# РАЗРАБОТКА ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДЛЯ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ СТЕНДОМ ИСПЫТАТЕЛЬНЫМ ГИДРОБАРИЧЕСКИМ

Симоновский Даниил, группа 5130901/10101 Руководитель - Лавров Алексей Александрович

#### АКТУАЛЬНОСТЬ

- Необходимость тестировать оборудование, работающее под высоким давлением.
- Отсутствие автоматизированных решений на территории СПб.
- Избыточность существующих решений на рынке
- Работа выполняется для компании АО «НПО «Прибор».



#### ЧТО ТАКОЕ СИГ





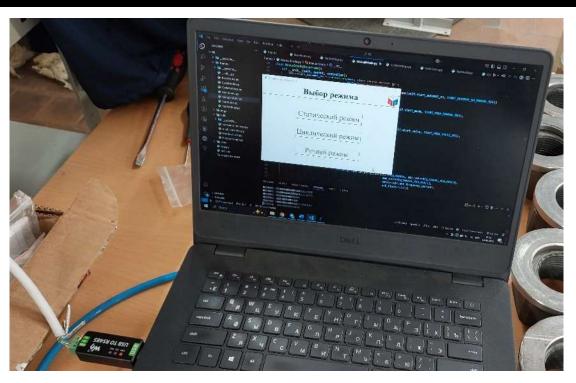
Гидробак

Система кранов

#### ЧТО ТАКОЕ СИГ



Щит управления



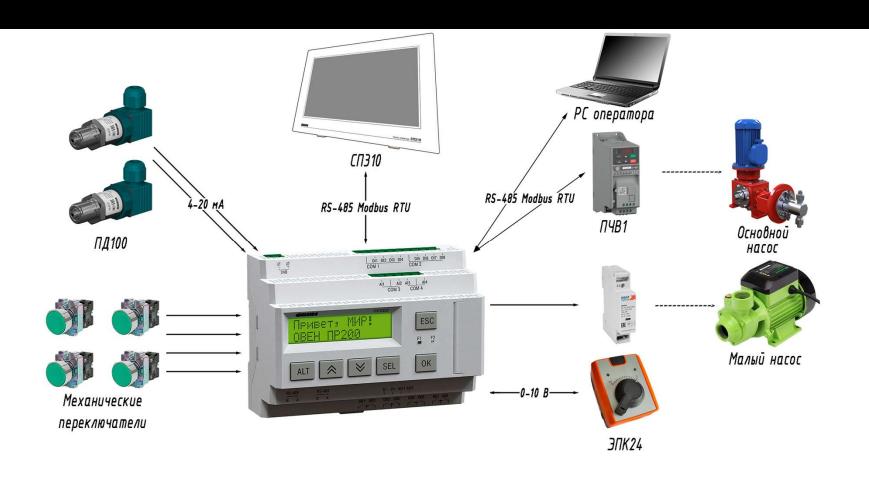
Удаленное рабочее место оператора

#### ЦЕЛИ

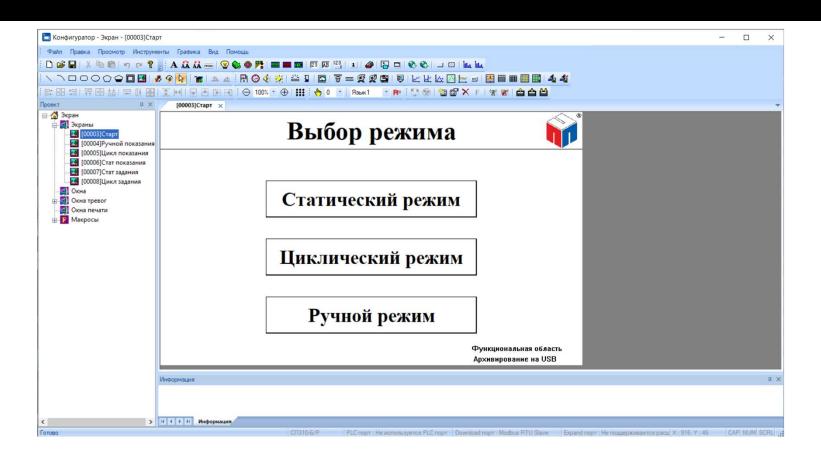
Целью выпускной квалификационной работы является:

- Разработка программного обеспечения для управления СИГ.
- Разработка дублирующего интерфейса оператора.
- Разработка программы для визуализации процесса испытаний по сохраненным данным.

