MEKATRONIK DERSI PROJE RAPORU



Kemal Karadağ/05160000125

Özet

Bu proje de bir Hazır Çorba fabrikasına PLC projesi yapılmak istenmektedir. Bu Hazır Çorba fabrikası kendi serasını oluşturmuştur. Sera da pirinç ve domates yetiştirilmektedir.

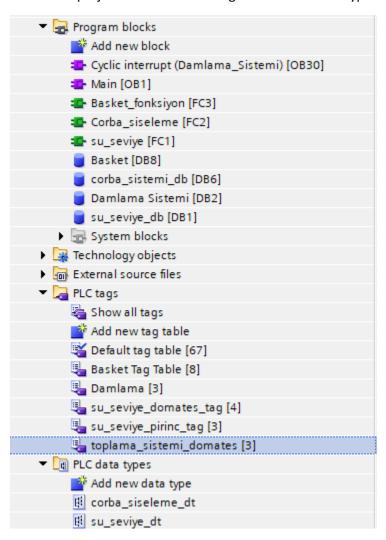
Domates ve Pirincin sulama sistemine Otomasyon yapılmıştır. Depoda bulunan su oranları, şebekeden ihtiyaç edilen su miktarı domates, pirincin sulama oranları Mevsimlere göre değişkenlik göstermektedir. Sulama işleminde öncelikle şebekeden alınan su depolamaktadır. Depoya gelen suyun anlık hızları gösterilmiştir. Depoların su miktarları anlık max ve min olarak gösterilmiştir. Depodan borulara aktarılan suyun kapasiteleri ve anlık su miktarları da gösterilmiştir. Borulardan bahçeye akışı gerçekleşen suyun anlık hızı ve depo su seviyesine göre tarlaya su damlama sistemi geliştirilmiştir. Ana ekrana yerleştirilen Fabrika önündeki Kamyon sembolik olarak depodan hortuma su aktarıldığını ve damlama işleminin devam ettiğini göstermektedir. Bu sayade ana ekrandanda arkada gerçekleşen işlemin devam ettiğini sera kontrol kısmına giriş hakkı olmayan çalışanın bilmesini sağlamaktadır.

İkinci Kısımda ise Karışımı hazırlanmış Domates ve Pirinç çorbaları için pişirme, şişelenme ve paketleme otomasyonu yapılmaktadır. Çorbalar karıştırma makinasından çıkarak pişirilmeye götürülmek üzere kovalara doldurulmaktadır. Kovalara dolan Çorbalar Pişirme bandında ilerleyip pişirilmek üzere fırına yönlendirilmektedir. Fırında pişirme süreleri gösterilmektedir. Pişirme işlemi biten çorbalar şişelerine doldurulup paketlenmek üzere konveyör de yürümektedirler. Çorba türüne göre pişirme süreleri paketleme sayıları değişkenlik göstermektedir. Anlık olarak Çorba Dolum süresini, pişirme sürelerini, çorba şişeye doldurma süresini paketlenen şişe sayısını ve bir koli için paketlenecek max şişe sayısını gözlemleyebilmekteyiz. Paketlenen her çorba için Ana Ekranda sembolik amaçlı Tırlar hareket etmektedir. Bu şekilde Ana Ekrandan da Çorba yüklemesinin devam ettiğini görebilmemizi sağlamaktadır. Ayrıca Ana Ekrandan girdiğimiz Maksimum şişe sayısına yaklaşan değerde paketlenen şişe olursa sarı ışık yanmaktadır. Maksimum değere ulaşırsa kırmızı yanmaktadır. Geçerse geçtiği şişe kadar Kritik Çorba sayısı saymaktadır.

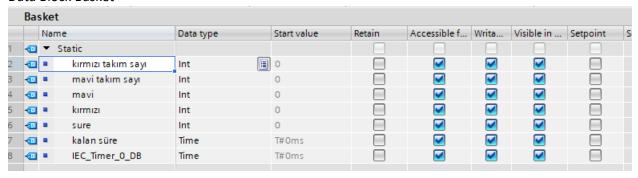
Üçüncü olarak fabrika çalışanlarına boş vakitlerinde spor yaptıkları basketbol sahasına küçük bir plc otomasyonu yapılmıştır. Bu otomasyon basketbol sahasında bir panelle kontrol edilmektedir. Ama ortak Plc kullanılmıştır. Basketbol sahasına 4 dakika maç süresi sayan iki takımın basketlerini sayıp ekranda gösteren bir otomasyon yapılmıştır.

1. Tanımlı PLC Tag

Bu projede 4 DB blok ve 5 Tag table 2 adet Data type kullanılmıştır.



