МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) КАФЕДРА САУ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №1

по дисциплине «программируемые логические контроллеры и промышленные сети»

ЯЗЫКИ ПРОГРАММИРОВАНИЯ СТАНДАРТА МЭК 61131-3.

Студенты гр. 6492	Мурашко А.С. Огурецкий Д.В
Преподаватель	 Филатова Е.С.

Санкт-Петербург 2019 **Цель работы** — получение навыков разработки программ на языках стандарта IEC 61131-3 и их отладка в PLC-симуляторе CoDeSys.

Реализация программы «Старт-стоп» на языке FBD

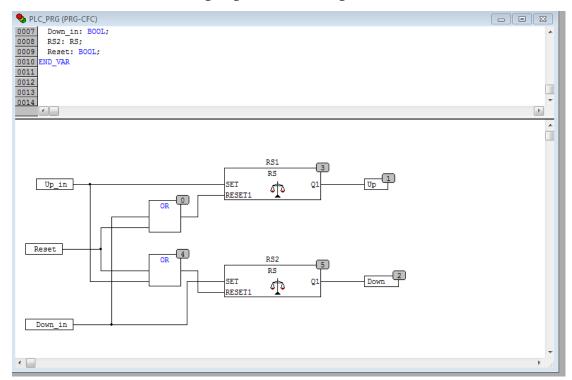


Рис. 1. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на логических элементах ИЛИ.

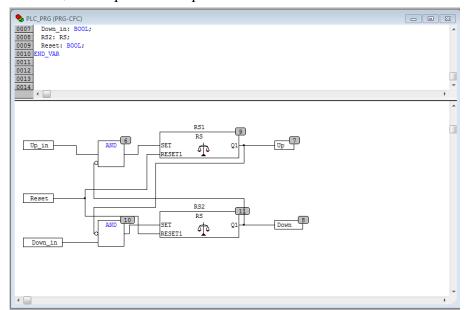


Рис. 2. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на логических элементах И В этой схеме переменная Down примет значение, равное единице, только в том случае, если подан сигнал на переменную Down_In, и переменные Up_In и Reset равны нулю. Данный алгоритм имитирует, например, работу лифта, где невозможно одновременное перемещение и вверх и вниз.

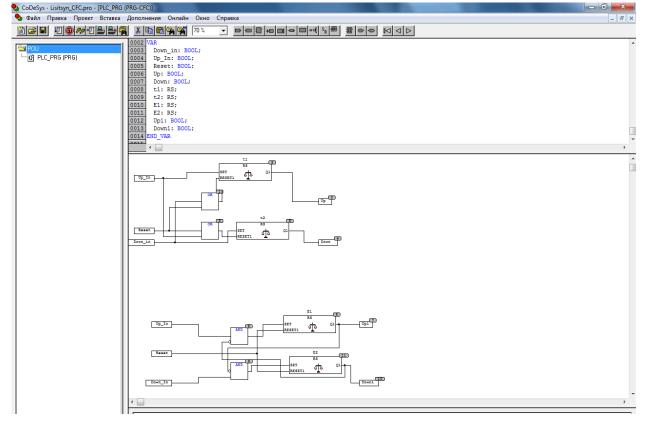


Рис. 3. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на логических элементах И и ИЛИ.

Реализация программы «Старт-стоп» на языке ST

В редакторе переменных VAR опишем локальные переменные аналогично предыдущему коду.

В редакторе кода вводим текст программы:

And1: =Up_In AND NOT Down;

T1 (SET: =And1, RESET1: =Reset, Q1=>Up);

And2: =Down_In AND NOT Up;

T2 (SET: =And2, RESET1: =Reset, Q1=>Down);

Здесь переменной And1 присваивается результат логического умножения (and) переменной Up_In и инверсного (not) значения переменной Down. Далее входу установки триггера T1 в единичное состояние Set присваивается переменная And1, входу сброса триггера Reset1 присваивается переменная Reset.

