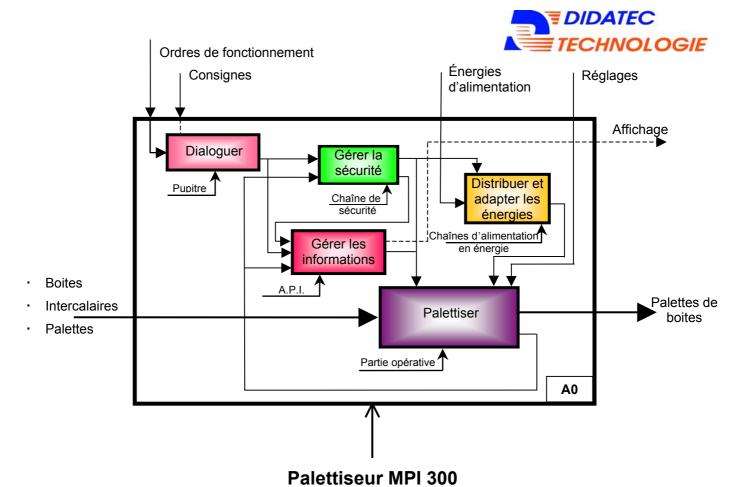
Les palettes, les intercalaires et les boites intervenant dans l'application sont introduits manuellement dans l'enceinte de la machine par les orifices prévus à cet effet.

#### 4.1. Description fonctionnelle (outil SADT)

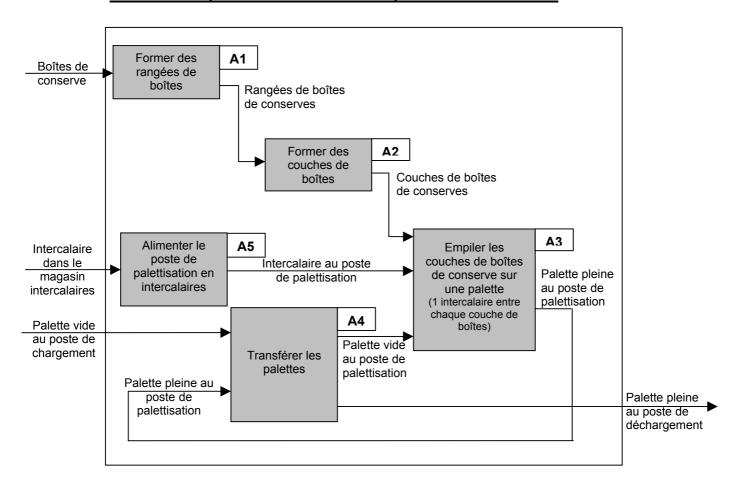
Légende : se référer à la photo du § architecture du palettiseur.



Fonction globale niveau A-0

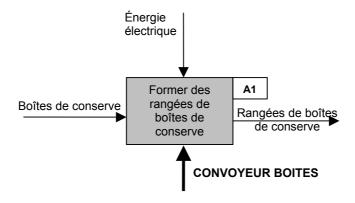


### 4.1.1. Décomposition de la fonction opérative « Palettiser »

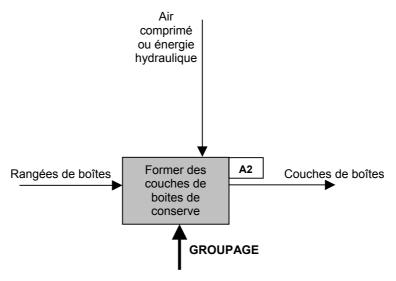




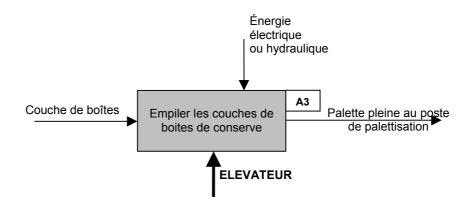
#### 4.1.3. Fonction A1 : Former des rangées de boîtes de conserve



#### 4.1.4. Fonction A2 : Former des couches de boîtes de conserve

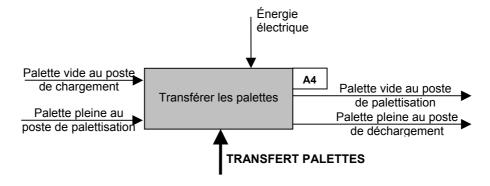


# 4.1.5. Fonction A3 : Empiler les couches de boîtes de conserve sur une palette (1 intercalaire entre chaque couche de boîtes)

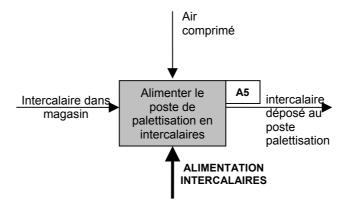


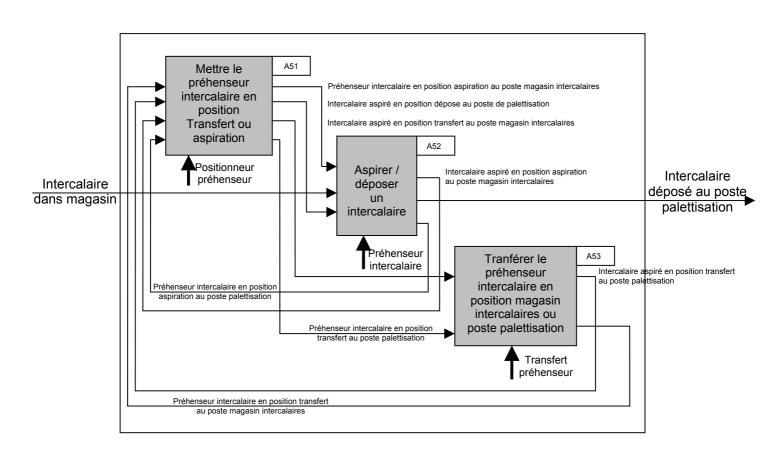


#### 4.1.6. Fonction A4 : Transférer les palettes



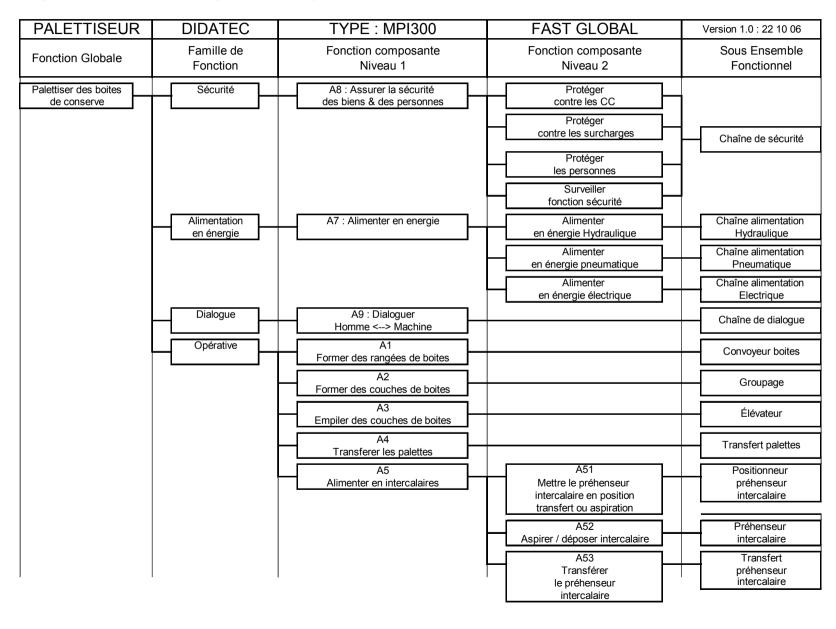
#### 4.1.7. Fonction A5 : Alimenter le poste de palettisation en intercalaires







## 4.2. Description fonctionnelle (outil FAST)





PALETTISEUR	DIDATEC	TYPE: MPI300	FAST DÉTAILLÉ	Version 1.0 : 22 10 06	FOLIO 1/7
Fonction Globale	Famille de Fonction	Fonction composante	Fonction composante Niveau 2	Sous Ensemble Fonctionnel	Composant
Palettiser des boites de concerve	Sécurité	A8 Assurer la sécurité des biens & des personnes	Protéger contre les CC  Protéger contre les surcharges  Protéger des personnes  Surveiller fonction sécurité	Chaîne de sécurité	Disjoncteur principal: D0 ( 20A - 30 mA ) Disjoncteur prise de courant: D1 ( 6A - 30 mA ) Disjoncteur alimentation API / Magelis / Préventa: D2 ( 6A) Disjoncteur alimentation carte entrées API: D3 ( 2A) Disjoncteur alimentation carte sorties API: D4 ( 6A) Disjoncteur magnéto-therm groupe hydrau: D5 (1,6à 2,4A) Disjoncteur convoyeur à bande: D6 ( 2A ) Disjoncteur magnéto-therm convoyeur chaine: D7 (0,63 à 1A) Disjoncteur magnéto-therm vérin électrique: D8 (1 à 1,6A) Module PREVENTA: KA9 ? capteur volet "approvisionnement palettes" ouvert: S14 ? capteur volet "approvisionnement intercalaires" ouvert: S6 ? capteur poussoir securite porte coffret électrique: S22 ? ARU N°1: S0 ? ARU N°2: S1 ? ARU N°3: S2
	Alimentation en énergie	A7 Alimenter en energie	Alimenter en énergie Hydraulique	Chaîne alimentation Hydraulique	Moteur + pompe à engrenages : M1+0P1 Limiteur de pression : 0V6 Distributeur 4/2 Cde élecrique monostable : 0V5 Bache + filtre : 0T1
			Alimenter en énergie pneumatique	Chaîne alimentation Pneumatique	Sectionneur 3/2 cde manuelle : 0V1 Filtre + régulateur de pression 0Z1 pressostat 0S1 Module d'alimentation 0V2 embase + module d'alimentation :0Z3 + 0Z4
			Alimenter en énergie électrique	Chaîne alimentation Electrique	Sectionneur : Q0 Contacteurs généraux KMG1- KMG2 Alimentation API/Magelis/Préventa : V3 Alimentation carte entrées API : V1 Alimentation carte sorties API : V2



PALETTISEUR	DIDATEC	TYPE: MPI300	FAST DÉTAILLÉ	Version 1.0 : 22 10 06	FOLIO 2/7
Fonction Globale	Famille de Fonction	Fonction composante	Fonction composante Niveau 2	Sous Ensemble Fonctionnel	Composant
	Dialogue	A9 Dialoguer H <> machine		Chaîne de dialogue	Console Magelis: H7  Signalisation  ? Voyant blanc En Energie: H1  Vérine de signalisation  ? Balise blanche: H0 ? Balise verte (%Q2.17): H2 + H5 ? Balise rouge (%Q2.18): H3 + H6 ? Balise orange (%Q2.19) H4  pupitre de commande ? Commutateur demande d'arrêt pour évacuation palette (%I1.21): S7 ? BP marche (%I1.6): S9 ? BP marche (%I1.7): S10 ? BP sens1 (%I1.8): S11 ? BP sens2 (%I1.9): S12 ? Commutateur Automatique (I% 1.10): S13 ? Commutateur Manuel (I% 1.11): S13 ? commutateur initialisation programme (%I1.17): S13 ? Commutateur Mise en énergie: S3 ? Commutateur activation.desactivation sécurité porte coffret (%I1.13): S5



PALETTISEUR	DIDATEC	TYPE: MPI300	FAST DÉTAILLÉ	Version 1.0 : 22 10 06	FOLIO 3/7
	Famille de	Fonction	Fonction composante	Sous Ensemble	
Fonction Globale	Fonction	composante	Niveau 2	Fonctionnel	Composant
	•				-
	Opórativo	A2		Groupage	CHAÎNE ACTION
	Opérative —	Former		Groupage	EFFECTEUR
		des couches			Pelle
		de boites			ACTIONNEUR
					Vérin Hydraulique : 1A2
					PRÉACTIONNEUR
					Distributeur Hydraulique 4/3 centre fermé à cde électrique : 1V5
					? Pousser les boites (rentrer la pelle) : 1YV51
					(Carte de sorties n°1 - %Q2.8 - borne 108 - fil 813 )
					? Remettre la pelle en position initiale (sortir la pelle) : 1YV52
					(Carte de sorties n°1 - %Q2.9 - borne 109 - fil 814)
					ACTIONNEUR
					Vérin pneumatique 1A1
					PRÉACTIONNEUR
					Distributeur pneu 5/2 bistable à Cde électrique : 1V1
					? Pousser les boites (rentrer la pelle) : 1YV12
					(Carte de sorties n°1 - %Q2.10 - borne 110 - fil 815)
					? Remettre la pelle en position initiale (sortir la pelle) : 1YV11
					(Carte des sorties n°1 - %Q2.11 - borne 111 - fil 816)
					CHAÎNE ACQUISITION
					CAPTEUR
					Capteur opto-électrique direct : 1S3
					? Pelle en position initiale (pelle sortie)
					(Carte d'entrée n° 3 - %I3.3 - bone 103 - fil 703 )
					Capteur opto-électrique direct : 1S2
					? Pelle en position intermédiaire
					(Carte d'entrées n°3 - %I3.4 - borne 104 - fil 704 )
					Capteur opto-électrique direct : 1S1
					? Pelle en position couche palettisée (Pelle rentrée)
					(Carte d'entrées n°3 - %I3.2 - borne 102 - fil 702 )