Data Block Basket



Data Block Şişeleme

	Nar	me			Data type	Start value	Retain	Accessible f	Writa	Visible in	Setpoint	Supervis
1	•	Sta	atic									
1	•	•	dor	mates_corbasi_yap	"corba_siseleme_dt"			\checkmark	\checkmark	\checkmark	~	
1			۲	dolum_suresi_timer	IEC_TIMER			✓	V	✓	V	
1		•	•	firinlanma_suresi	IEC_TIMER			✓	V	V	V	
1		ı,	F	konveyor1_counter	IEC_COUNTER			✓	V	V	✓	
1			•	konveyor2_counter	IEC_COUNTER			✓	V	V	V	
1				dolum_suresi_value	Time	T#0ms		✓	V	V		
1		ı,		firinlanma_suresi		T#0ms		<u></u>	<u></u>	<u> </u>		
1		ı,		led_program	Bool	false	Ā	<u></u>	V	<u> </u>	Ā	
40		ı,		sensor1	Bool	false	Ä	✓	V	<u></u>	Ä	
40		ï		sensor2	Bool	false	ň	✓	V	V	ň	
•				sensor3	Bool	false	- A	✓	V	✓		
<u>-</u>				sensor4	Bool	false	- H	✓	V	✓	- H	
•		i		max_sise_sayisi	Int	0	H	V	V	✓	H	
4		ì		konveyor1_gecen	Int	0		✓	V	✓		
40		ì		konveyor2_gecen		0		∨	▼	✓		
40		ì		pulse_memory	Bool	false		∨	∀	✓		
				•	Bool	false		∨	▼	✓		
1		ì		pulse_memory2								
•		ì		konveyor1_n	Real	0.0		✓	∀	✓		
•		•		konveyor1_ns	Int	0		✓	✓	✓		
1		•		konveyor2_n	Real	0.0		✓	V	▽		
1		•		konveyor2_ns	Int	0		✓	V	✓		
1		٠		kova_dolum_anlik	Time	T#0ms		✓	V	✓		
1		•		firınlanma_süresi	Time	T#0ms		✓	V	✓		
1		•		stop1	Bool	false		✓	V	✓		
1		•		stop2	Bool	false		$\overline{\mathbf{V}}$	✓	✓		
1	•	•	piri	nc_corbasi_yapım	"corba_siseleme_dt"			$\overline{\mathbf{v}}$	✓	<u> </u>	\checkmark	
1		•	•	dolum_suresi_timer	IEC_TIMER			\checkmark	V	\checkmark	✓	
1		٠	•	firinlanma_suresi	IEC_TIMER			✓	✓	\checkmark	✓	
1		٠	۲	konveyor1_counter	IEC_COUNTER			✓	✓	~	✓	
1		•	٠	konveyor2_counter	IEC_COUNTER			✓	✓	✓	✓	
1		٠		dolum_suresi_value	Time	T#0ms		✓	V	\checkmark		
1		•		firinlanma_suresi	Time	T#0ms		✓	V	✓		
1		٠		led_program	Bool	false		✓	✓	✓		
1		٠		sensor1	Bool	false		✓	V	V		
1		٠		sensor2	Bool	false		✓	V	~		
1				sensor3	Bool	false		✓	V	V		
40				sensor4	Bool	false		<u></u>	V	<u> </u>		
1		ı,		max_sise_sayisi	Int	0		✓	V	V		
40				konveyor1_gecen	Int	0		✓	V	<u>~</u>	Ā	
1				konveyor2_gecen		0		✓	V	✓	ñ	
•				pulse_memory	Bool	false	n	✓	V	✓	ň	
•				pulse_memory2	Bool	false	ň	✓	V	✓	Ä	
4		ì		konveyor1_n	Real	0.0		✓	V	V	H	
4		ì		konveyor1_ns	Int	0.0		✓	V	V		
40		ì		konveyor2_n	Real	0.0		✓	V	✓		
		ì		konveyor2_ns	Int	0.0		✓	∨	∨		
1		-		KOHVEYOLZ_HS	me	V				₩.		