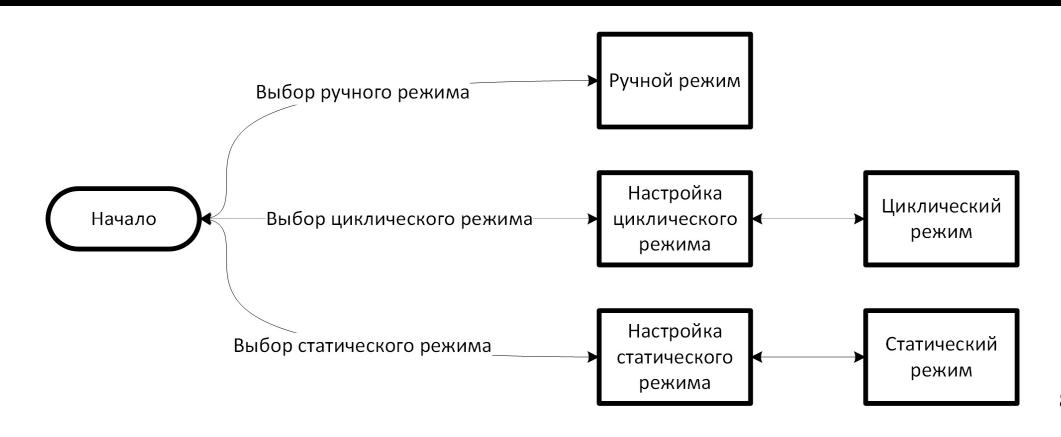
## СХЕМА ПОДКЛЮЧЕНИЙ СИГ



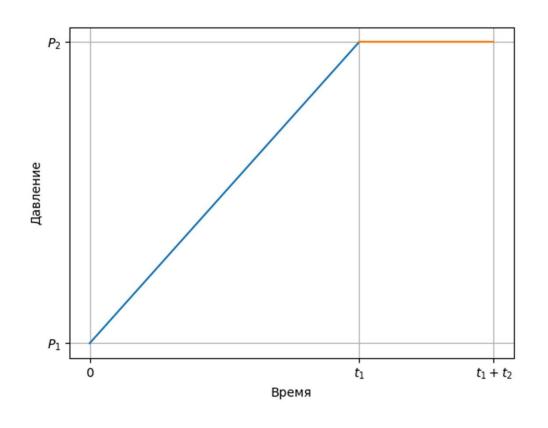
#### ИНТЕРФЕЙС СРЕДЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ СПЗ10

