Einführung in die Automatisierungstechnik

Studiengang: Produktionstechnik, Systems Engineering

- Vorlesung 02 -

Prof. Dr.-Ing. habil. Andreas Fischer Dr.-Ing. Gerald Ströbel



BIMAG Messtechnik, Automatisierung und Qualitätswissenschaft Bremer Institut für





Lehrziele und Gliederung

1. Anwendungsbereiche, Prozesse und Methoden der Automatisierungstechnik

2. Automatisierung in der Produktion

- 3. Boolesche Algebra
- 4. Zustandsvektoren, Graphen, Schaltwerksynthese, Netze
- 5. Fuzzy Logic
- 6. Neuronale Netze
- 7. Automatisieren von Fertigungsbereichen
- 8. Automatisiertes Messen und Steuern
- 9. Speicherprogrammierbare Steuerungen





- Steuerungstechnik in der Produktion - Entwicklung -

Generell werden Steuerungen in der Automatisierungstechnik zum Messen, Steuern, Regeln und Überwachen von Prozessen eingesetzt.

Meilensteine der NC Entwicklung (Numerical Control)

Ideen zur Steuerung einer Konstruktion durch fortlaufende Befehle gehen bis ins 14. Jahrhundert zurück

- 1800 Webmaschinen Blechbänder (später Papierstreifen, Lochkarten)
- 1938 Arbeiten zur binären Verarbeitung von Informationen und Bool´sche Algebra (Claude E. Shannon, M.I.T.)
- 1946 ENIAC erster elektronischer Digitalrechner (US Militär)
- 1949 M.I.T NC Entwicklung (US Air Force, Flugzeugentwicklung)
- 1952 3D-NC Linearinterpolation
- 1957 NC-Fräsen (und symbolische Programmierung)
- 1958 Programmiersprache für die Steuerung von NC-Werkzeugmaschinen APT (IBM) auf Mainframe Computer (in Fortran IV, später EXAPT)
- 1968 IC Technik
- 1972 NC auf Mini-Computer (IBM), Fortran, Pascal
- 1980 CNC Technik (Micro-Computer, Mikro-Chips, PC) (CAx-Techniken)
 Ergebnis: durchgängige Konstruktion und Bearbeitung von Freiformflächen
- 2010+ Industrie 4.0 (intelligente verteilte Systeme, Selbststeuerung und Internet der Dinge)





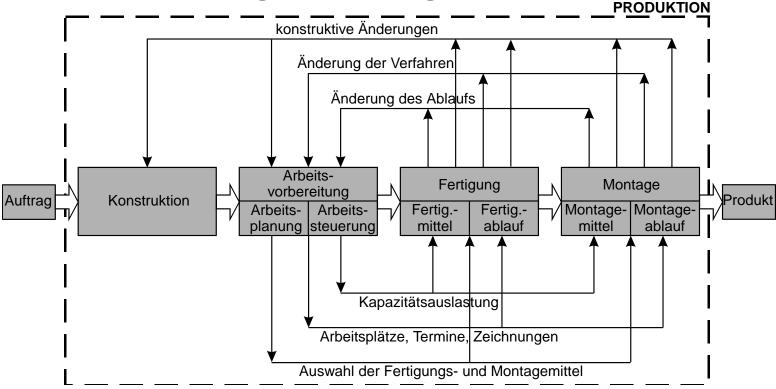
- Entwicklungsaufgaben für die Verbesserung der Steuerungstechnik
 - Ablösung der manuellen Steuerung (Drehen, Fräsen, usw.) durch elektrische Schaltungen und Programme (z.B. numerische Steuerung, NC-Technik)
 - Ablösung der festen Verdrahtung (freie Programmierung von Verbindungen)
 - Echtzeitsteuerung und -programmierung (Software-Werkzeuge)
 - Entwicklung von aufgabenorientierten Steuerungen (Speicherprogrammierbare Steuerungen SPS)
 - Prozessleittechnik (PLT, PLS)
 - Einsatz von modernen Computern und Mikroprozessoren (z.B. CNC Technik)
 - freie Programmierung (Assembler, Mnemonik, freie Programmiersprachen
 - komplexe Programme (5- Achsbearbeitung, Freiformflächen)
 - Systemkompatibilität (Datenaustausch, Kommunikation und Daten-Formate)
 - Informationsfluss, Durchgängigkeit der Informationen

Heute z.B. "Ressourceneffizienz", "Smart Production", "Smart Control" oder "Selbstdiagnose", "Qualitätsregelkreise", "Funktionsorientiere Steuerung", "Materialorientierte oder Prozessorientierte Steuerung"