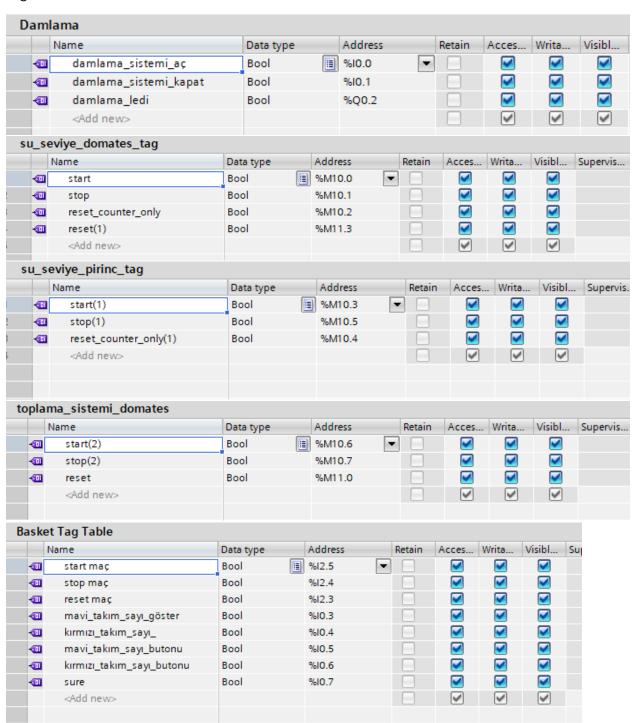
Su Seviyesi Data Block

Na	am	e	Data type	Start value	Retain	Accessible f	Writa	Visible in	Setpoint
111	S	tatic							
10	•	domates_su_seviye	"su_seviye_dt"			$\overline{\mathbf{w}}$	~	~	~
101		depo_max	Int	50		✓	✓	✓	
100	•	depo_min	Int	25		✓	~	✓	
100		su_giris_hiz	Int	0		✓	✓	✓	
101		su_cikis_hiz	Int	0		✓	~	✓	
100		suluk_max	Int	30		✓	✓	✓	
100		suluk_min	Int	15		✓	✓	✓	
101		led_program	Bool	false		✓	~	✓	
101		depo_seviye	Int	40		✓	~	✓	
100		suluk_seviye	Int	5		✓	~	✓	
101		suluk_pompa	Bool	false		✓	~	✓	
100		depo_pompa	Bool	false		✓	V	✓	
100		suluk_cikis_hiz	Int	5		✓	~	✓	
101		depo_giris_value	Int	8		✓	~	✓	
111		depo_cikis_value	Int	7		✓	~	✓	
Ш		pulse	Bool	false		✓	~	✓	
111		depo_sensor	Bool	false		✓	<u></u>	✓	
111		▶ su_miktari_counter	IEC_COUNTER			<u>~</u>	~	<u></u>	~
111		counter_limit_son	Int	0		✓	~	✓	
100		anlik_counter_dege	Int	0		▽	~	✓	
101		anlik_su_sayaci	Int	0		<u>~</u>	V	✓	
100		depo_seviye_n	Real	0.0		~	~	✓	
101		depo_seviye_ns	Int	0		✓	~	✓	
	•	pirinc_su_seviye	"su_seviye_dt"			✓	~	✓	✓
101		depo_max	Int	50		~	V	✓	
101		depo_min	Int	10		▽	~	✓	
100		su_giris_hiz	Int	0		~	V	<u></u>	
10			Int	0		<u>~</u>	~	✓	
101		suluk_max	Int	30		▽	~	✓	
100		suluk_min	Int	10		~	V	<u></u>	
10		led_program	Bool	false		<u> </u>	V	<u></u>	
- -			Int	20		<u>~</u>	~	✓	
_ 			Int	5	Ä	<u> </u>	V	✓	- H
_ 			Bool	false	Ä	<u> </u>	V	✓	- A
			Bool	false		▽	V	✓	- A
_ 0			Int	5		V	V	✓	ň
_ 			Int	8		V	V	V	Ä
— 101			Int	7	П	✓	V	✓	n
_ 			Bool	false		✓	V	✓	П
_ 			Bool	false		✓	V	✓	ň
_ 					n	✓	V	✓	~
 			_	0		✓	V	V	
_ 				0		✓	V	✓	Ä
 			Int	0		✓	V	V	n
_ 			Real	0.0		✓	V	✓	
 			Int	0		V	V	V	n
DI	•			T#0ms		~	✓	✓	
01	•			alse		~	✓	<u>~</u>	
OI .	•		Bool	alse		✓	✓	✓	
II			Int)		$\overline{\mathbf{A}}$	\checkmark	\checkmark	
11)		$\overline{\mathbf{A}}$	\checkmark	\checkmark	
11)		$\overline{\mathbf{A}}$	✓	\checkmark	
o =		uyari_led	Bool f	alse		✓	✓	✓	
		stop_led		alse		✓			

Damlama Sistemi Data Block

	Name	Data type	Start value	Retain	Accessible f	Writa	Visible in	Setpoint	Supervis
1	▼ Static								
40	 OB30_event 	Int 🔳	0		~	\checkmark	✓		
4	 OB30_error 	ULInt	0		~	~	~		
€	 OB1_cylce 	ULInt	0		~	\checkmark	✓		

Tag Table' lar:

