

GRAFCET

VERLAG EUROPA-LEHRMITTEL \cdot Nourney, Vollmer GmbH & Co. KG Düsselberger Straße 23 \cdot 42781 Haan-Gruiten

Europa-Nr.: 37633

Λ	.4	١,	.,	

Duhr, Christian (www.grafcet-schulungen.de) Schwabach

Lektorat:

Alexander Barth Haan

Inhalt der CD zum Buch:

- 1. MHJ-Grafcet Editor
- 2. SPS-VISU V4
- 3. SPS-VISU Modell "Virtuelle Anlage"

Autor und Verlag bedanken sich an dieser Stelle bei der Firma MHJ-Software (75015 Bretten) für die Bereitstellung der Demo-Versionen.

Auf mhj-online.de sind die Vollversionen erhältlich.

Bildbearbeitung:

Zeichenbüro des Verlages Europa-Lehrmittel GmbH & Co. KG, 73760 Ostfildern

1. Auflage 2015

Druck 5 4 3 2

Alle Drucke derselben Auflage sind parallel einsetzbar, da sie bis auf die Behebung von Druckfehlern untereinander unverändert sind.

ISBN 978-3-8085-3763-3

Alle Rechte vorbehalten. Das Werk ist urheberrechtlich geschützt. Jede Verwertung außerhalb der gesetzlich geregelten Fälle muss vom Verlag schriftlich genehmigt werden.

© 2015 by Verlag Europa-Lehrmittel, Nourney, Vollmer GmbH & Co. KG, 42781 Haan-Gruiten http://www.europa-lehrmittel.de

Satz: fidus Publikations-Service GmbH, Nördlingen Umschlag: Andreas Sonnhüter, 41372 Niederkrüchten

Druck: M.P. Media-Print Informationstechnologie GmbH, 33100 Paderborn

Inhaltsverzeichnis

Kap	itel		Seite			
1	Die GRA	FCET-Norm im Selbststudium	5			
1.1 1.2 1.3 1.4	.2 Regeln zur Erstellung eines GRAFCET .3 Aktionen					
2	Grundla	gen der Norm	29			
2.1 2.2 2.3 2.4	2.2 Transition 2.3 Aktionen					
3	GRAFCE	T DIN EN 60848 – Spezialwissen	45			
 3.1 Aktion bei Auslösung 3.2 Einschließender Schritt 3.3 Makroschritt 3.4 Zwangssteuernde Befehle 3.5 Transienter Ablauf 3.6 Weitere Transitionsbedingungen 						
4	Vom GR	AFCET zum Funktionsplan (FUP)	57			
4.1 4.2 4.3	Ablauf r	ohne Verzweigung nit Alternativer Verzweigung (ODER-Verzweigung) nit paralleler Verzweigung (UND-Verzweigung)	58 66 67			
5	Der MH	J-GRAFCET-Editor	69			
6	Aufgabe	en				
Aufg Aufg Aufg Aufg Aufg Aufg	abe 1 abe 2 abe 3 abe 4 abe 5 abe 6 abe 7	Heizlüfter Stromstoßschaltung Folgeschaltung mit drei Zylindern, technologieunabhängig Folgeschaltung mit drei Zylindern, technologieabhängig Folgeschaltung mit drei Förderbändern Waschmaschine Blinklicht	85 89 90 92 94 96			
Aufg Aufg	abe 8 abe 9 abe 10 abe 11	Totmannschalter Lokführer Wendeschützschaltung Stern-Dreieck Anlauf (automatische Umschaltung) Stern-Dreieck Anlauf mit zwei Drehrichtungen (automatische Umschaltung)	100 101 102 105			
Aufg Aufg	abe 11 abe 12 abe 13 abe 14	Ampelsteuerung Palettenhubtisch Mischautomat	103 107 109 113			

1.1 Einführung: Wozu wird ein GRAFCET benötigt?

1 Die GRAFCET-Norm im Selbststudium

1.1 Einführung: Wozu wird ein GRAFCET benötigt?

Bei der Entwicklung einer Maschine bzw. Anlage sind sehr viele Personen aus den unterschiedlichsten Fachrichtungen beteiligt. GRAFCET dient hier als eine Art Sprache, die sämtliche Personen verstehen können, egal aus welchem Fachbereich sie stammen. Das Ziel soll sein, dass alle Mitarbeiter sehr schnell die Funktion bzw. das Steuerungsverhalten der Anlage verstehen können.

Hierbei ist es egal, mit welcher Art von Steuerung die Anlage später im Produktionsbereich angesteuert wird. Somit sollte ein GRAFCET immer anlagenneutral gestaltet sein. Dies wird in der Praxis jedoch nicht immer berücksichtigt, da oftmals im Vorfeld klar ist, welche Steuerung später zum Einsatz kommen wird (z.B. eine SPS). Deshalb exisitieren viele GRAFCETs, die speziell auf eine Anlage abgestimmt sind.



Um Prozesse in der Steuerungstechnik exakt beschreiben zu können, verwendet man die in ganz Europa gültige Norm GRAFCET.

Anhand der Pakethebevorrichtung (Bild 1) sollen die Struktur und der Aufbau eines GRAFCET-Plans im weiteren Verlauf dieser Unterlage verdeutlicht werden.

Die DIN EN 60848 "GRAFCET" ist in ganz Europa gültig. GRAFCET stammt aus dem Französischen:

GRAphe Fonctionnel de Commande Etape Transition.

Übersetzt man dies ins Deutsche, so wird die Bedeutung gut erkennbar: "Darstellung der Steuerungsfunktion mit Schritten und Weiterschaltbedingungen".



Ein Steuerungsablauf wird in Funktionsschritte zerlegt und durch einen GRAFCET-Plan dargestellt.

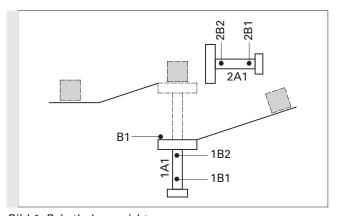


Bild 1: Pakethebevorrichtung

Im Zeitablaufdiagramm (Bild 2) wird näher auf die Funktion der beiden Zylinder 1A1 und 2A1 eingegangen.