- Auftragsabwicklung in der Produktion -



Produktionstechnik dient der Erzeugung von Gütern

- Hauptgruppen Fertigungstechnik, Verfahrenstechnik und Energietechnik
- Querschnittstechniken: Fördertechnik und Informationstechnik

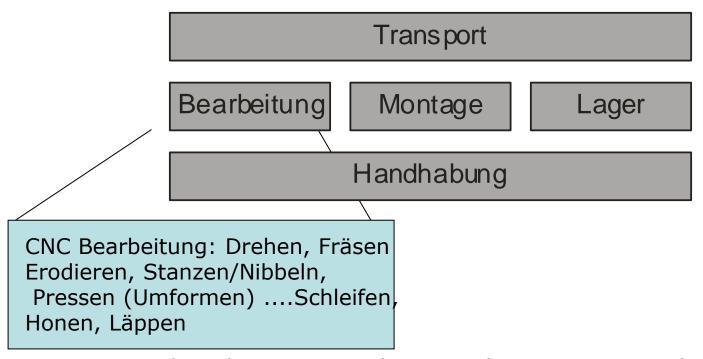
Fertigungstechnik befasst sich mit der Produktion von Stückgütern durch Formerzeugung und -veränderung

Bild: Auftragsabwicklung und Informationsfluss in der klassischen Auftragsabwicklung Literatur: Eversheim, Organisation in der Produktionstechnik, VDI





- Bereiche der werkstückbehafteten Produktion - Bearbeitung



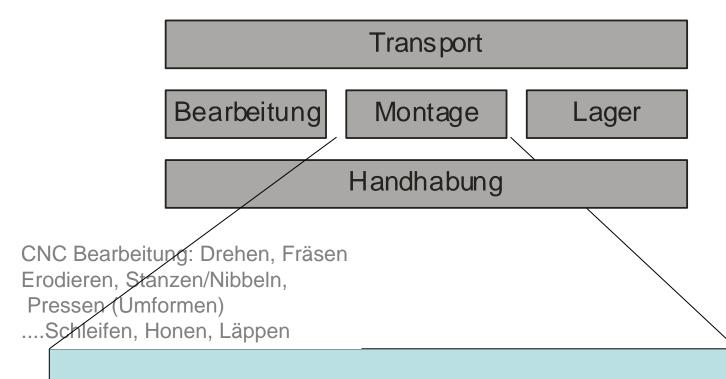
Fertigung wird nach DIN 8580 die Veränderung von Gestalt und Eigenschaft der eingesetzten Rohmaterialien

Literatur: Warnecke, Westerkämper, Einführung in die Produktionstechnik, Vieweg DIN, Deutsches Institut für Normung, Maschinenbau





- Bereiche der werkstückbehafteten Produktion - Montage -



In der *Montage* ist die Hauptfunktion das *Fügen* (DIN 8593), durch das der wesentliche Arbeitsfortschritt erzielt wird.





- Ziele-

Die Ziele in der Fertigungstechnik sind neben der Herstellung eines "qualitativ hochwertigen Produktes, dass seine Anforderungen optimal erfüllt:

- steigende Mengenleistung
- wachsende Fertigungsgenauigkeit
- Umweltverträglichkeit (bis zur Entsorgung)
- Anpassung der Arbeitsbedingungen an den Menschen
- Senkung der Kosten

Ziele der Automatisierung

- Leistungssteigerung durch Technologie und organisatorischen Verbesserungen (Produktivität steigern, Zeit, Kosten und Energie, Umweltbelastungen sparen),
- Arbeitsbereiche verändern, die "Menschen belasten" oder durch "Schwankungen der menschlichen Leistungsfähigkeit" negativ beeinflusst werden
- Automatisierung in Fertigung, Montage und Transport bedeutet, dass einzelne Vorgänge oder komplette Produktionsabläufe selbsttätig in programmierter Form durchgeführt werden





- Technischer Prozess als Regelstrecke -

Störeinflüsse (nicht steuerbare Eingangsgrößen) **Technischer Prozess** Eingangsgrößen Ergebnisse Materie, Energie und / oder Informationen werden umgeformt (steuerbare oder transportiert wobei die Eingangsgrößen) Zustandsgrößen mit technischen Mitteln gemessen, gesteuert oder geregelt werden

Nach DIN 66201 ist ein Prozess "die Gesamtheit von aufeinander einwirkenden Vorgängen in einem System, durch die Materie, Energie oder Informationen umgeformt, transportiert oder gespeichert wird"