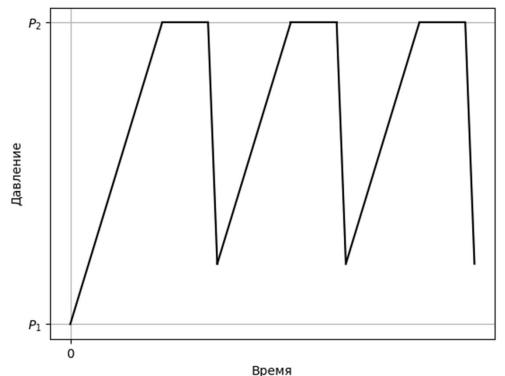


#### ЭКРАНЫ

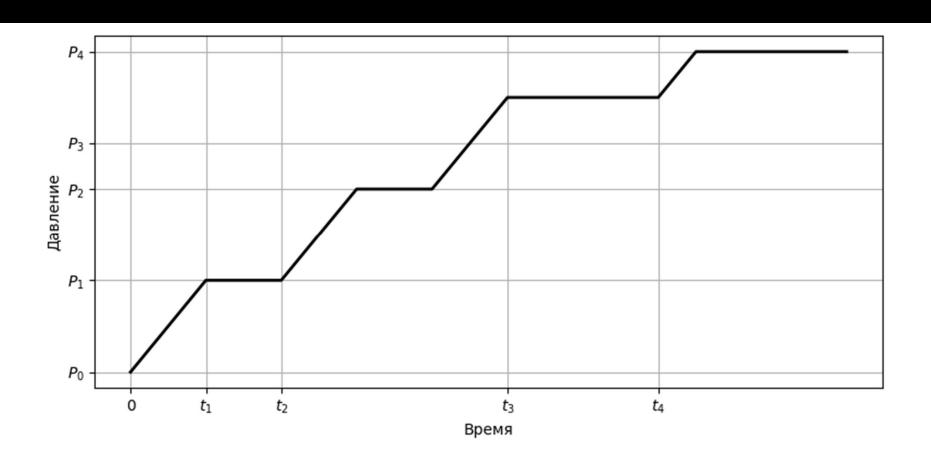


## ЦИКЛИЧЕСКИЙ РЕЖИМ

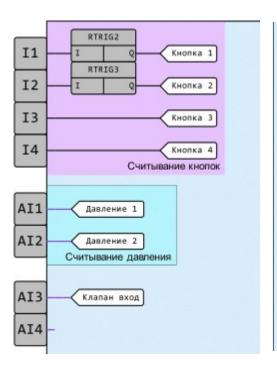


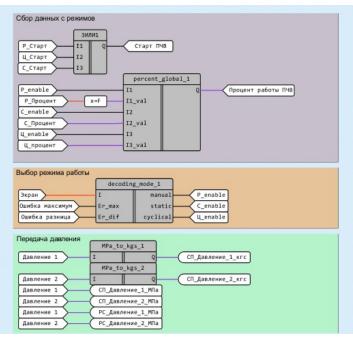


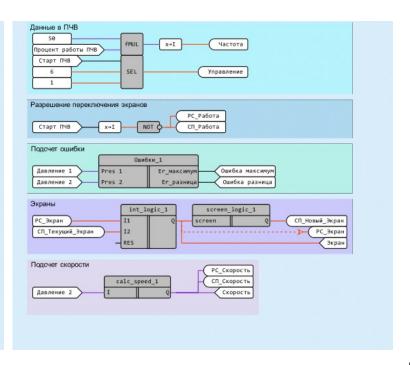
## СТАТИЧЕСКИЙ РЕЖИМ



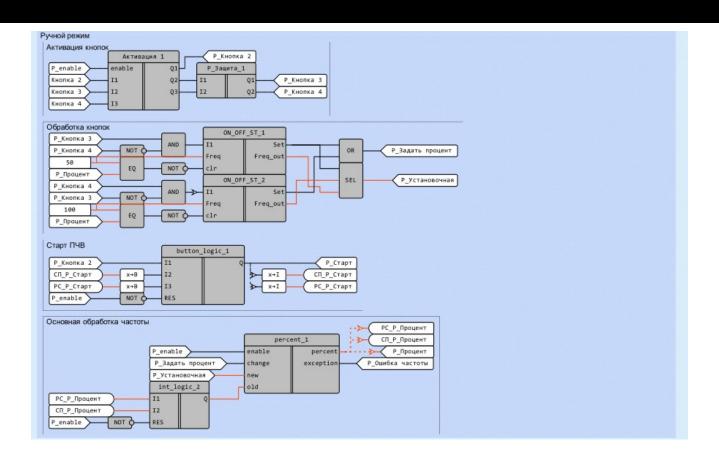
#### **КОД ПР200**



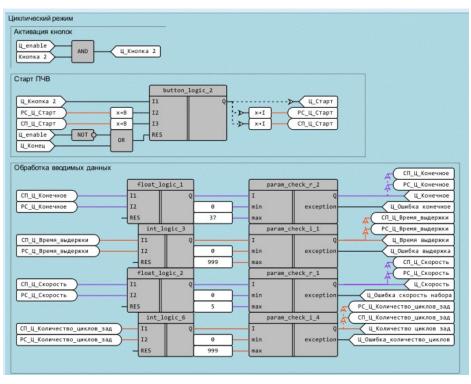


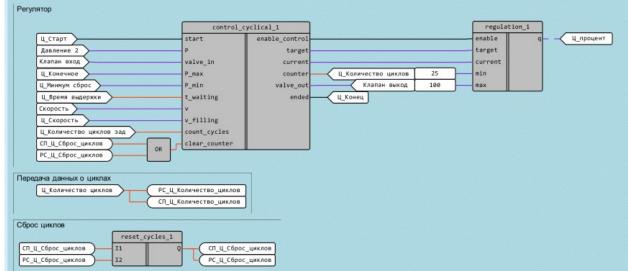


#### КОД ПР200. РУЧНОЙ РЕЖИМ

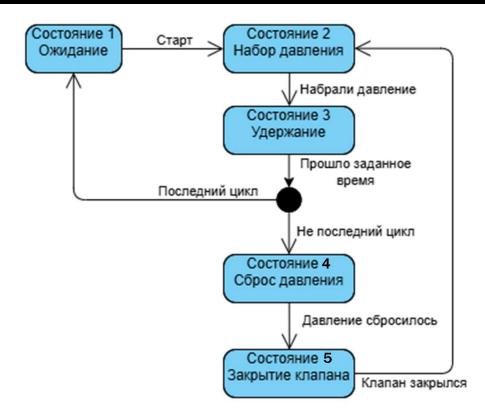


#### КОД ПР200. ЦИКЛИЧЕСКИЙ РЕЖИМ

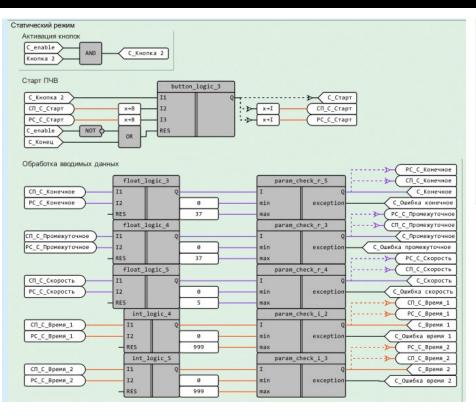


