Automatizační cvičení

A4	30	305. PLC s OP – Sekvenční elektropneumatika		
Tenk Jakub			1/11	Známka:
16. 2. 2022		2. 3. 2022		Odevzdáno:



Zadání:

Navrhněte program pro ovládání pneupohonů podle zadaných harmonogramů v zadaných režimech. Ovládání z operátorského panelu (dále jen OP) musí umožnit volbu harmonogramu, pozastavení běhu zvoleného harmonogramu, pokračování po pozastavení, zastavení s doběhem cyklu harmonogramu a okamžité zastavení. Při řešení použijte jazyk GRAFCET (viz Návod k jazyku Grafcet PL7 Junior).

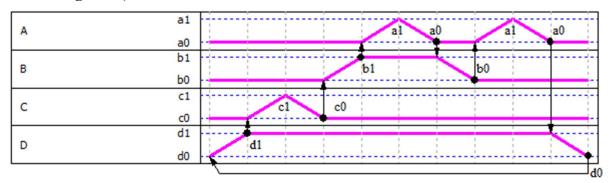
Zadané harmonogramy:

- a) D+ C+ C- B+ A+ A- B- A+ A- D-
- b) C+ A+ A- C-
- c) B+ B- A+ A-

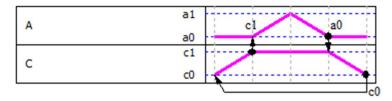
Postup:

- 1. Propojení OP s PC
- 2. Nastavení OP skrze program XBT-L1000 a následné nahrání programu do OP
- 3. Propojení OP s PLC a PC s PLC
- 4. Sestavení programu v programovacím jazyce Grafcet
- 5. Kompilace a nahrání programu do PLC
- 6. Otestování a následné odladění.

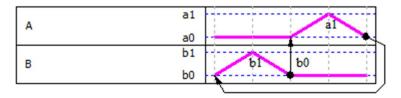
Harmonogram a):



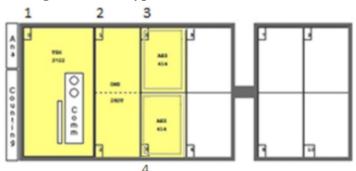
Harmonogram b):



Harmonogram c):



Konfigurace PLC typu TSX 3722 V3.0:



	4	
Použité moduly v PLC		
1	TSX 3722 V3.0	
2	TSX DMZ 28DT (161 24VDC + 12Q 0.5A TBLK)	
3	TSX AEZ 414	

Konfigurace OP typu XBT-H021010:

Nastavení funkcí (proměnných) panelu			
n + 0	Function keys	XBT -> PC	
n + 1	Number of page to be processed	XBT <-> PLC	
n + 2	LEDs command	XBT <- PLC	

Stránky OP:

Daga 1	F1 – Harm 1 F2 – Harm 2
Page 1	F3 – Harm 3
Daga 2	Harmonogram 1 F2 - PAU
Page 2	F4 – STOP F3 - CON
Dogg 2	Harmonogram 2 F2 - PAU
Page 3	F4 – STOP F3 - CON
Daga 4	Harmonogram 3 F2 - PAU
Page 4	F4 – STOP F3 - CON

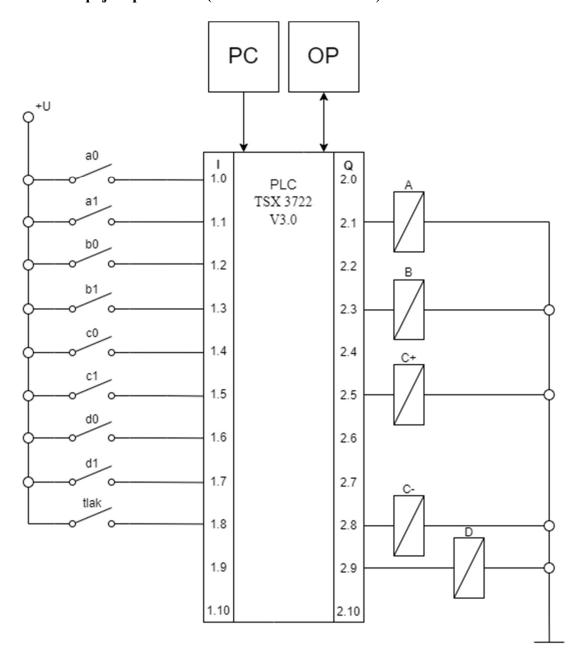
Tabulka ostatních použitých prvků:

