HOMEWORK 1 PID MMI (Man-Machine Interface)

	จัดทำโดย	
นางสาวจิรัชยา	สมุทรสินธุ์	63070501201
นายชัยพัชร์	แก้ววรรณา	63070501203
นายพิรเดช	ตันติสุขารมย์	63070501212
นางสาวรติรัตน์	คำเวช	63070501215
นายลัทธพล	ปิยะสุข	63070501216
นายศิรวิทย์	เตชประสพชัย	63070501220
นางสาวฉันท์สินี	เมืองหน	63070501 <i>22</i> 1

INC 354 ภาคการศึกษาที่ 1/2565 อาจารย์สมชัย ตรีรัตนจารุ

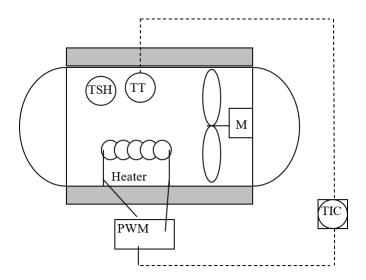
Homework 1

PID MMI (Man-Machine Interface)

Objective:

Understanding modern MMI (or sometime called HMI: Human machine interface) based on Web base technology.

<u>Problem:</u> Rework PID control on hot air process. Including software alarm high cut off heater at 75% of PV.



Make the user define Web page on the Simatic PLC, including these objects and online link to display web page as simple HMI.

PV as temperature. (Display only)

SP as setpoint temperature. (Display and can be changed in Auto mode)

MV as power output for heater. (Display and can be changed in Manual mode)

(All in percentages and in real formatted)

Switch or push-button object to switch between Auto and Manual mode.

P setting in real format, I setting in IEC time (DINT of ms) format.

Three lamps for AUT, MAN and ALM (high temperature alarm).

Set fan speed fix at color mark on the model (around 30%, not in HMI).

Report will include hard copy of control program and Web pages code, discussion about using Web page as HMI compare with dedicated HMI unit. (Siemens KTP 700)

> Symbol:

		Name	Data type	Address	Retain	Acces	Writa	Visibl.
1	•	System_Byte	Byte	%MB1	(C)	✓	✓	₩.
2	•	FirstScan	Bool	%M1.0				
3	•	DiagStatusUpdate	Bool	%M1.1				✓
4	•	AlwaysTRUE	Bool	%M1.2				✓
5	•	AlwaysFALSE	Bool	%M1.3				
5	•	Clock_Byte	Byte	%MB0	H			V
7	•	Clock_10Hz	Bool	%M0.0	- Fi			✓
В	-60	Clock 5Hz	Bool	%M0.1	n			V
9	•	Clock 2.5Hz	Bool	%M0.2				~
10	•	Clock_2Hz	Bool	%M0.3	n			✓
13	•	Clock 1.25Hz	Bool	%M0.4			M	V
12	•	Clock 1Hz	Bool	%M0.5	Ä			✓✓
13	•	Clock_0.625Hz	Bool	%M0.6	n			~
14	•	Clock 0.5Hz	Bool	%M0.7	ň			V
15	•	current_input	Word	%IW6				V
16	•	current dword	DWord	%MD50	- F			V
17	•	current real	Real	%MD54	П			✓
18	•	output	Real	%MD58	A			V
19	•	Tag_1	Bool	%M20.0	П			V
20	•	Tag_2	Word	%MW24				V
21	•	AUT MAN	Bool	%M150.0				V
22	•	SP	Real	%MD120				V
23	•	PV	Real	%MD124				V
24	400	Pgain	Real	%MD128				V
25	•	Igain	Time	%MD132				V
26	•	MV	Real	%MD136				V
27	•	new_current_input	Word	%IW8				V
28	•	current_output	Int	%QW0				<u> </u>
29	•	MV_norm	Real	%MD160				V
30	•	MV_real	Real	%MD164				V
31	•	SW_mode	Bool	%10.0				V
32	1	SP_IN	Real	%MD100			~	M
33	•	MV_IN	Real	%MD104				V
34	•	Auto_lamp	Bool	%M150.1				V
35	•	Man_lamp	Bool	%M150.2				V
36	•	ALM_lamp	Bool	%M150.3				V
37	•	SW_HMI	Bool	%M150.4				V
38	•	Tag_3	Word	%IW2				V
39	•	Tag_4	Int	%QW2				V
40	40	Tag_5	Int	%MW300				V

