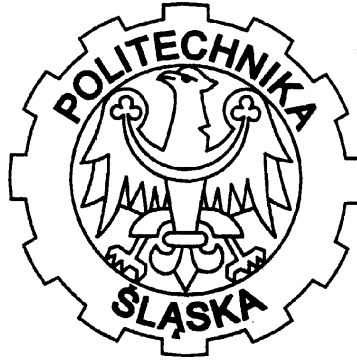


Politechnika Śląska w Gliwicach
Wydział Automatyki, Elektroniki i Informatyki



Projektowanie przemysłowych systemów komputerowych

Projekt – Sprawozdanie

Gas Analyzer

Autorzy: Damian Karbowski, Grzegorz Powąła
Informatyka, SSM3, grupa ISP1
Prowadzący: dr inż. Jacek Stój
Konsultant: mgr inż. Tomasz Kress

2 lipca 2013

Spis treści

1	Wstęp	2
1.1	Geneza	2
1.2	Temat	2
1.3	Stanowisko	2
1.3.1	Stanowisko prototypowe	2
1.3.2	Stanowisko docelowe	2
1.4	Analiza tematu	3
1.5	Założenia	3
1.6	Plan pracy	4
2	Specyfikacja wewnętrzna	5
2.1	Baza danych	5
3	Instrukcja użytkownika	6
3.0.1	Ekran powitalny	6
4	Podsumowanie	8
4.1	Perspektywy rozwoju	8
4.2	Wnioski	8
5	Bibliografia	9
6	Spis rysunków, tablic i kodów źródłowych	10
6.1	Spis rysunków	10
6.2	Spis tablic	10
6.3	Spis kodów źródłowych	10
7	Załączniki	11

1 Wstęp

1.1 Geneza

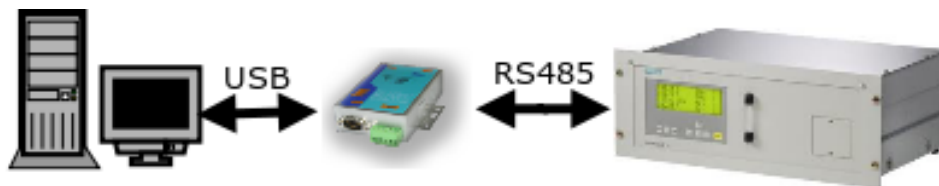
Tematem projektu, którego dotyczy to sprawozdanie jest: „Gas Analyzer”. Pomysł na projekt pojawił się po zrealizowaniu przez autora projektu semestralnego z przedmiotu Sterowniki PLC.

1.2 Temat

Głównymi celami pracy było napisanie oprogramowania

1.3 Stanowisko

1.3.1 Stanowisko prototypowe



Rysunek 1: Schemat stanowiska prototypowego

Na potrzeby realizacji projektu stworzono stanowisko laboratoryjne, którego schemat przedstawia Rysunek 1. Składa się ono z:

- Komputera,
- ULTRAMAT 23
- Konwertera ATC-850.

Komputery na, których powstała wersja rozwojowa projektu pracowały na systemach operacyjnych Linux Ubuntu w wersji 32 oraz 64 bitowej. Do połączenia komputera z urządzeniem ULTRAMAT 23 zastosowano izolowany konwerter USB do RS-232/422/485, moduł ATC-850 jest automatycznie wykrywany i instalowany jako standardowy port COM. Stosowane w tej fazie projektu urządzenie pomiarowe potrafiło mierzyć zawartość CO_2 , CO , O_2 oraz NO_2 ??

1.3.2 Stanowisko docelowe

Docelowo zrealizowany projekt ma być uruchamiany na stanowisku, którego schemat przedstawia Rysunek 2. Składa się ono z:

- Komputera,
- 3x ULTRAMAT 23



Rysunek 2: Schemat stanowiska docelowego

- ULTRAMAT 6
- Konwertera ATC-850.

aaaa

1.4 Analiza tematu

Analiza tematu polegała przede wszystkim na zapoznaniu się z narzędziami programistycznymi do tworzenia oprogramowania sterownika oraz wizualizacji. W wyniku analizy autor poznał podstawy języków: LAD [?, ?, ?], STL [?, ?, ?], FBD [?, ?, ?], GRAPH [?], SCL [?, ?, ?] i AWL do tworzenia programu sterownika oraz VBScript do tworzenia skryptów w wizualizacji. Poznanie tych podstaw pozwoliło dobrać język odpowiedni do realizacji poszczególnych zadań.

