Labrapport TTK4175

Group 22 Student Vebjørn Wøllo Student Magne Angvik Hovdar

February 22, 2021

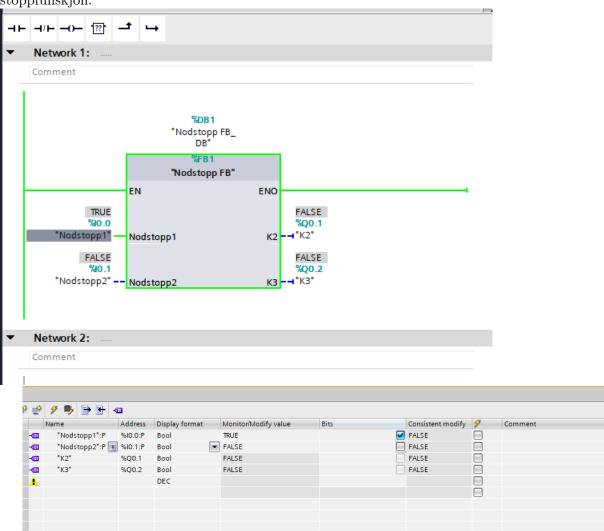
Contents

1	Siemens motorstyring - lab						
	1.1	Hardwareoppsett og PLS-simulering	1				
	1.2	Frekvensomformer	1				
	1.3	Siemens open Library	2				
	1.4	Sikkerhet	2				
	1.5	HMI	4				
	1.6	Tilbakemelding	10				

1 Siemens motorstyring - lab

1.1 Hardwareoppsett og PLS-simulering

Hardware ble satt opp etter instruks fra oppgaven. Vi fikk etablert kontakt mellom ProfiNet-enhetene. Vi programmerte en enkel AND-blokk med nød-stoppfunskjon.



1.2 Frekvensomformer

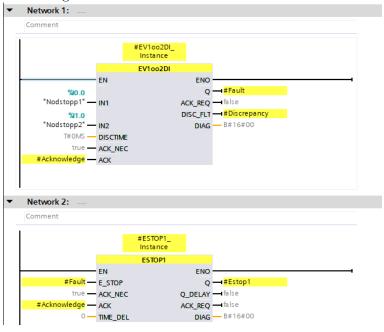
Vi konfigurerte frekvensomformeren i Commissioning Wizard. Verdiene la vi inn i henhold til motorens merkeskilt I = 2.2A, P = 0.55W, U = 230V, trekantkobling og 1440 rpm. I online-testen kjørte vi motoren framover, bakover og testet joggefunksjonen. Alt fungerte i henhold til det som vi forventet.

1.3 Siemens open Library

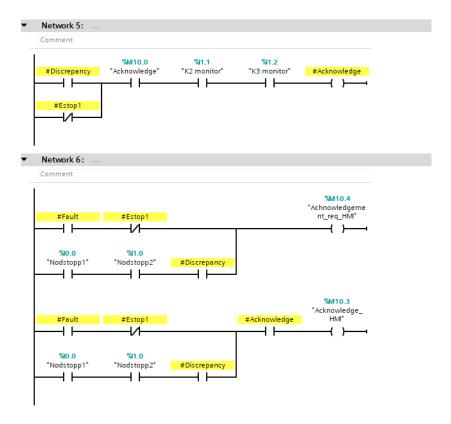
Vi la inn open library og funksjonsblokken for frekvensomformeren. Vi endret verdiene inn til blokken til verdiene oppgitt i oppgaven.

1.4 Sikkerhet

Vi fikk laget alle blokkene for fail safe.