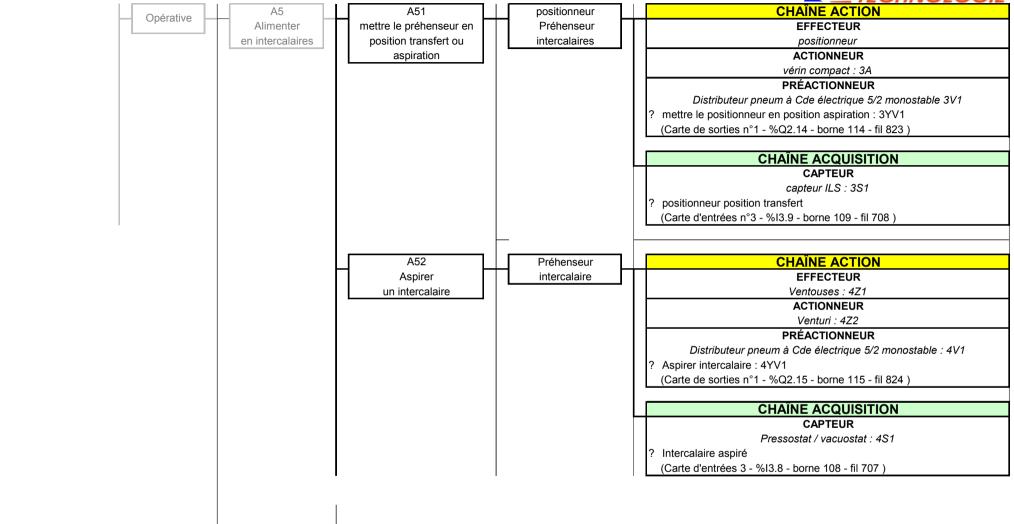


Fonction Globale  Familie de Fonction  Opérative  Opérative  Opérative  Opérative  Opérative  Fonction  Opérative  Opérat	PALETTISEUR	DIDATEC	TYPE: MPI300	FAST DÉTAILLÉ	Version 1.0 : 22 10 06	FOLIO 4/7
Fonction Globale Fonction Composante  A3 Emplier des couches de boites  A3 Emplier Distributeur hydraulique :5A PREACTIONEUR PREACTIONEUR  Warin hydraulique :5A PREACTIONEUR  Distributeur hydraulique :5A PREACTIONEUR  Varin elévateur :5V*11 (Carte de sorties n*1 - %0,2 - bone 105 - fil 811) Pescendre élévateur :5W*11 (Carte de sorties n*1 - %0,2 - bone 107 - fil 812)  ACTIONNEUR  Varin elévateur :KM4  Monter élévateur :KM4  Monter é					Sous Ensemble	
CHAÎNE ACTION EFFECTEUR Table ACTIONNEUR Vén hydraulique : 5A PRÉACTIONNEUR Distributeur hydraulique 473 centre 4 vers 7 à cde éléctrique : 5V1 Nonter élévateur : 5VV12 (Carte de sorties n°1 - %02.5 - borne 105 - fil 811) Descendre élévateur : 5VV11 (Carte de sorties n°1 - %02.7 - borne 107 - fil 812) ACTIONNEUR Vén héléctrique : M5 PRÉACTIONNEUR Confacteur KM4 Nonter élévateur : KM451 (Carte de sorties n°1 - %02.4 - borne 104 - fil 808) Descendre élévateur : KM452 (Carte de sorties n°1 - %02.5 - borne 105 - fil 810)  CHÂÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8 Pleivateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613) Capteur opto reflexe : S20 Pleivateur position targement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.21 - borne 115 - fil 619) Capteur right in borne 115 - fil 619) Capteur right right in borne 115 - fil 619) Capteur right right in borne 115 - fil 619) Capteur right ri	Fonction Globale			•		Composant
Empiler des couches de boites  Empiler  Ges couches de boites  Empiler  ACTIONNEUR  Verin Hydraulique : 5A  PRÉACTIONNEUR  Distributeur hydraulique 4/3 centre A vers T à cde éléctrique : 5V1  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 106 - fil 811)  PESCALORIER  Verin eléctrique : MS  PRÉACTIONNEUR  Verin eléctrique : MS  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM4  Monter élévateur : KM4S1  (Carte de sorties n°1 - %Q2.2 - borne 104 - fil 808)  PESCALORIER  Contacteur KM4  Monter élévateur : KM4S2  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CAPTEUR  Capteur de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CHÂINE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur de sorties n°2 - %61.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto refiexe : \$20  PELévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %61.24 - borne 108 - fil 619)  Capteur opto refiexe : \$20  PELévateur position chargement bottes (Carte d'entrées n°2 - %61.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur opto refiexe : \$20  PELévateur position chargement bottes (Carte d'entrées n°2 - %61.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur opto refiexe : \$20  PELévateur position chargement bottes (Carte d'entrées n°2 - %61.31 - borne 115 - fil 619)			'			
EFFECTEUR  Table  ACTIONNEUR  Verin Hydraulique: 5A  PRÉACTIONNEUR  Distributeur hydraulique: 43 centre A vers T à cide éléctrique: 5V1  (Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811)  Poescendre élévateur 5YV11  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 107 - fil 812)  ACTIONNEUR  Verin éléctrique: M5  PRÉACTIONNEUR  Verin éléctrique: M5  PRÉACTIONNEUR  (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808)  Poescendre élévateur: KM4  Monter élévateur: KM451  (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808)  Poescendre élévateur: KM452  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CAPTEUR  Capteur a poussoir: 58  Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %41.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe: \$20  Elévateur position chargement bothes  (Carte d'entrées n°2 - %41.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif: \$19  Elévateur position chargement bothes  (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif: \$19  Elévateur position chargement bothes  (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619)		Ondrativa	A3		Eléveteur	CHAÎNE ACTION
ACTIONNEUR Vérin Hydraulique : 5A PRÉACTIONNEUR Distributeur hydraulique 4/3 centre A vers T à cde éléctrique : 5V1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811) Descendre élévateur : 5YV12 (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812) ACTIONNEUR Vérin éléctrique : M5 PRÉACTIONNEUR Vérin éléctrique : M5 PRÉACTIONNEUR Contacteur KM4  Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808) Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CHAÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8 Plévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %l1.24 - borne 108 - fil 613) Capteur de poussoir : S8 Plévateur position chargement boties (Carte d'entrées n°2 - %l1.31 - borne 115 - fil 619) Capteur inductif : S19 Plévateur position basse		Operative -	Empiler		Elevaleui	EFFECTEUR
Vérin Hydraulique : 5A  PREACTIONNEUR  Distributeur hydraulique 473 centre A vers 7 à cde éléctrique : 5V1  Monter élévateur : 5YV12  (Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811)  Pescendre élévateur (SYV11)  (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812)  ACTIONNEUR  Vérin éléctrique : M5  PREACTIONNEUR  Contacteur : KM43  (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808)  Posseontre élévateur : KM451  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CHAINE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : 58  Plévateur position surcoruse haut (Carte d'entrees n°2 - %61.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe : \$20  Plevateur position surcoruse haut (Carte d'entrees n°2 - %61.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe : \$20  Plevateur position chargement bottes (Carte d'entrées n°2 - %61.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : \$19			des couches			Table
PRÉACTIONNEUR  Distributeur hydraulique x3 / centre A vers T à cde éléctrique : 5V1  Monter élévateur : 5VV12  (Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811 )  Descendre élévateur/ 5VV11  (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812 )  ACTIONNEUR  Verin éléctrique : M5  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM4  Monter élévateur : KM451  (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )  Descendre élévateur : KM452  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : 58  Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur of capteur position chargement boties  (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : 519  Elévateur position basse			de boites			ACTIONNEUR
Distributeur hydraulique 4/3 centre A vers T à cde éléctrique : 5V1  ? Monter élévateur : SYV12  (Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811)  ? Descendre élévateur SYV11  (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812)  ACTIONNEUR  Wérin éléctrique : M5  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM4  ? Monter élévateur : KM4S1  (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808)  ? Descendre élévateur : KM4S2  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						Vérin Hydraulique : 5A
? Monter élévateur : 5YV12 (Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811 ) ? Descendre élévateur / 5YV11 (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812 )  ACTIONNEUR Vérin éléctrique : M/5  PRÉACTIONNEUR Contacteur KM/4 ? Monter élévateur : KM/51 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 ) ? Descendre élévateur : KM/52 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8 ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 ) Capteur opto refleve : \$20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 ) ? Elévateur position basse						PRÉACTIONNEUR
(Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 108 - fil 811 )  ? Descendre élevateur / SYV11 (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812 )  **ACTIONNEUR** Vérin éléctrique : M5  **PRÉACTIONNEUR** Contacteur KM4  ? Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )  ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  **CAPTEUR** Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 ) Capteur opto reflexe : S20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 )  **Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						Distributeur hydraulique 4/3 centre A vers T à cde éléctrique : 5V1
? Descendre élévateur/ 5YV11 (Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812 )  ACTIONNEUR Varin éléctrique : MS  PRÉACTIONNEUR Contacteur : KM4  ? Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 ) ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR Capteur à poussoir : S8 ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe : S20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						? Monter élévateur : 5YV12
(Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812 )  ACTIONNEUR  Vérin éléctrique : M5  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM4  ? Monter élévateur : KM4S1  (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )  ? Descendre élévateur : KM4S2  (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %l1.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto refiexe : S20  ? Elévateur position chargement boites  (Carte d'entrées n°2 - %l1.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse			İ			(Carte de sorties n°1 - %Q2.6 - borne 106 - fil 811 )
ACTIONNEUR Vérin éléctrique : M5 PRÉACTIONEUR Contacteur KM4  ? Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )  ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHÂÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613) Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						? Descendre élévateur/ 5YV11
ACTIONNEUR Vérin éléctrique : M5 PRÉACTIONEUR Contacteur KM4  ? Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )  ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHÂÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613) Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						(Carte de sorties n°1 - %Q2.7 - borne 107 - fil 812 )
PRÉACTIONNEUR Contacteur KM4  ? Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808)  ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe : S20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						,
PRÉACTIONNEUR Contacteur KM4  Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808)  Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810)  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613)  Capteur opto reflexe : S20  Elévateur position chargement boties (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19  Elévateur position basse						Vérin éléctrique : M5
? Monter élévateur : KM4S1 (Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 ) ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8 ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse			İ			
(Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )  ? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						Contacteur KM4
? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8 ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						? Monter élévateur : KM4S1
? Descendre élévateur : KM4S2 (Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )  CHAÎNE ACQUISITION CAPTEUR Capteur à poussoir : S8 ? Elévateur position surcourse haut (Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20 ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						(Carte de sorties n°1 - %Q2.4 - borne 104 - fil 808 )
CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites  (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						· ·
CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %11.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites  (Carte d'entrées n°2 - %11.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						(Carte de sorties n°1 - %Q2.5 - borne 105 - fil 810 )
CAPTEUR  Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %l1.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites  (Carte d'entrées n°2 - %l1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						·
Capteur à poussoir : S8  ? Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites  (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						CHAÎNE ACQUISITION
? Elévateur position surcourse haut  (Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites  (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse			İ			CAPTEUR
(Carte d'entrées n°2 - %l1.24 - borne 108 - fil 613 )  Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %l1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						Capteur à poussoir : S8
Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						? Elévateur position surcourse haut
Capteur opto reflexe : S20  ? Elévateur position chargement boites (Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619)  Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						(Carte d'entrées n°2 - %I1.24 - borne 108 - fil 613 )
(Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse			ļ			Capteur opto reflexe : S20
(Carte d'entrées n°2 - %I1.31 - borne 115 - fil 619 )  Capteur inductif : S19  ? Elévateur position basse						, , ,
Capteur inductif : S19 ? Elévateur position basse						·
? Elévateur position basse						
						· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
						(Carte d'entrées n°2 - %I1.30 - borne 114 - fil 618 )



Transfer palette  A4 Transferer les palettes  Transferer les palettes  Transferer palette  Convoyeur à chaine et taquet  ACTIONNEUR  Moto réducteur : M4  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM3  ? Transferer la palette  (Carte de sortie n°1 - %Q2.3 - borne 103 - fil 805 )	
Transférer les palettes  Convoyeur à chaine et taquet  ACTIONNEUR  Moto réducteur : M4  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM3  ? Transferer la palette	
ACTIONNEUR  Moto réducteur : M4  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM3  ? Transferer la palette	
Moto réducteur : M4  PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM3  ? Transferer la palette	
PRÉACTIONNEUR  Contacteur KM3  ? Transferer la palette	
Contacteur KM3 ? Transferer la palette	
? Transferer la palette	
(Carte de sortie n°1 - %Q2.3 - borne 103 - fil 805)	
CHAÎNE ACQUISITION	
CAPTEUR	
Capteur à tige : S15	
? Présence palette zone de chargement (palette à l'entrée)	
(Carte d'entrées n°2 - %l1.25 - borne 109 - fil 614 )	
Capteur inductif : S18	
? Taquet chaîne en position initiale	
(Carte d'entrées n°2 - %l1.28 - borne 112 - fil 617 )	
Capteur a galet : S17	
? Présence palette zone d'évacuation (palette à la sortie)	
(Carte d'entrées n°2 - %l1.27 - borne 111 - fil 616 )	
Capteur a galet : S16	
? Présence palette sur élévateur	







PALETTISEUR	DIDATEC	TYPE: MPI300	FAST DÉTAILLÉ	Version 1.0 : 22 10 06	FOLIO 7/7
Fonction Globale	Famille de Fonction	Fonction composante	Fonction composante Niveau 2	Sous Ensemble Fonctionnel	Composant
			A53 Transférer le préhenseur intercalaire	Transfert Préhenseur intercalaire	CHAÎNE ACTION  EFFECTEUR  Sous ensemble transfert intercalaire  ACTIONNEUR  Vérin sans tige: 2A  PRÉACTIONNEUR  Distributeur pneum à Cde électrique 3/2 monostable: 2V1  ? Transferer "Transfert intercalaire" vers poste prise: 2YV11 (Carte de sorties n°1 - %Q2.12 - borne 112 - fil 817)  ? Transférer "Transfert intercalaire" vers poste dépose: 2YV12 (Carte de sorties n°1 - %Q2.13 - borne 113 - fil 820)  CHAÎNE ACQUISITION  CAPTEUR  Capteur ILS: 2S1  ? Transfert intercalaire poste prise (Carte d'entrées n°3 - %l3.6 - borne 106 - fil 708)  Capteur ILS: 2S2  ? Transfert intercalaire poste dépose (Carte d'entrées n°3 - %l3.7 - borne 107 - fil 706)