Ergänzen Sie das Diagramm im Bild 2:

Ausgangssituation: B1 hat ein Paket erkannt.

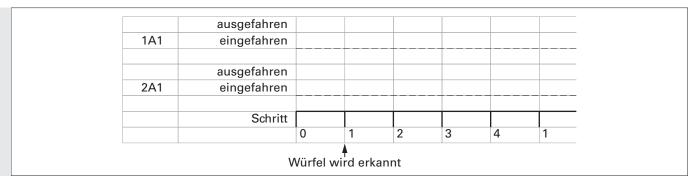


Bild 2: Zeitablaufdiagramm der beiden Zylinder

Um einen Prozess vollständig zu beschreiben, reicht die einfache Darstellung der Aktionen nicht aus. Sie sollen sich deshalb selbstständig die Regeln zur Erstellung eines GRAFCET mithilfe der folgenden Arbeits- und Informationsblätter aneignen.



Vergleichen Sie Ihre Lösung anschließend gewissenhaft und selbstständig mit der Lösung!

1.2 Regeln zur Erstellung eines GRAFCET

1.2 Regeln zur Erstellung eines GRAFCET

1.2.1 Initialschritt

Jede Schrittkette muss an einer Stelle beginnen. Hierzu dient der Initialschritt. Man erkennt ihn am **Doppelrahmen**. Im Initialschritt befindet sich die Steuerung automatisch nach dem Einschalten. Deshalb steht der Initialschritt meist am Anfang der Schrittkette.

In **Bild 1** ist Schritt 1 als Initialschritt dargestellt. Der Initialschritt kann aber ebenso mit einer Null oder einer anderen Zahl versehen werden. Wichtig ist hier nur der Doppelrahmen.

Bei der Erstellung eines GRAFCET sollte jedoch jeder Entwickler die Nummerierung des Initialschrittes und alle weiteren Schritte nicht beliebig, sondern passend zur Anlagenlogik vergeben.

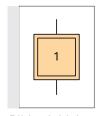


Bild 1: Initialschritt

1.2.2 Transition

Um von einem Schritt zum nächsten Schritt zu gelangen,

muss eine _____ (=Transition) erfüllt sein (Bild 2).

Die Weiterschaltbedingung steht auf der rechten Seite der Transition. Die Transition darf mit einem **Namen** versehen werden, **der links in Klammern** zu schreiben ist.

Die Weiterschaltbedingung kann unterschiedlich dargestellt werden:

- als Text.
- · als Boolescher Operator,
- als grafisches Symbol.

Eine UND-Verknüpfung wird durch einen Punkt (•) dargestellt.

Eine **ODER-Verknüpfung** wird durch ein mathematisches Plus (+) realisiert.

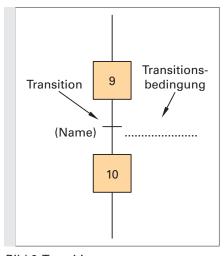


Bild 2: Transition

Eine **Negation** markiert man durch einen waagerechten Strich ($\overline{S1}$) über dem betreffenden Ausdruck.

Um einen Zustandswechsel (Flanke) einer Weiterschaltbedingung abzufragen, stellt man einfach einen senkrecht nach oben bzw. nach unten zeigenden Pfeil voran.

In der Praxis hat sich folgende Darstellungsweise bewährt und ist weit verbreitet:

Darstellung	Bedeutung
S1•S2	S1 UND S2
S1+S2	S1 ODER S2
<u>S1∙S2</u>	nicht S1 und nicht S2
↑S1	steigende Flanke von S1 (↓ für fallende Flanke)

Durch Verwendung von Klammern können die Symbole beliebig miteinander kombiniert werden:

Darstellung	Bedeutung
(S1•S2) + (S3•S4)	S1 UND S2, ODER aber S3 UND S4
(S1+S2) • (S3+S4)	entweder S1 ODER S2, UND zusätzlich S3 ODER S4
(S1 •S2) + (S3• S4)	S1 nicht UND S2, ODER aber S3 UND S4 nicht
↑(S1•S2) + ↓(S3•S4)	steigende Flanke aus der Verknüpfung (S1 UND S2), ODER aber fallende Flanke aus der Verknüpfung (S3 UND S4)

1.2 Regeln zur Erstellung eines GRAFCET

Bsp. 1.: Man gelangt von Schritt 9 in Schritt 10, wenn B1 und B2 gemeinsam oder aber B3 nicht erfüllt sind.



Ergänzen Sie nun im GRAFCET (**Bild 2**) die Transitionsbedingung, um von Schritt 9 in Schritt 10 zu gelangen (wie in **Bild 1** vorgegeben).

B1	1								
D1	0								
B2	1								
DZ	0								
В3	1								
БЗ	0								
Schritt 9	1								
Schill 9	0								
Schritt 10	1								
Sciiiii io	0								
Zeit									
		0	1	2	3	0	1	2	3

9 10

Bild 1: Diagramm zur Veranschaulichung der Funktion des GRAFCET

Bild 2: Die Transition im GRAFCET

Bsp. 2.: 8 s nach Beginn von Schritt 9 soll automatisch in Schritt 10 weitergeschaltet werden. Beachten Sie die Schreibweise der Transition im **Bild 3.**

Ein Schritt wird durch ein "X" mit der zugehörigen Nummer dargestellt. Hier steht also **X9** für **Schritt 9**.

Das X ist durch die Norm vorgeschrieben, die Zahl hingegen ist frei wählbar, soll jedoch immer sinnvoll vergeben werden.

Neben einer Zahl kann auch noch ein Buchstabe angegeben werden. So ist neben dem Schritt 9 auch noch ein Schritt 9a, 9b, 9c usw. denkbar. Die zugehörige Schrittvariable lautet dann entsprechend X9a, X9b, X9c usw.

Eine solche Schrittbeschriftung ist oftmals bei Verzweigungen sinnvoll.

Nähere Informationen hierzu finden Sie im Kapitel "4.2 Alternative Verzweigung" auf Seite 66.

