

# Akvizicioni Upravljački Sistemi

## Projektni zadatak

Student: Uros Petraskovic

Broj indeksa: pr48/2021

Asistent: Stefan Ruvčeski

Grupa: 3

Adresa: petraskovic.uros@gmail.com

Na slici je prikazan mini dron, koji poseduje 4 izlaza za motore, punjač za bateriju, indikator baterije, dva senzora daljine za horizontalno i vertikalno rastojanje kao i digitalni ulaz koji predstavlja signal napajanja.



RTU slave adresa je 153.

Koristi se TCP transportni protokol i port 54558.

Definisati ulaze i izlaze prema sledećoj tabeli:

Veličina	Tip	Adresa	Opis
M1	Analogni izlaz	2000	Napajanje prvog motora
M2	Analogni izlaz	2001	Napajanje drugog motora
M3	Analogni izlaz	2002	Napajanje trećeg motora
M4	Analogni izlaz	2003	Napajanje četvrtog motora
B1	Analogni ulaz	4400	Indikator kapaciteta baterije
S1	Analogni ulaz	4401	Vrednost prvog senzora daljine
S2	Analogni ulaz	4402	Vrednost drugog senzora daljine

D1	Digitalni izlaz	3100	Signal za uključenje (ON/OFF)
----	-----------------	------	-------------------------------

**Podesiti komunikacione parametre u dCom aplikaciji i u simulatoru tako da TCP veza može da se ostvari. Pravilno konfigurisati datoteku „RtuCfg.txt“ u skladu sa zadatim veličinama u sistemu i njihovim vrednostima.**

- Prema definisanoj konfiguraciji periodično očitavati sve digitalne izlaze/ulaze i osvežavati vrednosti na korisničkom interfejsu svake 2 sekunde
- Prema definisanoj konfiguraciji periodično očitavati sve analogne izlaze/ulaze i osvežavati vrednosti na korisničkom interfejsu svake 4 sekunde
- Omogućiti komandovanje kroz kontrolni prozor za sve definisane digitalne izlaze (coils) i nakon uspešnog upisa osvežavati vrednosti na korisničkom interfejsu.
- Omogućiti komandovanje kroz kontrolni prozor za sve definisane analogne izlaze (holding registers) i nakon uspešnog upisa osvežavati vrednosti na korisničkom interfejsu