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

ОТЧЕТ

по Лабораторной работе №4

по дисциплине «программируемые логические контроллеры и промышленные сети»

тема: Модули AIM730 И DIM718. Настройка протокола MODBUSTCP

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

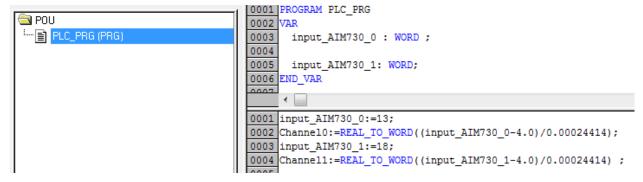
2019

Цель работы — изучить ModBusTCP в режиме Slave и модули AIM730 И DIM718.

Задача: Настройка протокола ModBusTCP в режиме Master. Организация связи с верхним уровнем.

Работа с модулем АІМ730

Для задания значений выходного тока для модуля, необходимо в его каналы записать код.



После запуска программы на исполнение установлено соответствие значений переменных input_AIM730_1 и input_AIM730_0 значениям, которые высвечиваются на цифровом индикаторе на стенде с учетом небольшого возможного отклонения.

Работа с модулем DIM718 в режиме с широтно-импульсной модуляцией

Модификация предыдущей программы заданием на втором канале меандра с периодом 2 секунды.

Для того, чтобы появилась возможность использовать ШИМ, необходимо при конфигурировании ПЛК в CodeSys задать для данного модуля конфигурацию DIM718 8-channels 30VDC Digital Output Module (без Simple). В настройках модуля поставьте галочки ШИМ напротив второго канала.

```
0001 input_AIM730_0:=13;
0002 Channel0:=REAL_TO_WORD((input_AIM730_0-4.0)/0.00024414);
0003 input_AIM730_1:=18;
0004 Channel1:=REAL_TO_WORD((input_AIM730_1-4.0)/0.00024414);
0005
0006 relay_out1 := TRUE ;
0007 firstHalfDuty := 20000;
0008 secondHalfDuty := 20000;
```

Ко второму каналу подключен светодиод, который мерцает с периодом 2 секунды.

Настройка протокола ModBusTCP в режиме Slave

Настройка параметров стека протоколов TCP/IP контроллера CPM713 выполняется в группе полей редактирования Параметры TCP/IP вкладки Панель свойств Fastwel.

В поле ІР адрес установите значение: 192.168.10.16

Маска подсети: 255.255.0.0

Секция Inputs содержит список объектов доступа к данным, поступающим по сети от удаленных клиентов MODBUS. Секция Outputs содержит список объектов доступа к данным для передачи в сеть.

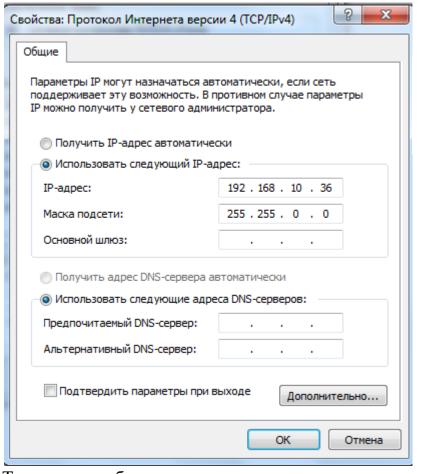


Рисунок 1 — параметры сети ПК

Также стоит обратить внимание на правильную установку IP протокола интернета версии 4 (TCP/IPv4) на ПК :

Программа описана в приложении 1. По условию задачи, решаемой в процессе создания учебного проекта, контроллер должен передавать в сеть следующую информацию: 3 сигнала телеуправления «вверх», «вниз» и «стоп», а также сигналы телесигнализации «движение вверх», «движение вниз».

Создаем переменные для отправки и приема, аналогично переменным в ПЛК

Control — для получения данных от ПЛК

Set — для установки значений в ПЛК

Устанавливаем номер маршрута 1 и другие параметры, тип сегмента.

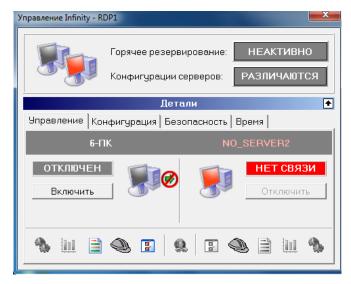


Рисунок 3 — открываем сервер Infinity

Создаем переменные для отправки и приема, аналогично переменным в ПЛК

Control — для получения данных от ПЛК

Set — для установки значений в ПЛК

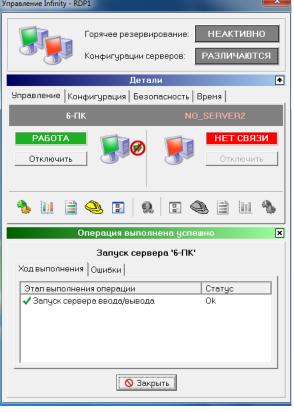


Рисунок 2— включаем 6-ПК

Устанавливаем номер маршрута 1, тип сегмента и другие параметры.