# 4.3. Architecture du palettiseur MPI 300

#### 4.3.1. Implantation des sous ensembles machine

Élévateur

Transfert+ positionneur+ prehenseur intercalaires



## 4.3.2. Tableau des relations sous-ensemble machine / fonctions

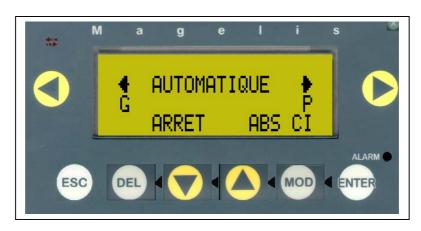
	Fonction A1 Former des rangées de boîtes	Fonction A2 Grouper les rangées de boîtes	Fonction A3 Empiler les couches de boîtes sur la palette	Fonction A4 Transférer les palettes	Fonction A51 Aspirer / déposer un intercalaire	Fonction A52  Mettre le préhenseur intercalaire en position transfert ou aspiration	Fonction A53 Transférer le préhenseur intercalaire
Convoyeur boites	X					,	
Groupage		X					
Élévateur			X				
Transfert palettes				X			
Transfert + positionneur + prehenseur intercalaires					X	X	X



#### 5. PILOTAGE DE L'INSTALLATION

# 5.1. Présentation du pupitre

#### **5.1.1. Magelis**



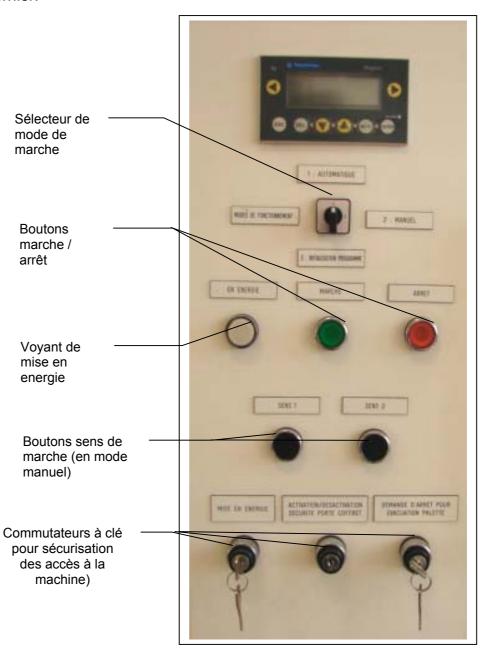
#### L'afficheur MAGELIS permet :

- le paramétrage du palettiseur
  - énergie des actionneurs ;
  - nombre de couches de boites ;
  - format des boites ;
  - ...
- la sélection des actionneurs (cf. mode manuel) ;
- l'affichage des messages d'alarme ;
- le suivi des cycles par grafcet.



#### 5.1.2. Boutonnerie

La boutonnerie située sous le Magelis est complémentaire à ce dernier.





#### 5.2. Mise en énergie

Fermer le sectionneur de l'alimentation électrique ;

Alimenter la machine en air comprimé (sectionneur pneumatique) ;

Sélectionner le mode de fonctionnement du palettiseur (commutateur « mode de fonctionnement ») ;

Actionner le commutateur à clé « mise en énergie => le voyant « en énergie » s'allume.

#### 5.3. Paramétrage du palettiseur

Sélectionner le mode de fonctionnement « 1 : automatique » puis passer d'un écran à l'autre en appuyant sur les flèches comme indiqué ci-dessous.



Indication P pour « paramétrage »







Sélection energie ELEVATEUR

GROUPAGE







Une fois le choix effectué, validez en appuyant sur la touche





 Pour paramétrer les types d'actionneurs des systèmes d'élévateur et de groupage, appuyez autant de fois que nécessaire sur



Changez les valeurs en agissant sur les touches



Une fois le choix effectué, validez en appuyant sur la touche







#### 5.4. Aide au diagnostic : affichage etapes grafcet et états E/S

Sélectionner le mode de fonctionnement « 1 : automatique » puis passer d'un écran à l'autre en appuyant sur les flèches comme indiqué ci-dessous.

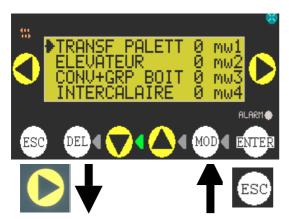


Indication G pour « grafcet »



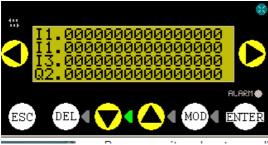






Pour accéder à cette page, le mot de passe programmé de protection doit être introduit en appuyant sur les touches





Pour visualiser l'ensemble des états des entrées des cartes de l'automate appuyer sur les boutons sur



les chiffres 0 ou 1 affichés représentent l'état des entrées de la carte correspondante

Ex : si le chiffre 1 apparaît en 3éme colonne de la 2<sup>ème</sup> ligne I1, cela signifie que l'entrée I1.18 est activée (entrées I1.00 à 11.15 pour la première ligne 11 et 11.16 à 11.31 pour la deuxième ligne I1)

#### 5.5. Fonctionnement en mode automatique

#### 5.5.1. Conditions initiales

IL S'AGIT D'UNE CONFIGURATION UNIQUE DU PALETTISEUR, DETERMINEE A PRIORI, ET SERVANT DE REFERENCE LORS DU LANCEMENT D'UN CYCLE DE PALETTISATION EN MODE AUTOMATIQUE.

Cette configuration correspond à :

- Aucune boîte dans l'enceinte du palettiseur ;



Aucune palette au poste d'évacuation palette;

- Vérin de groupage : sorti

- Élévateur : bas

- Taquet de transfert palette: détecté

- Vérin transfert intercalaire : au poste prise

- Vérin préhenseur intercalaire : position transfert

- Aspiration: 0

Lors de la sélection du mode et lorsque le palettiseur se retrouve en conditions initiales, le message « CI » apparaît en bas de l'écran



# <u>Conditions initiales impératives</u> si le redémarrage du palettiseur fait suite à :

- une intervention dans l'enceinte du palettiseur ;
- un réglage de capteur ;
- la manœuvre manuelle d'un actionneur ;
- arrêt complet du palettiseur ;
- ...

Dans ce cas, les conditions initiales doivent être atteintes en mode manuel, en agissant sur l'état de chacun des actionneurs.

Suite à la remise en conditions initiales de la machine, procéder systématiquement à une <u>initialisation programme</u> (cf. § initialisation programme)

# <u>Conditions initiales non impératives</u> si le redémarrage du palettiseur fait suite à :

- un arrêt momentané sans qu'aucune intervention n'ait eu lieu dans l'enceinte du palettiseur ;
- une évacuation palette précédée d'une « demande d'évacuation palette ».



#### 5.5.2. Initialisation programme

<u>L' « initialisation programme »</u> consiste à effectuer une remise à zéro du programme.

Elle rend cohérent l'état du programme avec l'état physique de la machine en **conditions initiales**.

L'initialisation programme est impérative dès lors que la machine est amenée manuellement en conditions initiales (cf. § conditions initiales).

#### 5.5.3. Lancement du cycle automatique

- Mettre en énergie la machine (cf. § Mise en énergie);
- Sélectionner le mode de fonctionnement automatique ;
- Paramétrer l'installation (cf. § paramétrage du palettiseur) ;
- Mettre l'installation en conditions initiales (cf. § conditions initiales);
- Appuyer sur le bouton « marche » dès que le voyant vert clignote.

#### 5.5.4. Interruption d'un cycle

Appuyez sur le bouton « arrêt » (le voyant rouge « arrêt » s'éclaire)

#### 5.6. Mode manuel

#### 5.6.1. Opérations préalables

Afin de piloter l'installation en mode manuel, il est indispensable de paramétrer au préalable l'affectation des énergies par actionneur (hydraulique / pneumatique / électrique).

La procédure est la suivante :

- Mettre en énergie la machine (Cf. § Mise en énergie)
- Sélectionner le mode de fonctionnement automatique (nécessaire pour paramétrer l'installation)
- Paramétrer l'installation (Cf. § paramétrage du palettiseur)

Sélectionner le mode de fonctionnement manuel, l'écran

suivant apparaît

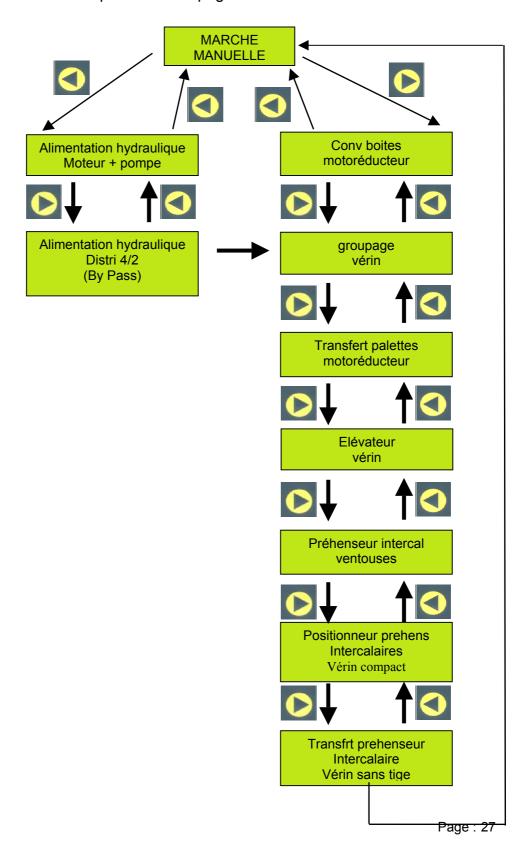




#### 5.6.2. Sélection de l'actionneur

A partir de cet écran, il est possible de piloter indépendamment l'ensemble des actionneurs de l'installation.

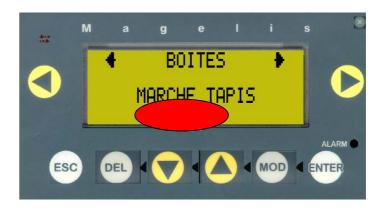
Pour ce faire, il faut sélectionner un actionneur en suivant l'architecture présentée en page suivante.





Une fois l'actionneur sélectionné, modifier son état en appuyant sur les boutons «SENS 1» ou «SENS 2».

Lorsque l'actionneur est dans un état caractéristique, l'information correspondante apparaît en bas de l'écran (état de l'actionneur ou état des capteurs associés selon les cas)



#### 5.6.3. Particularité des actionneurs hydrauliques

Pour actionner les vérins hydrauliques, le groupe doit être mis en route au préalable (voir arborescence en page précédente) mais l'électrovanne de Bypass n'a, quant à elle, pas besoin d'être commandée.

En effet, la commande d'un mouvement sur un vérin hydraulique génère le pilotage simultané des bobines de l'électrovanne de bypass et de distributeur.

Nota : la commande manuelle de l'électrovanne de bypass n'est nécessaire que pour des opérations de diagnostic.

#### 5.6.4. Demande d'arrêt pour Evacuation palettes:

Lorsqu'une palette pleine est en attente d'être évacuée, il est nécessaire d'actionner le commutateur « demande d'arrêt pour évacuation palette » et d'attendre que la séquence de mouvements en cours s'arrête. à ce moment, levoyant vert « marche » clignotte. La porte d'évacuation de la palette peut alors être ouverte et la palette évacuée à l'aide du chariot de manutention. La machine peut alors être relancée dès que la palette a été évacuée et la porte refermée en appuyant simplement sur la touche « marche ».

Dans le cas contraire, l'ouverture de la porte d'évacuation palette déclenche l'ouverture de la chaine de sécurité, ce qui génère l'ouverture du preventa.



#### 5.6.5. Activation/desactivation sécurité porte coffret :

Un capteur de sécurité permet de couper l'énergie de la machine dès que la porte du coffret électrique est ouverte. De manière à permettre un ravail à l'intérieur du coffret électrique lorsque celui-ci est sous tension, ce commutateur à clé permet de shunter cette sécurité. L'autorisation ne doit être accordée qu'expressément par le professeur.



# 6. PROCEDURES POUR OPERATIONS DE MAINTENANCE PREVENTIVE

#### 6.1. Lubrification

<u>Important</u>: aucune des lubrifications ne doit être réalisée à l'aide d'aérosol à base de téflon. L'utilisation de ce type de produit entraînerait des coincements des mécanismes à moyen terme.

#### **6.1.1. Chaînes**

Les 3 chaînes :

traction élévateur :

équilibrage élévateur ;

convoyage des palettes.

sont à **graisser tous les 3 mois** après avoir ôté, si besoin, les résidus des graissages antérieurs à l'aide d'un chiffon propre et sec.

#### 6.1.2. Douilles à billes

<u>Tous les 6 mois, ou après chaque démontage</u>, enduire l'alésage des douilles à billes d'un film de graisse après avoir ôté si besoin les résidus à l'aide d'un chiffon propre et sec.

#### 6.1.3. Paliers applique

<u>Tous les 6 mois</u>, procéder au graissage des paliers appliques (graisseurs sur paliers).

#### 6.1.4. Autres éléments

Les roulements de la chape de l'élévateur sont sans entretien.

#### 6.1.5. Bagues DU

Tous les 6 mois, ou après chaque démontage, enduire d'un film de graisse les 3 colonnes de guidage du système monte et baisse de l'alimentation d'intercalaires.