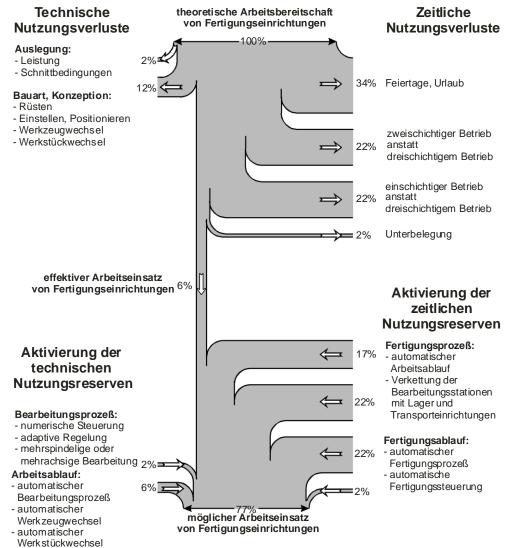
- Fertigungsmittel und Äquivalent in Montage, Handhabung und Transport -

Einteilung	Beispiel	Äquivalent		
Fertigungsmitt el	Fertigung	Montage	Transport	Handhabung
Anlage	Transfer- Straße	Montagelinie	Hängeförderer	Handhabungs- system
Maschine	Bohr-, Fräs-, Dreh-, Erodier- maschine	Industrierobot er Montage- automat	Flurfördersyste m	Positioniergerä t
Werkzeuge	Spanabhebende Werkzeuge	Greifer	Transporthilfe	Greifer, Schrauber
Vorrichtung	Spannvorrichtun g	Fixierstation	Palette	Fixierstation





- Aktivierung der technischen und zeitlichen Nutzungsreserven -

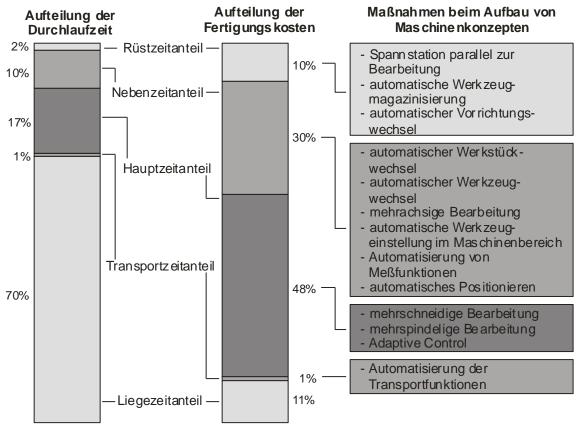






- Zeiten, Kosten Maßnahmen -

Zeiten Kosten Maßnahmen

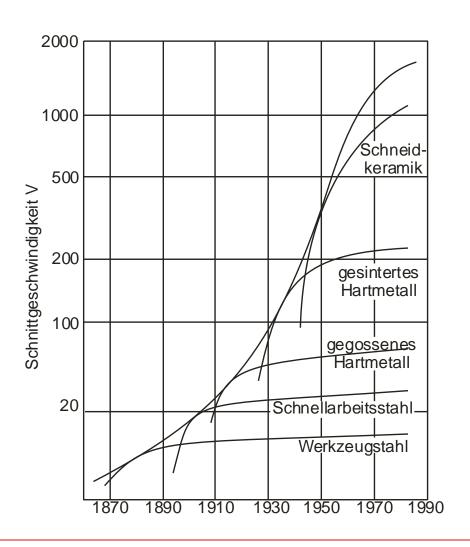


[3] Wiedergegeben mit freundlicher Genehmigung des VDI-Verlages, Düsseldorf, aus: Eversheim, Walter: Organisation in der Produktionstechnik. Studium und Praxis. Bd. 4. Düsseldorf 1990, S. 124.



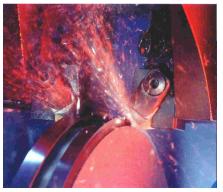


- Entwicklung der Schnittgeschwindigkeit -



Entwicklung der Schnittgeschwindigkeit (v in m/min) unter dem Einfluss der Schneidewerkzeuge (z.B. Siliziumnitridkeramik heute v_c 500-1800 m/min)

die Schnittgeschwindigkeit hat sich in den letzten 100 Jahren etwa um den Faktor Hundert verbessert



Hochgeschwindigkeitsbearbeitung (HSC = High Speed Cut) mit Schneidkeramik-Werkstoffen beim Spanen von Gusswerkstücken Quelle CeramTec



