# ĐIỀU KHIỂN LOGIC VÀ PLC

Dương Minh Đức

Bộ môn Tự động hóa Công nghiệp – Viện Điện

Duc.duongminh@hust.edu.vn

#### Nội dung

- 1. Cơ sở cho Điều khiển logic
- 2. Tổng hợp và tối thiểu hóa mạch logic tổ hợp
- 3. Tổng hợp mạch logic tuần tự
- 4. Tổng quan về PLC
- 5. Kỹ thuật lập trình PLC

#### Nội dung

#### 1. Cơ sở cho Điều khiển logic

- 2. Tổng hợp và tối thiểu hóa mạch logic tổ hợp
- 3. Tổng hợp mạch logic tuần tự
- 4. Tổng quan về PLC
- 5. Kỹ thuật lập trình PLC

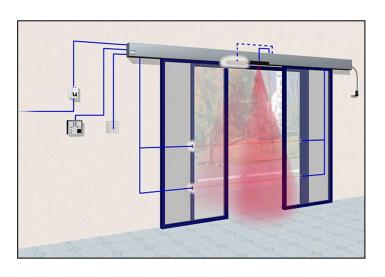
#### 1. Cơ sở cho điều khiển logic

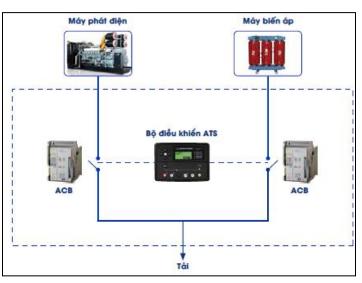
- 1.1. Khái niệm về điều khiển logic
- 1.2. Đại số logic
- 1.3. Biểu diễn hàm logic

#### 1. Cơ sở cho điều khiển logic

#### 1.1. Khái niệm về điều khiển logic

- 1.2. Đại số logic
- 1.3. Biểu diễn hàm logic

















- Điều khiển logic giải quyết các vấn đề
  - Hệ thống có các chế độ làm việc khác nhau, tuân theo lệnh điều khiển từ bên ngoài
  - Chuyển từ chế độ này sang chế độ khác theo một trình tự, điều kiện xác định
  - Đảm bảo trình tự thời gian và sự tương tác giữa các bộ phận
  - Phản ứng tức thời trước một số sự kiện

- Các lĩnh vực nghiên cứu điều khiển logic
  - Khoa học máy tính (Computer Science)
  - Lập trình (Programming)
  - Mô phỏng (Simulation)
  - Truyền thông (Communication)
  - Các hệ thống điều khiển công nghiệp (Industrial Control)

- Mô hình hóa hệ thống điều khiển logic
  - Đại số logic (Boolean Algebra)
  - Automat hữu hạn (Finite State Machine)
  - Statechart
  - GRAFCET
  - Petri net

#### 1. Cơ sở cho điều khiển logic

1.1. Khái niệm về điều khiển logic

#### 1.2. Đại số logic

1.3. Biểu diễn hàm logic

- Các sự vật hiện tượng thường được biểu hiện ở hai mặt đối lập:
  - Trong cuộc sống: đúng/sai, có/không, tốt/xấu, sạch/bẩn, đỗ/trượt,
  - Trong kỹ thuật: đóng/cắt, bật/tắt, chạy/dừng
- Để biểu diễn (lượng hóa) trạng thái đối lập: 0
   và 1.
- Đại số logic (Đại số Boolean) để nghiên cứu các sự vật, hiện tượng có 2 trạng thái đối lập

- Biến logic:  $x \in [0, 1]$
- Hàm logic :  $f(x_1, x_2, ..., x_n) \in [0, 1]$ với  $x_1, x_2, ..., x_n \in [0, 1]$ 
  - Ví dụ: Hàm 1 biến f(x): f(x) = x  $f(x) = \overline{x}$   $f(x) = x + \overline{x}$   $f(x) = x.\overline{x}$

Hàm 2 biến 
$$f(x_1,x_2)$$
:  $f(x_1,x_2) = x_1 + x_2$ 

$$f(x_1,x_2) = x_1 + x_2$$

$$f(x_1,x_2) = x_1 + x_2$$

$$f(x_1,x_2) = x_1 + x_2$$

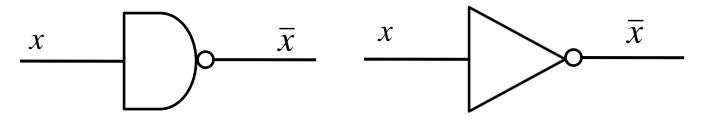
Các phép toán logic cơ bản

Phép nghịch đảo: NOT

• Bảng giá trị:

$\mathcal{X}$	$f(x) = \overline{x}$
1	0
0	1

• Ký hiệu



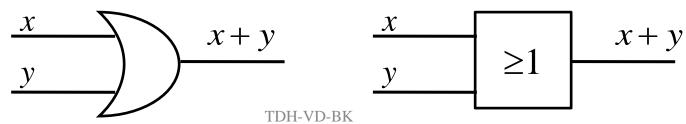
Các phép toán logic cơ bản

– Phép cộng: **OR** 

• Bảng giá trị:

X	у	f(x,y) = x + y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

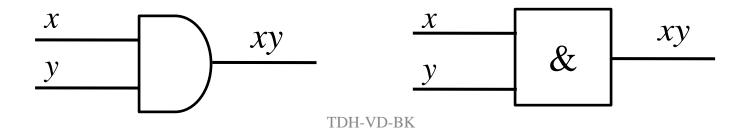
Ký hiệu



- Các phép toán logic cơ bản
  - Phép nhân: **AND** 
    - Bảng giá trị:

