WOJSKOWA AKADEMIA TECHNICZNA Wydział Cybernetyki



Dodatek do sprawozdania, funkcje przejść i wyjść.

| l ₁ | l ₃ | I ₄ | I ₆ | M ₁ | M ₂ | M ₃ | M ₄ | M_5 | M' ₁ | M' ₂ | M' ₃ | M' ₄ | M_5' |
|----------------|----------------|----------------|-----------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|-------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------|
| * | * | 0 | * | * | * | * | * | 1 | * | * | * | * | 1 |
| * | * | * | * | 0 | 0 | 0 | 0 | * | * | * | * | * | 1 |
| * | * | 1 | * | * | * | * | * | 1 | 1 | * | * | * | * |
| * | 1 | * | * | 1 | * | * | * | * | * | 1 | * | * | * |
| * | 0 | * | * | 1 | * | * | * | * | 1 | * | * | * | * |
| * | * | * | 0 | * | 1 | * | * | * | * | 1 | * | * | * |
| * | * | * | 1 | * | 1 | * | * | * | * | * | 1 | * | * |
| 1 | * | * | * | * | * | 1 | * | * | * | * | * | 1 | * |
| 0 | * | * | * | * | * | 1 | * | * | * | * | 1 | * | * |
| * | * | 0 | * | * | * | * | 1 | * | * | * | * | 1 | * |
| * | * | 1 | * | * | * | * | 1 | * | 1 | * | * | * | * |

Tabela 2 Funkcje przejść

$$\begin{aligned} \mathsf{M1'} = & \overline{I_3} * M_1 + I_4 * M_4 + I_4 * M_5 \\ \mathsf{M2'} = & \overline{I_6} * M_2 + I_3 * M_1 \\ \mathsf{M3'} = & \overline{I_1} * M_3 + I_6 * M_2 \\ \mathsf{M4'} = & \overline{I_4} * M_4 + I_1 * M_3 \\ \mathsf{M5'} = & \overline{M_1} * \overline{M_2} * \overline{M_3} * \overline{M_4} + \overline{I_4} * M_5 \end{aligned}$$

Jak widzimy, wprowadzony został stan M5, który odpowiada za "ściągnięcie" windy do dołu. Jest on aktywny w dwóch przypadkach. Pierwszy przypadek odnosi się do sytuacji wchodzenia do tego stanu. Jest to pierwszy poczwórny iloczyn. Dzieje się tak ponieważ obsłużona zostaje sytuacja, w której podczas podłączania sterownika nie mamy windy w żadnym konkretnym położeniu. Drugi przypadek odnosi się do wyjścia z tego dodatkowego stanu. Wychodzimy z niego wtedy, gdy czujnik pobytu windy na pierwszym piętrze zostanie aktywowany. Z powodu dodatkowego stanu. Potrzebne było zrobienie pewnej modyfikacji w funkcji przejścia dla stanu pierwszego, co w sposób bezpośredni wynika z grafu przejść.

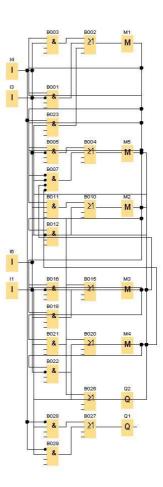
| M ₁ | M ₂ | M_3 | M ₄ | M5 | Q_1 | Q_2 | |
|----------------|----------------|-------|----------------|----|-------|-------|--|
| 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | |
| 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | |
| 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | |
| 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | |
| 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | |

Tabela 3 Funkcje wyjść

$$Q_1 = \overline{I_4} * (M_4 + M_5)$$

 $Q_2 = M_1 + M_3$

W funkcji wyjścia dla Q1 potrzebne było dokonanie modyfikacji, mianowicie dopisany został warunek $\bar{I_4}$. Powoduje on, że winda może pojechać w dół ale tylko pod warunkiem, że nie został aktywowany czujnik pobytu windy na pierwszym piętrze. Jeśli nie zrobilibyśmy takiego ograniczenia, wtedy nasza winda będąc na pierwszym piętrze, jeśli pojechałaby w dół, mogłaby dokonać zniszczeń w instalacji.



Rysunek 3 Projekt układu w środowisku LOGO Comfort v4 w języku FBD