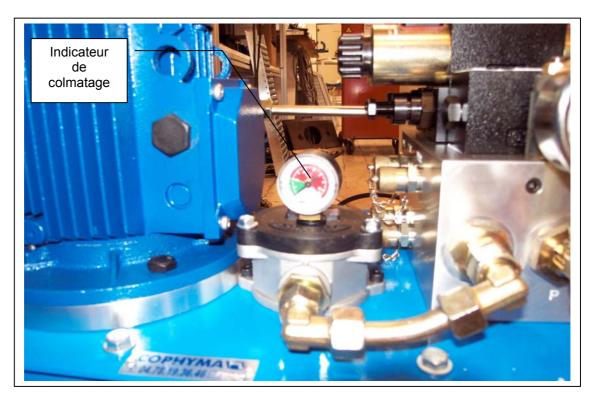
#### 6.1.6. Rails de guidage

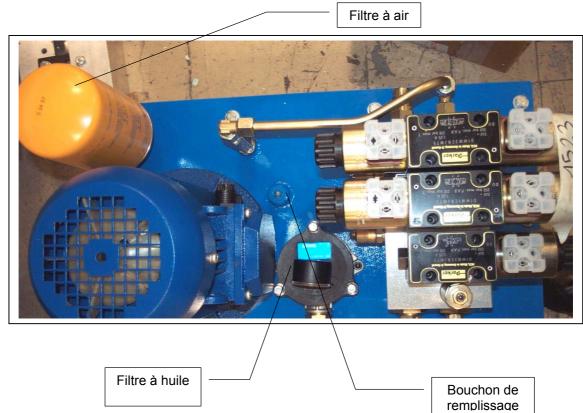
<u>Tous les 3 mois</u>, nettoyer à l'aide d'un chiffon propre et sec les 4 rails de guidage de l'élévateur ainsi que les 8 galets, puis les enduire par <u>pulvérisation d'un lubrifiant aérosol ou par dépose d'un film d'huile.</u>



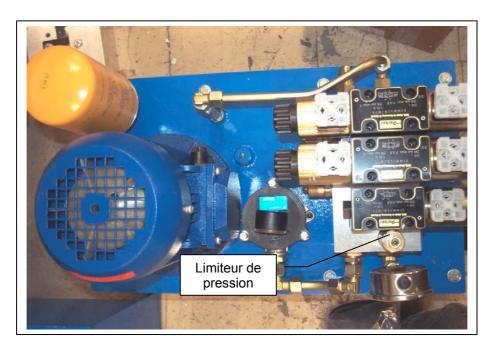
# 6.2. Groupe hydraulique

# 6.2.1. Présentation









#### 6.2.2. Niveau d'huile

Procéder au contrôle du niveau d'huile dans le groupe hydraulique avant chaque démarrage.

Compléter si besoin par ajout d'huile hydraulique de type S46 (huile d'origine = SAFCO RUBRIC S46 Z).

Attention : le bouchon de remplissage n'est pas équipé de filtre, il est situé à l'arrière du filtre à huile.

Avant de procéder à son ouverture nettoyer les abords de cet orifice.

Le remplissage devra être réalisé à l'aide d'un entonnoir ou d'une seringue préalablement nettoyée.

#### 6.2.3. Filtre à huile

Le filtre à huile est équipé d'un indicateur de colmatage. Dès que l'aiguille de ce dernier entre dans la zone rouge du cadran, procéder à son remplacement.

#### 6.2.4. Filtre à air

Il doit être remplacé tous les ans au plus ou au besoin selon les conditions d'utilisation de la centrale.

#### 6.2.5. Réglages divers

#### 6.2.5.1. Pression hydraulique

La pression du circuit hydraulique doit être de 55 bars.

Celle ci doit être réglée moteur de pompe et électrovanne de bypass actionnés.



Procéder alors au vissage / dévissage de la vis sans tête située sur le limiteur de pression, puis brider à l'aide du contre écrou une fois le réglage obtenu.

#### 6.2.5.2. Valve d'équilibrage

La tension du ressort monté sur la valve d'équilibrage peut être modifiée par le tarage de l'ensemble vis / ressort repéré sur la photo suivante (ôter le bouchon de protection doré au préalable)

Pour effectuer un réglage correct :

monter l'élévateur en position haute ;

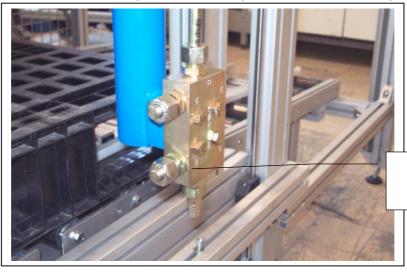
Régler la pression du circuit (cf. ci dessus) ;

Serrer au maximum la vis servant au tarage du ressort (voir photo);

Demander la descente de l'élévateur en manuel :

Desserrer la vis jusqu'à générer un mouvement de l'élévateur vers le bas.

Remettre par la suite en place le bouchon de protection doré



Tarage de la valve d'équilibrage

## 6.3. Purge du circuit pneumatique

Procéder au contrôle visuel du filtre du module FRL avant chaque utilisation. En cas de présence d'humidité, procéder à la mise en pression du circuit puis à la purge du bloc FRL (soupape située sous le filtre)

#### 7. PROCEDURE POUR OPERATIONS DE CHANGEMENT DE SERIE

Régler l'écartement des rives de guidage sur convoyeur à bande : attention, seule la rive situées à l'opposé du moteur est à régler ;

Démonter ou monter la cale biseautée montée à l'extrémité de la pelle (cale montée pour les boîtes 800g);



Régler l'écartement et la position de la rive située du côté du magasin d'intercalaires (repères sur les supports de rives) :

- → <u>écartement entre les 2 rives</u> = 800mm pour les boites de 800g et 750 pour les boites de 1500g ;
- → position axiale de la rive : régler de manière à ce que la rive ne déborde pas sur le passage des boites en sortie de convoyeur à bande ;

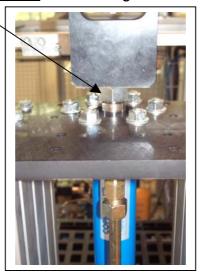
Choisir le type de produits à palettiser sur le pupitre de commande de la machine (voir § pilotage de l'installation).

#### 8. PROCEDURE DE MONTAGE/DEMONTAGE D'ELEMENTS

#### 8.1. Montage/ démontage de la chape sur l'élévateur

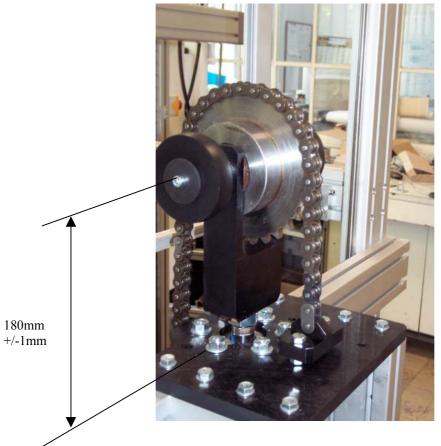
#### Montage:

→ insérer le <u>contre-écrou</u> sur le filetage à l'extrémité de la tige de vérin ;

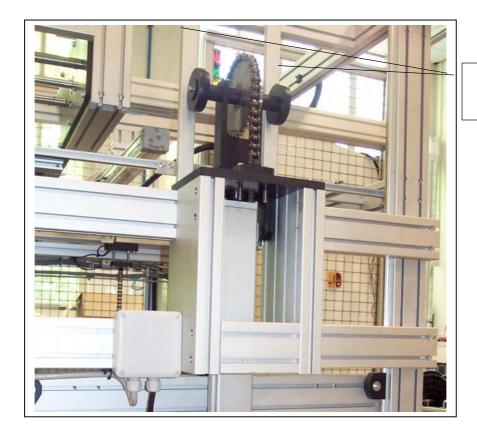


→ Visser la chape sur la tige de vérin jusqu'à obtenir la cote de 180mm +/-1mm entre l'axe du pignon monté sur la chape et la face supérieure de la plaque de fixation du vérin / chape parallèle au plan déterminé par les 2 rails d'anti-rotation ;









Rails d'antirotation de la chape

- → mettre la chaîne en place et la tendre à l'aide des 2 vis du tendeur / serrer les contre écrous des vis de tendeur ;
- → monter les 2 rails d'anti-rotation de la chape ;
- → serrer le contre écrou sous la chape ;





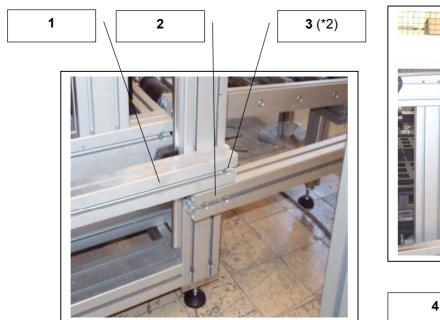
#### Démontage :

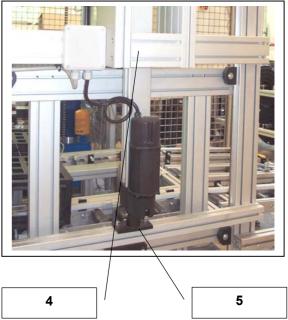
- → procéder dans l'ordre inverse du montage (excepté réglages) ;
- → L'élévateur doit au préalable être mis en appui sur ses butées élastiques / position basse.



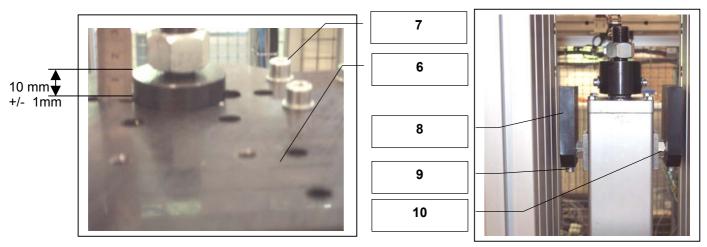
#### 8.2. Montage / démontage du vérin électrique élévateur Montage :

- positionner la traverse d'anti-rotation du vérin électrique <u>rep 1</u> contre la traverse <u>rep 2</u> par glissement après avoir desserré les vis <u>rep 3</u> ;
- introduire la tête de vérin dans le module en aluminium Rep 4 puis fixer le pied de vérin (rep 5) sur la traverse (rep 1) (ne pas serrer les vis / pour réglage ultérieur);





- faire coulisser la traverse d'antirotation <u>rep 1</u> vers le haut de manière à présenter le vérin sous la plaque de fixation rep 6 ;
- effectuer l'assemblage par vis <u>rep 7</u> des 2 pattes <u>rep 8</u> en prenant soin de centrer la tête de vérin par rapport à la plaque de fixation <u>rep 6</u>;



- brider le pied de vérin Rep 5 sur la traverse Rep 1;



- brider la traverse 1 par les vis rep 3;

#### <u>Vérification</u> : régler le cas échéant la cote de 10 mm comme suit :

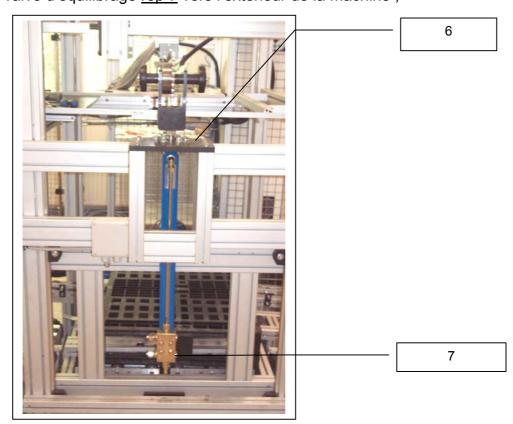
- ⇒ desserrer les vis <u>rep 3</u> ;
- ⇒ desserrer les vis de pression rep 9 ;
- ⇒ desserrer légèrement les tourillons rep 10 ;
- ⇒ faire coulisser l'ensemble {vérin + traverse rep 1} afin d'obtenir la côte de 10 mm +/- 1mm ;
- ⇒ procéder alors au serrage des tourillons rep 10 ;
- ⇒ serrer les vis de pression rep 9 ;
- ⇒ brider la traverse rep 1;
- monter la chape (Cf. procédure de montage / démontage de la chape) ainsi que la chaîne
- procéder au raccordement électrique du vérin dans le boîtier situé à gauche du vérin.

#### Démontage:

Procéder dans l'ordre inverse du montage (excepté réglages).

#### 8.3. Montage/démontage du vérin hydraulique élévateur Montage :

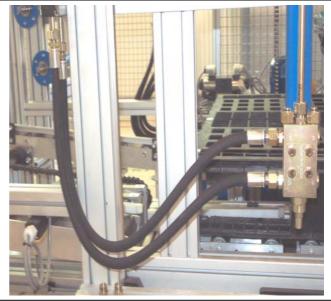
- présenter le vérin sous la plaque de fixation <u>rep 6</u> en positionnant la valve d'équilibrage rep 7 vers l'extérieur de la machine ;





- boulonner la bride du vérin sur la plaque de fixation (6vis) ;
- monter la chape (Cf. procédure de montage / démontage de la chape) ainsi que la chaîne ;
- procéder au raccordement hydraulique du vérin après avoir mis en place le bac de rétention d'huile sous les raccords comme indiqué sur la photo ci dessous :





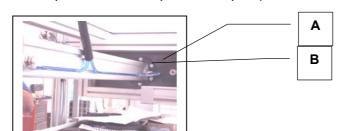
#### Démontage :

Procéder dans l'ordre inverse du montage

#### 8.4. Montage/démontage du vérin pneumatique de groupage

#### Montage:

- Fixer le vérin pneumatique sur la plaque <u>rep A</u> par l'intermédiaire de la bride <u>rep B</u> montée sur le vérin (6 vis M8 / situées en réserve sur la plaque <u>rep A</u> / côté pelle)
- Brancher les tuyaux comme indiqué sur la photo ci-dessous (tuyau court sur l'arrière du vérin)
- Clipper les tuyaux dans une rainure latérale du vérin
- Fixer la pelle de groupage sur la tige de vérin à l'aide des rondelles adaptées au vérin pneumatique (voir dossier technique)







#### Démontage :

- Procéder dans l'ordre inverse du montage ;
- Prendre garde de ne pas dégrader les raccords rapides lors du démontage des tuyaux / appuyer fortement sur labague située sur le raccord dans l'axe du tuyau avant de tirer sur le tuyau ;
- Obturer l'extrémité des tuyaux à l'aide des bouchons prévus à cet effet ;
- Mettre les vis de fixation du vérin en réserve sur la plaque rep A / côté pelle.