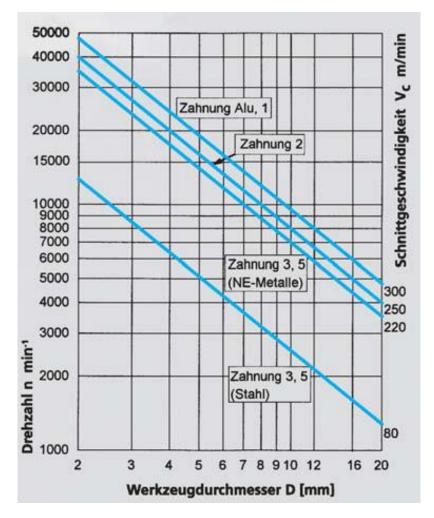


- Schnittgeschwindigkeit -

- Im Diagramm sind die m/min durch diagonale Geraden dargestellt, und zwar die für HSS gültigen Werte.
- Die dem Werkzeugdurchmesser entsprechende Senkrechte trifft auf die angegebene Schnittgeschwindigkeit (Diagonale).
- Von dort wird in der Waagerechten am linken Rand die entsprechende Maschinendrehzahl in min -1 bestimmt.

Beispiel: HSS = Hochleistungsschnellstahl

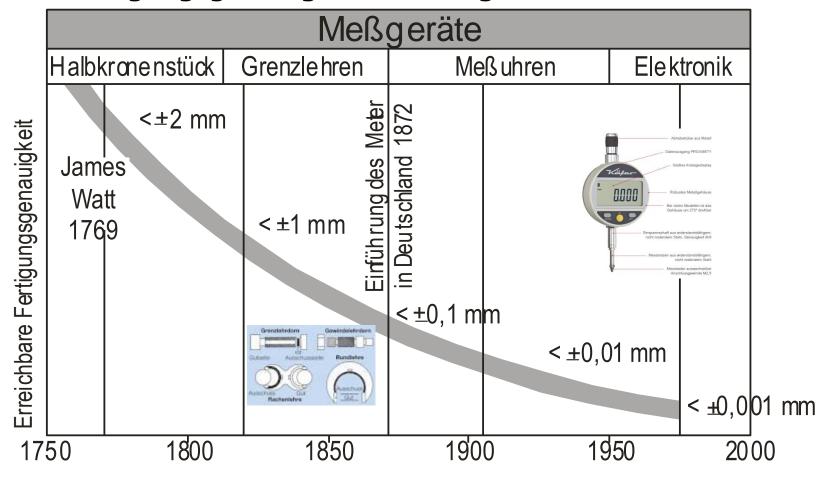
HSS-Fräser, Zahnung 1 NE-Metallbearbeitung (Alu-Legierungen, Messing, Kupfer, Zink) Werkzeugdurchmesser 12 mm. Schnittgeschwindigkeit: 300 m/min. Maschinendrehzahl: 8000 min -1







- Fertigungsgenauigkeit und eingesetzte Messtechnik -

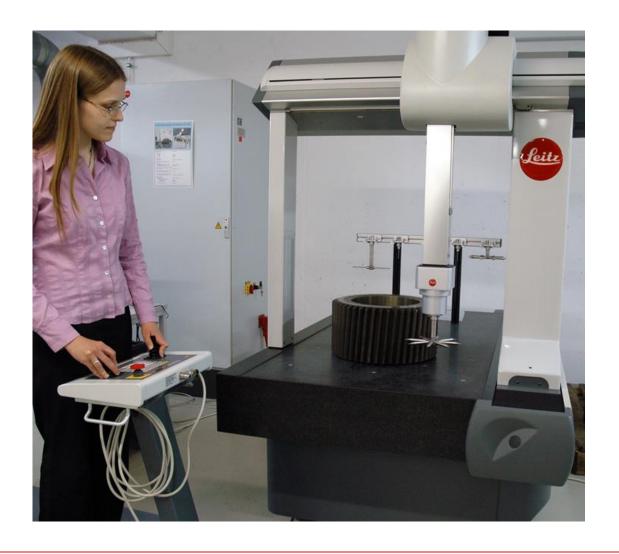


- Koordinatenmesstechnik < 1 Micrometer + längenabhängiger Betrag
- Optische Messtechnik nm Bereiche