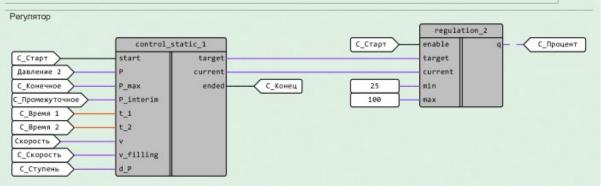


#### КОД ПР200. ЦИКЛИЧЕСКИЙ РЕЖИМ

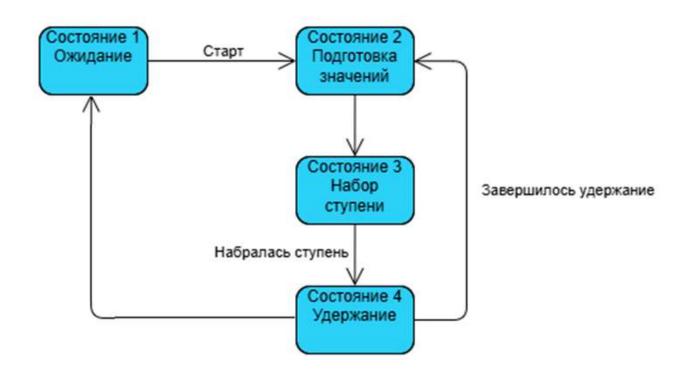


#### КОД ПР200. СТАТИЧЕСКИЙ РЕЖИМ





#### КОД ПР200. СТАТИЧЕСКИЙ РЕЖИМ



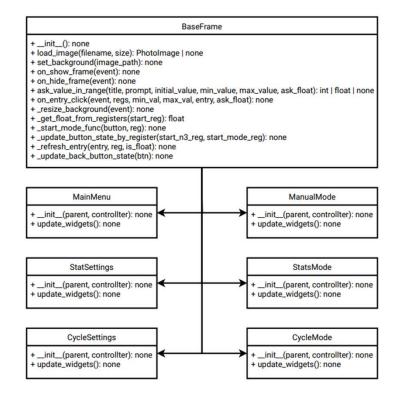
## КОД УДАЛЁННОГО РАБОЧЕГО МЕСТА ОПЕРАТОРА

#### App

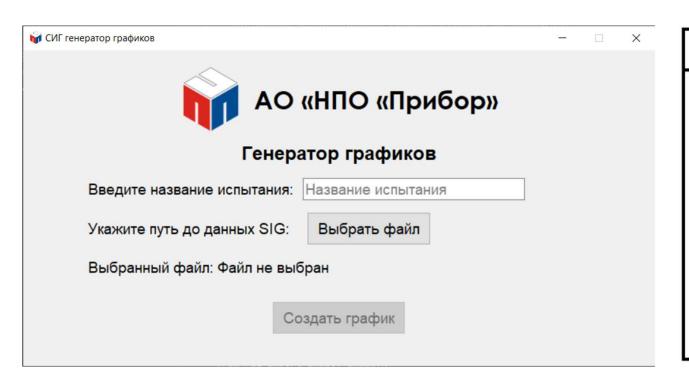
- + \_\_init\_\_(): none
- + on\_close(): none
- + \_plots\_upd(): none
- + \_write\_registers\_callback(request): none
- + \_show\_frame(cont): none
- + \_center\_window(): none
- + \_update\_kgs1(): none
- + \_update\_kgs2(): none