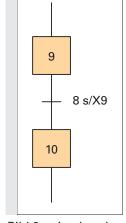


Bild 3: zeitgebundene Transition



Ergänzen Sie, entsprechend der Transition aus **Bild 3**, den Signalverlauf im Diagramm **(Bild 4)**: Beachten Sie hierzu die Grundregeln auf Seite 8.

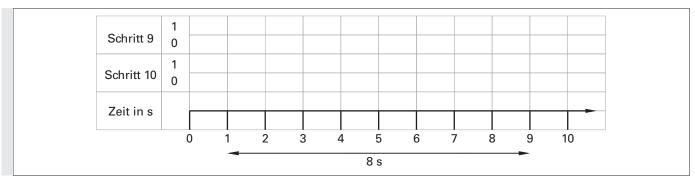


Bild 4: Ablaufdiagramm zur zeitgebundenen Transition aus Bild 3

1.2 Regeln zur Erstellung eines GRAFCET

Beachten Sie zusätzlich folgende Grundregeln:



In jedem GRAFCET wird ein Schritt vom nachfolgenden Schritt deaktiviert! In jedem **linear ablaufenden** GRAFCET kann immer nur ein Schritt aktiv sein!

Unter "linear ablaufend" versteht man eine Schrittfolge ohne alternative Verzweigungen. Alternative (und parallele) Verzweigungen werden später noch behandelt.

Bsp. 1 (Bild 1): Man befindet sich im Schritt 9. Wenn der Taster S3 für drei Sekunden lange betätigt bleibt, soll in Schritt 10 gesprungen werden.



Ergänzen Sie den GRAFCET in **Bild 1** und das Diagramm in **Bild 2**.

Beachten Sie die Schreibweise der Transition im Beispiel auf Seite 7 und denken Sie logisch!

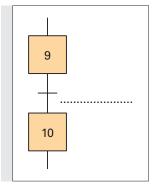


Bild 1:Taster muss 3s lang betätigt bleiben

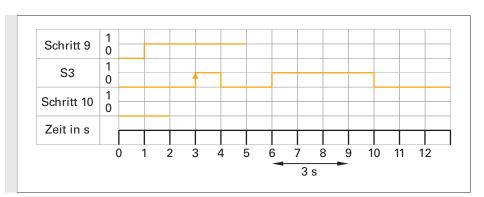


Bild 2: Diagramm zu Beispiel 1

Hinweis: Wird der Taster vor Ablauf der 3s losgelassen, so gelangt man nicht in Schritt 10!

Bsp. 2: Von Schritt 7 gelangt man nur in Schritt 8, wenn der Taster S2 eine steigende Flanke liefert.

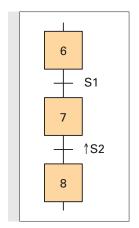


Bild 3: Steigende Flanke als Weiterschaltbedingung

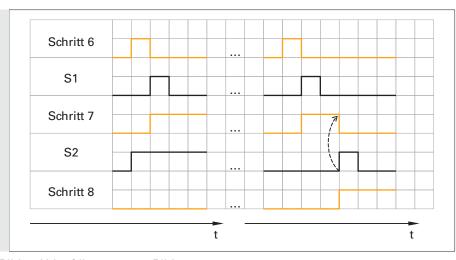


Bild 4: Ablaufdiagramm zu Bild 3

1.2 Regeln zur Erstellung eines GRAFCET

Die Norm liefert dem Ersteller eines GRAFCET noch eine weitere Möglichkeit, die jedoch nur in seltenen Fällen Verwendung findet:

Bsp. 1: Liefert der Sensor B1 ein logisches 1-Signal, so dauert es 3s, bis die eigentliche Transition erfüllt ist. Fällt danach das Sensorsignal wieder auf 0 zurück, so bleibt die Transitionsbedingung für weitere 2s erfüllt.

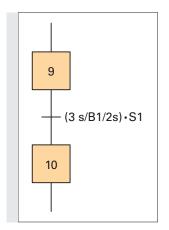


Bild 1: Transition mit zwei Zeitangaben

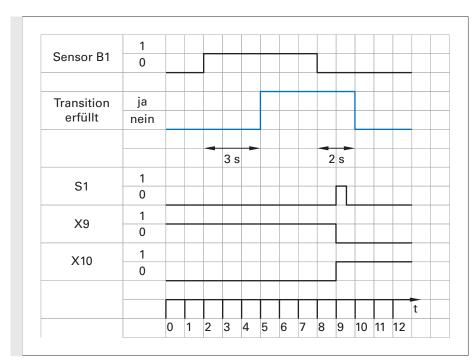


Bild 2: Ablaufdiagramm zu Bild 1

Setzt man für die rechte Zeit 0s ein, so ergibt sich die bereits bekannte Transitionsbedingung aus Seite 8 (Bild 1).

Nachdem B1 eine fallende Flanke liefert, hat man noch 2 s Zeit, den Taster S1 zu betätigen, um dadurch in den Schritt 10 zu gelangen.

ZUSAMMENFASSUNG:

- Der Initialschritt erhält zur Kennzeichnung einen Doppelrahmen.
- Jeder Schritt erhält eine Nummer, die eindeutig sein muss und nur einmal innerhalb eines GRAFCET auftauchen darf.
- Ein Schritt wird durch seine Schrittvariable X gekennzeichnet, gefolgt von der Schrittnummer (z. B. X3)
- Um von einem Schritt in den nächsten zu gelangen, muss eine Weiterschaltbedingung (Transition) erfüllt sein.
- Die Transition kann aus verschiedenen Einzelbedingungen bestehen, die miteinander logisch verknüpft werden.
- Weiterschaltbedingungen können durch Angabe einer Zeit verzögert erfüllt werden.
- Einzelne Weiterschaltbedingungen können neben ihrem Signalzustand auch auf eine Signaländerung (Flanke) hin abgefragt werden.

1.3 Aktionen

1.3 Aktionen

1.3.1 Möglichkeiten der Darstellung

Ist ein Schritt aktiv, so wird die ihm zugeordnete Aktion ausgeführt (vorausgesetzt, es sind keine zusätzlichen Bedingungen zu beachten). Es können einem Schritt aber auch mehrere Aktionen zugeordnet werden, die alle gleichzeitig stattfinden.