Vstup	Význam
%I1.0	Senzor a0 (invertovaný)
%I1.1	Senzor a1 (normální)
%I1.2	Senzor b0 (normální)
%I1.3	Senzor b1 (normální)
%I1.4	Senzor c0 (normální)
%I1.5	Senzor c1 (normální)
%I1.6	Senzor d0 (normální)
%I1.7	Senzor d1 (invertovaný)

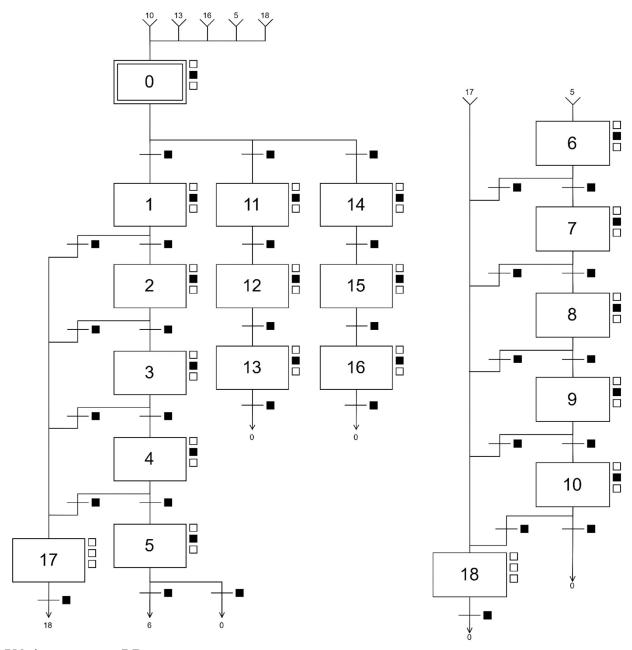
Výstup	Význam
%Q2.1	Pohon A
%Q2.3	Pohon B
%Q2.5	Pohon C+
%Q2.9	Pohon D
%Q2.8	Pohon C-
_ `	

Paměť	Význam
%M1	
%M2	Pomocná paměť
%M3	

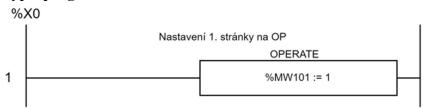
Schéma zapojení pracoviště (situační / ideové schéma):



Výpis programu Grafcet:

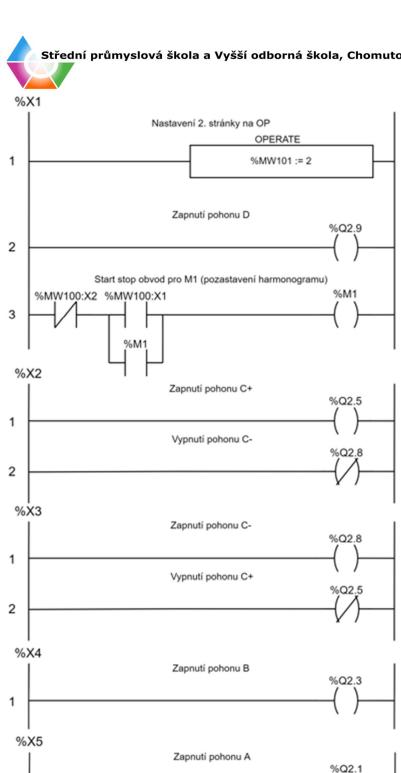


Výpis programu LD:



```
%X0 -> %X1
Podmínka, pokud je klávesa F1 zmáčknuta, tak přechod do %X1
%MW100:X0

(#)
```