ตารางที่ 1: สัญลักษณ์ที่ใช้ในการเขียนโปรแกรม PID MMI ทั้งหมด

Program (LADDER):

โปรแกรม PID MMI (Man-Machine Interface) เป็นโปรแกรมควบคุม PID ใน hot air process โดยที่จะมีการแจ้งเตือนและตัดการทำงานของโปรแกรมเมื่อ heater ทำงานถึง 75% ของ PV โดยการ ทำงานของโปรแกรมมีตัวแปรสำหรับควบคุม 3 ตัว คือ PV (Process Variable) เป็นค่าอุณหภูมิภายใน heater ที่เราต้องการควบคุม, MV (Manipulated Variable) เป็นค่าที่มาจาก output ของ PID-controller เพื่อส่งไปให้ heater ในเปลี่ยนแปลงค่า PV, และ SP (Set Point) เป็นค่าอุณหภูมิที่ต้องการ ให้ heater ทำงาน

การเขียนโปรแกรม PID MMI มีรายละเอียดดังต่อไปนี้

1. การทำงานของโปรแกรม แบ่งเป็น 2 โหมด คือ โหมด auto ซึ่งเราสามารถกำหนดค่า SP หรือ อุณหภูมิที่ต้องการให้ heater ทำงานได้ โดยจะสั่งการผ่าน PID-controller ในการเปลี่ยนค่า MV ที่ไปควบคุม heater ให้ได้ค่าอุณหภูมิของ heater (ค่า PV) ใกล้เคียงกับค่า SP ที่ตั้งไว้ และโหมด manual ซึ่งสามารถเปลี่ยนค่า MV หรือค่าที่ไปควบคุม heater ได้ นั่นคือ ค่าของอุณหภูมิภายใน heater ก็จะทำงานตามค่า MV ที่เราตั้งค่าไว้ การทำงานของโปรแกรมส่วนนี้ เราได้เขียนโปรแกรมไว้ ใน FC1 network 1-3 ดังรูปที่ 1-3

รูปที่ 1: network1-FC1 (switch to select mode)

```
%M150.0

"AUT_MAN"

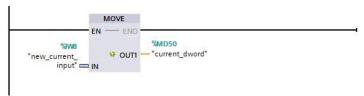
EN ENO

"Data_block_
1".SP_IN IN $ OUT1 - "SP"
```

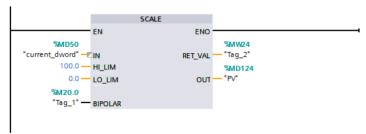
รูปที่ 2: network2-FC1 (change SP in auto mode)

รูปที่ 3: network3-FC1 (change MV in manual mode)

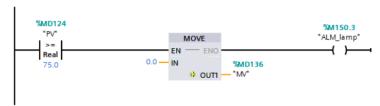
2. ส่วนของการรับค่าเพื่อใช้งานกับ PID controller เป็นส่วนที่ใช้รับค่าอุณภูมิจาก hot air process หรือค่า PV ซึ่งเป็นสัญญาณ AI 4-20 mA เข้ามาที่ channel AI3 ของ analog card โดยก่อนที่จะนำ ค่า PV ไปใช้งานกับ PID controller นั้น จะต้องมีการแปลงค่า PV ที่ได้ ให้อยู่ในช่วง 0-100% ซึ่ง ในที่นี้เราได้เขียนโปรแกรมไว้ใน FC10 "scale" network 1-2 โดยมีรายละเอียดของโปรแกรม ดังรูปที่ 4-5 และจากโจทย์ หากค่า PV มากกว่า 75% จะมีการแจ้งเตือนเป็นไฟ alarm และสั่งการให้ ค่า MV = 0 หรือตัดการทำงานของ heater ซึ่งการทำงานของโปรแกรมส่วนนี้ เราได้เขียนโปรแกรม ไว้ใน FC1 network 4 ดังรูปที่ 6



