Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН» (ФГБОУ ВО МГТУ «СТАНКИН»)

**Институт информационных** систем и технологий

Кафедра информационных систем

Основная образовательная программа по УГСН 09.03.02 «Информационные системы и технологии» (академический бакалавриат)

Электронная презентация по дисциплине Б1.Б.18 «СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ЖИЗНЕННЫМ ЦИКЛОМ ИЗДЕЛИЙ»

#### Лектор:

Поляков Сергей Дмитриевич

доцент кафедры информационных систем, к.т.н., доцент

# Системы автоматизации, управления и информационной поддержки ЖЦ изделий Лекция 9. Системы автоматизации процессов ЖЦ изделий

#### Структура лекции

- ✓ Основы автоматизированного проектирования (САПР)
- ✓ Автоматизированные системы проектирования и разработки изделий (САD системы)
- ✓ Системы автоматизации инженерных расчетов (САЕ системы)
- ✓ Автоматизированные системы подготовки производства изделий (САРР, САМ системы)
- ✓ Автоматизированные системы управления процессами производства изделий (APS, MES, SCADA системы)
- ✓ Программируемые системы промышленной автоматизации (PLC, CNC, DNC, HNC, PCNC системы)

### Системы автоматизации процессов ЖЦ изделий

#### Производственный цикл изделия

#### Производственный цикл -

#### Этапы производственного цикла изделия:

- ✓ выработка концепций нового изделия;
- ✓ план создания нового изделия;
- ✓ деятельность по проектированию;
- ✓ изготовление изделия;
- ✓ операции контроля качества и отгрузки заказчику.

### Основные принципы проектирования

Процесс проектирования

Автоматизированное проектирование

Система автоматизированного проектирования (САПР)

### Особенности проектирования сложных систем:

- ✓ структуризация процесса проектирования;
- ✓ итерационный характер проектирования;
- ✓ типизация и унификация проектных решений и средств проектирования.

### Особенности проектирования и конструирования

Проектирование -

Конструирование -

Результат проектирования -

Результат конструирования -

#### В процессе конструирования выполняется:

- ✓ формирование технических требования к изделию и его частям;
- ✓ создание моделей, изображений, видов изделия;
- ✓ расчет комплекса размеров с допускаемыми отклонениями;
- ✓ формирование требований к поверхностям;
- ✓ создание технической документации.

#### Цель проектирования и конструирования –

#### Стадии проектирования -

Техническое задание (Т3) -

Техническое предложение -

Эскизный проект -

Технический проект -

Разработка рабочей документации -

#### Проектные процедуры (например):

- ✓ подготовка трехмерных моделей и деталировочных чертежей;
- ✓ анализ кинематики;
- ✓ моделирование переходного процесса;
- ✓ оптимизация параметров и другие проектные задачи.

#### Операции (например):

- ✓ построение сетки конечных элементов;
- ✓ выбор или расчет внешних воздействий;
- ✓ моделирование полей напряжений и деформаций;
- ✓ представление результатов моделирования в графической и текстовой формах.

### Состав и структура САПР

#### САПР (Система Автоматизации Проектных Работ) —

#### Классификация систем САПР:

- ✓ двумерное черчение и трехмерное геометрическое проектирование (CAD);
- ✓ инженерный анализ (САЕ);
- ✓ технологическая подготовка производства (САРР);
- ✓ автоматизация производства (CAM);
- ✓ управление данными об изделии (PDM);
- ✓ управление жизненным циклом изделия (PLM).

#### Подсистемы САПР:

- ✓ проектирующие подсистемы (объектно-ориентированные):
  - объектные;
  - инвариантные.
- ✓ обслуживающие подсистемы (объектно-независимые).

#### Состав и структура САПР

Классификация САПР по отраслевому назначению:

Машиностроительные САПР (MCAD англ. mechanical computer-aided design)

**САПР в области архитектуры и строительства** (AEC CAD (англ. architecture, engineering and construction computer-aided design) или CAAD (англ. computer-aided architectural design))

**САПР электронных устройств**, радиоэлектронных средств, интегральных схем, печатных плат и т. п. – EDA (англ. electronic design automation) или ECAD (англ. electronic computer-aided design)

### Автоматизированные системы проектирования и разработки изделий (CAD системы)

CAD (computer-aided design) -

CADD (англ. computer-aided design and drafting) –

#### **Функции САD-систем в машиностроении:**

- ✓ двухмерное (2D) проектирование:
  - > черчение;
  - оформление конструкторской документации;
- ✓ трехмерное (3D) проектирование:
  - получение трехмерных моделей;
  - параметрические расчеты;
  - реалистичная визуализация;
  - взаимное преобразование 2D и 3D моделей.

### Автоматизированные системы проектирования и разработки изделий (CAD системы)

#### Модульный состав CAD

#### Назначение базовых модулей CAD:

- ✓ твердотельное моделирование;
- ✓ поверхностное моделирование:
- ✓ синтез конструкций из базовых элементов формы;
- ✓ параметризация и ассоциативность конструкции;
- ✓ проекционное черчение;
- ✓ разработка чертежей с простановкой размеров и допусков;
- ✓ формирование библиотеки оригинальных моделей;
- ✓ синтез трехмерных моделей;
- ✓ синтез сборок.

# Автоматизированные системы проектирования и разработки изделий (CAD системы)

#### Основные САД системы

#### Примеры зарубежных систем:

- ✓ CATIA (Dassault Systemes);
- ✓ UNIGRAPHICS NX (Siemens PLM Software);
- ✓ Pro/ENGINEER (PTC);
- ✓ AutoCAD Inventor Professional.