#### 8.5. Montage/démontage du vérin hydraulique de groupage Montage :

- Fixer le vérin hydraulique sur la plaque <u>rep A</u> (4 vis CHC M10 / situées en réserve sur la plaque <u>rep A</u> / côté pelle) ;
- Placer le bac de rétention d'huile sous l'extrémité des tuyaux rigides ;
- Retirer les bouchons d'obturation des tuyaux rigides et des flexibles au dessus du bac de rétention d'huile ;
- Raccorder les flexibles sur les tuyaux rigides ;
- Fixer la pelle de groupage sur la tige de vérin comme indiqué cidessous;





- Procéder dans l'ordre inverse du montage ;
- Mettre le bac de rétention en place sous l'extrémité des tuyaux rigides avant le début de l'intervention :
- Mettre en place les bouchons d'obturation sur les tuyaux rigides et flexibles ;
- Mettre les vis de fixation du vérin en réserve sur la plaque <u>rep A</u> / côté pelle.

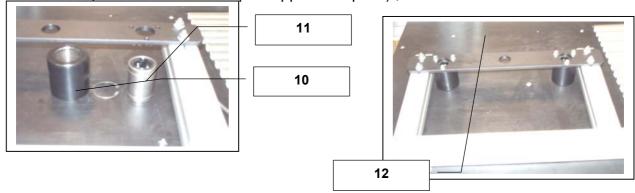


### 8.6. Montage / démontage du sous ensemble de guidage de la pelle

#### Montage:

- mettre en place les anneaux élastiques dans la gorge des canons de pelle **rep 10**;
- insérer les douilles à billes rep 11 dans les canons de pelle ;

 mettre les canons de pelles + douilles à billes en applique contre la plaque <u>rep 12</u> en prenant garde de ne pas serrer complètement les vis (canons « flottants » par rapport à la pelle);



- engager les 2 barres de guidage <u>rep 13</u> dans la plaque de fixation du vérin de groupage <u>rep 6</u>/ barres de guidage en porte-à-faux tenues par arc-boutement uniquement;
- engager la pelle sur ces barres de guidage et la pousser contre la plaque de fixation du vérin de groupage / têtes de vis orientées comme indiqué sur la photo ci-dessous;
- brider les canons de pelle ;



- retourner la pelle (têtes de vis des canons de pelle côté plaque rep 6);



- fixer les barres <u>rep 13</u> après leur armature <u>rep 14</u> sans serrer les vis d'équerres <u>rep 15</u>;



- à l'aide d'un niveau, régler l'horizontalité de la plaque **rep 6** / en prenant référence sur les barres de guidage ;
- à l'aide d'un niveau, régler horizontalité des barres <u>rep 13</u> en réglant la hauteur de l'équerre <u>rep 15</u> par rapport à l'armature <u>rep 14</u>;
- régler l'écartement des barres de guidage <u>rep 13</u> côté armature <u>rep 14</u> en faisant coulisser la pelle jusqu'à proximité de l'armature <u>rep 14</u> / brider les vis d'équerre <u>rep 15</u> sur la traverse <u>rep 16</u>.

#### Démontage :

procéder dans l'ordre inverse du montage (excepté réglages)

#### 8.7. Montage / démontage de la centrale hydraulique Démontage :

- Découpler les 4 flexibles hydrauliques de la tuyauterie rigide montée sur bâti (prendre soin de positionner préalablement le bac de rétention d'huile);
- Mettre en place les bouchons sur les tuyauteries rigides ainsi que sur les flexibles ;
- Démonter les connecteurs d'alimentation électrique des bobines d'électrovannes et les suspendre sur le cablofil passant derrière l'armoire électrique;
- Déconnecter ensuite le moteur de la pompe dans le boitier prévu à cet effet sous l'armoire électrique de la machine.

#### Remontage:

Procéder dans l'ordre inverse du démontage.



### 8.8. Montage / démontage du convoyeur à bande Démontage :

- retirer l'ensemble des vérins du magasin de stockage situé sous le convoyeur ;
- désolidariser le convoyeur du reste de la machine ;
- retirer la rive de guidage située du côté opposé au moteur ;
- détendre la bande avant de la retirer.

#### Remontage:

- procéder dans l'ordre inverse du démontage ;
- moteur en marche, régler la géométrie des rouleaux pour assurer la tension et l'absence de dérive de la bande.

#### 8.9. Montage / démontage de l'élévateur

#### Démontage :

- positionner l'élévateur en butée basse ;
- retirer la chaîne d'élévateur ;
- retirer la chaîne d'équilibrage en dévissant les vis assurant la tension de cette chaîne ;
- déposer les galets de guidage ;
- sortir l'élévateur par la porte d'évacuation des palettes.

#### Montage:

- procéder dans l'ordre inverse du démontage ;
- Régler les axes excentriques des galets de manière à annuler le jeu entre les rails de guidage et les galets/ serrer ensuite le contre écrou de l'axe des galets.

## 8.10.Montage / démontage du motoréducteur du convoyeur palette

#### Démontage :

- retirer les vis du tendeur ;
- dévisser ensuite :
  - les 4 vis de fixation de la platine du moto réducteur (réducteur Bonfiglioli);
  - · les 4 vis des skis de fixation en aluminium (réducteur Motovario);
- déposer le moto réducteur.



#### Montage:

- procéder dans l'ordre inverse du démontage ;
- procéder ensuite au réglage de la tension de la chaîne (flèche 20 mm environ).

## PALETTISEUR MPI 300



## LES ENERGIES UTILISEES

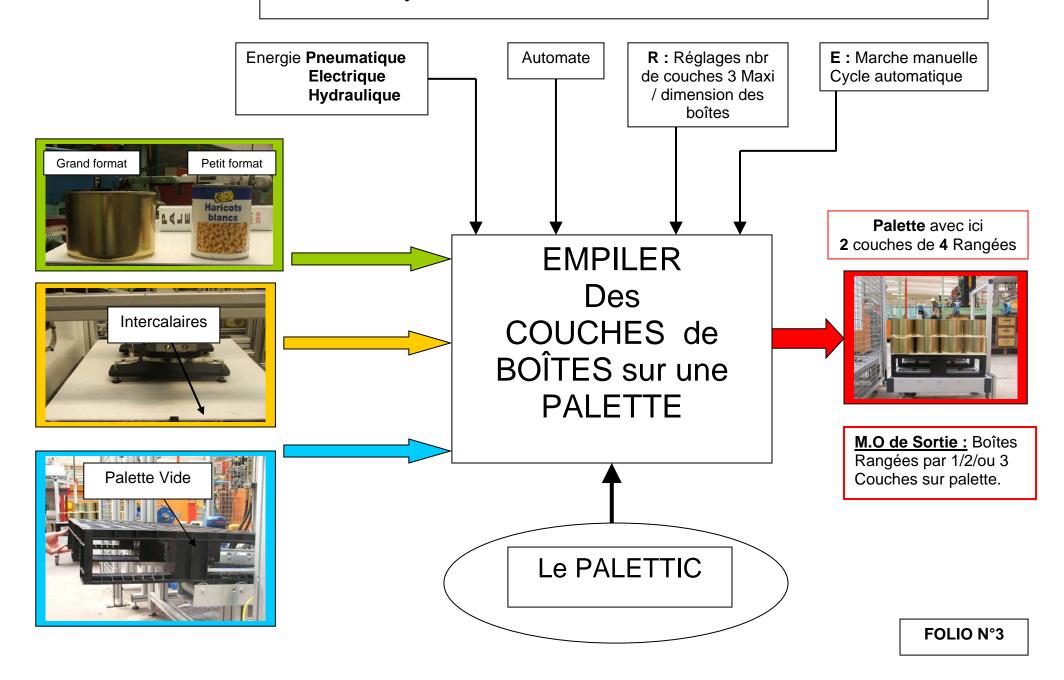
## Le système :

## PALETTISEUR MPI 300



# QUELLES SONT LES ENERGIES UTILISEES ?

## Fonction A0 Du Système Automatisé le PALETTIC MPI 300

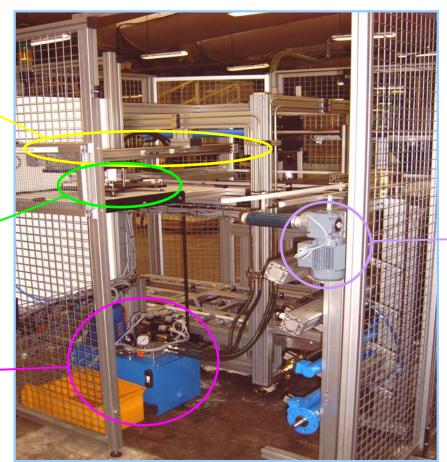


## QUELS SONT LES ACTIONNEURS ET OU SONT-ILS SITUES P

Vérin de transfert d'intercalaire PNEUMATIQUE

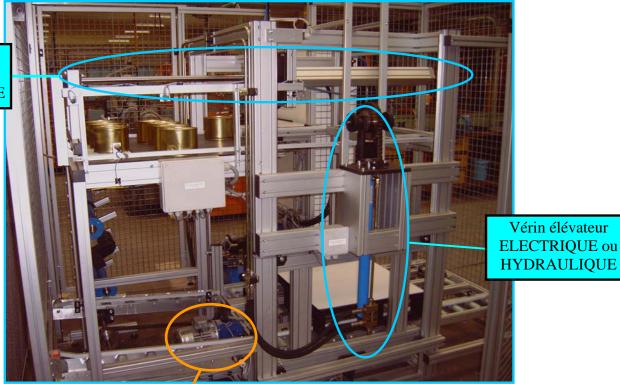
Préhension d'intercalaire PNEUMATIQUE

Groupe hydraulique ELECTRIQUE



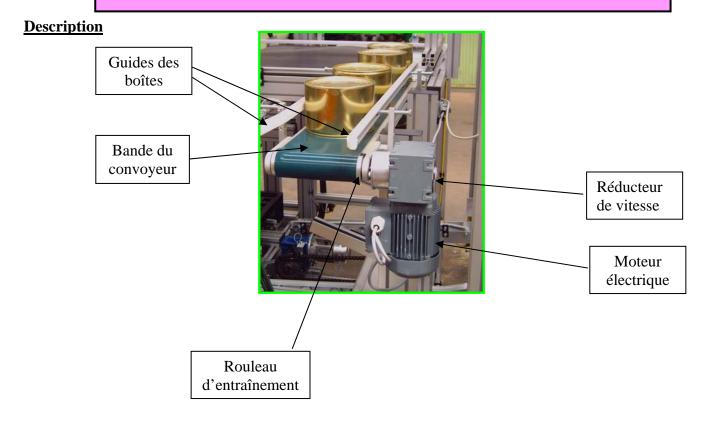
Convoyeur de boîtes à bande et à rouleaux ELECTRIQUE

Vérin de pelle PNEUMATIQUE ou HYDRAULIQUE



Convoyeur de palette à chaîne ELECTRIQUE

#### Sous-système: CONVOYEUR A BANDE ET ROULEAUX



#### **Principe**

Les boîtes sont placées sur le tapis

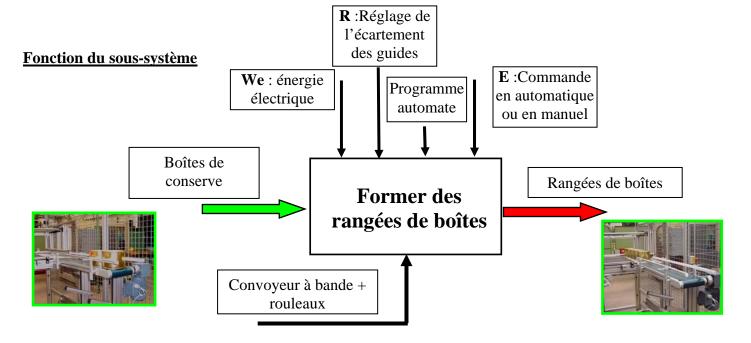


La mise en mouvement du tapis par le moto-réducteur entraîne les boîtes

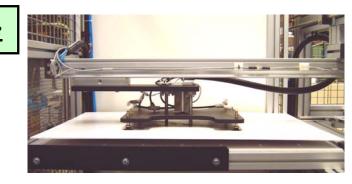


Les boîtes sont alignées lelong de la pelle sur les rouleaux fous

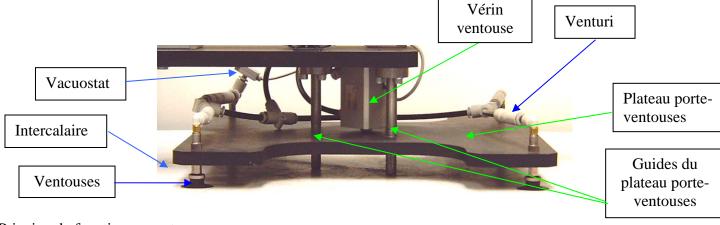




#### Sous-système Préhension d'un intercalaire

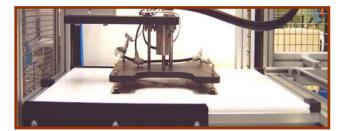


#### Présentation du système

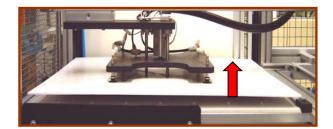


#### Principe de fonctionnement

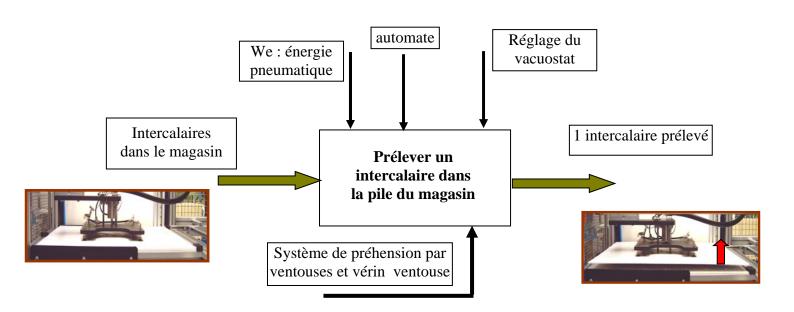
Préhension par les ventouses de l'intercalaire