Die Art der Darstellung kann auf mehrere Weisen erfolgen:

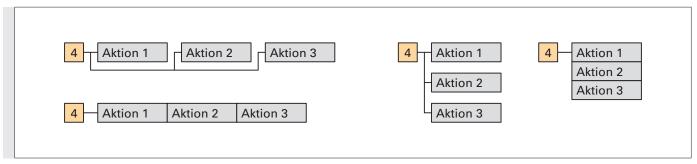


Bild 1: Mehrere Aktionen finden gleichzeitig im Schritt 4 statt.

Hinweis: Die Aktionen 1-3 finden alle gleichzeitig statt, es existiert somit keine zeitliche Rangfolge!

Siehe hierzu folgendes Diagramm im Bild 2:

Welche der oben vorgestellten Varianten zum Einsatz kommen, ist eigentlich egal. Jedoch wird im weiteren Verlauf noch gezeigt, dass jede Variante ihren eigenen Vorteil besitzt. So können beispielsweise an die einzelnen Aktionen noch zusätzliche Bedingungen hinzugefügt werden. Dies erfordert jedoch, wie später noch gezeigt wird, spezielle Darstellungsvarianten.

Manchmal ist es aber auch einfach eine Platzfrage, welche Variante des GRAFCETs gewählt wird.

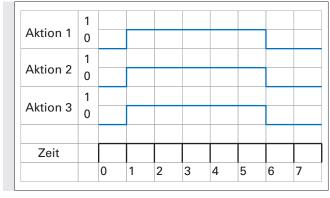


Bild 2: Signalverlauf zu Bild 1

1.3.2 Kontinuierlich wirkende Aktion

Die "kontinuierlich wirkende Aktion" ist von der "kontinuierlich wirkenden Aktion mit Zuweisung" zu unterscheiden. Bei der kontinuierlich wirkenden Aktion besitzt die im Aktionskästchen beschriebene Variable den Wert 1, solange der Schritt selbst aktiv ist.

Solange Schritt 2 aktiv ist, bleibt die Schützspule im angezogenen Zustand (Bild 3).

Im Schritt 3 hat die Schützspule den Zustand 0, denn Schritt 3 setzt Schritt 2 zurück. (Grundregel!)

Alle drei gezeigten Beschriftungsarten innerhalb der Aktionskästchen beschreiben das Gleiche. Es sind viele Varianten möglich.

Die Aktion hat hier keine weitere Zusatzbedingung, sie ist in ihrer Funktion also nur an den Schritt gebunden.

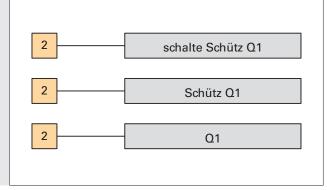


Bild 3: Kontinuierlich wirkende Aktion in verschiedenen Darstellungsarten

1.3 Aktionen

1.3.3 Kontinuierlich wirkende Aktionen mit Zuweisung

Im Beispiel aus Kapitel 1.3.2 wurde die Aktion immer dann ausgeführt, wenn der zugehörige Schritt aktiv war. Jetzt wird gezeigt, wie man zusätzlich (zum Schritt) noch eine weitere Bedingung angeben kann.

Die Variable in der Aktion erhält genau dann den Wert

- 1, wenn zwei Bedingungen erfüllt sind:
- Der entsprechende Schritt ist dauerhaft aktiv.
- Die Zuweisungsbedingung ist dauerhaft erfüllt.

In allen anderen Fällen erhält die Variable den Wert 0.

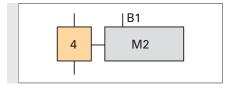


Bild 1: Aktion mit Zuweisung



Ergänzen Sie den Lückentext:

Ist Schritt _____ aktiv und ist die _____ B1 erfüllt, dann wird der Variablen M2

der Wert 1 zugewiesen. In allen anderen Fällen hat die Variable M2 den Wert _____.



Ergänzen Sie den Signalverlauf von M2 und beachten Sie dabei, dass von B1 keine Flanken-, sondern nur eine Zustandsabfrage erfolgt.

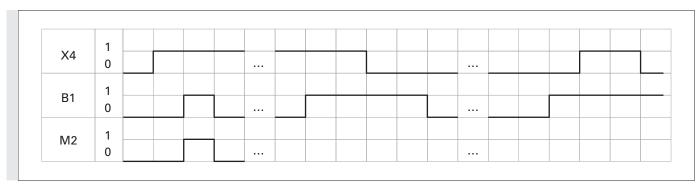


Bild 2: Diagramm zu Bild 1

Es ist egal, ob B1 vor X4 oder erst nach X4 aktiv wird. Die zeitliche Abfolge ist unbedeutend.



Welcher Unterschied besteht somit also zwischen dem GRAFCET und dem Funktionsplan (FUP) (Bild 3)?

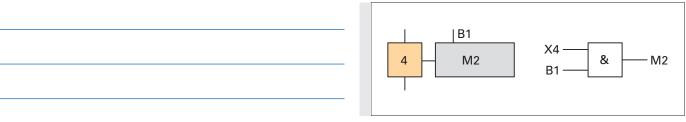


Bild 3: Vergleich von FUP und GRAFCET

Soll die Aktion M2 nur dann ausgeführt werden, wenn B1 eine Flanke (steigend oder fallend) liefert, so spricht man von einem **Ereignis**. Diese Darstellungsvariante wird an späterer Stelle erklärt.

1.3 Aktionen

1.3.4 Speichernd wirkende Aktion bei Aktivierung eines Schrittes

Im Gegensatz zur kontinuierlich wirkenden Aktion (Aktion ist nur so lange aktiv wie der zugehörige Schritt), behält die speichernd wirkende Aktion ihren Wert so lange, bis dieser (meist in einem anderen Schritt) überschrieben bzw. zurückgesetzt wird.

Da die Zuweisung des Wertes bei **Aktivierung** des Schrittes, also bei Vorliegen einer **steigenden Signalflanke** der **Schrittvariablen**, ausgeführt wird, wird die Aktion durch einen **Pfeil nach oben** gekennzeichnet **(Bild 1)**.

Sobald Schritt 8 aktiv **wird**, wird der Ventilspule 1M1 der Wert 1 zugewiesen.