### Примеры российских систем:

- ✓ КОМПАС 3D и КОМПАС-График (ASCON);
- ✓ T-FLEX (ООО «Топ Системы»);
- ✓ nanoCAD (Open Design Alliance).

### Системы автоматизации инженерных расчетов (САЕ системы)

#### CAE (computer-aided engineering) —

#### Функции систем инженерного анализа (САЕ):

- ✓ анализ кинематики и динамики изделия с определением траекторий движущихся частей и действующих сил в процессе работы;
- ✓ моделирование упруго-напряженного, деформированного, теплового состояния, колебаний конструкции, определения критических нагрузок;
- ✓ стационарное и нестационарное газодинамическое и тепловое моделирование с учетом вязкости, турбулентных явлений, пограничного слоя и т.п.;
- ✓ расчет состояний и переходных процессов на макроуровне;
- ✓ имитационное моделирование сложных производственных систем на основе моделей массового обслуживания и сетей Петри.

### Системы автоматизации инженерных расчетов (САЕ системы)

#### САЕ системы

### Примеры САЕ систем моделирования полей физических величин в соответствии с МКЭ:

- ✓ Ansys;
- ✓ MSC Nastran;
- ✓ NX Nastran;
- ✓ Cosmos/M;
- ✓ Nisa;
- ✓ Moldflow:
- ✓ ABAQUS;
- ✓ LS-DYNA:
- ✓ MSC.ADAMS;
- ✓ MSC:
- ✓ TFLEX Анализ.

#### Специализированные системы МКЭ:

- ✓ Flotran; Fluid предназначенные для моделирования гидрогазодинамических процессов;
- ✓ OPTRIS для моделирования деформаций и др.

# Автоматизированные системы подготовки производства изделий (CAPP, CAM системы)

#### **CAM** (computer-aided manufacturing) –

АСТПП -

САПР ТП -

#### Основные функции САМ систем:

- ✓ разработка технологических процессов, синтез управляющих программ для технологического оборудования с числовым программным управлением (ЧПУ);
- ✓ моделирование процессов обработки, в том числе построение траекторий относительного движения инструмента и заготовки в процессе обработки;
- ✓ генерация постпроцессоров для конкретных типов оборудования с ЧПУ (NC Numerical Control), расчет норм времени обработки.

# **Автоматизированные системы подготовки производства изделий** (САРР, САМ системы)

#### Примеры САМ систем

**NX CAM** (Siemens PLM Software)

SprutCAM (СПРУТ-Технология)

ADEM (Automated Design Engineering Manufacturing) (АДЕМ-инжиниринг)

**EdgeCAM** (Pathtrace)

PowerMill (Delcam)

Mastercam (CNC Software Inc.)

# Автоматизированные системы подготовки производства изделий (CAPP, CAM системы)

#### CAPP (англ. computer-aided process planning) -

#### Основные функции САРР систем:

- ✓ разработка технологического процесса изготовления изделия:
  - разработка последовательности технологических операций изготовления детали, а также сборочных операциях;
  - выбор оборудования, используемого на каждой технологической операции;
  - выбор инструмента, при помощи которого на операциях производится обработка.

#### Подходы автоматизации формирования технологических процессов:

- ✓ модифицированный;
- ✓ генеративный.

# Автоматизированные системы подготовки производства изделий (CAPP, CAM системы)

#### Примеры САРР систем

**Tecnomatix** (Siemens PLM Software)

**Teamcenter Manufacturing** (Siemens PLM Software)

Vertical (Ascon)

TechCard (НПП "ИНТЕРМЕХ")

**Technologi CS** (ЗАО «СиСофт Девелопмент»)

**ТехноПро** (Вектор-Альянс)

#### Уровни систем управление предприятием и производством

1. ERP (Enterprise Resource Planning) – система автоматизированного управления административно-финансовой и административно-хозяйственной деятельностью предприятия

### Уровни систем управление производством

- 2. APS-системы (Advanced Planning and Scheduling) расширенное календарное и оперативное планирование на производстве
- 3. **MES-системы (Manufacturing Execution Systems) –** исполнительная система производства
- 4. SCADA (Supervisory Control And Data Acquisition) система сбора данных и оперативного диспетчерского управления
- 5. **PLC (Programmable Logic Controllers)** программируемые логические контроллеры (ПЛК)

**APS-системы** – программное обеспечение для расширенного календарного и оперативного планирования на производстве

### APS -система (Advanced Planning and Scheduling System) или APS (Advanced Planning and Scheduling) –

#### Цель систем APS -

#### Отличительные характеристики APS-систем:

- ✓ интеграция проектировки производства в среду планирования цепи поставок;
- ✓ ориентирование плана производства потребности конечных потребителей (прогнозы, заказы);
- ✓ возможное привлечение потребителей к процессу создания плана, учету возможностей производства и времени поставки материалов и комплектующих поставщиками;
- ✓ синхронизация планов регионально разделенных производственных площадок и дистрибьюторских центров.

#### **APS-системы**

#### Преимущества APS-систем:

- ✓ поддержка web-ориентированных технологий;
- ✓ возможность ограничения функций и прав пользователей на удаленную работу;
- ✓ наличие мощного инструмента визуализации и генератора отчетов;
- ✓ удобные средства анализа плановой информации;
- ✓ возможность отдельной работы, так и совместно с существующей информационной средой предприятия (например, ERP-APS-MES).