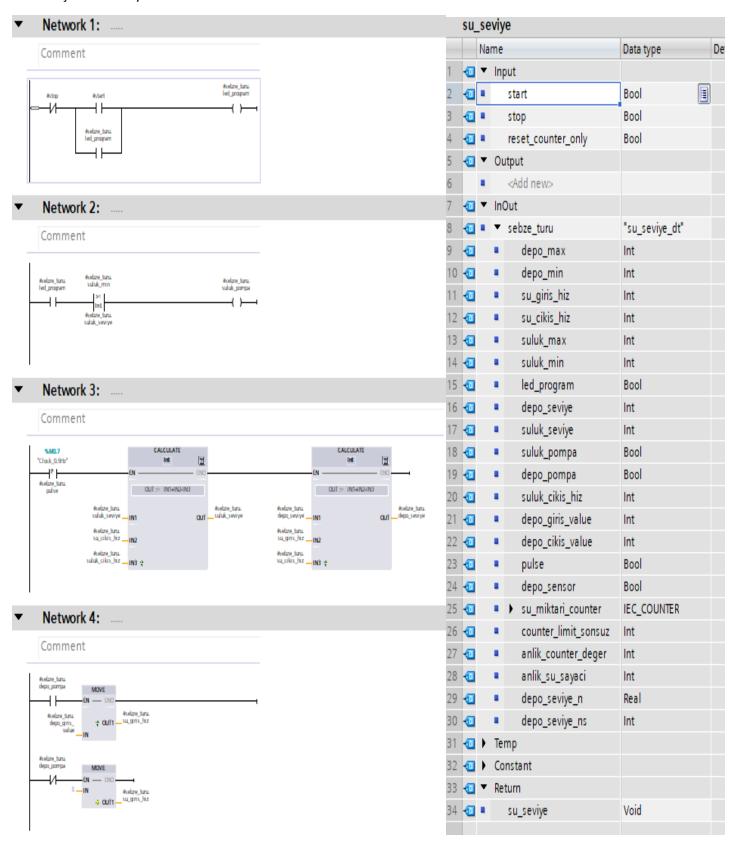


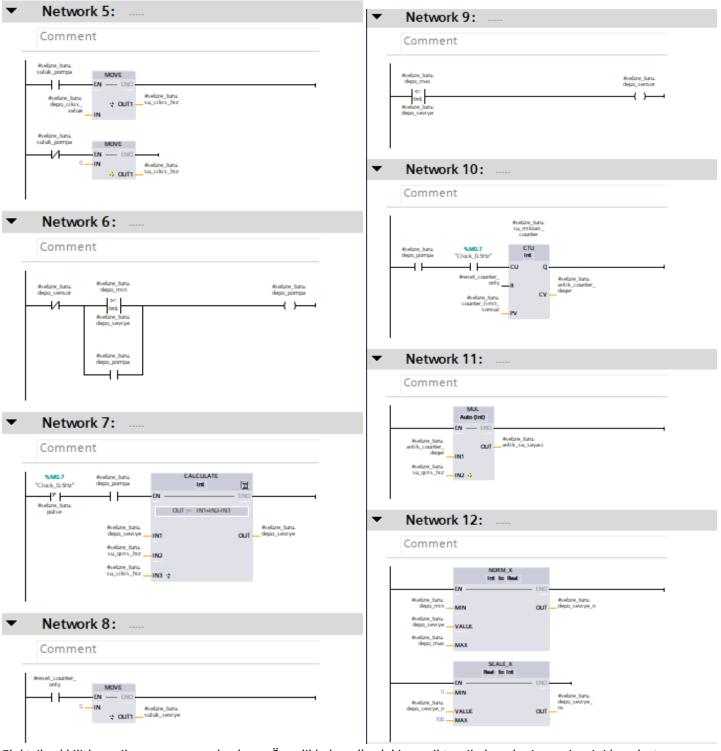
Data Type' lar

	cor	rba_siseleme_dt							
		Name	Data type	Default value	Accessible f	Writa	Visible in	Setpoint	Commen
1	1	▶ dolum_suresi_timer	IEC_TIMER		✓	~	\checkmark	~	
2	1	▶ firinlanma_suresi_timer	IEC_TIMER		✓		\checkmark	✓	
3	1	▶ konveyor1_counter	IEC_COUNTER		✓	\checkmark	\checkmark	✓	
4	1	▶ konveyor2_counter	IEC_COUNTER		✓	\checkmark	\checkmark	✓	
5	1	dolum_suresi_value	Time	T#0ms	✓	~	\checkmark		
5	1	firinlanma_suresi_value	Time	T#0ms	✓	~	✓		
7	1	led_program	Bool	false	✓	~	✓		
8	1	sensor1	Bool	false	✓	~	✓		
9	1	sensor2	Bool	false	✓	~	✓		
10	1	sensor3	Bool	false	✓	~	\checkmark		
11	•	sensor4	Bool	false	<u> </u>	~	$\overline{\checkmark}$		
12	1	max_sise_sayisi	Int	0	<u> </u>	<u></u>	<u></u>		
13	40		Int	0	$\overline{\square}$	<u></u>	<u>✓</u>	ă	
14	40		Int	0	$\overline{\square}$	<u></u>	<u></u>	ă	
	•		Bool	false	<u> </u>	<u></u>	<u>~</u>	ă	
	<u>-</u>	' - '	Bool	false		<u></u>	<u> </u>	ă	
	•		Real	0.0	☑	~	<u>~</u>	ă	
18	1		Int	0	✓			ă	
19	0		Real	0.0	<u> </u>			Ä	
20	9		Int	0.0	<u> </u>			Ä	
	_		Time	T#0ms	✓		✓	Ä	
21	•					<u>~</u>			
22	•		Time	T#0ms					
23	40		Bool	false		$\overline{\mathbf{v}}$	<u>~</u>		
	€00		Bool	false	$\overline{\mathbf{A}}$	~	✓		
		_seviye_dt							