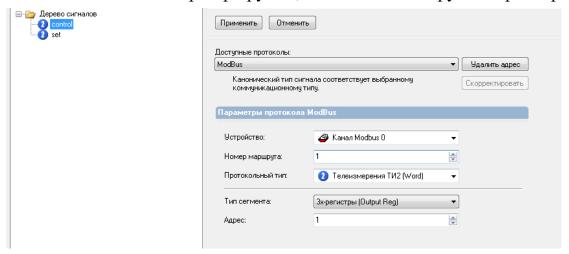


Рисунок 4 — настройка для control необходимых свойств

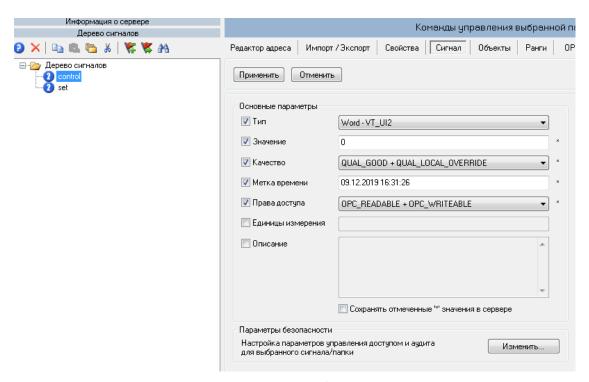


Рисунок 6— Во вкладке сигнал выбираем основные параметры Настройка Set аналогична за исключением типа сегмента, он равен Holding Reg.

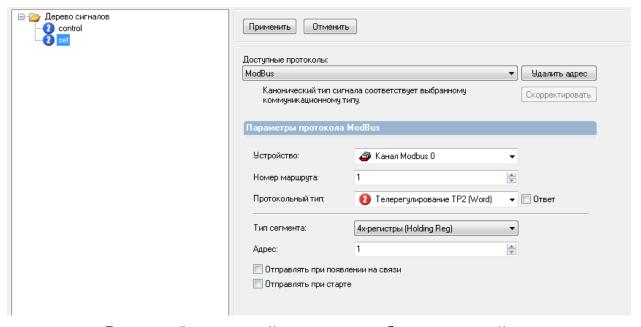


Рисунок 5 — настройка для set необходимых свойств

Перезапускаем путем нажатия "space" с выбранным модулем сначала Modbus TCP/IP, затем OPC Server.

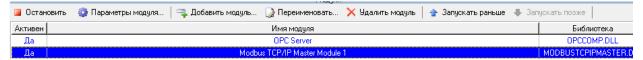


Рисунок 9

При этом ПЛК подключен к 16 порту.

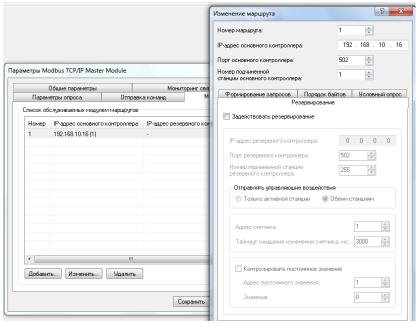


Рисунок 8 — Настройка модуля TCP/IP Master Module

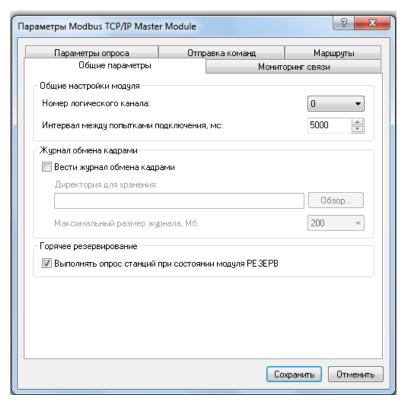


Рисунок 7 — Выбор логического канала

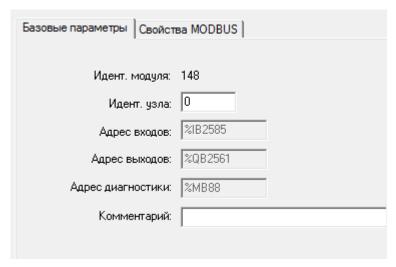


Рисунок 10 — Выбор логического канала

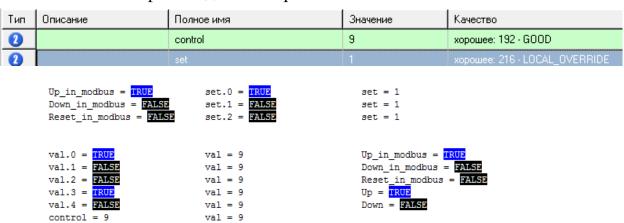
Работа с ОРС клиентом

OPC позволяет задавать значения с ПК переменной set и отправлять её, просматривать принятые переменные в control в реальном времени.