#### **APS-системы**

#### Базовые функции и характеристики компонентов APS-систем:

- ✓ согласование планов потребностей в материалах и производственных мощностях одновременно;
- ✓ детализация модели производства и цепочек поставок;
- ✓ учет при планировании детальных характеристик конкретных единиц оборудования, штата, транспортных средств, технологических маршрутов и т. д.;
- ✓ обеспечение высокой скорости планирования и перепланирования, возможность быстрого реагирования на различные изменения в цепи поставок;
- ✓ коллективная работа внешних и внутренних участников в единой многопользовательской среде с удаленным доступом.

#### APS-системы

### Особенности решения APS-систем:

- ✓ возможность применения к различным средам планирования;
- ✓ синхронное планирование;
- ✓ оптимизационное планирование;
- ✓ незамедлительное реагирование на изменение среды;
- ✓ распределенное планирование.

#### **APS-системы**

#### Известные APS-системы:

Advanced Planning & Optimization (APO), SAP AG, включает модули:

Demand Planning (DP) - выполнение функций планирования спроса.

Supply Network Planning (SNP) - планирование производства и

транспортировок по всей логистической сети предприятия.

**Production Planning&Detailad Scheduling (PP/DS)** – планирование производства и точное календарное планирование.

Numetrix, Chesapeake.

Berclain, ProMIRA, Enterprise Planning Systems.

Ortems (ORTEMS S.A.S.)

#### **APS-системы, доступные в России:**

**Ortems APS** 

ИТРП:Процессное производство

Галактика AMM (Advanced Manufacturing Management)

#### MES системы

MES (сокр. от англ. Manufacturing Execution System) – исполнительная система производства

**Основные задачи MES**: синхронизация, координация, анализ и оптимизация выпуска продукции в рамках какого-либо производства

#### Формулировки определения MES:

- 1. Информационная и коммуникационная система производственной среды предприятия (определение APICS).
- 2. Автоматизированная система управления и оптимизации производственной деятельности, которая в режиме реального времени: инициирует; отслеживает; оптимизирует; документирует производственные процессы от начала выполнения заказа до выпуска готовой продукции (определение MESA International).
- 3. Интегрированная информационно-вычислительная система, объединяющая инструменты и методы управления производством в реальном времени (определение Michael'a McClellan'a, автора книги "Применение MES-систем").



### Информационно-управляющая структура предприятия



#### Отличия MES систем от ERP систем

**ERP системы** ориентированы на планирование выполнения заказов.

**MES системы** оперируют более точной информацией о производственных процессах и позволяют оперативно изменять производственное расписание в течение рабочей смены столько раз, сколько это необходимо.

**B ERP системах** перепланирование может осуществляться не чаще одного раза в сутки.

#### MES системы:

- ✓ выводят на более высокий уровень организацию всей производственной деятельности;
- ✓ реализуют связь в реальном времени производственных процессов с бизнес процессами предприятия;
- ✓ формируют данные о текущих производственных показателях.

**MES системы** это связующее звено между ориентированными на финансово-хозяйственные операции **ERP и APS системами** и оперативной производственной деятельностью предприятия на уровне цеха, участка или производственной линии.

#### MES системы

#### MES системы могут быть интегрированы с системами:

- ✓ планирование Цепочек Поставок (SCM);
- ✓ продажи и Управления сервисом (SSM);
- ✓ планирования Ресурсов Предприятия (ERP);
- ✓ автоматизированные системы управления технологическими процессами (АСУТП).

### Функции MES систем

N₂	Функция	Описание
1.	Контроль состояния и распределение ресурсов (RAS)	Управление ресурсами производства: технологическим оборудованием, материалами, персоналом, документацией, инструментами, методиками работ
2.	Оперативное/Детальное планирование (ODS)	Расчет производственных расписаний, основанный на приоритетах, атрибутах, характеристиках и способах, связанных со спецификой изделий и технологией производства.
3.	Диспетчеризация производства (DPU)	Управление потоком изготавливаемых деталей по операциям, заказам, партиям, сериям, посредством рабочих нарядов.
4.	Управление документами (DOC)	Контроль содержания и прохождения документов, сопровождающих изготовление продукции, ведение плановой и отчетной цеховой документации.
5.	Сбор и хранение данных (DCA)	Взаимодействие информационных подсистем в целях получения, накопления и передачи технологических и управляющих данных, циркулирующих в производственной среде предприятия
6.	Управление персоналом (LM)	Обеспечение возможности управления персоналом в ежеминутном режиме

### Функции MES систем

7.	Управление качеством продукции (QM)	Анализ данных измерений качества продукции в режиме реального времени на основе информации поступающей с производственного уровня, обеспечение должного контроля качества, выявление критических точек и проблем, требующих особого внимания.
8.	Управление производственными процессами (РМ)	Мониторинг производственных процессов, автоматическая корректировка либо диалоговая поддержка решений оператора.
9.	Управление техобслуживанием и ремонтом (ММ)	Управление техническим обслуживанием, плановым и оперативным ремонтом оборудования и инструментов для обеспечения их эксплуатационной готовности.
10.	Отслеживание истории продукта (РТG)	Визуализация информации о месте и времени выполнения работ по каждому изделию. Информация может включать отчеты: об исполнителях, технологических маршрутах, комплектующих, материалах, партионных и серийных номерах, произведенных переделках, текущих условиях производства и т.п.
11.	Анализ производительности (РА)	Предоставление подробных отчетов о реальных результатах производственных операций. Сравнение плановых и фактических показателей.

#### MES системы

Международная ассоциация поставщиков решений для промышленных предприятий MESA (Manufacturing Enterprise Solutions Association) дает следующее определение MES:

Система оперативного управления производственными процессами (MES) — это динамическая информационная система, обеспечивающая эффективное исполнение производственных операций. Используя точные и актуальные данные, MES регулирует, инициирует и протоколирует работу предприятия в соответствии с происходящими событиями.