		Name	Data type	Default value	Accessible f		Visible in		Commen
	€	depo_max	Int	50	$\overline{\underline{\hspace{1cm}}}$	$\overline{\mathbf{w}}$	$\overline{\underline{\hspace{1cm}}}$		
	€	. –	Int	10	$\overline{\mathbf{A}}$	\checkmark	$\overline{\mathbf{w}}$		
}	€		Int	0	$\overline{\mathbf{A}}$	\checkmark	$\overline{\mathbf{w}}$		
-	■		Int	0	✓	\checkmark	$\overline{\mathbf{w}}$		
	■	suluk_max	Int	30	\checkmark	~	$\overline{\mathbf{w}}$		
	■	suluk_min	Int	10	\checkmark	~	✓		
7	•	led_program	Bool	false	\checkmark	~	✓		
3	€	depo_seviye	Int	20	\checkmark	~	✓		
	1	suluk_seviye	Int	5	✓	\checkmark	\checkmark		
0	•	suluk_pompa	Bool	false	✓	~	~		
1	1	depo_pompa	Bool	false	✓	~	~		
2	1		Int	5	✓	~	~		
3	•	depo_giris_value	Int	8	✓	~	\checkmark		
4	40	depo_cikis_value	Int	7	✓	~	✓		
	4		Bool	false	<u></u>	<u>~</u>	$\overline{\mathbf{a}}$		
	4		Bool	false	<u> </u>	<u></u>	$\overline{\mathbf{a}}$		
6			IEC_COUNTER			<u></u>	$\overline{\mathbf{Z}}$	<u></u>	
						<u></u>	$\overline{\mathbf{Q}}$	ā	
7	⊕	counter limit sonsuz	Int	0					
7	•		Int	0	_			Ä	
7 8	⊕	anlik_counter_deger	Int	0	\checkmark	\checkmark	$\overline{\mathbf{A}}$		
17 18 19 20	•	anlik_counter_deger anlik_su_sayaci			_				

2. Fonksiyonlar

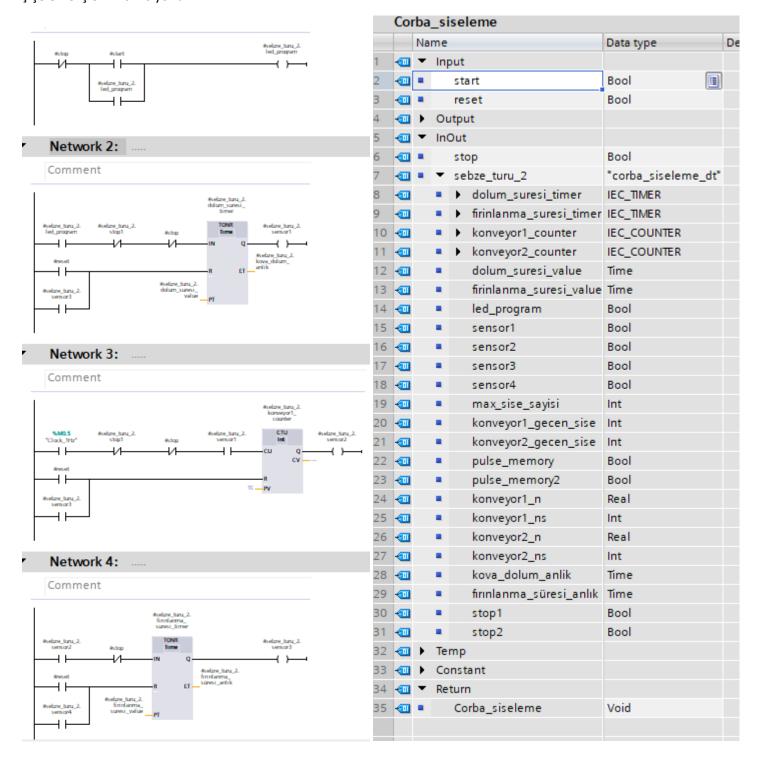
Sulama işlemi Fonksiyonu:

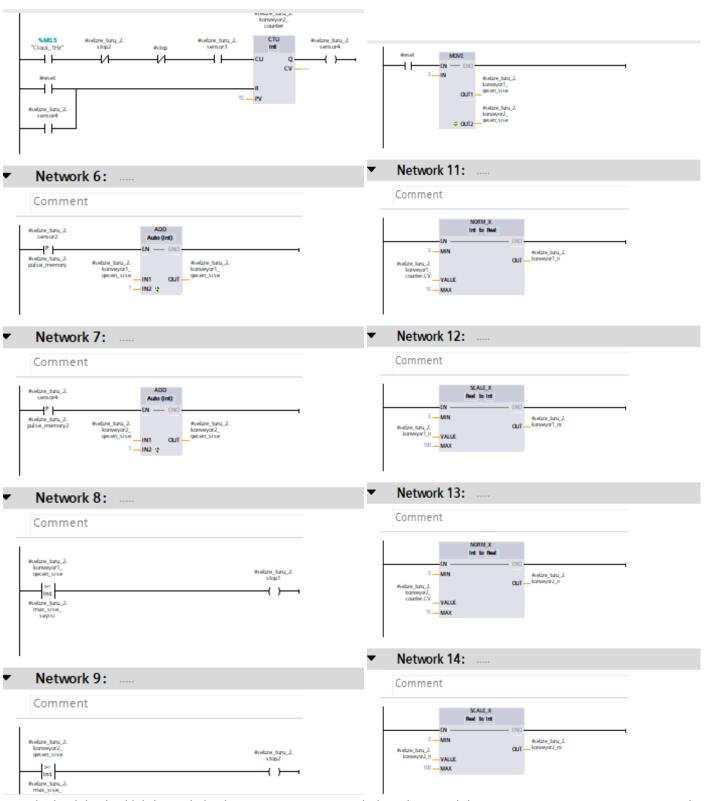




Elektriksel kilitleme ile programımız başlıyor. Öncelikle kanallardaki su miktarı ile kanal min. seviyesini karşılaştırma yapıyor ve eğer su miktarı min. seviyeden küçük veya eşit ise suluğun pompası devreye giriyor. Suluğa su giriş hızı ile suluğun seviyesi toplanıp, suluk çıkış hızı çıkartılıyor ve sonuç suluğun seviyesine yazılıyor. Devamında ise suluğa suyu depodan çektiğimiz için depodan azaltma işlemlerini ekliyoruz. Depo giriş hızı olarak belirlediğimiz değeri su giriş hızına atıyoruz. Eğer depo pompası kapalıysa su giriş hızına 0 ataması yapıyoruz. Suluk pompa için de aynı işlemleri tekrarlıyoruz. Daha sonradan deponun min seviyenin altına gelmesiyle depo pompanın açılmasını gerçekleştiren fonksiyonu ekledim. Yine aynı mantıkla calculating işlemleri yapılıyor. Aldığım bir hata üzerine, depo seviyesinin max seviyeden yüksek olduğu durumları depo sensor değişkeni ile kontrol ettim ve deponun dolma fonksiyonunun başına tersleyerek ekledim. Şebekeden çekilen su miktarını sayan ve bunu depoya suyun giriş hızı ile çarparak bulan fonksiyonu iki blok şeklinde ekledim. Son iki blok ise depoların üzerine eklediğim dolum seviyesini gösteren animasyonlar için kullanılan norm ve scale bloklarıdır.

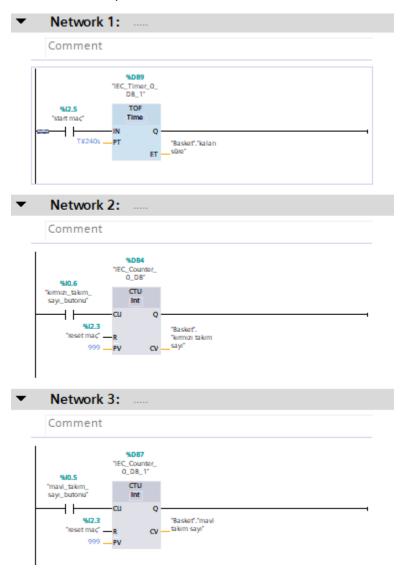
Şişeleme İşlemi Fonksiyonu:





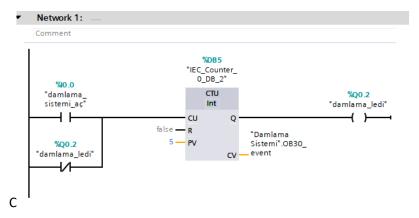
Burada da elektriksel kilitleme ile başlayan programımızı Çorbaların kovaya dolması için geçen süreyi sayan timer takip ediyor. Timer sonunda aktifleşen sensor konveyor counter 1 artarak konveyor hareketini sağlıyor. 10 a kadar saymaya ayarlı counterın girişine verdiğim 1 Hz pulse ile her pulse da yüzde 10 luk bir ilerleme sağlanıyor. Sonrasında firina gelen kova belli bir işlem süresi için tekrar timer başlatıyor ve çıkışında 2. konveyor ilerlemesi için tekrar bir counter geliyor. Devamında geçen şişe sayısına 1 ekleyen add fonksiyonu bulunmaktadır. Bu fonksiyonun çok hızlı işlem yapmasını önlemek amacıyla girişine pulse verdim. Daha sonradan max şişe sayısına ulaşan fonksiyonlarda iki konveyoru birden durdurması için ayrı ayrı karşılaştırma işlemleri ve stoplar ekledim. Aynı zamanda reset gelmesi durumunda geçen şişe sayısını sıfırlayan move fonksiyonu bulunmaktadır. Konveyor ilerleme animasyonları için eklenen norm ve scale blokları ile fonksiyon tamamlanmaktadır.