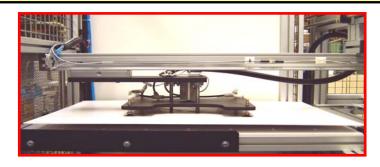
montée de l'intercalaire par rentrée du vérin ventouse

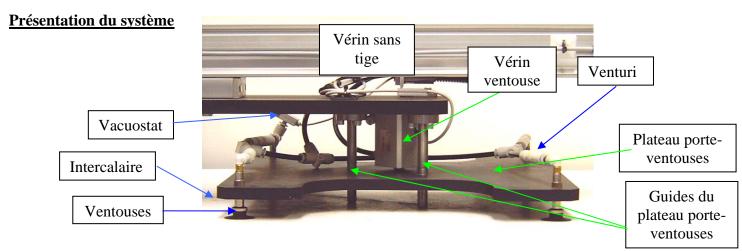


#### **Fonction**



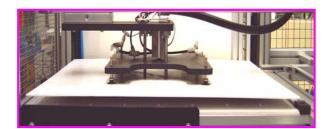
#### Sous-système: Transfert d'un intercalaire



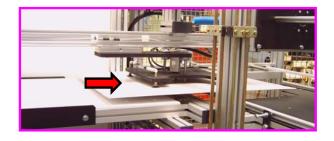


#### Principe de fonctionnement

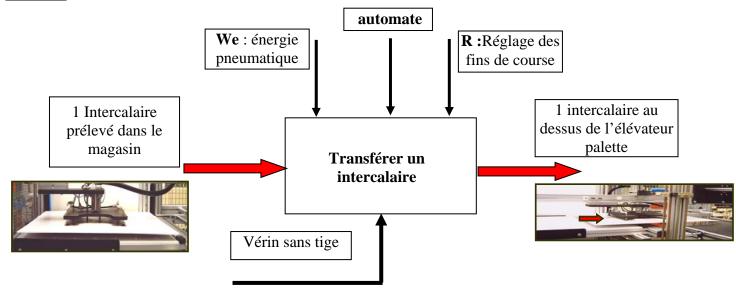
Préhension par les ventouses de l'intercalaire au dessus du magasin



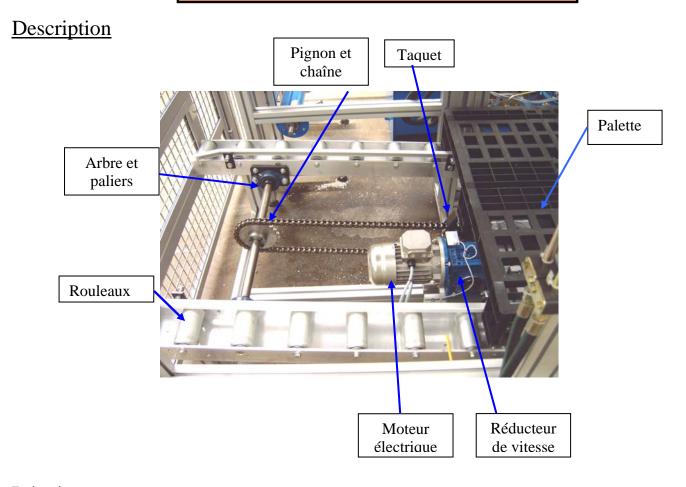
déplacement du chariot porte ventouses au dessus de la palette ou de la couche de boîtes



#### **Fonction**



#### Sous système: CONVOYEUR A CHAINE

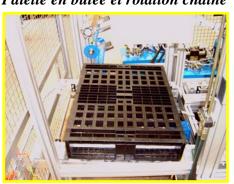




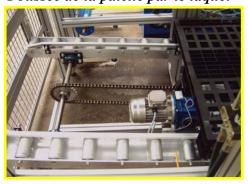


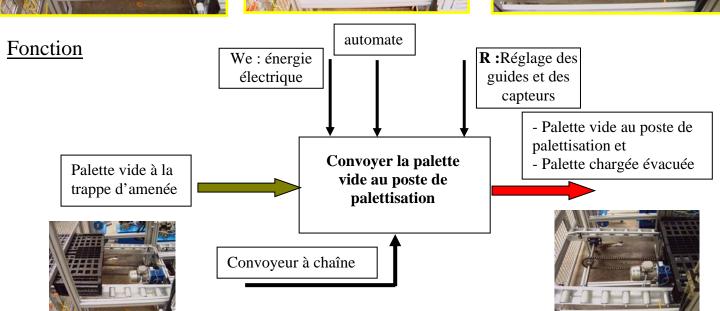


Palette en butée et rotation chaîne

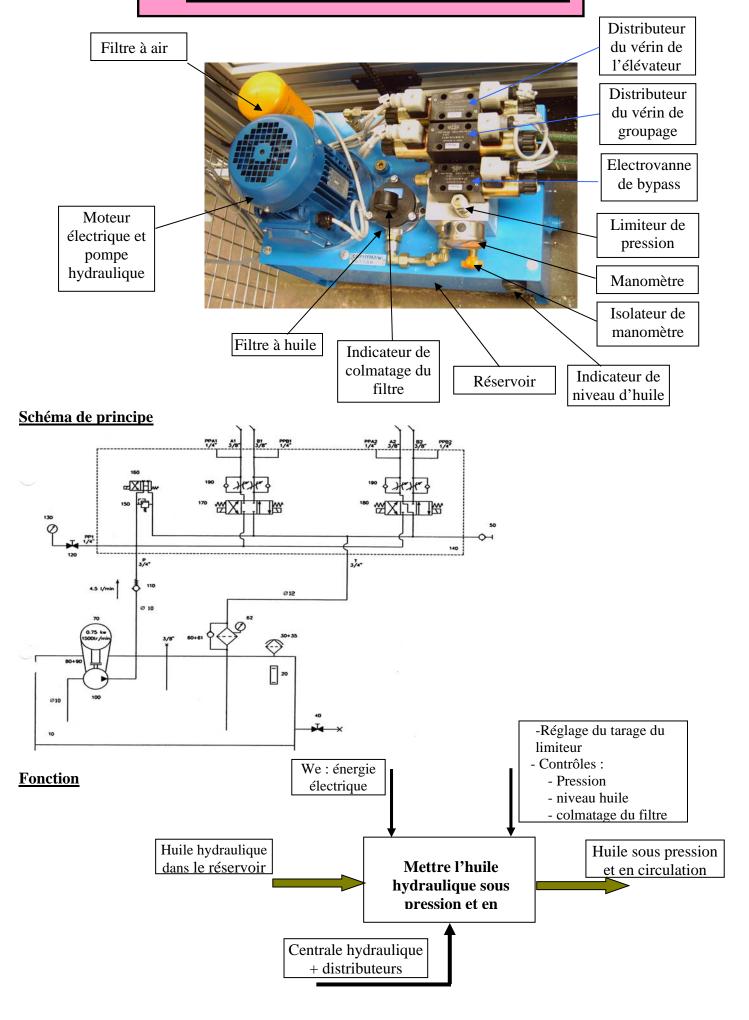


Poussée de la palette par le taquet



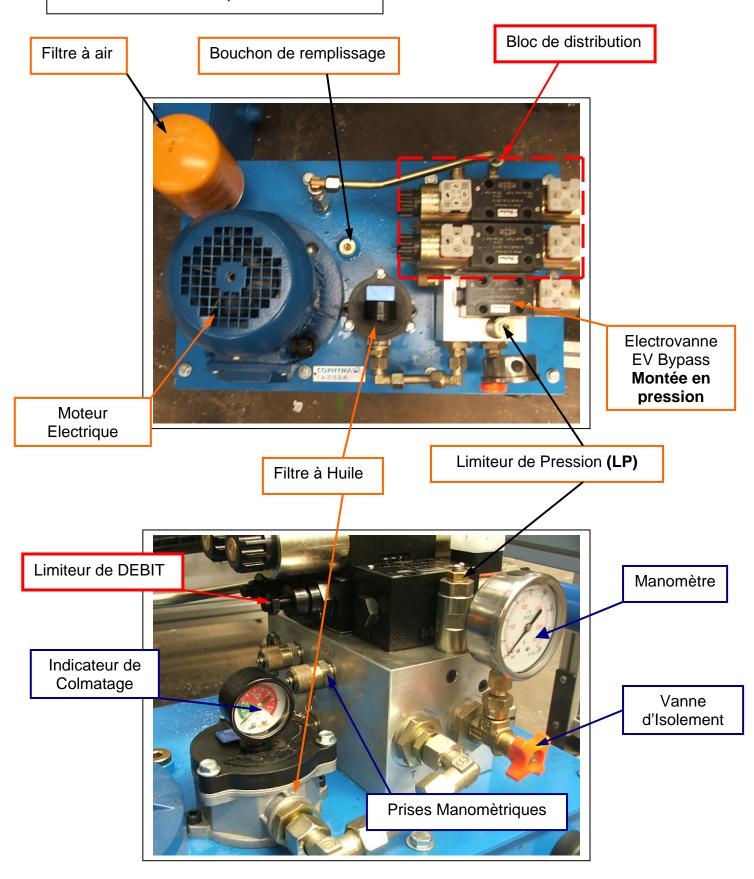


#### Sous-système: GROUPE HYDRAULIQUE



#### Présentation du **G**roupe **M**oteur **P**ompe Du Système Automatisé **LE PALETTIC MPI 300**

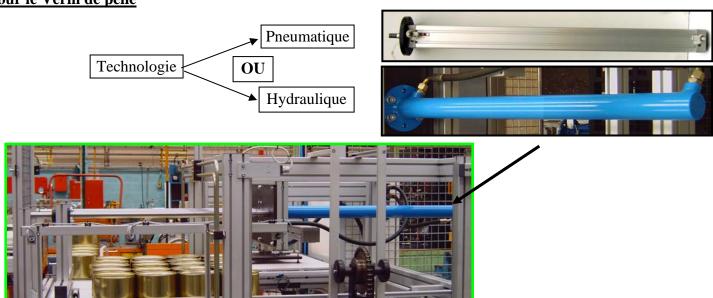
#### 1- Présentation du Groupe HYDRAULIQUE



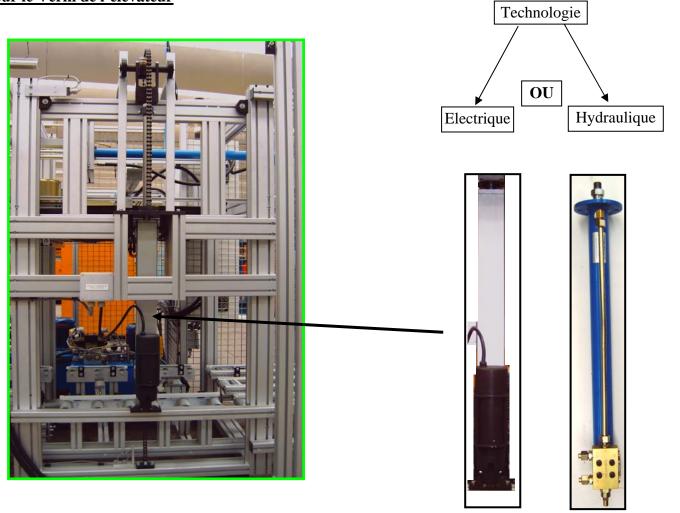
## <u>LE PALETTISEUR MPI 300</u> <u>Configuration</u>