1.5 Założenia

Oprogramowanie dla Robota Fishertechnik powinno zostać stworzone przy użyciu środowiska Step 7 oraz działać na sterownikach firmy Siemens. Funkcjonalności robota wchodzące w skład projektu, to:

- sterowanie ręczne z pilota podłączonego bezpośrednio do sterownika,
- sterowanie ręczne z wizualizacji,
- sterowanie automatyczne,
- wizualizacja stanu magazynu,
- umożliwienie korzystania z magazynu zarówno poprzez sterowanie ręczne, jak i przy użyciu zautomatyzowanych poleceń dostępnych z poziomu wizualizacji.

Powyżej zostały wymienione założenia podstawowe, jednak autor nie wyklucza zrealizowania dodatkowych zadań, które nie zostały zamieszczone w pierwotnej koncepcji realizacji projektu.

1.6 Plan pracy

Realizacja projektu została podzielona na następujące etapy:

- Przygotowanie stanowiska, zebranie odpowiednich materiałów i literatury,
- Analiza wymagań funkcjonalnych aplikacji,
- Projektowanie struktury oprogramowania i interfejsów wymiany danych,
- Implementacja,
- Testowanie i uruchamianie,
- Przedstawienie projektu i ewentualne korekty.

Powyższy plan pracy stanowił dla autora wyznacznik kolejnych działań. Jednak powszechnie wiadomo, że w praktyce poszczególne punkty są wymienne i wpływają na siebie wzajemnie.

2 Specyfikacja wewnętrzna

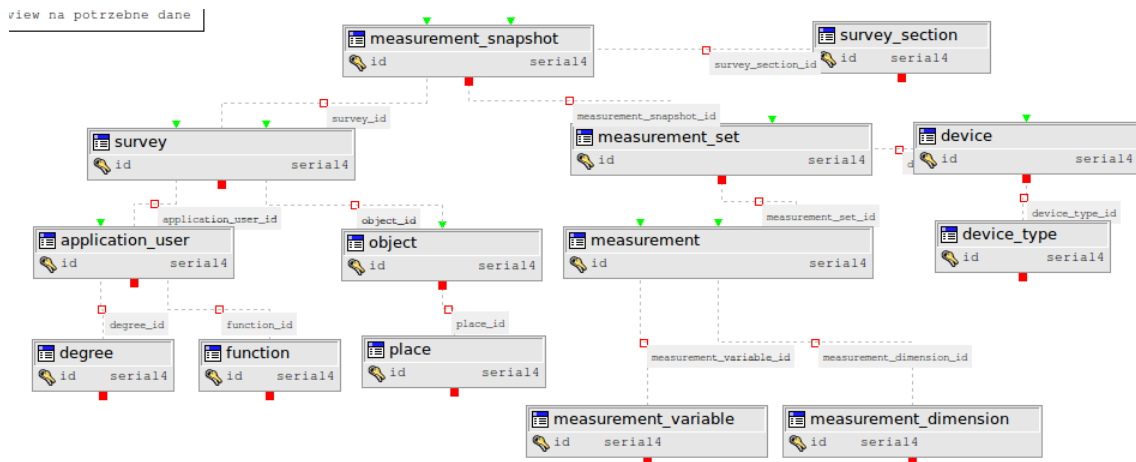
Zaimplementowana przez autora wizualizacja ma na celu zobrazowanie działania modelu oraz umożliwienie operatorowi

Dodatkowo do przycisków F9 - F12 została przypisana zmiana stanu zmiennej *EmergencyStop*, która pozwala na awaryjne zatrzymanie pracy robota w dowolnym momencie. Modyfikowanie wartości zmiennej odpowiadającej za awaryjne zatrzymanie pracy może się również odbywać poprzez kliknięcie na kontrolkę znajdującą się w prawym dolnym rogu każdego ekranu. Ekrany dostępne w wizualizacji oraz klawisze funkcyjne z nimi związane:

- Ekran powitalny - F1,
- Stan robota - F2,
- Stan magazynu i testowanie obsługi - F3,
- Testowanie sterowania ręcznego z pilota podłączonego do sterownika - F4,
- Testowanie sterowania ręcznego z poziomu wizualizacji - F5,
- Testowanie sterowania automatycznego - F6.

Poszczególne ekrany zostaną szczegółowo opisane w kolejnych podrozdziałach.