- Taktile Messtechnik -







- Koordinatenmesstechnik -



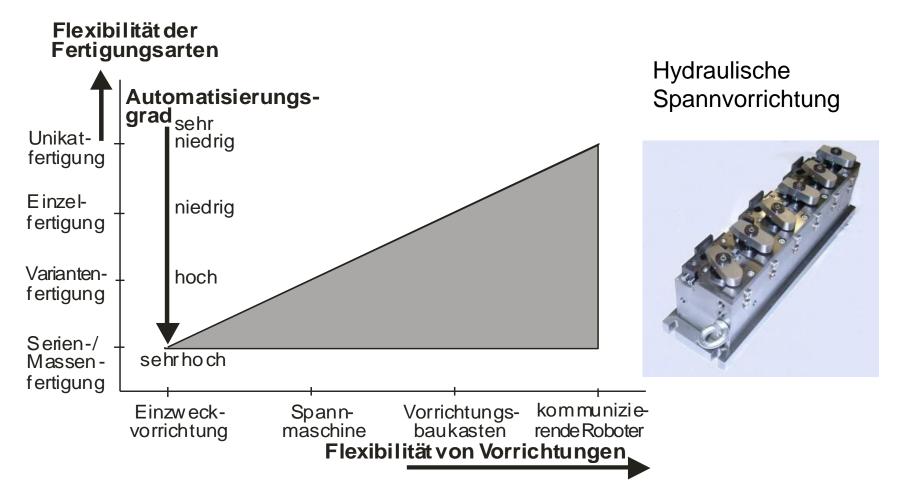
Koordinatenmesstechnik







- Flexibilität von Vorrichtungen und Automatisierung -







- Basis- und Integrationstechniken -

Programme

Steuerungen

Automatisierungselemente: Sensoren / Aktoren

Basistechniken der Automatisierung:

Sensor- und Aktortechnik

Regelungstechnik

Steuerungstechnik

Leittechnik

Robotertechnik

Integrationstechniken der Automatisierung:

Rechnertechnik

Informationstechnik

Kommunikationstechnik

Mensch-Maschine-Systeme

Systemtechnik

Managementtechniken

Automatisierung von Folgeprozessen (Steuerungstechnik, Robotertechnik)

Automatisierung von Fließprozessen (Regelungstechnik, Leittechnik)





- Automatisierungskonzepte -

Auto	matisierungs- konzepte	Beispiele	Kennzeichnung
	NC-Maschine	NC □ →	- Werkzeugmaschine mit einem Verfahren (z.B. Bohren oder Fräsen) - automatischer Fertigungsablauf durch NC-Steuerung
Einzelmaschinensysteme	NC- Bearbeitungs- zentrum		Werkzeugmaschine mit mehreren Verfahren (z.B. Bohren und Fräsen) automat ischer Fertigun gsablauf durch NC-Steuerung
Einzell	Bearbeitungs- zentrum mit Umlauf- speicher		- Werkzeugmaschine mit Werkstückspeicherung - Automatisierung des Fertigungsablaufes und des Werkstückumlaufes durch die NC-Steuerung
chinensysteme	flexibles Fertigungs- system	Transp. steuerg. NC NC NC NC NC NC NC NC	- NC-gesteuerte Maschinen - Transportverkettung mit wahlfreier Verfähr- möglichkeit - Transportsteuerung - Koordination der Substeuerungen durch übergeordnetem Rechner
verkettete N C Maschine rsysteme	flexible Fertigungs- straße	Transp. steuerg.	- Verkettung mehrerer NC-Maschinen - feste Arbeits- vorgangsfolge - zentrale Rechner- steuerung nur in Einzelfällen notwendig





- Fertigungskonzepte und automatisierbare Funktionen -

•Fertigungskonzepte	•Automatisierbare Funktionen
* CNC-Maschinen und Bearbeitungszentren	* Bearbeitung
* CNC-Messgeräte (-maschinen)	* Werkstückhandhabung * Werkzeughandhabung
* DNC – Systeme / Fertigungsleitsysteme	* Werkstücklager und Transport * Werkzeuglager und Transport
* Flexible Fertigungssysteme FFS	* Messen von Werkstück- und Werkzeug-geometrie (In Prozess Messtechnik)
* FFS mit automatischem Werkzeugsystem	* Informationsflusssteuerung
* FFS mit integriertem Mess- und Überwachungssystem	* Materialflusssteuerung * Fertigungsüberwachung

Fertigungs-, Montage-, Lager- und Transportbereiche sind dadurch gekennzeichnet, dass sie direkt mit den Werkstücken und Werkzeugen arbeiten und repräsentieren damit den werkstückbehafteten Teil der Produktionstechnik.