#### ModbusSlave

- + \_\_init\_\_(): none
- + start(): none
- + stop(): none
- + set\_callback(functional\_code, callback): none
- + \_auto\_detect\_port(timeout): bool
- + \_rtu\_loop(): none
- + \_get\_expected\_rtu\_length(data): none
- + \_calculate\_crc(data): bytes
- + \_process\_request(request): bytearray
- + \_write\_multiple\_registers(slave\_id, pdu): bytearray
- + \_write\_single\_registers(slave\_id, pdu): bytearray
- + \_read\_holding\_registers(slave\_id, pdu): bytearray
- + \_exception\_response(slave\_id, function\_code, exception\_code): bytearray



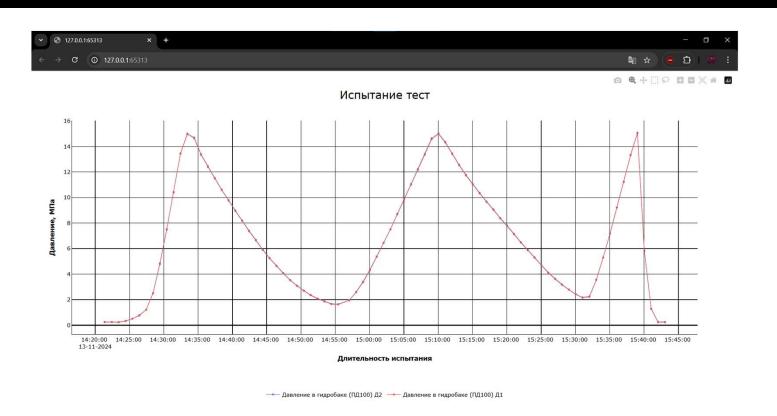
#### ПРОГРАММА ДЛЯ ОТРИСОВКИ ГРАФИКОВ



#### SIGPlotterApp

- + \_\_init\_\_: none
- + \_configure\_window: none
- + \_init\_fonts: none
- + \_init\_styles: none
- + build ui: none
- + \_create\_logo\_section: none
- + \_create\_subtittle: none
- + \_create\_name\_entry: none
- + \_create\_file\_selector: none
- + \_create\_plot\_button: none
- + \_on\_browse: none
- + \_on\_plot: none

#### ПРОГРАММА ДЛЯ ОТРИСОВКИ ГРАФИКОВ



#### выводы

В результате выполнения выпускной квалификационной работы было разработано программное обеспечение для СИГ, а также дополнительное приложение, для отрисовки графиков.

Разработка была внедрена в работу в АО «НПО «Прибор»





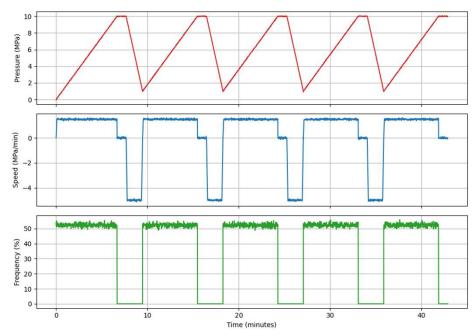
#### АКТ ВНЕДРЕНИЯ

Настоящий акт составлен о том, что результат выпускной квалификационной работы студента СПБПУ «Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого» группы 5130901/10101 очной формы обучения Симоновского Д. Л. на тему «Разработка программного обеспечения для системы управления стендом испытательным гидробарическим» внедрен в стенд испытательный гидробарический. Результат выпускной квалификационной работы предоставил возможность эффективного управления стендом в автоматическом режиме, существенно сократив участие человека в процессе проведения испытаний, увеличив безопасность и скорость работы установки.