#### Преимущества MES

#### По данным статистики MES обеспечивает:

- ✓ снижение продолжительности цикла производства в среднем на 45%;
- ✓ сокращение времени ввода данных, обычно на 75% или более;
- ✓ сокращение количества незавершенной продукции в среднем на 24%;
- ✓ снижение объема бумажной отчетности между сменами в среднем на 61%;
- ✓ сокращение времени освоения новой продукции в среднем на 27%;
- ✓ сокращение ненужной бумажной документации в среднем на 56%;
- ✓ сокращение объема брака в среднем на 18%;
- ✓ повышение доходности предприятия в среднем в 4 раза.

#### Системы MES повышают:

- ✓ продуктивность;
- ✓ производительность;
- ✓ технологическую эффективность.

#### Система MES влияет на следующие факторы:

- ✓ увеличение производственной культуры предприятия;
- ✓ развитие инициативности служащих.

#### Примеры MES систем

### Зарубежные MES системы:

- ✓ Easy95 ODS (Ninety-five, Бельгия);
- ✓ MEScontrol (BrightEye, Бельгия);
- ✓ Wonderware MES Software (Wonderware, США);
- ✓ MES HYDRA (MPDV, Германия);
- ✓ DIAMES (CSM, Швейцария);
- ✓ IDbox, Real-Time Data Acquisition System (СІС, Испания);
- ✓ IFS Applications (IFS, Швеция);
- ✓ JobDISPO MES (FAUSER, Германия);
- ✓ LeaderMES (Emerald, Израиль);
- ✓ MES Pharis (UNIS, a.s., Чешская республика);
- ✓ PROefficient (BDE-Engineering, Германия);
- ✓ Proficy Plant Applications (GE, США);
- ✓ Qguar MES (Quantum software, Польша);
- ✓ SAP ME (SAP, Германия);
- ✓ Simatic IT Production Suite (Siemens, Германия);
- ✓ ERP и MES система "ТЕХНОКЛАСС" (Л-Класс, Болгария).

#### Примеры MES систем

#### Российские (включая СНГ) MES системы:

- ✓ 1C:MES (1С, Россия)
- ✓ 1С:ПЛ (Терсис, Россия)
- ✓ MES/ERP-система "Большое Дело" (Астра-Софт, Белорусь)
- ✓ Галактика AMM (Корпорация Галактика, Россия)
- ✓ Zenith SPPS (Софф Трейд, Россия)
- ✓ Инфоконт (Сенсоры Модули Системы, Россия)
- ✓ IT-Enterprise APS/MES (Информационные технологии, Украина)
- ✓ Гибридная (MES & DCS) система Matrix HCS (Систем АП, Россия)
- ✓ MES-Система "MES-T2 2020" (ИнформСистем, Россия)
- ✓ Lean ERP SCMo (Райтстеп, Россия)
- ✓ Malahit.MES (Малахит, Россия)
- ✓ MES система "СПРУТ-ОКП" (СПРУТ-Технология, Россия)
- ✓ MES система "ФОБОС" (ИКТИ РАН, Россия)

#### SCADA системы

### SCADA (Supervisory Control And Data Acquisition) система – Цель SCADA системы – Основные функции SCADA-системы:

- ✓ сбор данных от датчиков и представление их оператору в удобном для него виде, включая графики изменения параметров во времени;
- ✓ дистанционное управление исполнительными механизмами;
- ✓ ввод заданий алгоритмам автоматического управления;
- ✓ реализация алгоритмов автоматического контроля и управления (чаще эти задачи возлагаются на контроллеры, но SCADA-системы тоже способны их решать);
- ✓ распознавание аварийных ситуаций и информирование оператора о состоянии процесса;
- ✓ формирование отчетности о ходе процесса и выработке продукции.

#### SCADA системы

#### Основные подсистемы SCADA:

- ✓ драйверы или серверы ввода-вывода (СВВ) данных;
- ✓ система реального времени;
- ✓ НМІ человеко-машинный интерфейс;
- ✓ база данных реального времени;
- ✓ система логического управления;
- ✓ система управления тревогами;
- ✓ генератор отчётов;
- ✓ редактор для разработки человеко-машинного интерфейса;
- ✓ редактор для разработки пользовательских программ;
- ✓ внешние интерфейсы обмена данными между SCADA и другими приложениями (OPC, DDE, ODBC, DLL и т.д.);
- ✓ модуль удалённого контроля и управления за ходом технологического процесса с использованием Web-технологии.

#### SCADA системы

## Средства обмена данными в SCADA системах:

- ✓ стандартные протоколы динамического обмена данными (DDE), открытый механизм взаимодействия с базами данных ODBC;
- ✓ собственные протоколы фирм-производителей SCADA систем, реально обеспечивающие самый скоростной обмен данными;
- ✓ OPC (OLE for Process Control) протокол, который является стандартным и поддерживается большинством SCADA систем.

#### Физические компоненты SCADA систем

# Основные структурные компоненты современных SCADA систем:

- ✓ Remote Terminal Unit (RTU) удалённый терминал;
- ✓ Master Terminal Unit (MTU), Master Station (MS) диспетчерский пункт управления (терминал)
- ✓ Communication System (CS) коммуникационная система (каналы связи)

## Уровни технологической автоматизации производства

Нижний уровень – датчики и исполнительные механизмы

Средний уровень – контроллеры

## На среднем уровне обеспечивается:

- ✓ прием входных данных;
- ✓ первичная обработка данных;
- ✓ автоматическое формирование и выдача управляющих воздействий на исполнительные механизмы;
- ✓ обмен информацией с верхним уровнем.