- Automatisierungskonzepte -

Auto	omatisierungs- konzepte	Beispiele	Kennzeichnung
	NC-Maschine	NC	- Werkzeugmaschine mit einem Verfahren (z.B. Bohren oder Fräsen) - automatischer Fertigungsablauf durch NC-Steuerung
Einzelmaschinensysteme	NC- Bearbeitungs- zentrum		- Werkzeugmaschine mit mehreren Verfahren (z.B. Bohren und Fräsen) - automatischer Fertigun gsablauf durch NC-Steuerung
Einzell	Bearbeitungs- zentrum mit Umlauf- speicher		- Werkzeugmaschine mit Werkstückspeicherung - Automatisierung des Fertigungsablaufes und des Werkstückumlaufes durch die NC-Steuerung
chinensysteme	flexibles Fertigungs- system	Transp. steuerg. NC NC NC NC NC NC NC NC	- NC-gesteuerte Maschinen - Transportverkettung mit wahlfreier Verfähr- möglichkeit - Transportsteuerung - Koordination der Substeuerungen durch übergeordnetem Rechner
verkettete N.C.Maschinersysteme	flexible Fertigungs- straße	Transp. steuerg.	- Verkettung mehrerer NC-Maschinen - feste Arbeits- vorgangsfolge - zentrale Rechner- steuerung nur in Einzelfällen notwendig





- Fertigungskonzepte und automatisierbare Funktionen -

Kriterium Fördermittel	Förderprinzip	Fördergutbewegung	Bewegungs- einleitung	Kraftein- leitung	Führung	Förder- geschw. (m/s)
Induktiv geführtes Flurförderzeug	unstetig - flurgebunden	ohne Relativbewegung zur Auflage	translatorisch	indirekt - dezentral	Auflage	0,3 1,2
Schleppkreis- förderer	stetig - flurfrei	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	umlaufend	indirekt - zentral	Auflage	0,2 0,5
Regalförderzeug	unstetig - flurgebunden	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	translatorisch	indirekt - dezentral	Auflage	0,5 1,5
Angetriebener Transportwagen	unstetig - flurfrei oder flurungebunden	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	translatorisch	indirekt - dezentral	Auflage	0,5 1,5
Schienenhänge- bahn	unstetig - flurfrei	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	translatorisch	indirekt - dezentral	Auflage	0,5 1,5
Bandförderer	stetig - flurgebunden	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	umlaufend	direkt - kraftschlüssig	Führungsele- mente	0,1 0,5
Angetriebene Rollerbahn	stetig - flurgebunden	mit Relativbewegung zur Auflage	rotatorisch	direkt - kraftschlüssig	Führungsele- mente	0,4
Handhabungs- gerät (fahrbar + stationär)	unstetig - flurgebunden	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	translatorisch	indirekt - dezentral	Auflage	0,5 2,5
Ladeportale	unstetig - flurfrei	ohne Relativbewegung zur Auflage, form- schlüssige Aufnahme	translatorisch	indirekt - dezentral	Auflage	0,5 2,0