Ist Schritt 8 nicht mehr aktiv, so **behält** die **Variable 1M1** den **Wert 1** bei, bis dieser Wert durch eine andere Aktion überschrieben wird.

Wird Schritt 13 aktiv, so wird der Ventilspule 1M1 der Wert 0 zugewiesen. Die Variable 1M1 behält den Wert 0, bis der Wert der Variablen durch eine andere Aktion überschrieben wird.

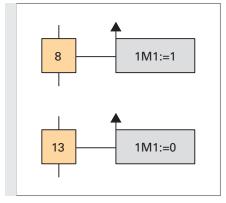


Bild 1: Speichernd wirkende Aktion

Der Doppelpunkt sowie das "Ist gleich"-Zeichen " := " müssen zwingend geschrieben werden. Dies ist bei speichernd wirkenden Aktionen immer so. Ebenso steht die Variable (z. B. Motor) links und der zugewiesene Wert (z. B. 0 oder 1) rechts vom ":=".



Ergänzen Sie den Signalverlauf von 1M1 im Diagramm (**Bild 2**):

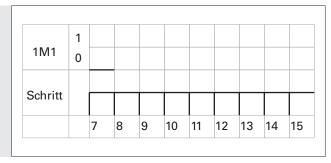


Bild 2: Diagramm zu Bild 1

1.3.5 Speichernd wirkende Aktion bei Deaktivierung des Schrittes

Da die Zuweisung des Wertes bei **Deaktivierung** des Schrittes, also bei Vorliegen einer **fallenden Signalflanke** der Schrittvariablen ausgeführt wird, wird die Aktion durch einen **Pfeil nach unten** gekennzeichnet. Ansonsten gelten die gleichen Gesetzmäßigkeiten wie bei der speichernd wirkenden Aktion, bei Deaktivierung eines Schrittes.



Ergänzen Sie den Lückentext zur Erklärung der oben stehenden Beispiele:

Wird Schritt 6 aktiv, geschieht ______. Wird Schritt 6 ______, so wird der Variablen Q1 der Wert 0 zugewiesen.

Die Variable behält so lange ihren Wert, bis in einer anderen Aktion die

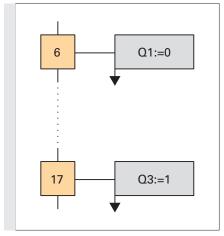


Bild 3: Speichernd wirkende Aktion bei Deaktivierung des Schrittes

Variable Q1 _____wird. Wird Schritt 17 aktiv, passiert

____. Wird Schritt 17 inaktiv, so wird der Variablen Q3 der Wert _____ zugewiesen. Die Variable

behält so lange ihren Wert, bis in einer anderen Aktion die Variable Q3 überschrieben wird.

1.3 Aktionen

Um Missverständnissen vorzubeugen, sei hier angemerkt, dass man bei Deaktivierung eines Schrittes auch eine Aktion auf 1 setzen kann, wie das Beispiel "Lampe Stillstand" zeigt.

Im GRAFCET (Bild 1) wird der Rechtslauf des Motors genau dann beendet, wenn Schritt 6 verlassen wird (also wenn man sich im Schritt 6 befindet und S3 gleich 1 wird). Im gleichen Augenblick leuchtet dann die Lampe "Stillstand".

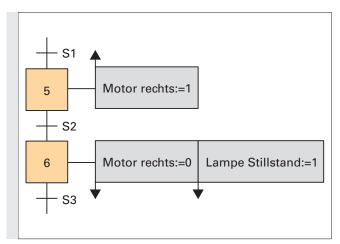


Bild 1: Beim Verlassen des Schrittes 6 wird die Lampe eingeschaltet

Übungsaufgabe (Bild 2)

Funktionsbeschreibung:

In einen Kunststoffwürfel soll der Buchstabe "C" gefräst werden.

- Der Würfel wird per Hand vom Mitarbeiter eingelegt.
- Die Fräse (Bohrkopf) wird in Arbeitsposition gebracht (also nach unten gefahren).
- Der automatisierte Steuerungsablauf wird wie folgt beschrieben:
- **1. Startschritt:** Anzeige der Grundstellung durch Lampe P1.
- 2. Schritt 2: Starttaster S1 wird betätigt. Zylinder A fährt aus (angesteuert durch Spule A_M1). Somit wird die erste Nut in negativer x-Richtung gefräst. Der Fräsvorgang wird durch Sensor_X2 ("vordere Endlage erreicht") beendet.

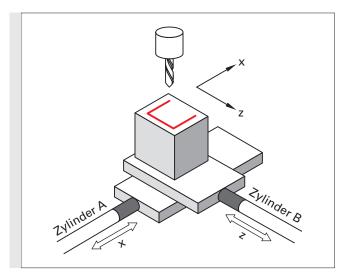


Bild 2: Nutfräse für Kunststoffwürfel

- 3. Schritt 3: Nun fährt Zylinder B aus (angesteuert durch Spule B_M1) und erzeugt somit die Nut in z-Richtung. Der Fräsvorgang wird durch Sensor_Z2 ("vordere Endlage erreicht") beendet.
- **4. Schritt 4**: (Umkehrung von Schritt 2) Zylinder A fährt nun wieder ein (angesteuert durch Spule A_M1). Somit wird die letzte Nut (positive x-Richtung) gefräst. Der Fräsvorgang wird durch Sensor_X1 ("hintere Endlage erreicht") beendet.
- **5. Schritt 5:** Die Fräse fährt nach oben, da alle Nuten gefräst wurden. Gleichzeitig fährt Zylinder B ein (Spule B_M1), der Sensor_Z1 ("hintere Endlage erreicht") beendet diese Bewegung. Somit befindet sich der Fräskopf wieder in seiner Startposition.

Nun wird der nächste Würfel eingelegt. Der Vorgang kann von vorne beginnen.

Nebenstehendes Diagramm (Bild 3) veranschaulicht den Steuerungsablauf.