**Верхний уровень** – контроль и управление технологическим процессом в режиме реального времени (уровень SCADA)

## На этом уровне происходит:

- ✓ сбор, обработка и хранение информации, полученной на среднем уровне;
- ✓ визуализация текущей и архивной информации в удобном оператору виде (мнемосхемы, графики, тренды, журналы сообщений);
- ✓ ввод команд оператора;
- ✓ формирование отчетности о результатах технологического процесса;
- ✓ обмен информацией со средним уровнем.

Объекты управления и представления информации в системах SCADA

Мнемосхемы технологического процесса

Архивы

Тренды

Таблицы

Графики

Гистограммы и диаграммы

Сообщения

Журналы сообщений

Контроль прав доступа

Журнал действий оператора

Отчеты

#### SCADA системы

## Характеристики SCADA систем:

- ✓ совместимость с операционными системами;
- ✓ полнофункциональность;
- ✓ открытость;
- ✓ масштабируемость;
- ✓ поддержка промышленных протоколов (собственная драйверная подсистема);
- ✓ совместимость со стандартом ОРС (DA, HDA, UA);
- ✓ поддержка доступа через Internet;
- ✓ поддержка баз данных;
- ✓ встроенные языки программирования;
- ✓ средства защиты и надежность;
- ✓ интеграция в системы управления;
- ✓ техническая поддержка;
- ✓ простота разработки и развития;
- ✓ простота обслуживания;
- ✓ стоимость.

#### SCADA системы

# Зарубежные (наиболее популярные в России) SCADA-системы

- ✓ WinCC (Siemens, Германия);
- ✓ InTouch (Wonderware, США);
- ✓ RSView32 (Rockwell Automation, США);
- ✓ Genesis64 (Iconics, США);
- ✓ Vijeo Citect (Schneider Electric, Франция).

# Наиболее популярные **отечественные SCADA-системы**:

- ✓ MasterSCADA (ИнСАТ, Москва);
- ✓ TRACE MODE (AdAstra, Москва);
- ✓ Круг2000 (Круг, Пенза).

# Промышленные контроллеры

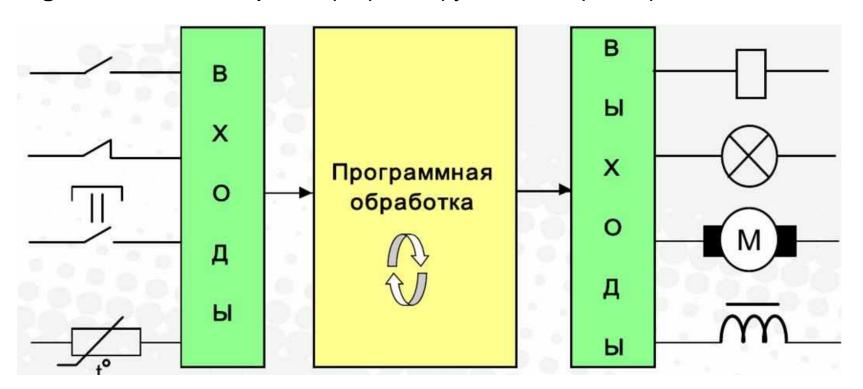
# Промышленный контроллер -

### Варианты реализации промышленных контроллеров:

- ✓ программируемые логические контроллеры и близко примыкающие к ним программируемые интеллектуальные реле;
- ✓ встроенные электронные контроллеры;
- ✓ устройство управления на основе механических, гидравлических, пневматических, электрических и электронных схем.

Программируемы логические контроллеры (PLC)

Программируемый логический контроллер (ПЛК) (англ. Programmable Logic Controller, PLC) или программируемый контроллер —



# Программируемы логические контроллеры (PLC)

### Виды PLC:

- ✓ основные PLC;
- ✓ программируемое (интеллектуальные) реле;
- ✓ программные ПЛК на базе IBM PC-совместимых компьютеров (англ. SoftPLC);
- ✓ PLC на базе простейших микропроцессоров (i8088/8086/8051 и т. п.);
- ✓ контроллер ЭСУД (Электронная система управления двигателем).

## Устройство PLC:

- ✓ центральная микросхема (микроконтроллер, или микросхема FPGA), с необходимой обвязкой;
- ✓ подсистема часов реального времени;
- ✓ энергонезависимая память;
- ✓ интерфейсы последовательного ввода-вывода (RS-485, RS-232, Ethernet);
- ✓ схемы защиты и преобразования напряжений на входах и выходах ПЛК.

# Программируемы логические контроллеры (PLC)

## Основные характеристики PLC:

- ✓ PLС являются устройствами реального времени;
- ✓ областью применения PLC обычно являются автоматизированные процессы промышленного производства, в контексте производственного предприятия;
- ✓ PLC ориентированы на работу с машинами и имеют развитый «машинный» ввод-вывод сигналов датчиков и исполнительных механизмов;
- ✓ PLC изготавливается как самостоятельное изделие в базе встраиваемых систем, отдельно от управляемого при его помощи оборудования;
- ✓ PLC в своём составе не имеют интерфейса для человека, типа клавиатуры и дисплея;
- ✓ программирование PLC, диагностика и обслуживание производится подключаемыми для этой цели **программаторами –** .....;
- ✓ PLC взаимодействуют с различными компонентами систем человекомашинного интерфейса.

# Программируемы логические контроллеры (PLC)

# Типовая структура PLC



- 3. Адресная шина (однонаправленная) плата с разъемами,
- 4. Шина данных (двунаправленная) плата, в которой подключены модули ввода/вывода.