Tabelle 1-1 Fördermittel in FFS





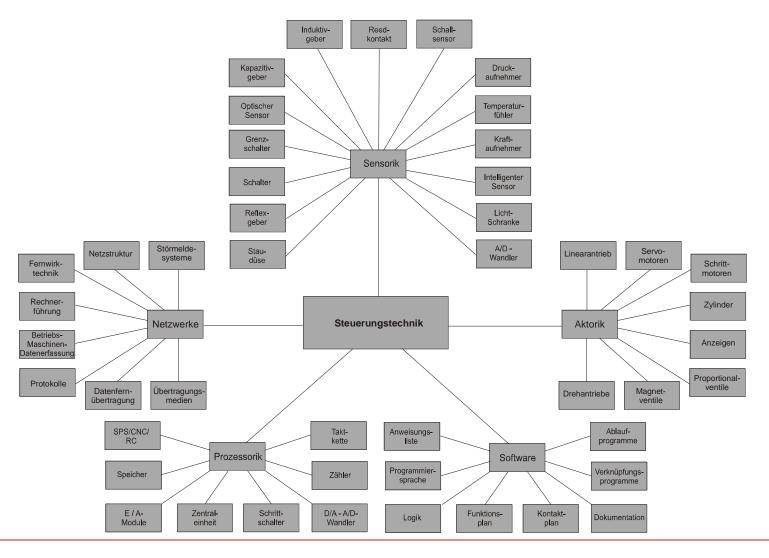
- Prozesse und Variablen -

Prozess	•Fließprozesse	•Folgeprozesse	•Stückprozesse
•Variable	•Physikalische Größen mit kontinuierlichem oder stückweise kontinuierlichem Wertebereich (alle Regelstrecken sind technische Systeme, in denen Fließprozesse ablaufen)	Binäre diskrete Informationen, die Ereignisse melden oder auslösen	•Den Objekten (Stücken) zugeordnete zeitdiskrete oder zeitkontinuierliche Variable mit kontinuierlichem oder diskretem Wertebereich
•Kennzeichen	 Die Variablen sind zeitabhängige oder zeit- und ortsabhängige physikalische Größen (Dynamische Vorgänge) 	•Folgen von Einzelereignissen	•Einzeln identifizierbare Stücke (Objekte), die sich in der Position und/oder ihrem Zustand ändern.
•Beispiele	 Erzeugungsvorgänge, Umformungsvorgänge, Bewegungsabläufe: Energieerzeugung, Stahlerzeugung, Zementherstellung, chemische Reaktionen 	 - An- und Ablaufvorgänge: Dampfturbine - Ablaufvorgänge: Werkzeugmaschinen, Aufzüge - Prüfvorgänge: Geräteprüfung im Prüffeld 	 Fertigungsvorgänge: Motorenfertigung Transportvorgänge: Schienen- und Straßenverkehr Lagervorgänge: Hochregallager
•Mathematische Modelle	Differentialgleichungen, Übertragungsfunktion	Boolesche GleichungenAblaufpläne	•Simulationsprogramme, Beschreibung der System- elemente, Objekte und Fkt.





- Steuerungstechnik in der Produktion - Überblick -







- Industrielle Steuerungstechnik - Steuerungen -

• SPS
Speicher-
programmierbare
Steuerungen



• RC Robotersteuerungen



• CNC Computerized Numerical Control



• AS
Automatisierungssysteme (spezialisierte
Prozessrechner)

- Steuerung und Überwachung
- eines Prozesses
- von Maschinen oder Anlagen
 Echtzeit Bus Systeme (Feldbus, PROFIBUS)
 Dezentralisierung,
 WLAN, Mobilfunk,
 RFID (Industrie 4.0)
- Bewegungsprogramm
- Positionierung
- Bahnsteuerung (3-D)
- Ablauffolge
 LAN (Ethernet)
 Echtzeit Bus Systeme
 (Feldbus, PROFIBUS)
 Dezentralisierung, WLAN,
 Mobilfunk, RFID
 (Industrie 4.0)
- Bearbeitungsprogramme
- Konturen (2-D) / Bahnen 3D, mehrere Achsen
- Bearbeitungskenngrößen (überwachen und steuern)
- •LAN, Feldbusse, Echtzeitkommunikation

- Prozesssteuerung
- Überwachung
- Erkennung
- Identifizieren
- Klassifizieren
- •LAN Feldbusse Echtzeitkommunikation, WLAN, Mobilfunk, NFC, RFID, (Industrie 4.0)

Einmal-Programmierung SPS Programm

- Wiederholte
 Anwenderprogrammierun
 q
- $\bullet Be we gung sprogramm$
- Wiederholte Anwenderprogrammierung
- $\bullet Bearbeitung sprogramm$
- Einmal-Programmierung
- z.B. Menügeführt
- •"Funktionsorientiertes" Programm



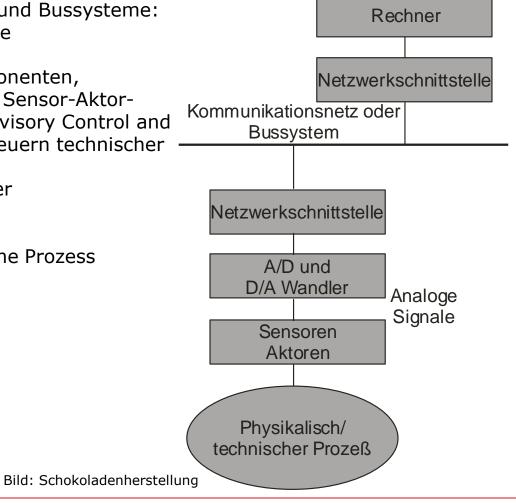


- Vernetzte Automatisierungskomponenten -

Verteilte Automatisierungskomponenten und Bussysteme: Industrieelle Steuerungen, spezialisierte Automatisierungssystem (= Rechner)

- Kommunikationskanäle Netzwerkkomponenten, Bussysteme, z.B. Feldbusse - Profibus, Sensor-Aktor-Bus; SCADA Systeme) SCADA = Supervisory Control and Data Acquisition = Überwachen und Steuern technischer Prozesse durch Computer-Systeme.
- Analog-/Digital-, Digital/Analog-Wandler
- Sensoren
- Aktoren
- der zu steuernde physikalisch-technische Prozess









