

## **Exercício 2 – Rede de Petri**

Sistema de controle para transportador automático de peças.

Crie uma rede de Petri, utilizando o software PIPE2: Software de Simulação de Redes de Petri, que detalhe o Sistema de controle para o transportador automático de peças apresentado na Figura 1.

O software deve ser baixado do seguinte site:

<http://pipe2.sourceforge.net>

### **Descrição do Processo da Figura.**

- 1) O transporte de peças na esteira e a sua retirada são realizados automaticamente, sem a intervenção do operador, a partir do acionamento de uma botoeira (BL1).
- 2) Acoplado mecanicamente à esteira, um motor elétrico (MT1) é responsável pela movimentação.
- 3) Um cilindro pneumático de duas vias, comandado por dois solenoides, S1 (que avança o pistão) e S2 (que recua o pistão), é encarregado da retirada das peças da esteira.
- 4) No final do percurso, há um sensor de fim de curso FC1, que indica o próximo passo do circuito. Ao detectar a peça, um pistão é acionado por uma válvula solenóide S1, empurrando o objeto para dentro de uma caixa e, simultaneamente, parando a esteira.
- 5) O sistema só continuará com o procedimento de transporte quando a peça cair na caixa, isto é, quando o sensor de fim de curso FC2 for acionado.
- 6) Nesse momento, a válvula S2 também é acionada para que o pistão volte ao estado de recuo, enquanto a válvula S1 é desligada para permitir esse movimento.
- 7) A planta também possui um sistema de acionamento e segurança composto por um relé térmico RT1, um botão para ligar o motor BL1, um botão para desligar o motor BLD e um botão de emergência BE1.