**Постоянное запоминающее устройство (ПЗУ)** хранит системные программы, необходимые для управления процессом обработки.

В оперативном запоминающем устройстве (ОЗУ) хранятся прикладные программы, данные и результаты вычислений.

# Программируемы логические контроллеры (PLC)

## Виды подключений датчиков и исполнительных устройств к PLC:

- ✓ централизованно;
- ✓ по методу распределённой периферии.

## Программное обеспечение PLC:

- ✓ системное программное обеспечение;
- ✓ прикладная программа.

### Рабочий цикл PLC:

- 1. опрос входов;
- 2. выполнение пользовательской программы;
- 3. установку значений выходов;
- 4. некоторые вспомогательные операции (диагностика, подготовка данных для отладчика, визуализации и т. д.).

# Программируемы логические контроллеры (PLC)

### Рабочий цикл PLC



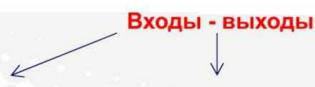
**Время реакции ПЛК** – это время, затраченное на чтение входных сигналов + время выполнения программы управления + время установки управляющего воздействия на выходах.

**Время реакции системы** - это время с момента изменения состояния системы до момента выработки соответствующей реакции (решения).

Время реакции ПЛК	=	Время чтения входов	+	Время выполнения программы (кода)	+	Время установки выходов
Время реакции системы	=	Время реакции ПЛК	+	Время реакции датчиков и механизмов		

# Программируемы логические контроллеры (PLC)

## Входы и выходы PLC



#### <u>дискретные</u>

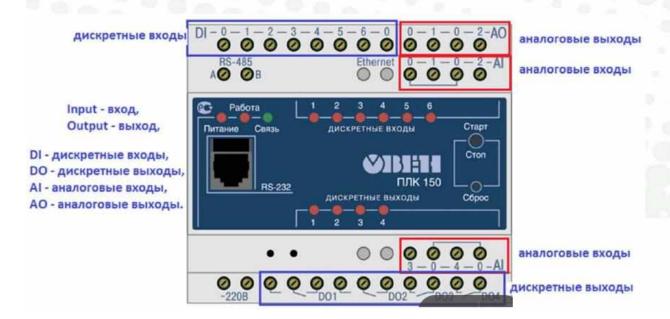
предназначены для ввода / вывода информации от различных дискретных датчиков и устройств в виде параллельного кода

#### <u>аналоговые</u>

предназначены для ввода / вывода непрерывных сигналов: уровней напряжения и тока, соответствующих некоторой физической величине (температура, давление скорость и т.д.) в каждый момент времени

#### специализированные

предназначены для работы с конкретными специфическими датчиками, требующими определенных уровней сигналов, питания и специальной обработки



- Напряжение питания
   ПЛК 12 В, 24 В и 48 В.
- Источник электрической энергии промышленная сеть
   220 В, 50 Гц.

# Программируемы логические контроллеры (PLC)

## Классификация PLC по конструктивным признакам:

- ✓ моноблочные;
- ✓ модульные;
- ✓ распределенные.

## Классификация PLC по области применения:

- ✓ универсальные общепромышленные;
- ✓ для управления роботами;
- ✓ для управления позиционированием и перемещением (для CNC);
- ✓ коммуникационные;
- ✓ ПИД-контроллеры;
- ✓ специализированные.

## Программируемы логические контроллеры (PLC)

## Классификация PLC по способу программирования:

- ✓ программируемые с лицевой панели контроллера;
- ✓ программируемые переносным программатором;
- ✓ программируемые с помощью дисплея, мыши и клавиатуры;
- ✓ программируемые с помощью персонального компьютера.

## Классификация PLC по языкам программирования:

- ✓ на классических алгоритмических языках (C++, Visual Basic);
- ✓ на языках МЭК-61131-3.

# Стандарт МЭК-61131-3 специфицирует 5 языков программирования:

- ✓ Sequential Function Chart (SFC) язык последовательных функциональных блоков;
- ✓ Function Block Diagram (FBD) язык функциональных блоковых диаграмм;
- ✓ Ladder Diagrams (LAD) язык релейных диаграмм;
- ✓ Statement List (STL) язык структурированного текста, язык высокого уровня. Напоминает собой Паскаль
- ✓ Instruction List (IL) язык инструкций, это типичный ассемблер с аккумулятором и переходам по метке.

## Программируемы логические контроллеры (PLC)

## Распространенные PLC:

- ✓ Siemens SIMATIC S5 и S7;
- ✓ Segnetics Pixel 2511 и SMH 2Gi;
- ✓ Omron;
- ✓ Mitsubishi серия Melsec (FX, Q);
- ✓ Schneider Electric Modicon серий Twido, M340, TSX Premium, TSX Quantum;
- ✓ Beckhoff ПЛК семейства SIMATIC S7-300

# Программные PLC на базе IBM PC-совместимых компьютеров (англ. SoftPLC):

- ✓ MicroPC,
- ✓ WinCon,
- ✓ WinAC,
- ✓ CoDeSys SP/SP RTE.

## PLC на базе простейших микропроцессоров (i8088/8086/80186 и т. п.):

- ✓ ICP DAS,
- ✓ Advantech.

## Классификация систем числового программного управления (ЧПУ):

- ✓ NC (Numerical Control);
- ✓ SNC (Stored Numerical Control);
- ✓ CNC (Computer Numerical Control);
- ✓ DNC (Direct Numerical Control)
- ✓ HNC (Handled Numerical Control);
- ✓ VNC (Voice Numerical Control)
- ✓ PCNC (Personal Computer Numerical Control).