Basketbol Fonksiyonu:



Maçın süresini sayan bir timer ve atılan basketleri sayan iki counter kullandım.

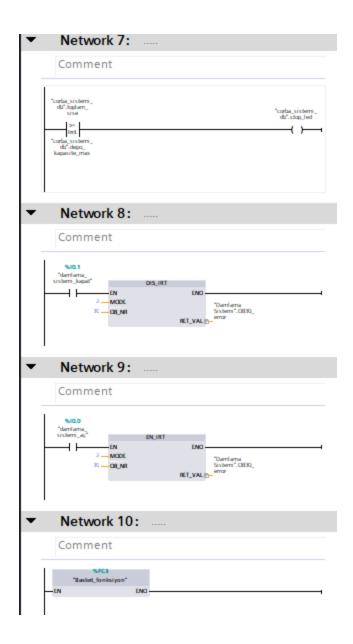
Cyclic interrupt (Damlama_Sistemi)



Damlama işleminin sürekli olarak devam etmesini sağlıyor

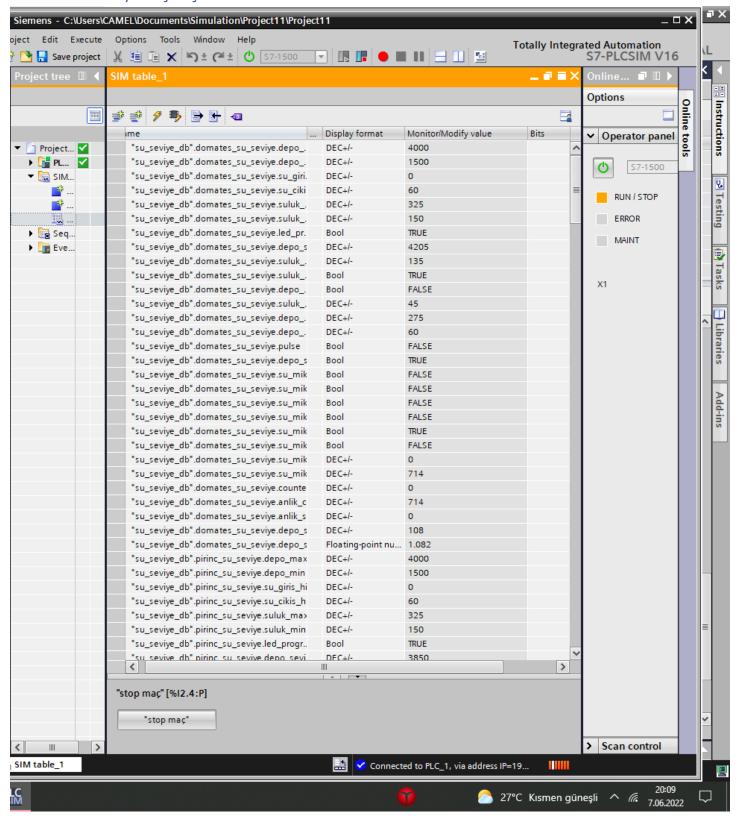
3. Main





Bu projede 3 adet fonksiyon ve 1 Cylcle interrup tanımlanmıştır. Birinci fonksiyon su seviye, ikincisi ise çorba şişeleme bu iki fonksiyonu da pirinç ve domates çorbası üretimi için kullandım. Yukarıdaki ilk 4 blokta bu görülmektedir. Daha sonradan ana ekranda kullanmak amacıyla 1 tane add işlemi ve 2 adet comparator işlemi tanımladım. Add işlemi Domates ve pirinç çorbası için şişelenen bütün şişeleri toplayan bir bloktur. Diğer bloklarda ise dışarıdan girilen depomuzun alabileceği max şişe sayısı ve bizi uyarmasını istediğimiz şişe sayısı için işlemler yapılır. Şişe sayısı kritik seviyeye geldiğinde pulse ile turuncu led yanıp söner, artık depo dolduğunda ise turuncu ışık devreden çıkarak kırmızı ışık sürekli yanar. Basket fonksiyonunu ve En sonunda da damlama işlemi için İnterrup için enable disable blocku ekledim.