Vypnutí pohonu A

Vypnutí pohonu B

%Q2.1

%Q2.3

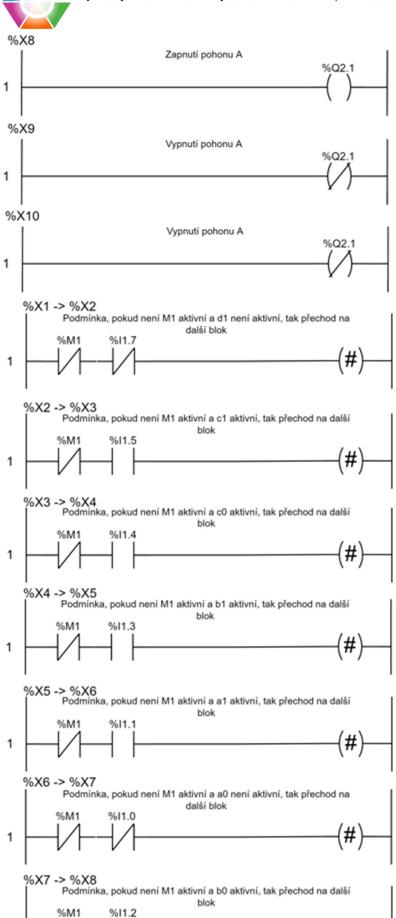
1

1

1

%X6

%X7



```
%X8 -> %X9
           Podmínka, pokud není M1 aktivní a a1 aktivní, tak přechod na další
          %M1
                     %11.1
1
  %X9 -> %X10
           Podmínka, pokud není M1 aktivní a a0 není aktivní, tak přechod na
                                     další blok
          %M1
                     %I1.0
1
```

```
%X1 -> %X17, %X2 -> %X17, %X3 -> %X17, %X4 -> %X17, %X5 -> %X0,
%X6 -> %X18, %X7 -> %X18, %X8 -> %X18, %X9 -> %X18, %X10 -> %X18
```

Podmínka, pokud není M1 aktivní a d0 aktivní, tak přechod na další blok

```
Podmínka, pokud je klávesa F4 zmáčknuta, tak přechod do %X0
      %MW100:X3
1
```

%X17 -> %X18

%X10 -> %X0

%M1

%I1.6

Podmínka, která je vždy TRUE -> přesun rovnou do dalšího bloku 1

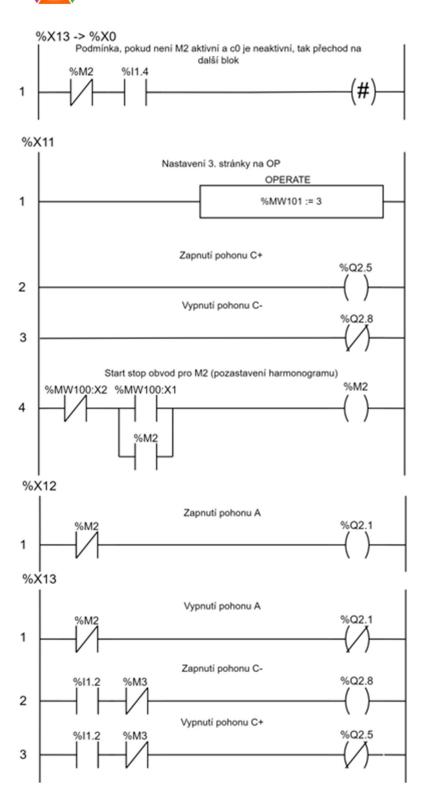
%X18 -> %X0 Podmínka, která je vždy TRUE -> přesun rovnou do dalšího bloku 1

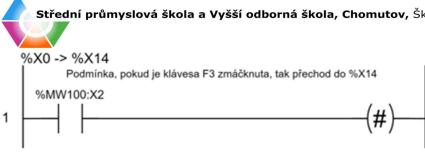
%X0 -> %X11 Podmínka, pokud je klávesa F2 zmáčknuta, tak přechod do %X11 %MW100:X1 1



```
%X12 -> %X13
        Podmínka, pokud není M2 aktivní a a1 aktivní, tak přechod na další
                                    blok
       %M2
                  %11.1
```

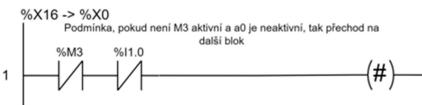


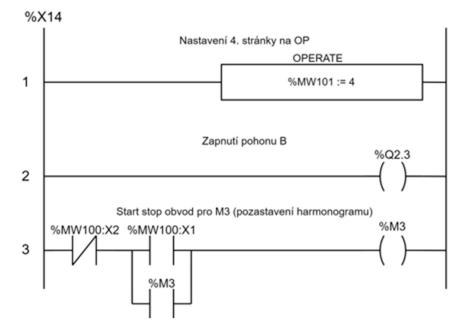


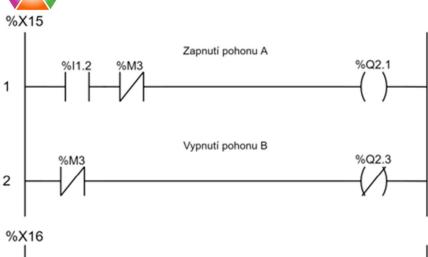


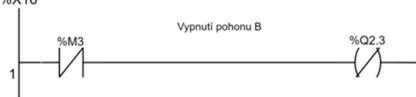












Závěr:

Program funguje dle zadání. Při realizaci programu mi hodně pomohl programovací jazyk Grafcet, protože rozdělení celého programu do bloků je o dost přehlednější a lze to potom lehce naprogramovat.