- Interne und Externe Sensorik -

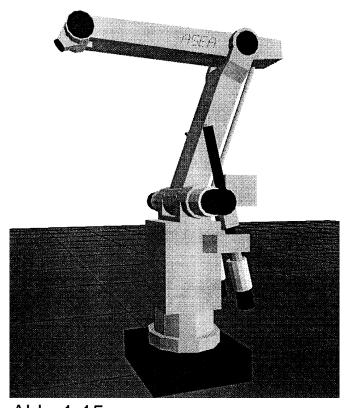


Abb. 1-15
ASEA-Industrieroboter
erste Simulationsmodelle der 90er
Jahre (Deneb 1993)



KUKA Roboter im Einsatz





- Interne und Externe Sensorik -

Globale Funktionen der internen Sensorik: -Positionierung -Funktionsfähigkeit -Selbstdiagnose Interne Sensoren: -Meßsysteme -Weg, Winkel -Drehzahl -Stromstärke Mec hanik: Effektoren: -Achsen, Gelenke - interne Sensorik -Antriebe - Logik -Effektoren - Greifkraft Steuerung: Montageroboter) -Programm -Schnittstellen **Maschineninterne** -Lageregelung Proze Sparameter: -Leistung -Geschwindigkeit -Logik -Beschleunigung - Greifkraft, etc. -Funktionsfähigkeit





- Steuerung und Kaskadenregelung -

Steuerglied

Steuereinrichtung

Steuerung

- Bewegung der Achsen
- Positionierung
- Überwachung

Leistungselektronik

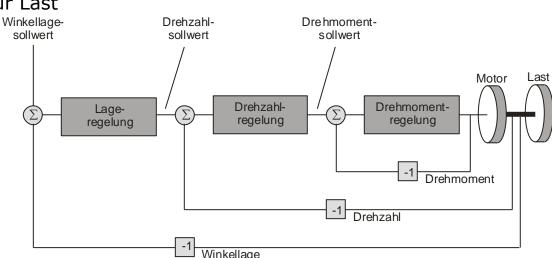
- Bereitstellung ausreichender Antriebsenergie

Antrieb

- Positioniergenauigkeit
- ausreichendes Drehmoment für Last

Last

- mechanisches System
- dynamische Belastung



Stell-

einrichtung

ш

Schematische Darstellung eines Winkellage-Regelkreises

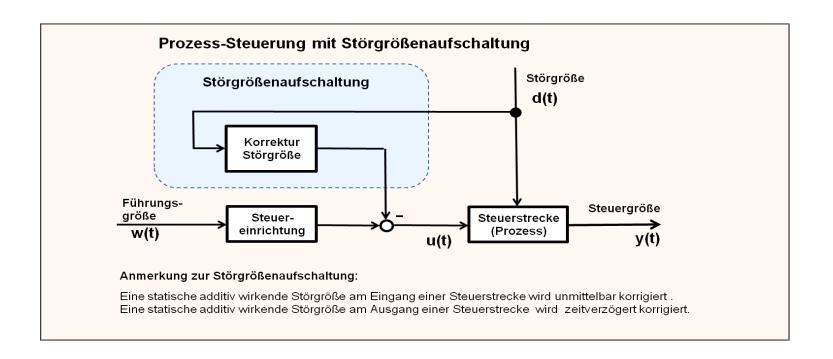




Ausgang

Steuerstrecke

- Störgrößen -







Automatisierung in der Produktion - Modelle -

vier Arten mathematischer Modelle:

- 1. kontinuierlich dynamische Systeme, die durch lineare bzw. nichtlineare Differentialgleichungen beschrieben werden;
- 2. zeitdiskrete abgetastete dynamische Systeme, die durch lineare oder nichtlineare Differentialgleichungen dargestellt werden;
- 3. Systeme mit diskreten Ereignissen bzw. Schaltsysteme, die durch diskrete Zustände dargestellt werden (Petri Netze);
- 4. Systeme mit Ungenauigkeiten, die durch statistische oder linguistische Methoden ausgedrückt werden.

Ein dynamisches System muss in zeitdiskreter Form dargestellt werden, damit ein digitaler Rechner es steuern kann.

Weitere Möglichkeiten der Modellbildung sind beispielsweise heuristische, stochastische und Fehlermodelle.





Lehrziele und Gliederung

1. Anwendungsbereiche, Prozesse und Methoden der Automatisierungstechnik

2. Automatisierung in der Produktion

- 3. Boolesche Algebra
- 4. Zustandsvektoren, Graphen, Schaltwerksynthese, Netze
- 5. Fuzzy Logic
- 6. Neuronale Netze
- 7. Automatisieren von Fertigungsbereichen
- 8. Automatisiertes Messen und Steuern
- 9. Speicherprogrammierbare Steuerungen



