

# ÍNDICE



RODRIGUEZ

PRÓLOGO .....	XI
---------------	----

INTRODUCCIÓN: MÉTODOS DE DISEÑO DIGITAL DE AUTOMATISMOS .....	1
--	---

Ejemplo 1º .....	3
Ejemplo 2º .....	19
Ejemplo 3º .....	25

## PARTE I DISEÑO DE AUTOMATISMOS ELECTRÓNICO-ELÉCTRICOS

PROBLEMA 1: Bomba de agua .....	39
PROBLEMA 2: Motor hace girar un disco una vuelta y se para (1º caso) .....	52
PROBLEMA 3: Motor hace girar un disco una vuelta y se para (2º caso) .....	62
PROBLEMA 4: Bombilla ON-OFF mediante un pulsador (1º caso) .....	73
PROBLEMA 5: Bombilla ON-OFF mediante un pulsador (2º caso) .....	86
PROBLEMA 6: Movimiento derecha-izquierda de un móvil sobre un husillo (2 subciclos) (1º caso) .....	98
PROBLEMA 7: Movimiento derecha-izquierda de un móvil sobre un husillo (2 subciclos) (2º caso) .....	108

## ÍNDICE

PROBLEMA 8:	Movimiento derecha-izquierda de un móvil sobre un husillo (2 subciclos) (3 <sup>er</sup> caso) .....	129
PROBLEMA 9:	Movimiento derecha-izquierda de un móvil sobre un husillo (2 subciclos) (4 <sup>o</sup> caso) .....	139
PROBLEMA 10:	Carga y descarga de una vagoneta .....	155
PROBLEMA 11:	Control de 2 cintas transportadoras (1 <sup>er</sup> caso) .....	174
PROBLEMA 12:	Control de 2 cintas transportadoras (2 <sup>o</sup> caso) .....	183
PROBLEMA 13:	Control de un limpiaparabrisas (1 <sup>er</sup> caso) .....	193
PROBLEMA 14:	Control de un limpiaparabrisas (2 <sup>o</sup> caso) .....	204
PROBLEMA 15:	Control de un limpiaparabrisas (3 <sup>er</sup> caso) .....	219
PROBLEMA 16:	Parada de un motor en la 2 <sup>a</sup> , 3 <sup>a</sup> ó 4 <sup>a</sup> vuelta .....	230
PROBLEMA 17:	Parada de un motor en vueltas pares (1 <sup>er</sup> caso) .....	240
PROBLEMA 18:	Parada de un motor en vueltas pares (2 <sup>o</sup> caso) .....	248
PROBLEMA 19:	Giro indefinido de un motor de no pararlo en la 1 <sup>a</sup> vuelta ...	256
PROBLEMA 20:	Inversión de giro de un motor en cada vuelta .....	264
PROBLEMA 21:	Movimiento de vaivén de un móvil sobre un husillo (4 subciclos) .....	274
PROBLEMA 22:	Maniobras de emergencia y rearme (2 casos) .....	285
PROBLEMA 23:	Movimientos de vaivén de dos móviles sobre dos husillos (6 subciclos) .....	296
PROBLEMA 24:	Control de una grúa (1 <sup>er</sup> caso) .....	313
PROBLEMA 25:	Control de una grúa (2 <sup>o</sup> caso) .....	326
PROBLEMA 26:	Llenado de botellas .....	338
PROBLEMA 27:	Instalación de baños industriales (1 <sup>er</sup> caso) .....	346
PROBLEMA 28:	Instalación de baños industriales (2 <sup>o</sup> caso) .....	360
PROBLEMA 29:	Depuradora de agua .....	374
PROBLEMA 30:	Control automático de la puerta de un garage .....	383

**PARTE II****DISEÑO DE AUTOMATISMOS ELECTRÓNICO-NEUMÁTICOS**

PROBLEMA 31: Ciclo en T de un cilindro neumático .....	397
PROBLEMA 32: Rechazo de barras metálicas de longitud igual o superior a L ..	411
PROBLEMA 33: Ciclo en U de dos cilindros neumáticos .....	417
PROBLEMA 34: Ciclo en L de dos cilindros neumáticos .....	431
PROBLEMA 35: Movimientos de vaivén de dos cilindros neumáticos (6 subciclos)	441
PROBLEMA 36: Movimientos de vaivén de tres cilindros neumáticos (6 subciclos)	452
PROBLEMA 37: Cadena automática de taladrado .....	463
PROBLEMA 38: Expulsión de paquetes .....	476
PROBLEMA 39: Ciclo industrial I .....	491
PROBLEMA 40: Ciclo industrial II .....	502
PROBLEMA 41: Ciclo industrial III .....	514
PROBLEMA 42: Sistema electroneumático de varios ciclos .....	527
Apéndice A: Otros métodos de diseño de automatismos .....	555
Apéndice B: Forma de conectar una puerta o un biestable a un motor .....	563
Apéndice C: Forma de conectar una puerta o un biestable a una electroválvula ....	567
Apéndice D: Tabla comparativa de instrucciones de 4 autómatas .....	571
<b>BIBLIOGRAFIA</b> .....	577