รูปที่ 4: network1-FC10 (รับค่าจาก AI3 มาเก็บไว้ใน MD50)

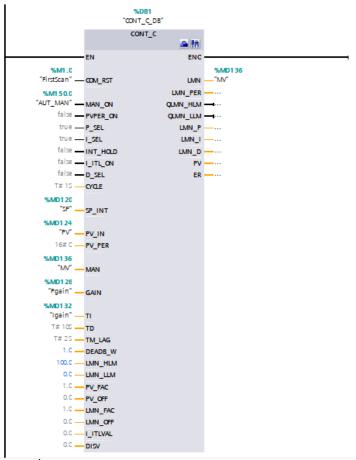


รูปที่ 5: network2-FC10 (scaling PV analog input)



รูปที่ 6: network4-FC1 (check PV to cut off heater)

3. ส่วนควบคุมการทำงานของ heater ด้วยค่า MV ส่วนนี้จะทำงานทั้งในโหมด auto และโหมด manual โดยในโหมด auto ค่า MV จะถูกควบคุมโดย PID-controller เพื่อให้ได้ค่า PV ตามค่า SP ที่เราได้ตั้งค่าไว้ ซึ่งค่า MV นี้ จะถูกใช้งานเป็น input ใน PID-controller และจะได้ MV output จาก PID controller เป็นค่าในช่วง 0-100% ซึ่งเราเขียนโปรแกรมไว้ใน OB 30 network 1 "Cyclic interrupt" ดังรูปที่ 7



รูปที่ 7: network1-OB30 "Cyclic interrupt" (PID controller)

เนื่องจากค่า MV output จาก PID-controller มีค่าอยู่ในช่วง 0-100% นั่นคือ เราจะต้อง แปลงค่า MV output ให้อยู่ในช่วง 0-27648 ซึ่งเทียบเท่ากับสัญญาณ AO 4-20 mA เพื่อที่จะ สามารถนำไปสั่งการ heater ให้ทำงานจนได้ค่า PV ตามค่า SP ที่เราได้ตั้งค่าไว้กรณีโหมด auto

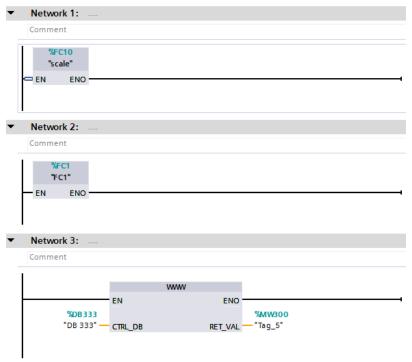
และสำหรับโหมด manual เราสามารถตั้งค่า MV (0-100%) ไปสั่งการ heater ให้ทำงานได้ โดยตรง ไม่ต้องผ่านการควบคุมจาก PID-controller เพื่อให้ได้ค่า PV ตามที่เราต้องการ แต่ยังคงต้อง มีการแปลงค่าในช่วง 0-100% ให้อยู่ในช่วง 0-27648 เหมือนโหมด auto เช่นกัน ถึงจะสามารถ สั่งการ heater ให้ทำงานตามที่ต้องการได้

โดยที่ส่วน scale ค่า MV จาก 0-100% เป็นค่าที่เทียบเท่าสัญญาณ analog output (AO) 4-20 mA เพื่อนำไปสั่งการให้ heater ทำงานได้ตามต้องการนี้ เราได้เขียนโปรแกรมไว้ใน FC10 network 3 "scale" ดังรูปที่ 8