X	y	f(x,y) = xy
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

• Ký hiệu



16

Các tính chất của các phép toán logic

- Giao hoán : 
$$x+y = y+x$$
  
 $xy=yx$   
- Kết hợp:  $x+y+z = (x+y)+z=x+(y+z)$   
 $xyz = (xy)z=x(yz)$   
- Phân phối:  $x(y+z)=xy+xz$   
 $x+yz = (x+y)(x+z)$ 

– Luật De Morgan:

$$\frac{x_1 + x_2 + \ldots + x_n}{x_1 \cdot x_1 \cdot x_1 \cdot x_1} = \overline{x_1 \cdot x_2 \cdot \ldots \cdot x_n}$$

$$\frac{x_1 + x_2 + \ldots + x_n}{x_1 \cdot x_1 \cdot x_1 \cdot x_1} = \overline{x_1 \cdot x_2 \cdot \ldots \cdot x_n}$$

1.2. Đại số logic Một số hệ thức cơ bản thường gặp

1	x+0=x $x.1=x$
2	x.0 = 0 $x+1 = 1$
3	x+x = x $x.x = x$
4	$x + \overline{x} = 1$
	$x.\overline{x} = 0$
5	x+xy = x $x.(x+y) = x$
6	$xy + x\overline{y} = x$
	$(x+y)(x+\overline{y})=x$

Chú ý: Tính đối ngẫu (duality) của các hệ thức logic

#### 1. Cơ sở cho điều khiển logic

- 1.1. Khái niệm về điều khiển logic
- 1.2. Đại số logic
- 1.3. Biểu diễn hàm logic

### 1.3. Biểu diễn hàm logic

#### Bảng chân lý

<b>x</b> <sub>1</sub>	<b>x</b> <sub>2</sub>	X <sub>3</sub>	$f(x_1, x_2, x_3)$
0	0	0	1
0	0	1	0
0	1	0	"x"
0	1	1	"x"
1	0	0	0
1	0	1	1
1	1	0	"x"
1	1	1	1

Dấu "x" là giá trị hàm không xác định, có thể nhận giá trị 0 hoặc 1

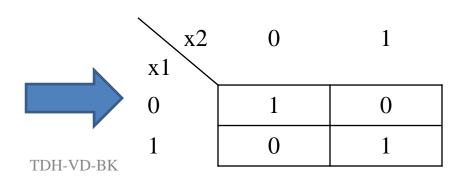
#### 1.3. Biểu diễn hàm logic

#### Bảng Các nô (Carnough map)

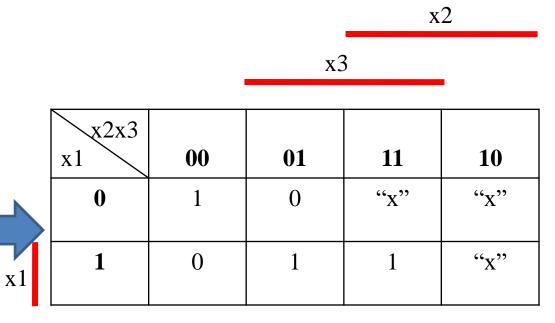
- Biểu diễn hàm logic n biến cần thành lập một bảng có 2<sup>n</sup> ô,
   mỗi ô tương ứng với 1 tổ hợp biến.
- Các ô cạnh nhau hoặc đối xứng nhau chỉ cho phép khác nhau về giá trị của 1 biến.
- Trong các ô ghi giá trị của hàm tương ứng với giá trị của tố hợp biến đó.

#### Ví dụ:

x1	x2	f(x1,x2)
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	1



x1	x2	х3	f(x1,x2,x3)
0	0	0	1
0	0	1	0
0	1	0	"x"
0	1	1	"x"
1	0	0	0
1	0	1	1
1	1	0	"x"
1	1	1	1



								_		ХЗ	3	
								X.	4			
		x3x4 x1x2		00			01		11		10	
		00										
		01										
x2	2	11										
x1	•	10										
_	_							•		•	х3	
									x4			
	-				т	X.	5			- <sub>T</sub>	x5	_
		x3x4x5	5	000	001		011	040	110		101	100
	-	x1x2		000	001	-	011	010	110	111	101	100
		00										
		01										
	x2	11										
x1	Ī	10				TI	DH-VD-I	RK				

# 1.3. Biểu diễn hàm logic

• Sơ đồ rơ le – tiếp điểm

Thiết bị	Loại	Ký hiệu
Nút ấn	Thường mở	٤\
	Thường đóng	f-}
Công tắc	Thường mở	<i>_</i> ⁄⁄_
hành trình	Thường đóng	4
Ro le	Cuộn dây	
	Tiếp điểm thường mở	_/_
	Tiếp điểm thường đóng	7

# Biểu diễn hàm logic

- Sơ đồ rơ le tiếp điểm
  - Hai dây thể hiện nguồn cấp
  - Lựa chọn ký hiệu biến tương ứng với thiết bị vật lý (nút ấn, công tắc hành trình hay tiếp điểm rơ le)
  - Biến ở trạng thái thường: tiếp điểm thường mở
  - Biến ở trạng thái đảo: tiếp điểm thường đóng
  - Cộng logic: đấu song song
  - Nhân logic: đấu nối tiếp
  - Đầu ra: cuộn dây rơ le đấu nối tiếp với tổ hợp biểu diễn các biến đầu vào

#### 1.3. Biểu diễn hàm logic

• Sơ đồ rơ le – tiếp điểm

Ví dụ:

$$Y = f(x_1, x_2) = x_1.x_2 + \overline{x_1}.\overline{x_2}$$