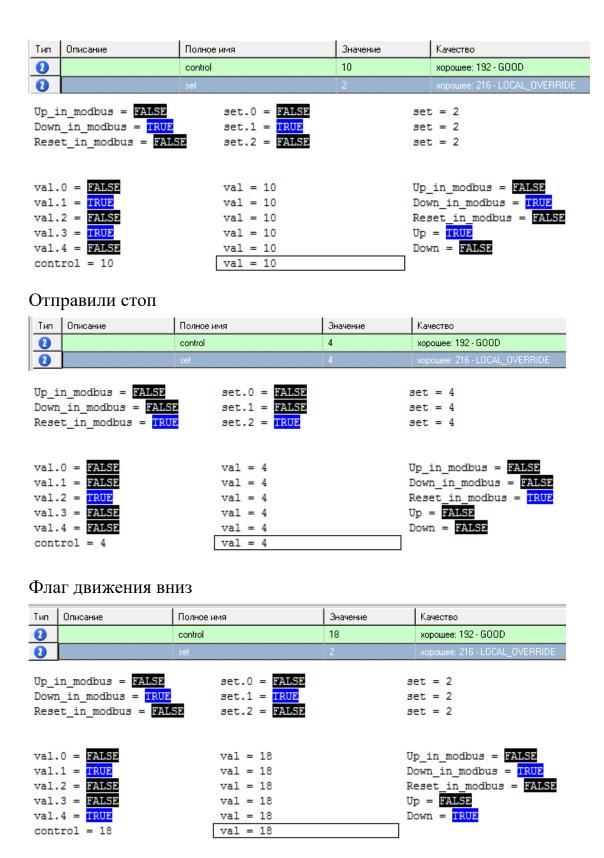
Изначально

Тип	Описание	Полное имя	Значение	Качество
0		control	0	хорошее: 192 - GOOD
0		set	1	хорошее: 216 - LOCAL_OVERRIDE
	Up_in_modbus = FALSE Down in modbus = FAL		set = 0 set = 0	
	Reset_in_modbus = FA	LSE set.2 = FALSE	set = 0	
	val.0 = FATSE		= FALSE	
	val.1 = FALSE	val = 0	Down_in_modbus = DALSD	
	val.2 = FALSE	val = 0	Reset_in_modbus = FALSE	
	val.3 = FALSE	val = 0	Up = FALSE	
	val.4 = PALSE	val = 0	Down = FALSE	
	control = 0	val = 0		

Установили флаг подъема вверх



Отправили флаг спуска вниз, лифт по прежнему движется вверх



Вывод: С помощью протокола ModeBus по сетевой модели tcp/Ip можно передавать и принимать данные, управляя технологическим процессом.

Приложение 1 — код

```
PROGRAM PLC PRG
.1 VAR
         And1: BOOL;
2
3
         T1: RS;
        And2: BOOL;
 5
         T2: RS;
         Up in modbus: BOOL;
 7
         Down_in_modbus: BOOL;
         val : WORD ;
 8
9
         Reset in modbus: BOOL;
10 END VAR
11
12
13 (* get values *)
14 (* set - объект доступа к данным типа WORD, поступающим по сети от удален-
15 ных клиентов, в который будут сохраняться принятые сигналы.
16 Сохраняем значащие биты в переменные управления движением*)
17 Up in modbus := set.0 ;
18 Down in modbus := set.1 ;
19 Reset in modbus := set.2 ;
20
21 (* send values *)
22 (* Control - объект доступа к данным типа WORD, через который будут пере-
23 даваться сигналы
24 помещаем состояние системы (все переменные) в переменную control *)
25 val.0 := Up in modbus;
26 val.1 := Down in modbus;
27 val.2 := Reset in modbus;
28 val.3 := Up ;
29 val.4 := Down ;
30 control := val;
31
32
33 (*write control values *)
34 (* управление движением *)
35 And1:=Up In modbus AND NOT Down;
36 T1 (SET:=And1, RESET1:=Reset in modbus, Q1=>Up);
37 And2:=Down In modbus AND NOT Up;
  T2 (SET:=And2, RESET1:=Reset in modbus, Q1=>Down);
```