รูปที่ 8: network3-FC10 "scale" (scaling MV analog output)

- 4. ในโหมด auto เราสามารถตั้งค่า SP ได้ โดยค่า SP จะเป็นการกำหนดขึ้นมาเพื่อให้ PID controller เปลี่ยนแปลงค่า MV และสั่งการไปที่ heater เพื่อให้ได้ค่า PV ตามค่า SP ที่เราได้ตั้งค่าไว้ ซึ่งค่า SP นี้ จะถูกใช้งานเป็น input ใน PID controller ซึ่งเราเขียนโปรแกรมไว้ใน OB 30 network 1 "Cyclic interrupt" ดังแสดงในรูปที่ 7 ข้างต้น
- 5. การทำงานทั้งหมดของโปรแกรม PID MMI นี้ เราได้เขียนโปรแกรมไว้ใน FC1, FC10 และ OB30 โดยเราได้เรียกใช้งาน FC1, FC10, และ WWW ผ่าน OB1 ดังรูปที่ 9 โดยที่ WWW เป็น System Function ที่ช่วยให้ CPU และ web page สามารถโต้ตอบกันได้ผ่านการเขียน html



รูปที่ 9: OB1 "Main Program"

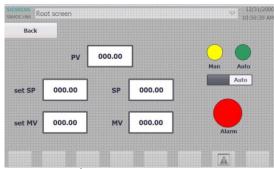
➤ SIMATIC HMI (KTP700):

1. Tags:

N	lame 🔺	Data type	Connection	PLC name	PLC tag
1	ALM_lamp	Bool	HMI_Connectio	PLC_1	ALM_lamp
1	Auto_lamp	Bool	HMI_Connectio	PLC_1	Auto_lamp
•	Man_lamp	Bool	HMI_Connectio	PLC_1	Man_lamp
•	MV	Real	HMI_Connectio	PLC_1	MV
•	MV_IN	Real	HMI_Connectio	PLC_1	Data_block_1.MV_IN
•	PV	Real	HMI_Connectio	PLC_1	PV
•	SP	Real	HMI_Connectio	PLC_1	SP
•	SP_IN	Real	HMI_Connectio	PLC_1	Data_block_1.SP_IN
•	SW_HMI	Bool	HMI_Connectio	PLC_1	SW_HMI
1	Tag_ScreenNumber	UInt	<nternal tag=""></nternal>		<undefined></undefined>

ตารางที่ 2: Tags ทั้งหมดที่ใช้ในการเขียนโปรแกรม (SIMATIC HMI) PID MMI ทั้งหมด

2. HMI Screen:



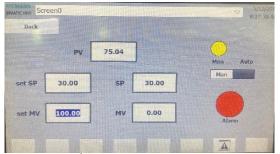
รูปที่ 10: SIMATIC HMI Screen



รูปที่ 11: Auto mode



รูปที่ 12: Manual mode



รูปที่ 13: กรณี PV มีค่าถึง 75 %

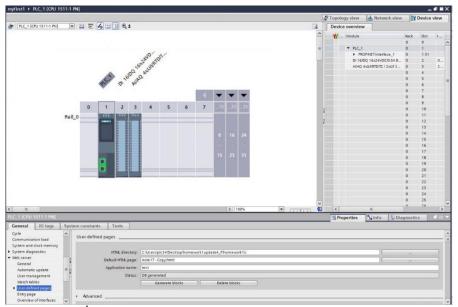
➤ HMI (Web Page):

1. Tags:



ร**ูปที่ 14:** data block ที่เก็บค่าตัวแปรสำหรับการรับ-ส่งค่าระหว่าง PLC และ web page