4. Simulasyon Çalışması:

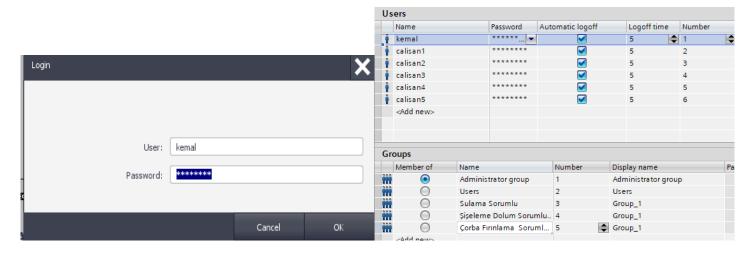


5. HMI Çalışması

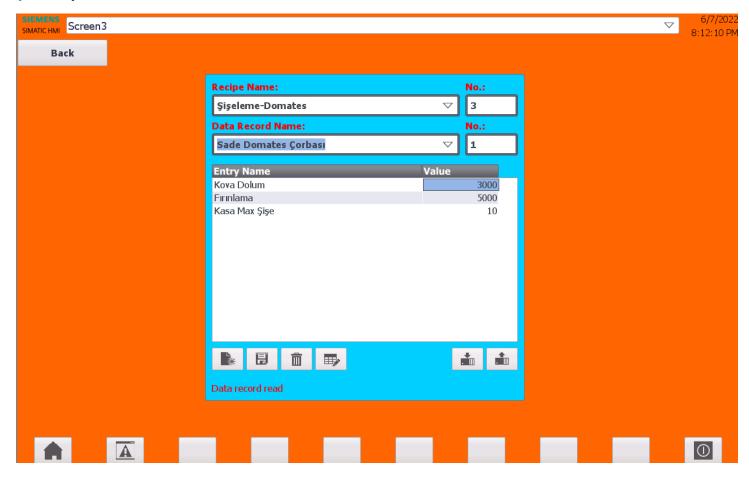
Ana Ekran:



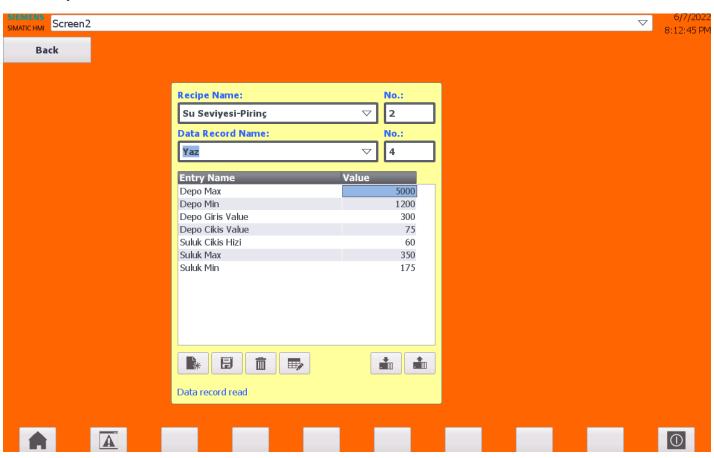
Kullanıcı Giriş Paneli ve Kullanıcılar:



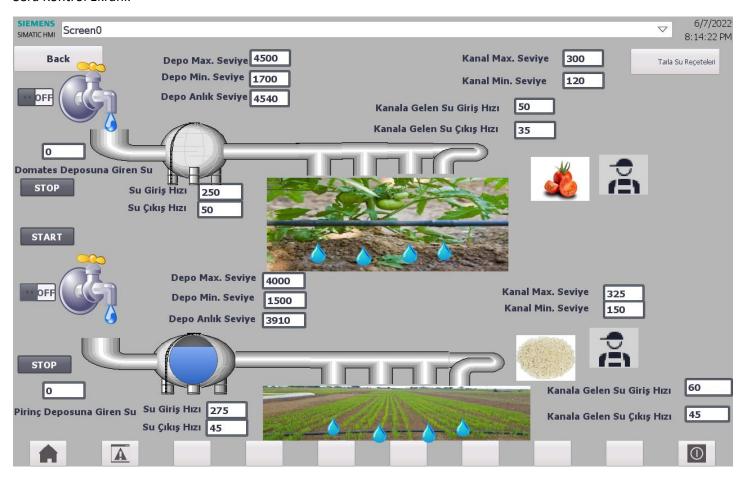
Çorba Reçeteleri:



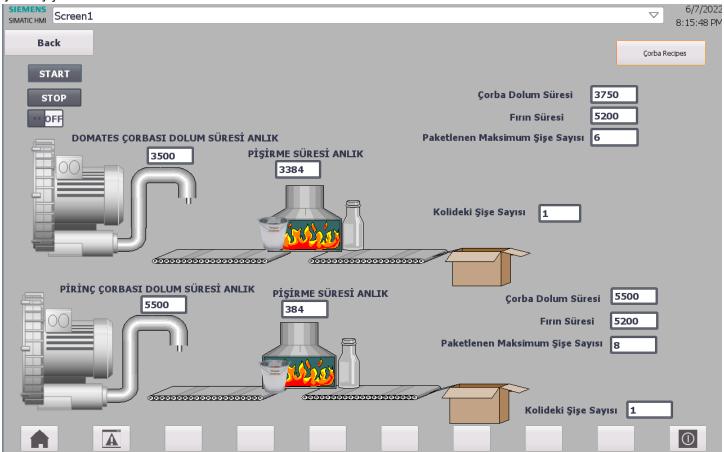
Sulama Reçeteleri:



Sera Kontrol Ekranı:



Çorba Şişeleme Ekranı:



Basketbol Sahası Paneli