После разделителя | идет описание выхода Q1, которому присвоена переменная Up.

```
PLC_PRG (PRG-ST)

0001 FROCRAM FLC_PRG

0002 VAR

0003 And1: BOOL;
0005 Down: BOOL;
0006 T1: RS;
0007 Reset: BOOL;
0008 Down_In: BOOL;
0010 Down_In: BOOL;
0011 T2: RS;
0011 T2: RS;
0012 END_VAR

0013 And2: BOOL;
0014 0015
0015 OOT Down_In: BOOL;
0017 T2: RS;
0018 END_VAR

0019 T2 (SET:=And1, RESET1:=Reset, Q1=>Up);
0000 T2 (SET:=And2, RESET1:=Reset, Q1=>Down);
0000 T2 (SET:=And2, RESET1:=Reset, Q1=>Down);
0000 T1 (SET:=And2, RESET1:=Reset, Q1=>Down);
```

Рис. 4. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на языке ST.

Проверка работы программы.

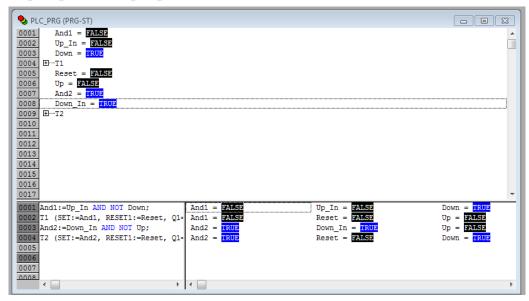


Рис. 5. Проверка алгоритма «Старт-стоп» на языке ST.

Реализация программы «Старт-стоп» на языке IL.

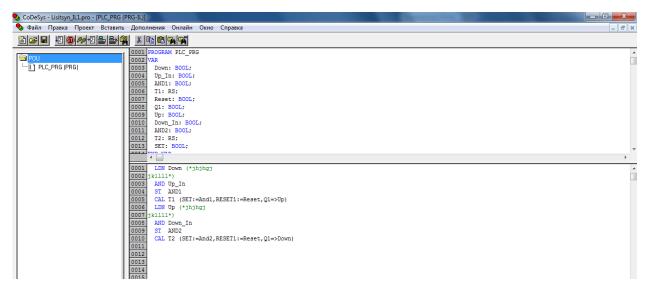


Рис. 6. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на языке IL.

Реализация программы «Старт-стоп» на языке LD.

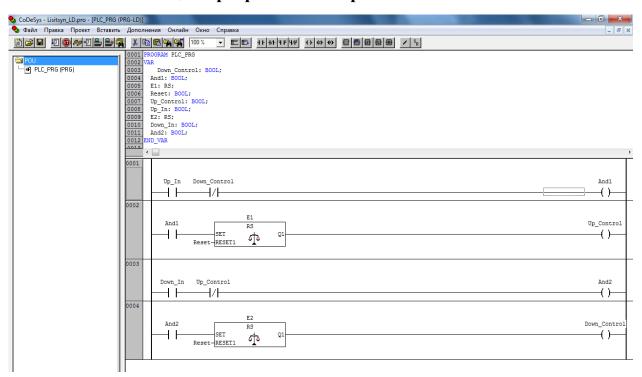


Рис. 7. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на языке LD.

Реализация программы «Старт-стоп» на языке SFC.

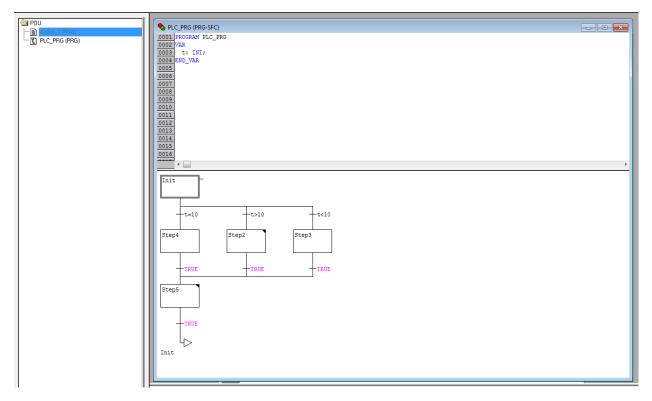


Рис. 8. Реализация алгоритма «Старт-стоп» на языке SFC.

Для того чтобы использовать шаги с МЭК действиями, необходимо установить опцию "Дополнения" "Использовать МЭК-шаги".

Вывод: в ходе работы были изучены языки программирования стандарта МЭК 61131-3 и разработана программа, реализующая алгоритм «Старт-Стоп». Также была изучена отладка написанных программ в симуляторе.