2. Configuration:



รูปที่ 15: Generate blocks สำหรับเขียน html ลงบน web page

3. Coding:

การเขียน HMI ลงบน Web Page จะใช้ภาษา html และ JavaScript ในการเขียนโปรแกรม ซึ่งเขียนโปรแกรมได้ ดังนี้

- ประกาศตัวแปรที่รับค่ามาจาก PLC และเขียนโปรแกรมเพื่อแสดงข้อความในส่วนหัว ของ web page รวมถึงการเขียนโปรแกรมเพื่อประกาศเรียกใช้ภาษา JavaScript แสดงได้ ดังรูปที่ 16

รูปที่ 16: coding part 1

- การเขียนโปรแกรมส่วนของการตั้งค่ารูปแบบของไฟแสดงผล สำหรับโหมดต่าง ๆ ของ โปรแกรม PID MMI (Auto mode, Manual mode, และ Alarm) แสดงได้ดังรูปที่ 17

```
.alm_lamp {
    width: 100px;
    height: 100px;
    border: solid 5px ■rgb(255, 0, 0);
border-radius: 100%;
background-color: ■#B8B8B8;
transform: translate(100%, -180%);
.man_lamp {
    width: 100px;
    height: 100px;
border: solid 5px ☐rgb(0, 255, 0);
    border-radius: 100%;
background-color: ■#B8B8B8;
transform: translate(100%, 30%);
.auto_lamp {
    width: 100px;
    height: 100px;
border: solid 5px ☐rgb(0, 0, 255);
    border-radius: 100%;
background-color: ■#B8B8B8;
transform: translate(100%, 240%);
```

รูปที่ 17: coding part 2

- ส่วนของการแสดงผลค่า PV, การรับค่า SP สำหรับ Auto mode, และการรับค่า MV สำหรับ Manual mode สามารถเขียนโปรแกรมได้ดังรูปที่ 18

รูปที่ 18: coding part 3

- การโปรแกรมสำหรับเปลี่ยนโหมดระหว่าง auto และ manual แสดงได้ดังรูปที่ 19 โดยหาก กดปุ่มเพื่อเลือกโหมด auto จะได้ค่า SW_HMI = 0 และถ้าหากเลือกโหมด manual ก็จะได้ ค่า SW_HMI = 1 ซึ่งค่า value จาก SW_HMI นี้จะนำไปใช้สั่งการในส่วนการแสดงสีของ หลอดไฟกรณีที่มีการเปลี่ยนโหมด

รูปที่ 19: coding part 4

- รูปที่ 20 เป็นการเขียนโปรแกรมเพื่ออ้างถึงตัวหลอดไฟที่ได้ออกแบบไว้ เพื่อให้สามารถ เรียกใช้หลอดไฟตามโหมดที่ต้องการให้แสดงผลได้

รูปที่ 20: coding part 5

- การแสดงผลหลอดไฟ จะต้องมีการรับค่าจาก value ของ SW_HMI ดังที่กล่าวไปก่อนหน้านี้ โดยหากกดปุ่มเพื่อเลือกโหมด auto หลอดไฟสีน้ำเงินจะติด พร้อมกับแสดงข้อความว่า Auto mode ส่วนหากเลือกโหมด manual หลอดไฟสีเขียวจะติด พร้อมแสดงข้อความว่า Manual mode ซึ่งการเขียนโปรแกรม เป็นไปดังรูปที่ 21

```
mode = ':="SW_HMI":';

if(mode == 0) {
    document.getElementById("mode").innerHTML = "Auto mode";

auto.style.backgroundColor = "#0000FF";

man.style.backgroundColor = "#B8B8B8";

if(mode == 1) {
    document.getElementById("mode").innerHTML = "Manual mode";

auto.style.backgroundColor = "#B8B8B8";

auto.style.backgroundColor = "#B8B8B8";

man.style.backgroundColor = "#B8B8B8";

man.style.backgroundColor = "#00FF00";

}
```