#### Sélection des actionneurs et des énergies

#### Pour le Vérin de pelle

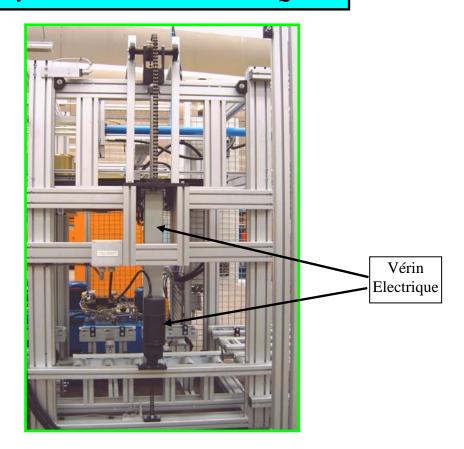


#### Pour le Vérin de l'élévateur

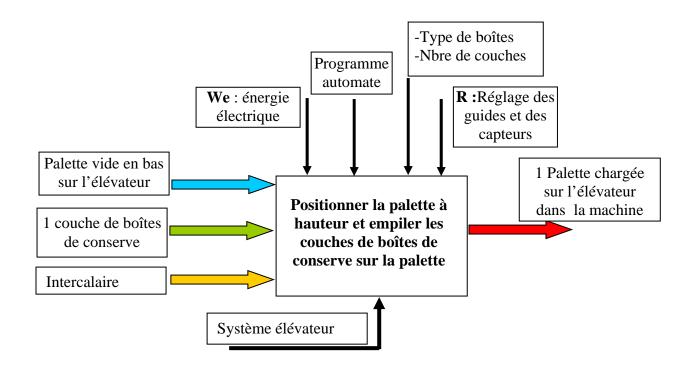


#### Sous-système Vérin élévateur ELECTRIQUE

#### **Présentation**

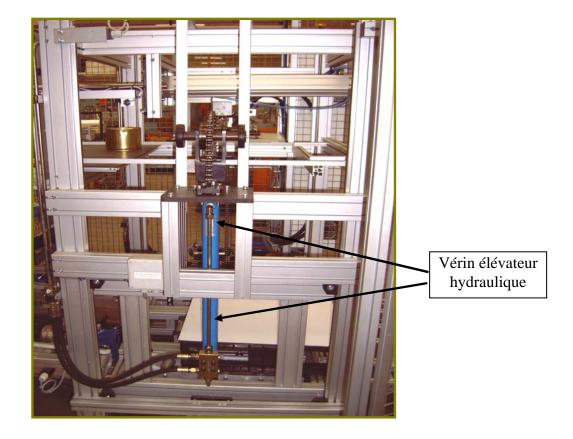


#### fonction du système

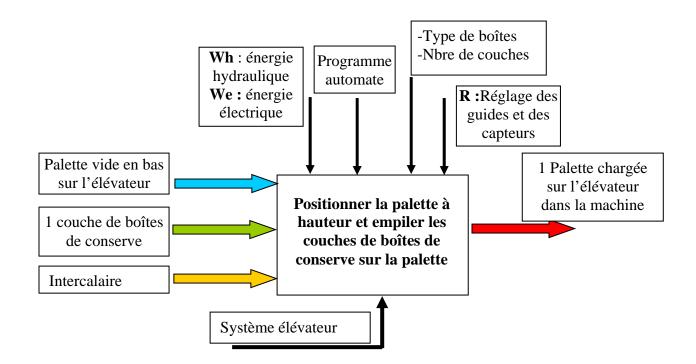


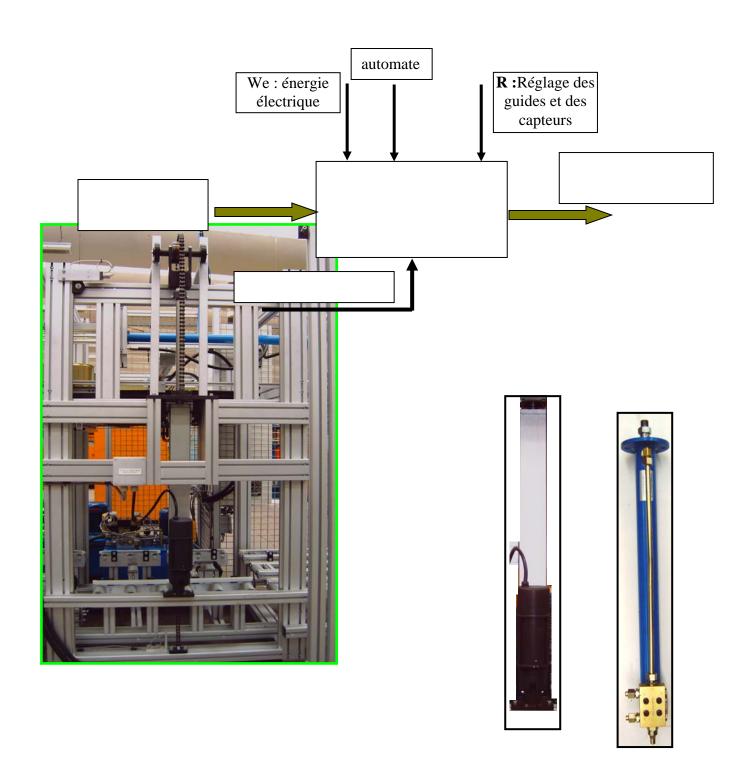
#### Sous-système Vérin élévateur HYDRAULIQUE

#### **Présentation**



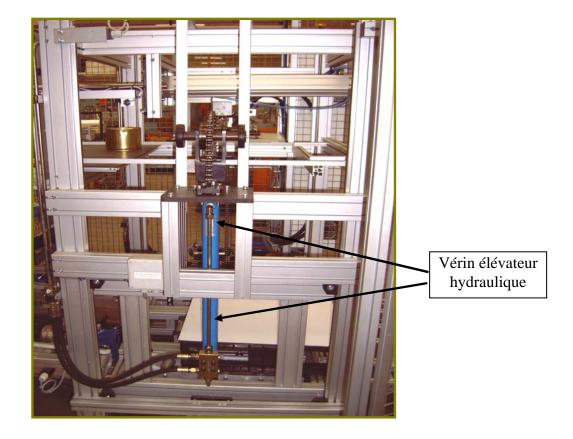
#### Fonction du système



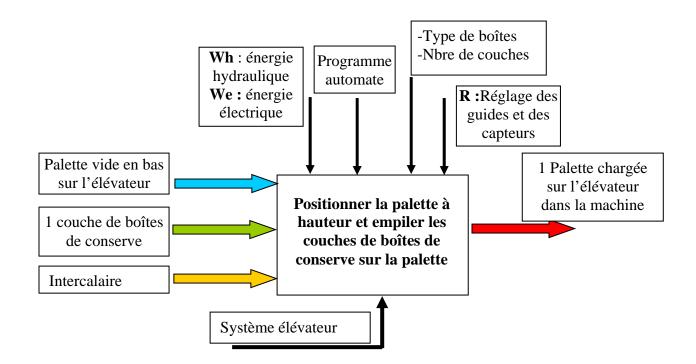


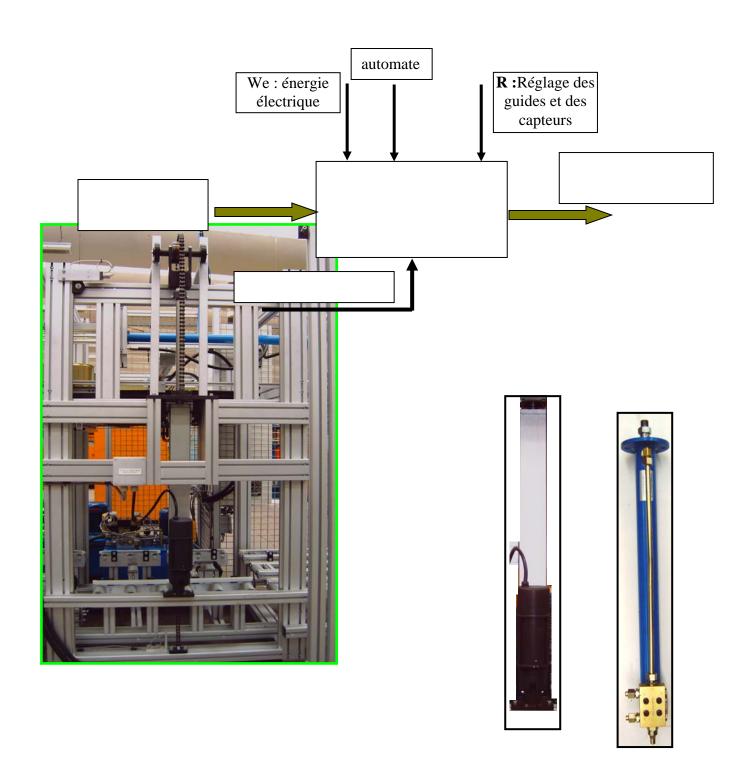
#### Sous-système Vérin élévateur HYDRAULIQUE

#### **Présentation**



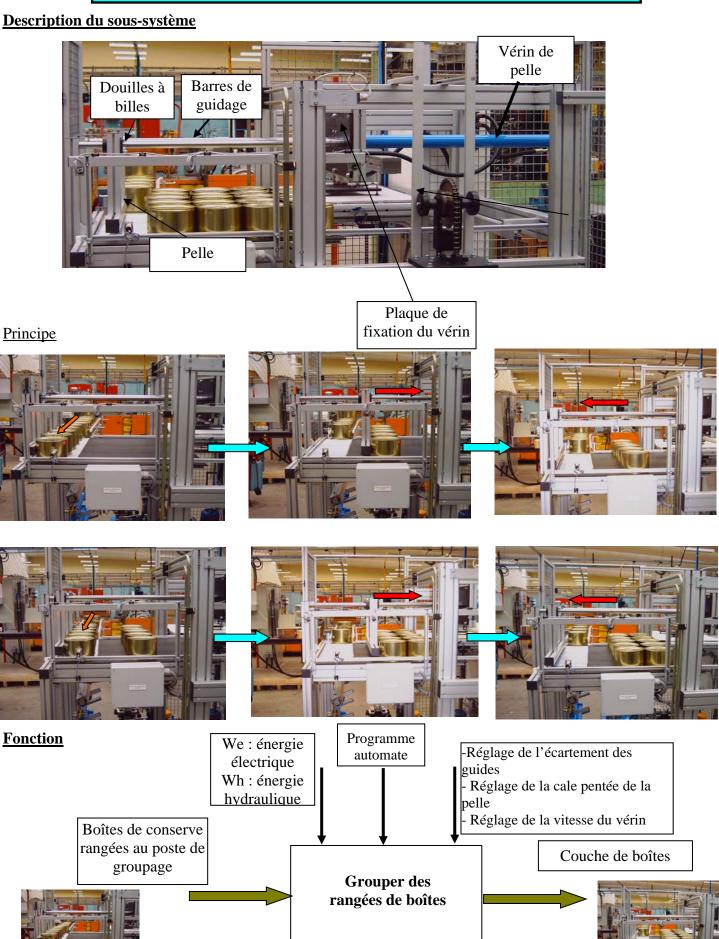
#### Fonction du système





#### Sous-système: PELLE DE GROUPAGE HYDRAULIQUE

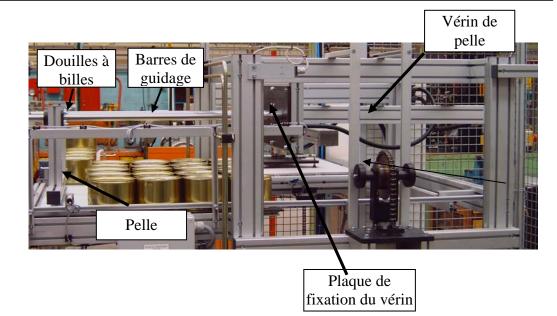
#### Description du sous-système



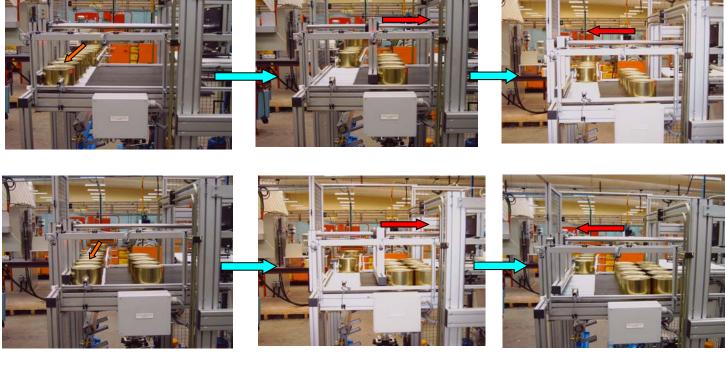
Pelle + vérin de groupage

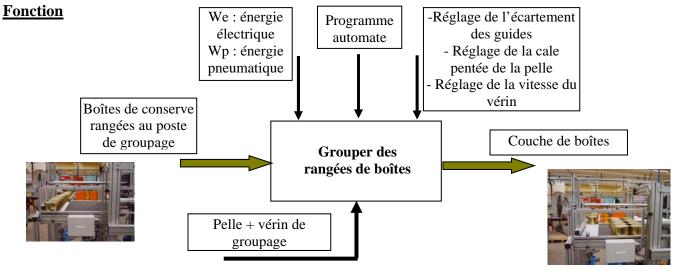
#### Sous-système: PELLE DE GROUPAGE PNEUMATIQUE