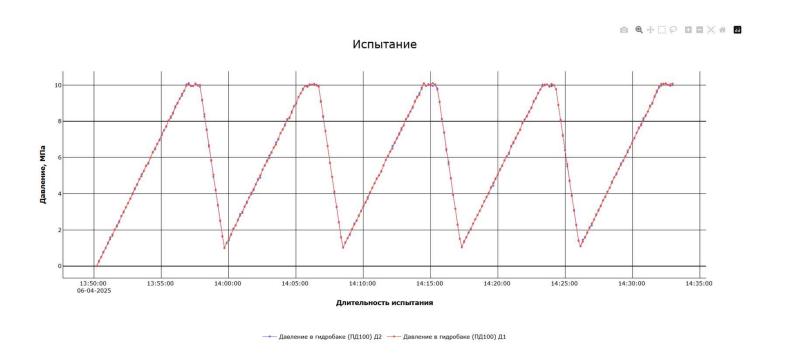


#### ТЕСТ ЦИКЛИЧЕСКИЕ ИСПЫТАНИЯ



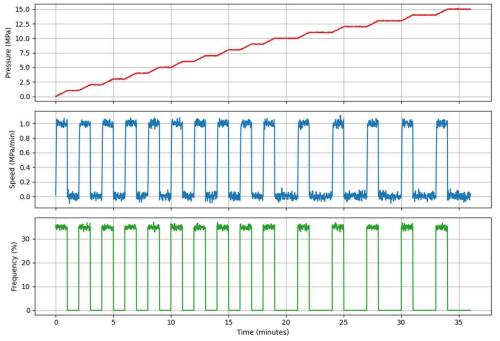


#### ТЕСТ ЦИКЛИЧЕСКИЕ ИСПЫТАНИЯ

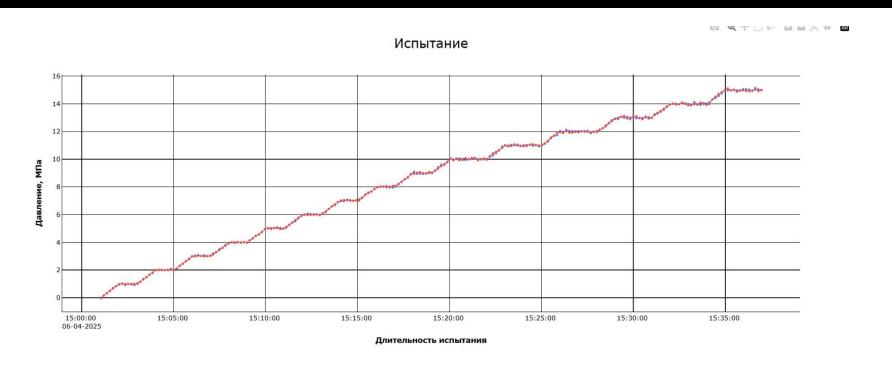


#### ТЕСТ СТАТИЧЕСКИЕ ИСПЫТАНИЯ



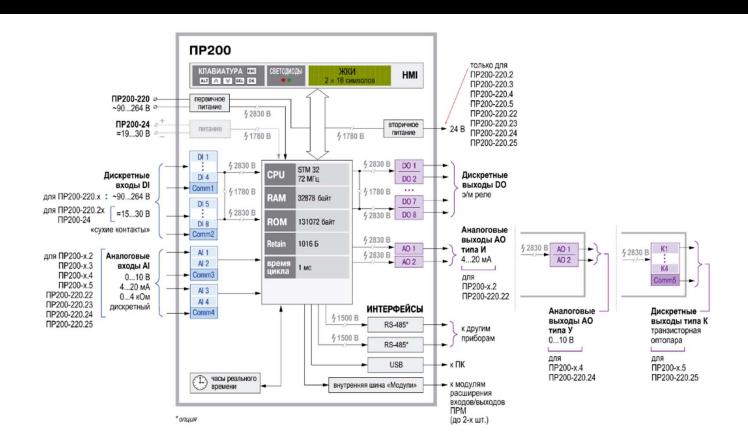


#### ТЕСТ СТАТИЧЕСКИЕ ИСПЫТАНИЯ

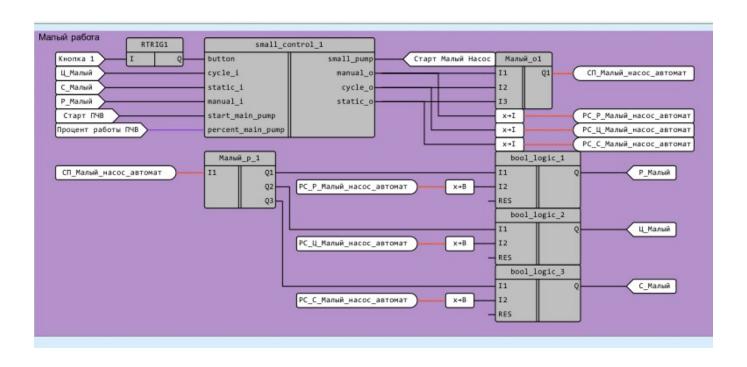


→ Давление в гидробаке (ПД100) Д2 → Давление в гидробаке (ПД100) Д1

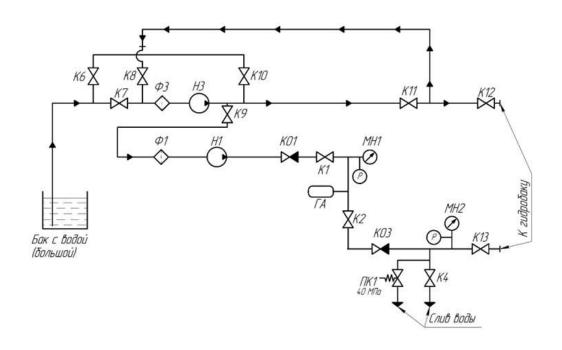
#### ПР200 ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ СХЕМА



## МАЛЫЙ НАСОС



#### ПНЕВМОГИДРАВЛИЧЕСКАЯ СХЕМА СИГ



#### ВЫБОР РЕЖИМА

#### Выбор режима



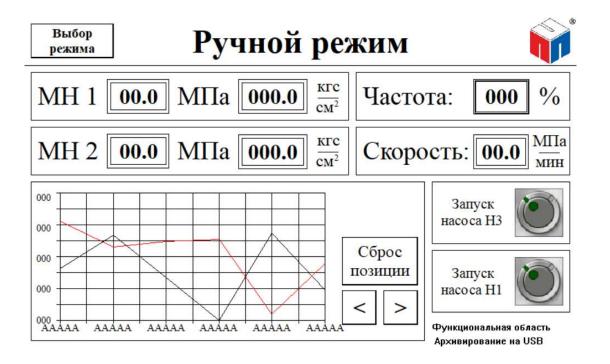
Статический режим

Циклический режим

Ручной режим

Функциональная область Архивирование на USB

#### РУЧНОЙ РЕЖИМ



## ЦИКЛИЧЕСКИЙ РЕЖИМ

выбор режима Циклический	режим запуск режима
Давление конечное	<b>00.0</b> МПа
Скорость набора давления	00.0 МПа/мин
Время выдержки	000 мин
Количество циклов:	000
Сброс циклов:	Сбросить

## ЦИКЛИЧЕСКИЙ РЕЖИМ



## СТАТИЧЕСКИЙ РЕЖИМ

выбор режима Статический	режим запуск режима