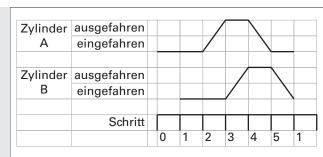


Bild 3: Ablaufdiagramm zu Bild 2

1.3 Aktionen



Vervollständigen Sie den GRAFCET in **Bild 1** entsprechend der Aufgabenstellung. Verwenden Sie **nur speichernd wirkende Aktionen**. Aktionen die manuell erledigt werden, müssen Sie im GRAFCET **nicht** berücksichtigen.

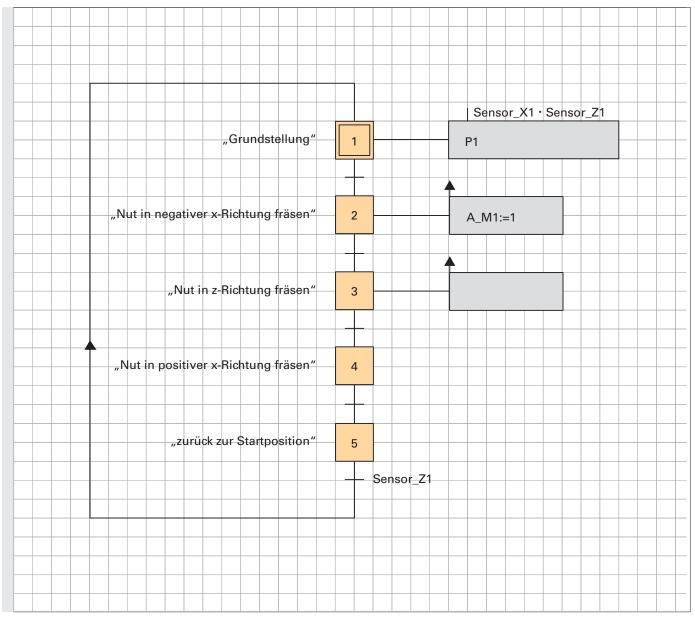


Bild 1: GRAFCET, nur mit speichernd wirkenden Aktionen

Meist hat der Ersteller des GRAFCET die freie Wahl, ob er die Aktion speichernd wirkend oder kontinuierlich wirkend darstellt. Deshalb sollen Sie nun versuchen, die Funktion des eben erstellen GRAFCET ohne speichernd wirkende Aktionen zu realisieren.

1.3 Aktionen



Vervollständigen Sie den GRAFCET entsprechend der Aufgabenstellung. Verwenden Sie jetzt aber **nur kontinuierlich** wirkende Aktionen. Aktionen die manuell erledigt werden, müssen sie im GRAFCET nicht berücksichtigen.

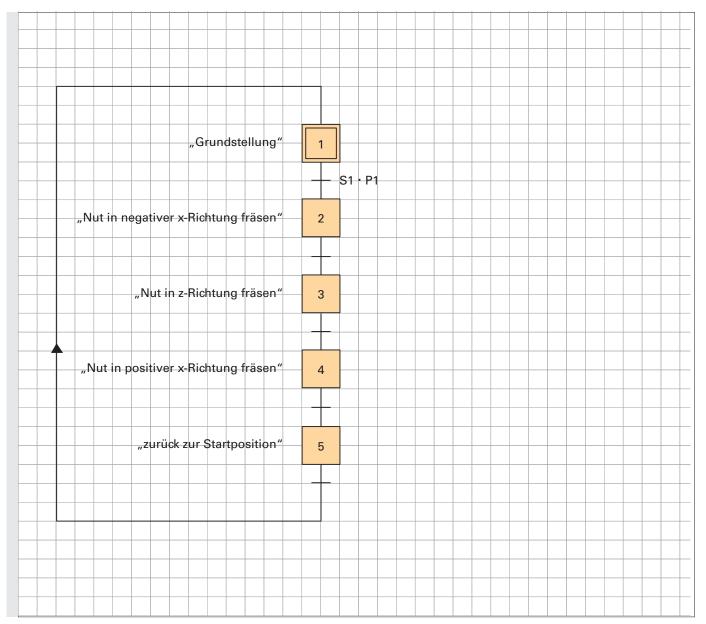


Bild 1: GRAFCET, nur mit kontinuierlich wirkenden Aktionen

Wenn man beide GRAFCET-Varianten vergleicht, stellt man u.a. fest, dass nun an Schritt 5 keine Aktion mehr gebunden ist. Ein Rücksetzen des Zylinders B ist nicht notwendig, da die Aktion "Zylinder B ausfahren" mit Verlassen des Schritts 4 automatisch beendet wird.

Welcher GRAFCET nun besser oder schlechter ist, soll an dieser Stelle nicht diskutiert werden. Für den reinen Steuerungsablauf ist es gleichgültig, welche Variante gewählt wird.

Soll der GRAFCET später in ein ablauffähiges SPS Programm umgesetzt werden, ist eine Darstellung mit kontinuierlich wirkenden Aktionen evtl. die bessere Wahl. Jedoch lässt sich der GRAFCET mit speichernd wirkenden Aktionen auch problemlos in ein ablauffähiges SPS Programm umsetzen.

Wie diese Umsetzung erfolgt, wird später noch gezeigt.

1.3 Aktionen

1.3.6 Speichernd wirkende Aktion bei einem Ereignis

Unter 1.3.3 auf Seite 11 wurde gezeigt, wie man eine Aktion an eine weitere Bedingung (im **Bild 1**: B1) knüpft.

Es spielte jedoch keine Rolle, ob diese Bedingung schon erfüllt war, bevor der Schritt erreicht wurde.

Es wurde also nicht die Flanke, sondern "nur" der Zustand der Bedingung abgefragt.

Nun wird gezeigt, wie man die Flanke einer Zusatzbedingung abfragt.

Der in der Aktion beschriebenen Variablen wird nur dann der angegebene Wert zugewiesen, wenn der Schritt aktiv ist **und** das Ereignis eine **steigende Flanke** aufweist (Bild 2).

Das Fähnchen, welches zur Seite zeigt, zeigt an, dass die Aktion erst bei Eintreten eines Ereignisses speichernd ausgeführt wird.

Der Pfeil nach oben vor B9 zeigt an, dass die steigende Flanke von B9 ausgewertet wird.

Die Variable behält so lange den Wert 1, bis sie durch eine andere Aktion überschrieben wird.