#### **Principe**

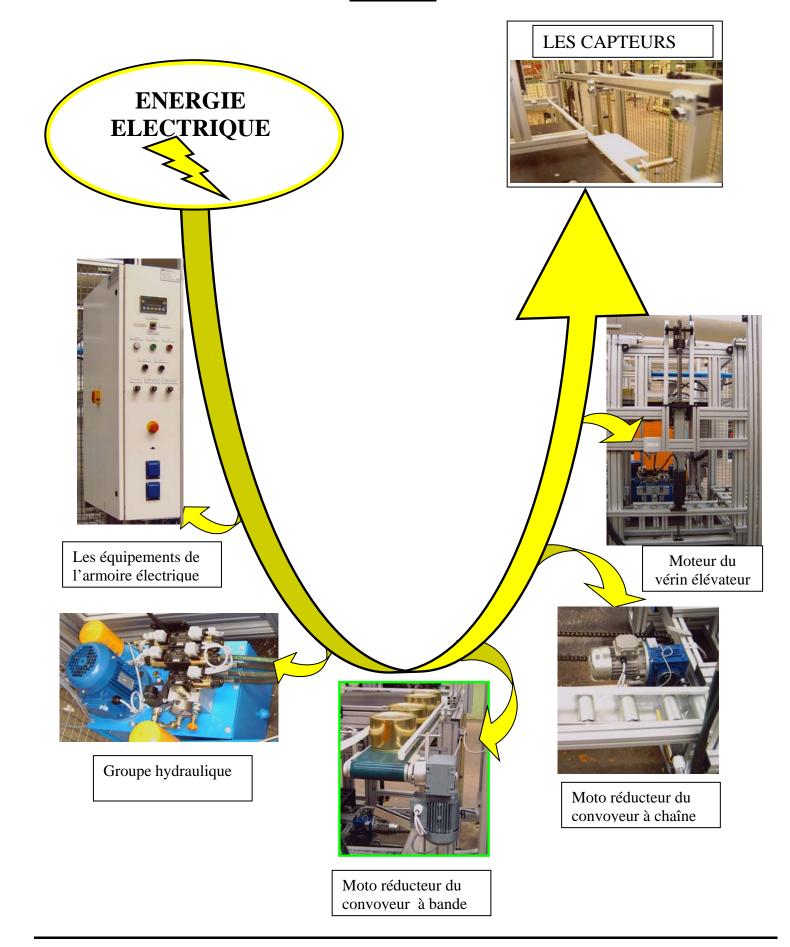


#### **Principe**





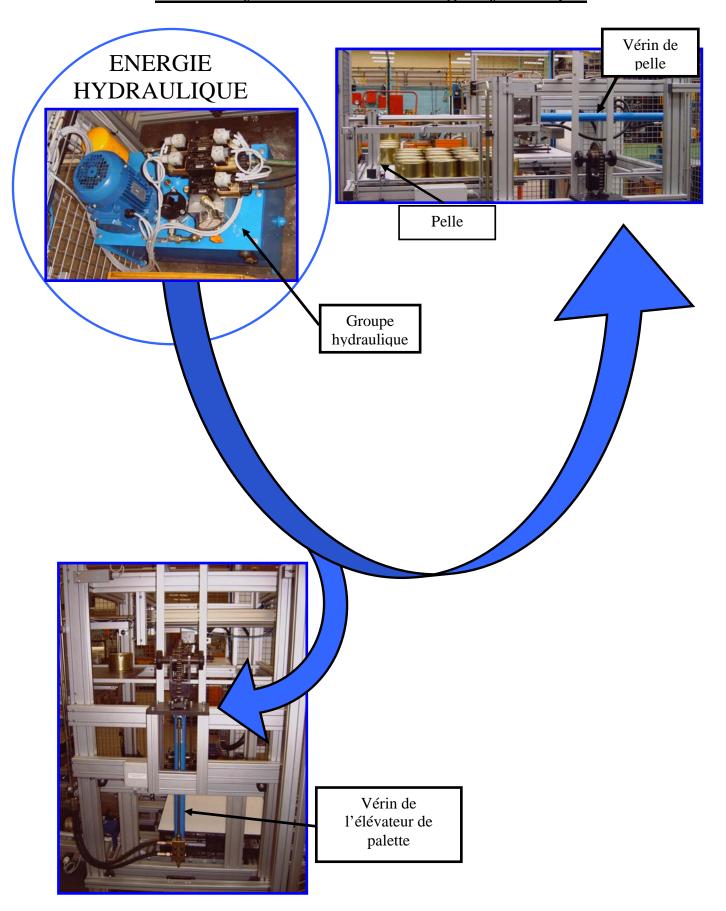
#### Les sous-systèmes utilisant l'énergie électrique



#### Le système

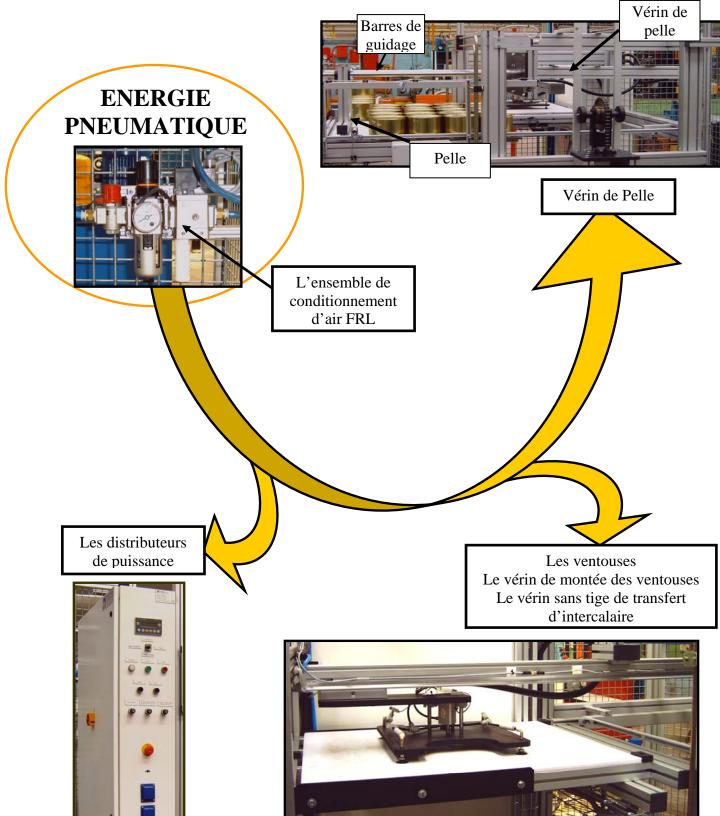


#### <u>LE PALETTISEUR MPI 300</u> <u>Les sous-systèmes utilisant l'énergie hydraulique</u>



#### Les sous-systèmes utilisant l'énergie

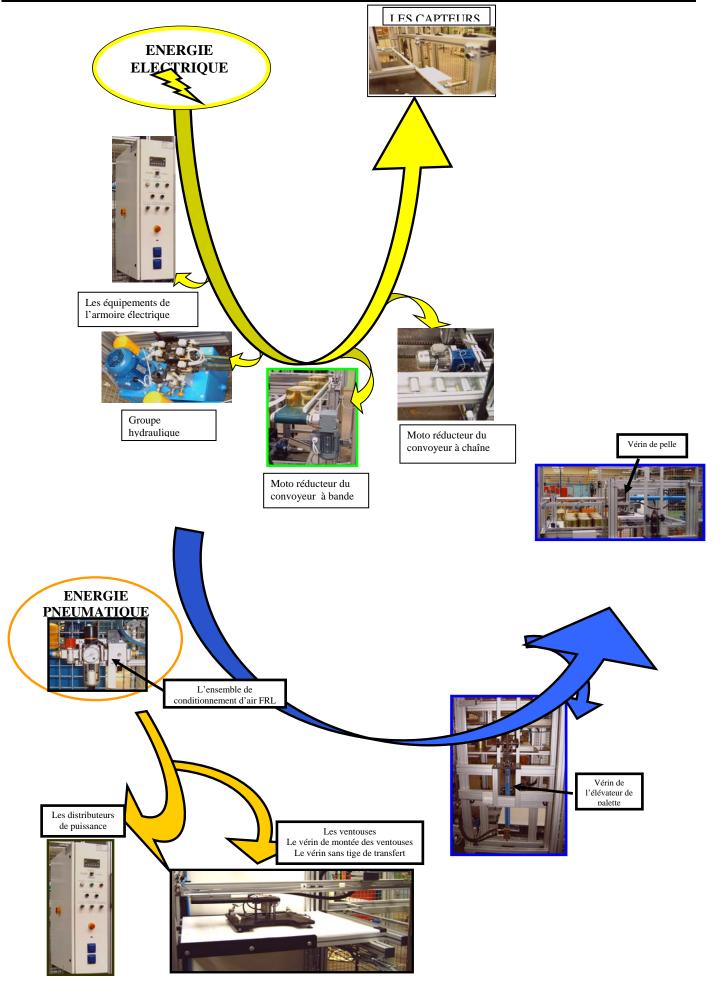




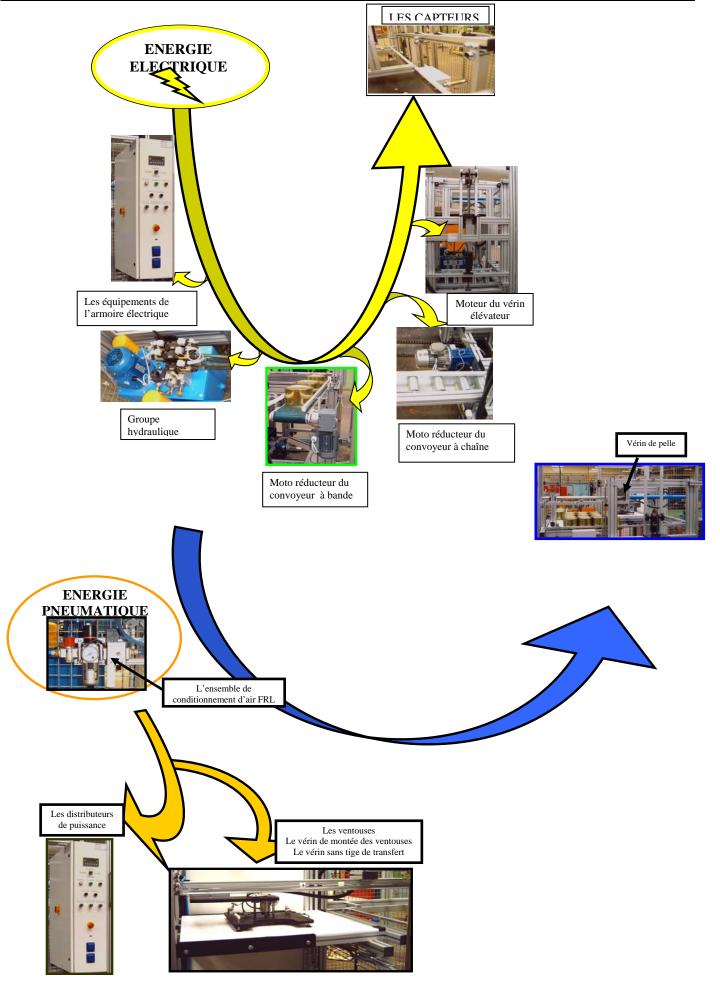
#### Le système



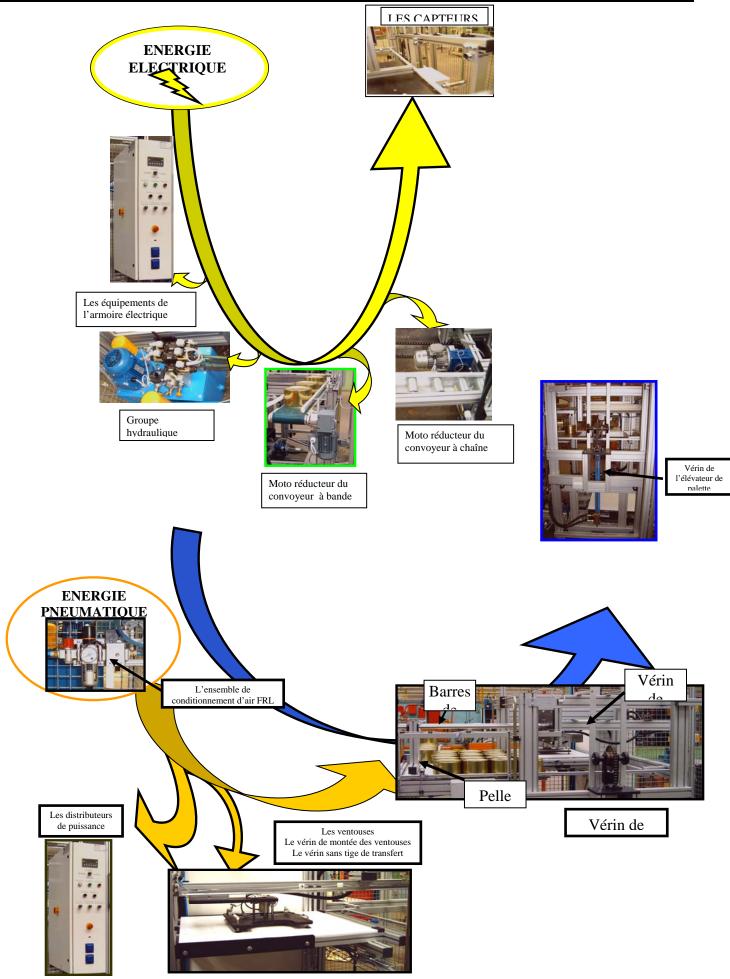
<u>LE PALETTISEUR MPI 300</u> <u>Synthèse en configuration des énergies électrique, pneumatique et hydraulique</u>



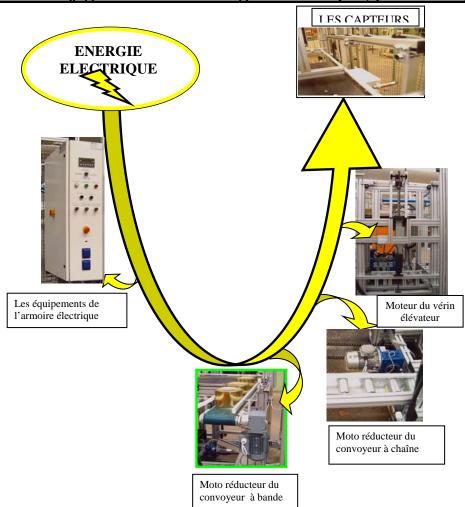
Synthèse en configuration des énergies électrique, pneumatique et hydraulique

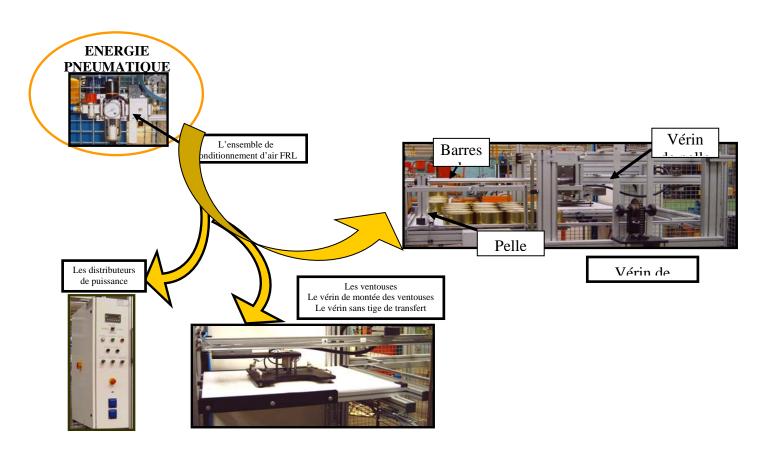


Synthèse en configuration des énergies électrique, pneumatique et hydraulique



Synthèse en configuration des énergies électrique, pneumatique et hydraulique





<u>LE PALETTISEUR MPI 300</u> Synthèse en configuration des énergies électrique, pneumatique