Давление конечное	<b>00.0</b> МПа
Давление промежуточное	<b>00.0</b> МПа
Скорость набора давления	00.0 МПа/мин
Время выдержки 1	000 мин
Время выдержки 2	000 МИН

#### СТАТИЧЕСКИЙ РЕЖИМ



#### ПОДСЧЕТ СКОРОСТИ ФИЛЬТР САВИЦКОГО-ГОЛЕЯ

Общий вид: 
$$\hat{y}_i$$

$$\hat{y}_i = \sum_{j=-M}^M c_j y_{i+j},$$

**Общий вид:**  $\hat{y}_i = \sum_{i=-M}^{M} c_j y_{i+j}$ ,  $\hat{y}_i$  – значение или оценка производной;

 $y_{i+j}$  – значения измеренной величины;

 $c_i$  – коэффициенты фильтра.

#### Для получения 1 производной и аппроксимации 1 степени:

$$c_j^{(1)} = \frac{j}{h \sum_{j=-M}^{M} j^2} = \frac{j}{h * \frac{2M(M+1)(2M+1)}{6}}$$

В проекте M = 4, h=200 ms.

#### П-РЕГУЛЯТОР С СИГМА АДАПТАЦИЕЙ

Скорость от процента ПЧВ на пустом баке: y = 0.02865982 \* x

Формула П-регултора:  $u[k] = K_{\Pi}e[k]$ 

Подстройка (сигма адаптация):  $K_{\Pi}[k+1] = K_{\Pi}[k] + \gamma e[k] - \sigma K_{\Pi}[k]$ 

γ – скорость (коэффициент) адаптации;

 $\sigma$  – коэффициент утечки, ограничивающий рост  $K_{\Pi}[k]$ .