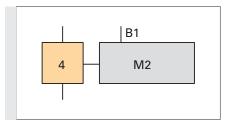


Bild 1: Kontinuierlich wirkende Aktionen mit Zuweisung

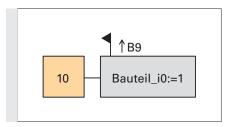


Bild 2: Speichernd wirkende Aktionen mit Zuweisung (steigende Flanke)



Ergänzen Sie das Diagramm um den Verlauf der Variablen "Bauteil_iO":

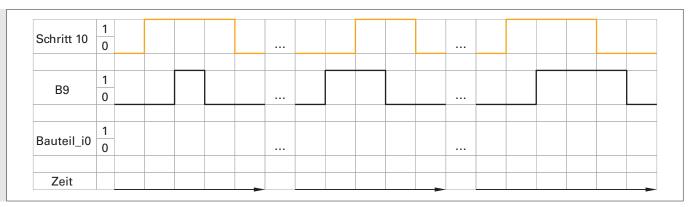


Bild 3: Signalverlauf zu Bild 2



Ergänzen Sie den GRAFCET in **Bild 4**, damit der Variablen "Bauteil_iO" der Wert 1 zugeordnet wird, wenn B9 eine fallende Flanke liefert:

Ergänzen Sie den GRAFCET in **Bild 5**, damit die Variable "Bauteil_iO" nur dann den Wert 1 erhält, wenn B9 eine steigende Flanke liefert und der Schritt 11 (z.B. in einem parallelen Zweig) aktiv ist. (Eine nähere Erklärung zum parallelen Zweig erfolgt im Kapitel 4.3).

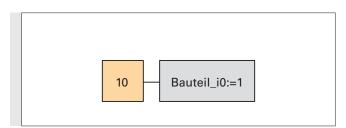


Bild 4: Speichernd wirkende Aktion bei fallender Flanke

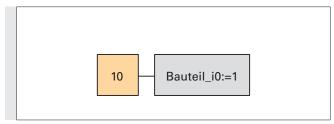


Bild 5: Speichernd wirkende Aktion bei steigender Flanke und aktivem Schritt

1.3 Aktionen

1.3.7 Aktionen und Zeiten

Kontinuierlich wirkende Aktion mit zeitabhängiger Zuweisungsbedingung

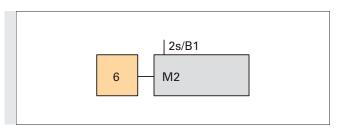


Bild 1: kontinuierlich wirkende Aktion mit zeitabhängiger Zuweisungsbedingung

Die Zeit (2 Sekunden), welche links neben der Variablen steht, wird gestartet, wenn die Variable eine steigende Flanke liefert (Bild 1).

(Dies muss hier nicht durch einen Pfeil gekennzeichnet werden). Die Aktion wird erst ausgeführt, nachdem die Zeit abgelaufen ist.

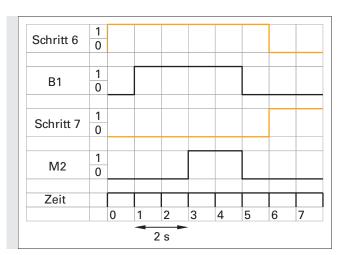


Bild 2: Diagramm zu Bild 1

Somit gleicht dieses Verhalten einer Einschaltverzögerung.

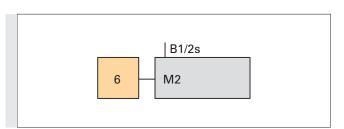


Bild 3: kontinuierlich wirkende Aktion mit zeitabhängiger Zuweisungsbedingung

Die Zeit (2 Sekunden), welche rechts neben der Variablen steht, wird gestartet, wenn die Variable eine fallende Flanke liefert.

(Dies muss hier ebenso nicht durch einen Pfeil gekennzeichnet werden).

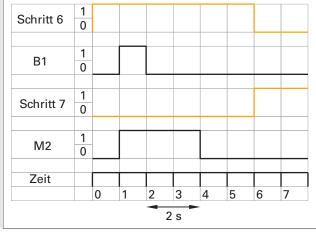


Bild 4: Diagramm zu Bild 3

Ergänzen Sie folgenden Lückentext:		
Die Dauer der Aktion M2 (Bild 3) wird um 2 s		
Somit gleicht dieses Verhalten einer	verzögerung l	

Hinweis: Beachten Sie, dass diese Art der Ausschaltverzögerung von der "klassischen" Ausschaltverzögerung nach Verlassen eines Schrittes zu unterscheiden ist, denn es wurde als "Ausschaltsignal" eine Zuweisungsbedingung (wie sie z. B. ein Sensor darstellt) angenommen.

1.3 Aktionen



Ergänzen Sie in Bild 2 passend zum GRAFCET in Bild 1 das Diagramm um den Signalverlauf von M2.

Hinweis: Der Sensor B1 muss mindestens für 2s aktiv sein, damit die Zuweisungsbedingung erfüllt ist.

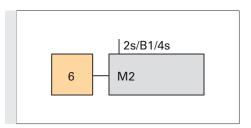


Bild 1: kontinuierlich wirkende Aktion mit zeitabhängiger Zuweisungsbedingung

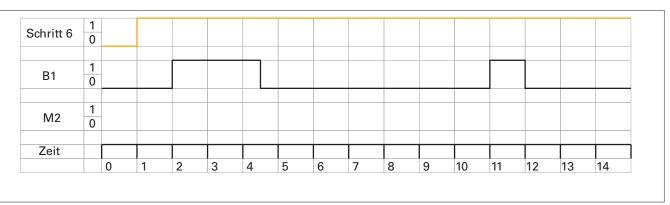


Bild 2: Diagramm zu Bild 1

Anstelle einer Variablen kann auch der Schritt selbst als Zuweisungsbedingung angegeben werden (siehe Bild 3).

Die Aktion "M2" wird dann aktiv, wenn der Schritt 6 aktiv ist und 2s vergangen sind. Die Aktion ist mit dem Verlassen des Schrittes beendet.