# **Применение PLC в CNC системах управления и перемещения инструмента**

CNC (Computer numeric control) – компьютерное числовое управление –

## Основные характеристики станков с CNC:

- ✓ два или более направления для движения (оси);
- ✓ движение по осям осуществляется точно и автоматически;
- ✓ станки с CNC оснащены сервомоторами, которые приводятся в действие системой с CNC;
- ✓ тип движения (ускоренный, линейный или круговой);
- ✓ оси перемещений, величина и скорость перемещения программируются;
- ✓ станки с CNC оправдывает себя в крупном производстве.

# Схема управления линейным перемещением на станке с CNC



# **Применение PLC в CNC системах управления и перемещения инструмента**

## Характеристики PLC для создания полноценной системы CNC:

- ✓ создание решений не уступающее по быстродействию и гибкости более мощным станкам CNC;
- ✓ **PLC** разработанные для управления приводами имеют специальную структуру предназначенную для считывания и вырабатывания команд управления;
- ✓ программа, написанная с использованием G-кода, имеет жесткую структуру;
- ✓ все команды управления объединяются в кадры-группы, состоящие из одной или более команд.

## Порядок команд в кадре:

- ✓ подготовительные команды;
- ✓ команды перемещения;
- ✓ выбор режимов обработки;
- ✓ технологические команды.

# Применение PLC в CNC системах управления и перемещения инструмента

# Обозначение команд в программе, написанная с использованием G-кода

- ✓ **основные** (называемые в стандарте подготовительными) **команды** языка начинаются с буквы G:
  - ✓ перемещение рабочих органов с заданной скоростью (G00-G04);
  - ✓ выполнение типовых последовательностей таких, как обработка отверстий и резьб (G80-G84);
  - ✓ управление параметрами инструмента, системами координат, и рабочих плоскостей (G17-G19, G53-G59);
- ✓ технологические команды языка начинаются с буквы М:
  - ✓ сменить инструмент (М06);
  - ✓ включить/выключить шпиндель(М03, М04);
  - ✓ включить/выключить охлаждение(М13, М14).

**Применение PLC в CNC системах управления и перемещения инструмента** 

Современные конвертеры графических изображение (например, формата dxf, dwg (AutoCAD, Компас 3D) в управляющие программы, содержащие содержащую G-код:

автоматические:

✓ NCPlot (платная);АСЕ converter (бесплатная);

автоматизированные:

✓ ArtCAM, SolidCAM (платные), inkscape (бесплатная).

Пример применения PLC в CNC системах управления и перемещения инструмента

Программируемые логические контроллеры фирмы Delta Electronics DVP-PM для создания локальных систем CNC

## **Характеристики DVP-PM:**

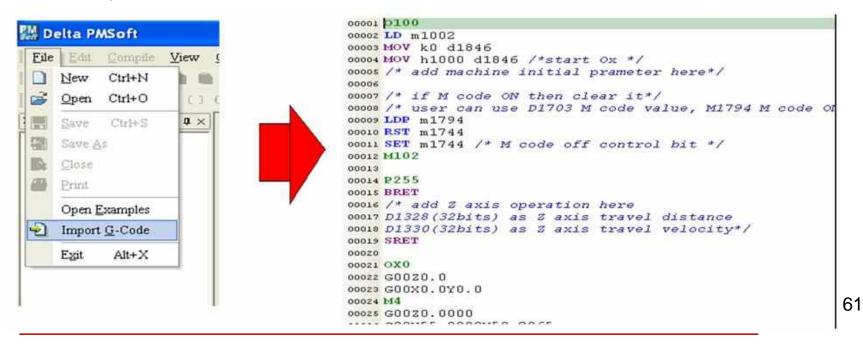
- ✓ 2-х или 3-осевая интерполяция;
- ✓ высокоскоростные выходы для вырабатывания сигналов управления сервоприводом;
- ✓ выходы обладают очень большой частотой срабатывания, до 500 кГц;
- ✓ высокое быстродействие всей системы;
- ✓ вычисление большого объема информации;
- ✓ способность контроллера самому анализировать записанные в него G-коды.

Среда программирования контроллеров DVP-PM – бесплатная программа PMSoft.

Языки программирования – LD или IL, стандарта IEC61131-3.

Добавление в листинг готовой программы управления основанной на G-кодах происходит путем экспортирования файла содержащего текст данной программы.

Формат файла не имеет значения, т. к. PMSoft сам его распознает, но обычно используется стандартный \*.txt.



### Задание начальных параметров программы:

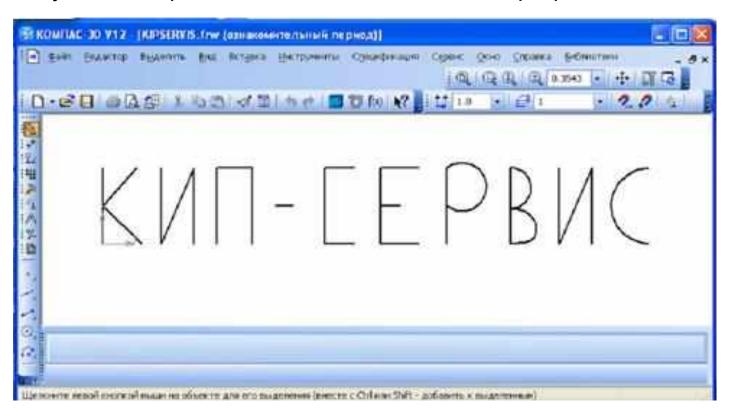
- ✓ максимальные скорости движения;
- ✓ тип выходного импульсного сигнала;
- ✓ начальную позицию;
- ✓ систему счета;
- ✓ систему единиц.