รูปที่ 21: coding part 6

- และกรณีที่ค่า PV มีค่าตั้งแต่ 75 % ขึ้นไป จะมีการแจ้งเตือนเป็นไฟ alarm สีแดง พร้อมกับ แสดงข้อความแจ้งเตือนว่า Alarm !! เงื่อนไขนี้สามารถเขียนโปรแกรมได้ดังรูปที่ 22 โดยที่ หากค่า PV กลับมามีค่าลดลงต่ำกว่า 75 % การแจ้งเตือน alarm จะดับลง

```
pv = ':="PV":';
if(pv >= 75) {
    alm.style.backgroundColor = "#FF0000";
    document.getElementById("almtext").innerHTML = "Alarm!!";

136
    }
137    else {
        alm.style.backgroundColor = "#B8B8B8";

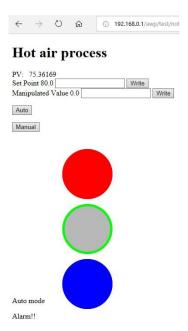
139    }
140
    </script>
141    </script>
142    </body>
143    </html>
```

รูปที่ **22:** coding part 7

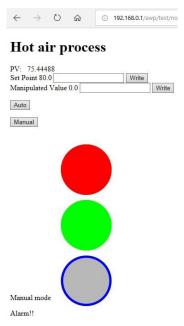
4. HMI Screen:



รูปที่ **24:** Manual mode



รูปที่ 25: Auto mode กรณี PV > 75% (มีแจ้งเตือน Alarm)



รูปที่ 26: Manual mode กรณี PV > 75% (มีแจ้งเตือน Alarm)

> Summary:

การเขียนโปรแกรมควบคุม Hot Air Process ด้วย PID MMI นี้ เราได้ออกแบบโปรแกรมโดยสร้างให้ มีปุ่มสำหรับเลือกโหมดระหว่าง Auto/Manual พร้อมกับมีไฟแสดงสถานะการทำงานของแต่ละโหมด ซึ่งถ้า หากเลือกโหมด Auto จะสามารถกำหนดค่า SP ได้ แล้ว PID-controller ก็จะทำการเปลี่ยนค่า MV ที่ไป ควบคุม heater เพื่อให้ได้ค่า PV ใกล้เคียงกับ SP ที่เราตั้งไว้โดยอัตโนมัติ แต่หากเลือกโหมด Manual จะ สามารถกำหนดค่า MV ได้แทน นั่นคือ การควบคุม heater ในโหมด Manual นี้ ไม่ต้องอาศัย PID-controller ในการสั่งการ แต่สามารถใช้ค่า MV ที่กำหนด ไปควบคุมอุณหภูมิภายในของ heater ได้โดยตรง นอกจากนี้ โปรแกรมยังมีส่วนป้องกันความปลอดภัยอีกด้วย กรณีที่ PV มีค่าตั้งแต่ 75 % เป็นต้นไป ระบบจะตัดการ ทำงานของ heater โดยอัตโนมัติ พร้อมทั้งมีการแจ้งเตือน Alarm

อีกทั้งเราได้เขียนโปรแกรม HMI (KTP700) และเขียนโปรแกรม html เพื่อสร้าง HMI ลงบน web page สำหรับการแสดงผลค่าต่าง ๆ รวมถึงสามารถควบคุมการทำงานของระบบได้โดยตรงผ่าน HMI ทั้งสองแบบ ซึ่งการเขียนโปรแกรม html เพื่อสร้าง HMI ลงบน web page นั้น มีข้อดี คือ สามารถสั่งการ PLC แบบ remote ได้ โดยจำเป็นต้องรับ-ส่งค่าผ่าน data block ซึ่งต่างจากหน้าจอ HMI ที่มักใช้สั่งการ PLC จากหน้างาน โดยมีการรับ-ส่งค่าผ่าน default tag ซึ่งไม่จำเป็นต้องใช้ data block ในการรับ-ส่งค่าเหมือน web page