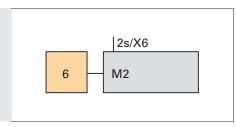
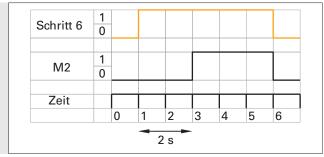


Bild 4 und 5: Wird der Schritt 6 verlassen, bevor die 2s abgelaufen sind, wird die Aktion "M2" natürlich nicht ausgeführt.

Bild 3: Schritt als Zuweisungsbedingung





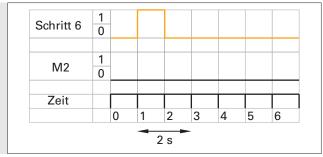


Bild 5: Diagramm zu Bild 3

Die Aktion "M2" ist kontinuierlich wirkend dargestellt. Sollte M2 speichernd wirkend sein, so darf hier nicht einfach linksbündig ein Pfeil nach oben an das Aktionskästchen ge-

zeichnet werden. Dies ist bei dieser Darstellungsart nicht erlaubt.

Der GRAFCET im Bild 6 erfüllt jedoch diese Funktion: 2s nachdem Schritt 25 aktiv wurde, wird die Aktion M2 speichernd auf 1 gesetzt. Der Schritt 25 dient in diesem Fall als sog. Leerschritt. Die Bezeichnung Leerschritt besagt, dass dieser Schritt in der Schrittkette kein "wirklicher" Schritt ist, sondern nur dazu dient, die Grundregel Schritt-Transition-Schritt nicht zu verletzen.

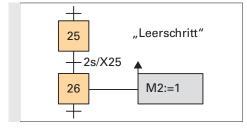


Bild 6: X25 als Leerschritt

1.3 Aktionen

ZUSAMMENFASSUNG:

Die Flanke einer Zuweisungsbedingung wird in der Norm als "Ereignis" beschrieben. Soll eine Aktion an ein Ereignis gebunden sein, so wird dies durch ein Fähnchen angezeigt. Zusätzlich wird angegeben, ob die positive oder negative Flanke (Pfeil nach oben bzw. nach unten) des Ereignisses abgefragt wird. Die zugehörige Aktion ist eine speichernd wirkende Aktion.

Die Zeit, welche links von der zeitabhängigen Zuweisungsbedingung steht, startet mit der steigenden Flanke der Bedingung. Erst nach Ablauf dieser Zeit gilt die Zuweisungsbedingung als erfüllt.

Die Zeit, welche rechts von der zeitabhängigen Zuweisungsbedingung steht, startet mit der fallenden Flanke der Bedingung. Die Zuweisungsbedingung kann für diese Zeit weiterhin als erfüllt betrachtet werden, selbst wenn das physikalische Signal bereits 0 ist.

Eine Aktion, die an eine zeitabhängige Zuweisungsbedingung gebunden ist, ist eine kontinuierlich wirkende Aktion. Soll an eine zeitabhängige Zuweisungsbedingung eine speichernd wirkende Aktion geknüpft werden, so wird dies mit einer "speichernd wirkenden Aktion bei einem Ereignis" abgebildet. Siehe Beispiel auf Seite 27.

Zeitbegrenzte Aktion

Bringt man über eine verzögerte Aktion einen Negationsstrich an, so erhält man eine zeitbegrenzte Aktion.

Nachdem Schritt 25 aktiv wurde, erhält die Variable "Ausgang1" für 2s den Wert 1.

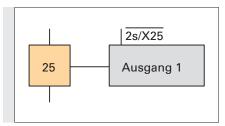


Bild 1: Zeitbegrenzte Aktion

Diese Art der Darstellung einer zeitbegrenzten Aktion ist nicht unbedingt logisch begründbar, die Norm schreibt dies jedoch so vor.

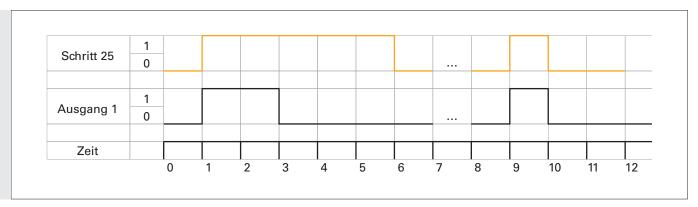


Bild 2: Diagramm zu Bild 1



Erklären Sie, was geschieht, wenn der Schritt verlassen wurde, bevor die angegebene Zeit abgelaufen ist!

1.3 Aktionen

Welche Funktion hat Ihrer Meinung nach der GRAFCET in Bild 1?



Zur Beantwortung dieser Frage ergänzen Sie das Diagramm in **Bild 2** um den Signalverlauf von Ausgang 1:

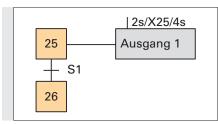


Bild 1: Nicht normgerechte Darstellung

Die unten stehenden drei Überlegungen sollen Ihnen helfen, den in **Bild 1** abgebildeten GRAFCET auf seine vermeintliche Funktion hin überprüfen zu können.



Bild 2: Diagramm zu Bild 1

- 1. Darf eine nicht gespeicherte Aktion länger aktiv sein als der zugehörige Schritt?
- 2. In welchem Zeitbereich wird diese Regel im obigen Diagramm verletzt?
- 3. Welche Schlussfolgerung ziehen Sie nun aus diesen Überlegungen?

Wie wird nun aber eine Ausschaltverzögerung nach dem Verlassen von Schritt 25 realisiert?



Ergänzen Sie das Diagramm in Bild 3 um den Signalverlauf von "Schritt 26" und "Ausgang1":

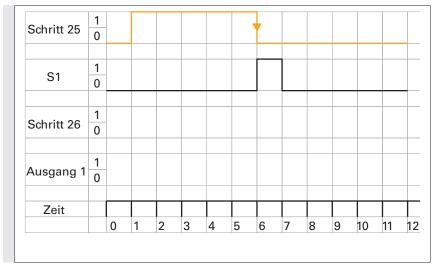


Bild 3: Diagramm

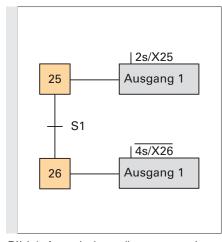


Bild 4: Ausschaltverzögerung nach Verlassen des Schrittes 25