|  |  |
| --- | --- |
| **Aparatura Automatyzacji**  **Sprawozdanie** | |
| Ćwiczenie 9 – Układ starowania ogniw słonecznych | |
| Grupa 9 – Wtorek 11:45 | Karolina Buśko  Wojciech Dziuba  Jakub Gaj |
| 26.03.2019 |

**1. Cel ćwiczenia**

**2. Stanowisko laboratoryjne**

Centralny element stanowiska laboratoryjnego stanowił układ ogniw fotowoltaicznych. Urządzenie było wyposażone w dwa silniki elektryczne, które umożliwiały obrót ogniw fotowoltaicznych w osi poziomej i w osi pionowej. Układ elektroniczny sterujący oboma silnikami umożliwiał ich niezależną jednoczesną pracę w obu kierunkach [Rys 1.1]. Sposób zasilania silników umożliwiał również niezależne dostosowanie prędkości oborowej każdego z nich. Każdy z silników był wyposażony w dwa czujniki krańcowe, które w momencie osiągnięcia maksymalnego wychylenia w danej osi przerywały obwód w odpowiednim miejscu uniemożliwiając dalszy obrót silnika w tym samym kierunku, a jednocześnie nie blokując jego obrotu w kierunku przeciwnym dzięki zastosowaniu odpowiednio skierowanych diod.

|  |
| --- |
|  |
| Rys. 1.1 Układ sterowania kierunkiem obrotu i prędkością obrotową obu silników. |

Sterowanie było zrealizowane za pomocą modułów kontrolno - pomiarowych z serii ADAM4000 połączonych wspólną magistralą RS485, która łączyła się za pośrednictwem modemu radiowego z komputerem.

Za sterowanie prędkością obrotów obu silników odpowiedzialny był ADAM4014, który przekazywał sygnał analogowy do układu zasilającego silniki odpowiednio zwiększając lub zmniejszając pobór prądu przez wybrany silnik.

Wyjścia analogowe ADAMA4024 były adresowane następująco:  
  
- sterowanie prędkością ruchu silnika elewacji: adres 04 - bit 0  
- sterowanie prędkością ruchu silnika azymutu: adres 04 - bit 0

Za sterowanie kierunkiem obrotów każdego z silników, a także za odbieranie sygnałów z wyłączników krańcowych odpowiadał ADAM4050. Sygnalizacja stanu na czujnikach krańcowych była zaimplementowana w odwróconej logice, aby w wypadku uszkodzenia czujnika lub utraty z nim połączenia została zablokowana możliwość obrotu układu w jego „kierunku”, co zapobiega uszkodzeniu pozostałych elementów układu.

Wejścia cyfrowe ADAMa 4050 były adresowane następująco:

- sygnalizacja górnego wyłącznika krańcowego: adres 05 – bit 0  
- sygnalizacja dolnego wyłącznika krańcowego: adres 05 – bit 1  
- sygnalizacja lewego wyłącznika krańcowego: adres 05 – bit 2  
- sygnalizacja prawego wyłącznika krańcowego: adres 05 – bit 3

Wyjścia cyfrowe ADAMa 4050 były adresowane następująco:

- sterowanie kierunkiem ruchu silnika elewacji: adres 05 – bit 4 i 5  
- sterowanie kierunkiem ruchu silnika azymutu: adres 05 – bit 6 i 7

Za odbiór sygnałów analogowych z czujników oświetlenia oraz pozycji układu ogniw w osi pionowej i osi poziomej odpowiadał ADAM4018. Na jego wejściach analogowych pojawiało się napięcie korespondujące z natężeniem oświetlenia z góry, dołu, lewej i prawej układu, oraz pozycją układu.

Wejścia analogowe ADAMa4018 były adresowane następująco:

- oświetlenie padające z góry: adres 06 kanał 0  
- oświetlenie padające z dołu: adres 06 kanał 1  
- oświetlenie padające z lewa: adres 06 kanał 2  
- oświetlenie padające z prawa: adres 06 kanał 3

- pozycja w pionie: adres 06 kanał 4  
- pozycja w poziomie: adres 06 kanał 5

Do zaprojektowania panelu sterującego i logiki odpowiedzialnej za sterowanie został wykorzystany komputer z zainstalowanym oprogramowaniem Genie 3.0.

**3. Wykonanie ćwiczenia**

Ćwiczenie rozpoczęto od dodania czterech przycisków typu radio button odpowiedzialnych za wybór kierunku obrotu silników, przycisku stop, który „wybijał” wszystkie pozostałe przyciski przerywając ruch układu oraz dwa suwaki regulujące napięcie podawane na silniki (0 - 8,5 dla silnika azymutu i 0 – 5V dla silnika elewacji) i dwa wskaźniki cyfrowe podające z dokładnością do dwóch miejsc po przecinku wartość napięcia odbieranego od czujników pozycji przez ADAMa 4018.

Kolejnym krokiem było dodanie odpowiednich wyjść i wejść do taska oraz nadanie im właściwych adresów. Następnie powiązano za pomocą tagów odpowiednie przyciski z wyjściami i powiązano wejścia analogowe z czujnikami położenia układu ogniw.

Za pomocą tak przygotowanego starowania uruchomiono program i ustawiono układ ogniw w skrajnych pozycjach w lewo, prawo w górę i w dół. W każdym z tych położeń zapisano wartość napięcia z czujników pozycyjnych umieszczoną na wyświetlaczu na display’u.

Za pomocą pozyskanych wartości przeskalowano sygnały wejściowe napięć opisujących położenie układu, tak aby wartości na wyświetlaczu odnosiły się do wychylenia układu w obu osiach [Rys 2.1] w stopniach zamiast w voltach.

|  |
| --- |
|  |
| Rys. 2.1 Zakresy ruchu układu ogniw fotowoltaicznych w obu osiach |

Przeskalowane wartości z czujnika obrotu w poziomie zostały przemnożone przez -1, aby odwrócić ich wartości tak, by zgadzały się z tymi założonymi w instrukcji do ćwiczenia [Rys 1.2].

Wyznaczono napięcie rozruchu obciążonych silników elektrycznych ustalając że wynosi ono około 2,5V i na tej podstawie ustawiono wartości początkowe suwaków regulujących napięcie podawane na silnik na 2,5V.

Następnie dodano do displaya sygnalizatory położeń krańcowych dla wszystkich kierunków i wyświetlacze cyfrowa pokazujące wartość napięcia na czujnikach oświetlenia znajdujących się na układzie ogniw fotowoltaicznych. W tasku zamieszczono wejścia cyfrowe ustawione na adresy czujników krańcowych i wejścia analogowe odbierające sygnały czujników oświetlenia, a następnie połączono je bezpośrednio z sygnalizatorami i wyświetlaczami w display’u.

Wygląd i realizacja programu wykonanego w Genie 3.0 zaprezentowana jest na Rys. 2.2 i 2.3.

|  |
| --- |
|  |
| Rys. 2.2 Display programu realizującego sterowanie układem ogniw |

|  |
| --- |
|  |
| Rys. 2.2 Task programu realizującego sterowanie układem ogniw |

**4. Wnioski**