### Типы единиц:

- ✓ Машинные система оперирует импульсами.
- ✓ Механические длинна, скорость, угол перемещения задаются в единицах системы СИ.
- ✓ Комбинированные при задании координат используют механические единицы, а скорости — машинные.

В результате, инструкции и G-коды масштабируются в соответствии с выбранными нами единицами.

Начертим контур обработки в CAD программе, к примеру в Компас-3D. Получим из чертежа G-код с помощью CAM программы NCPlot v2.21



Сохраним полученный файл. Сохраняется в формате \*.NC (можно открыть блокнотом и внести коррективы)

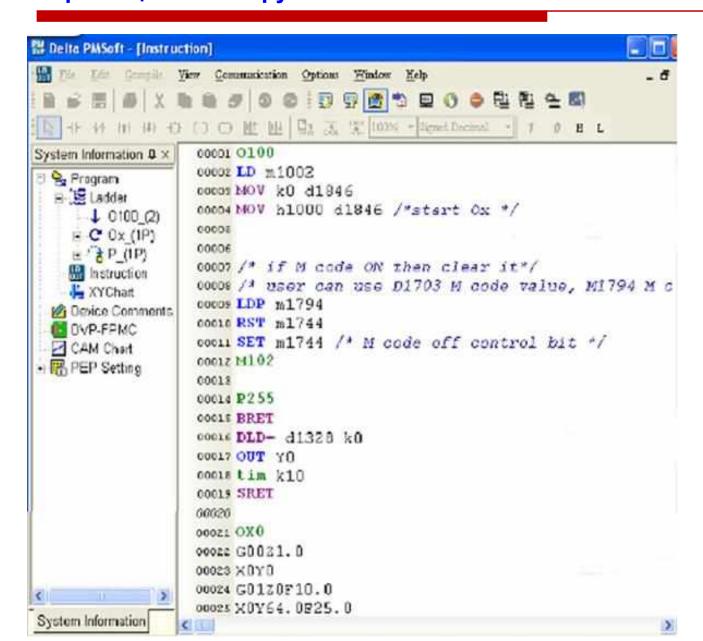
63

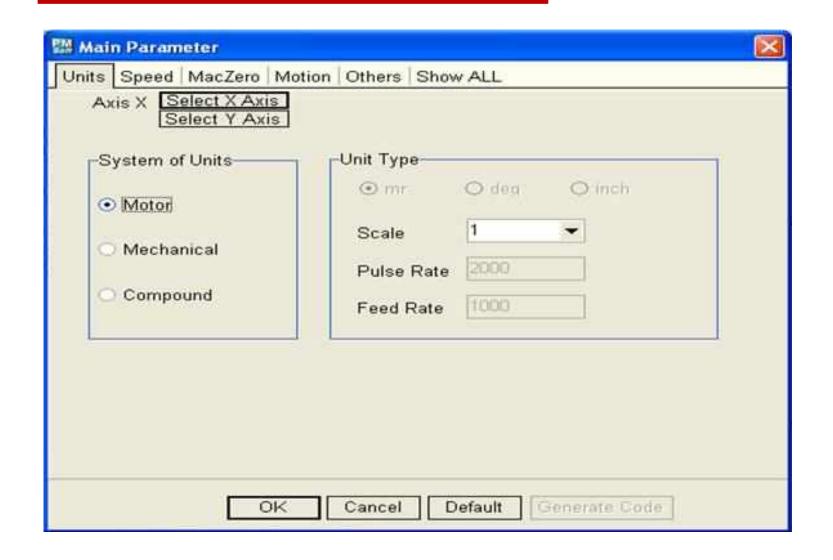
### Следующим шагом запишем его в РМ

- ✓ 01100 Здесь разместили подготовительные команды (максимальная скорость, время разгона/замедления, система единиц);
- ✓ Р255 Подпрограмма для перемещения по оси Z (поднять/опустить) инструмент (срабатывает выход Y0);
- ✓ 0X0 G-код в подпрограмме перемещения (0X0).

## Зададим следующие параметры перемещения по осям:

- ✓ систему единиц, единицы перевода;
- ✓ максимальную скорость, время разгона/замедления, скорость JOG;
- ✓ параметры логики входов и ручного задания;
- ✓ формат выходных импульсов, систему координат, начальную координату, электронный кулачковый вал.





```
0100
LD m1002
                                 G-код сразу записывается в
MOV k0 d1846
                                  подпрограмму 0Х, так как в главной
MOV h1000 d1846
LDP m1794
                                  программе инструкции
RST m1744
SET m1744
                                  позиционирования применять нельзя.
M102
                                  Удобнее G-код вызывать из
P255
DLD= d1328 k0
                                  подпрограмм с заголовком Р, а в 0Х
OUT YO
                                 записывать параметры перемещения
tim kl0;
SRET
                                 для обрабатываемого контура (скорость
OXO
                                 холостого хода, и т. п.)
BRET
dMOV K200000 D1828
dMOV K200000 D1830
                     скорости холостого хода
dMOV K200000 D1908
dMOV K200000 D1910
MOV K10 D1836
MOV K10 D1916
                  время разгона/торможения
MOV K10 D1837
MOV K10 D1917
LD M1000
DMOV K0 D1848
                 начальные координаты
DMOV KO D1928
CALL PO
                 вывов подпрограммы Р0
M2
PO
G00Z1.0
CYOX
GO1ZOFIO O
```

Загрузка программы в PLC и с помощью встроенного в PMSoft монитора XYChart (перемещение по осям). Посмотрим на перемещение инструмента по координатам XY. Жирным выделено рабочие перемещения а тонким, перемещение холостого хода.