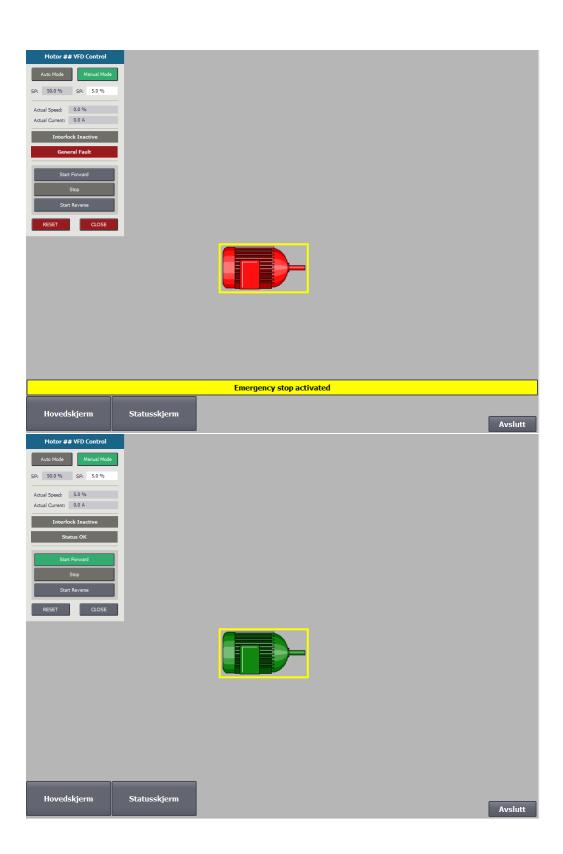


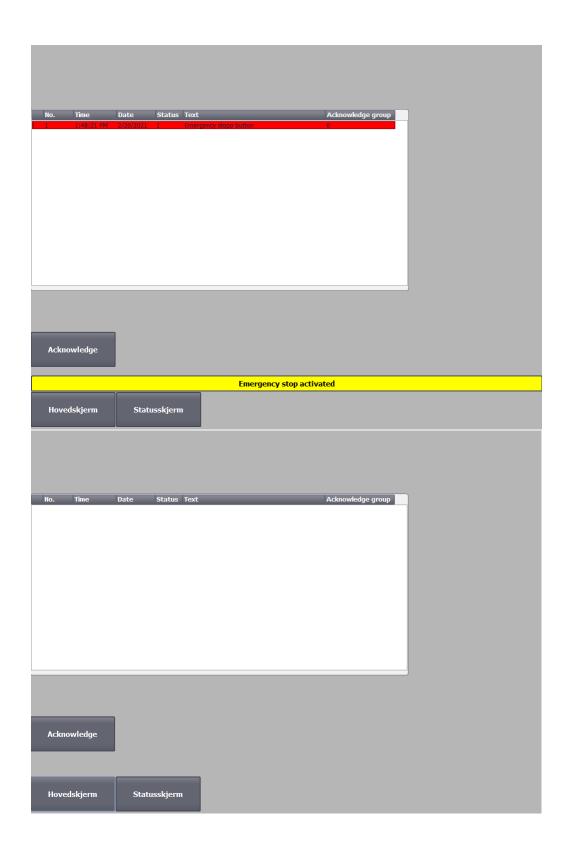
```
▼ Network 3:
    Comment
                                                                     %Q0.1
"K2"
       #Estop1 #Discrepancy
                                                                     %Q0.2
"K3"
                                                                      %Q0.0
"Alarm lys"
       #Estop1
     #Discrepancy
▼ Network 4:
    Comment
                                                                  %M10.1
"Alarm_ESTOP_
HMI"
       #Estop1
                                                                      %M10.2
"Alarm_
discrepancy_
HMI"
     #Discrepancy
         ΗĤ
```



1.5 HMI

Vi la inn skjermbilde for frekvensomformeren og motoren. Vi la inn kontrollpanelet til motorens skjermbilde. Vi testet at motorens skjermbilde fungerte i runtime. Vi laget skjermbilder for styringen. Her la vi inn muligheten for å bytte mellom hovedskjermen med motorstyringen, og en statusskjerm med alarmer. Vi programmerte ladder-programmet som håndterte kvittering av alarmer. Når vi lastet ned til PLSen, så kunne vi se at skjermbildet ser riktig ut, når vi aktiverer nødstoppen får vi opp en alarm på bildet. vi kan ikke kvittere ut alarmen før nødstoppen er deaktivert.