2.1 Baza danych



Rysunek 3: Schemat bazy danych

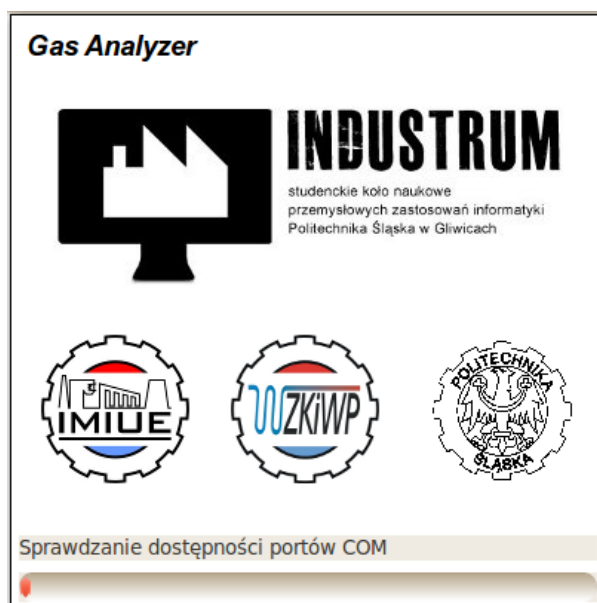
3 Instrukcja użytkownika

Zaimplementowana przez autora wizualizacja ma na celu zobrazowanie działania modelu oraz umożliwienie operatorowi wpływania na jego działanie. Kolejne podrozdziały zawierają opis specyfikacji zewnętrznej oraz wewnętrznej. Część odnosząca się do specyfikacji zewnętrznej jest skróconą instrukcją obsługi użytkownika. Specyfikacja wewnętrzna jest opisem, jak zostały zrealizowane poszczególne elementy i w jaki sposób wizualizacja współpracuje ze sterownikiem.

Ekrany dostępne w wizualizacji oraz klawisze funkcyjne z nimi związane:

- Ekran powitalny - F1,
- Stan robota - F2,
- Stan magazynu i testowanie obsługi - F3,
- Testowanie sterowania ręcznego z pilota podłączonego do sterownika - F4,
- Testowanie sterowania ręcznego z poziomu wizualizacji - F5,
- Testowanie sterowania automatycznego - F6.

Poszczególne ekrany zostaną szczegółowo opisane w kolejnych podrozdziałach.



Rysunek 4: Okno ładowania

3.0.1 Ekran powitalny

Bezpośrednio po uruchomieniu wizualizacji użytkownik zobaczy ekran powitalny taki jak na Rysunku 5 zawierający informacje o autorze projektu, osobie kierującej projektem (promotorze) oraz informację o przeznaczeniu wizualizacji wraz ze zdjęciem modelu. Dodatkowo na ekranie tym umieszczony został zegar analogowy i cyfrowy oraz aktualna data.



(a) Linux

Rysunek 5: Okno główne

4 Podsumowanie

4.1 Perspektywy rozwoju

Projekt jest bardzo perspektywiczny głównie dlatego, że w bieżącej części została zaimplementowana tylko znikoma część protokołu ELAN, a co za tym idzie można cały proces pomiarowy uskutecznić, uprościć oraz zautomatyzować w jeszcze większym stopniu.

4.2 Wnioski

Głównymi celami pracy było napisanie oprogramowania gromadzącego dane z urządzeń pomiarowych.

5 Bibliografia

Literatura, która została wykorzystana przez autorów w czasie powstawania projektu, którą opisuje niniejsza dokumentacja.

- [1] Jerzy Kasprzyk: *"Programowanie sterowników przemysłowych"*, Wydawnictwa Naukowo-Techniczne WNT, Warszawa, 2007
- [2] Dokumentacja producenta: *„ELAN Interface Description”*, sierpień 2006
- [3] Materiały szkoleniowe: „SIMATIC S7 - Kurs podstawowy”

6 Spis rysunków, tablic i kodów źródłowych

6.1 Spis rysunków

Rysunek 1:	Schemat stanowiska prototypowego	2
Rysunek 2:	Schemat stanowiska docelowego	3
Rysunek 3:	Schemat bazy danych	5
Rysunek 4:	Okno ładowania	6
Rysunek 5:	Okno główne	7

6.2 Spis tablic

6.3 Spis kodów źródłowych

7 Załączniki

- Oświadczenie o autorstwie,
- Płyta CD, na której znajdują się:
 - Kod oprogramowania wewnętrznego oraz pliki projektu Step7,
 - Kod wizualizacji oraz pliki projektu WinCC flexible,
 - Plik wykonywalny wizualizacji typu WinCC flexible RT document,
 - Projekt magazynu wykonany w programie Blender,
 - LaTeXowe pliki pracy inżynierskiej,
 - Zdjęcia magazynu oraz robota,
 - Filmy prezentujące działanie projektu.