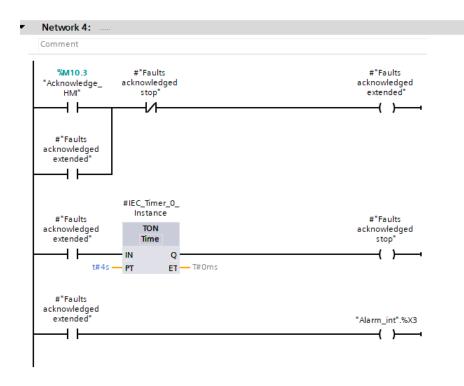
Di	screte alarms						
	ID	Name	Alarm text	Alarm class	Trigger tag	Trigge	Trigger addre
7	1	Nødstopp	Emergency stopp button	Errors	Alarm_int	0	Alarm_int.x0
7	2	Discrepancy	Discrepancy detected - perform mail	Errors	Alarm_int	1	Alarm_int.x1
7	3	Acknowledgement	Acknowledgement required	Warnings	Alarm_int	2	Alarm_int.x2
7	4	Acknowledged	Faults acknowledged	Acknowledgement	Alarm_int	3	Alarm_int.x3
	<add new=""></add>						

Funksjonsblokkene for HMI-bildene ble laget.

```
Network 1:
Comment
%M10.1
"Alarm_ESTOP_
HMI"
                       #Discrepancy_
Static_Value
                                                                                        "Alarm_int".%X0
                                                                                              #Nødstoppbryter_
Static_Value
                                                                                              ⊣ )—
Network 2:
Comment
 %M10.2
"Alarm_
discrepancy_
HMI"
                                                                                         "Alarm_int".%X1
                                                                                               ( )-
                                                                                         #Discrepancy_
Static_Value
                                                                                               <del>(</del> )-
Network 3:
Comment
%M10.3
"Acknowledge_
HMI"
                                                                                         "Alarm_int".%X2
      #Acknowledgeme
nt_req_Static
                                                                                               ( )-
```

Network 4: Comment #"Faults acknowledged extended" #"Faults acknowledged stop" %M10.3 "Acknowledge_ HMI" **-(**)-+#"Faults acknowledged extended" #IEC_Timer_0_ Instance #"Faults acknowledged extended" #"Faults acknowledged stop" TON Time +Q ET — T#0ms **←**)— - IN t#4s — **PT** #"Faults acknowledged extended" "Alarm_int".%X3 ()-

```
Network 1:
Comment
 %M10.1
"Alarm_ESTOP_
HMI"
                       #Discrepancy_
Static_Value
                                                                                        "Alarm_int".%X0
      -| |-
                                                                                             ← )—
                                                                                        #Nødstoppbryter_
Static_Value
                                                                                              ⊣ )—
Network 2:
Comment
 %M10.2
"Alarm_
discrepancy_
HMI"
                                                                                        "Alarm_int".%X1
       ( )—
                                                                                         #Discrepancy_
Static_Value
                                                                                              <del>(</del> )—
Network 3:
Comment
 %M10.3
"Acknowledge_
HMI"
                                                                                        "Alarm_int".%X2
       -| |-
                                                                                              -( )----
                                                                                       #Acknowledgeme
nt_req_Static
                                                                                              ⊣ )—
```



1.6 Tilbakemelding

Instruksene i lab-oppgaven var gode. Det hadde vært bra for læring hvis det hadde vært litt flere teorispørsmål rundt sikkerhetshåndtering. Ev. noen oppgaver som ikke hadde kokebok. For eksempel hastighetsregulering av motoren med nødstoppfunksjon.