



INTRODUCTION A L'INFORMATIQUE INDUSTRIELLE CHAPITRE IV LES AUTOMATES PROGRAMMABLES INDUSTRIELS

Plan

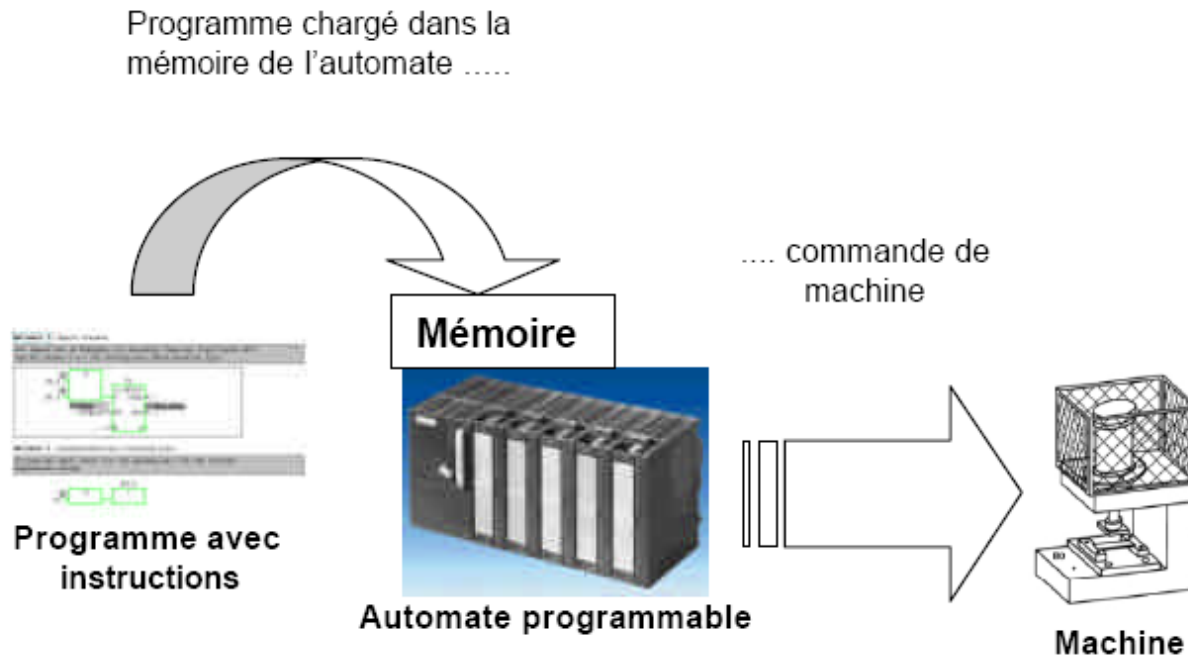


- Historique
- Architecture interne d'un Automate Programmable Industriel (API)
- Fonctionnement d'un API
- Utilisation des APIs
- Applications

Introduction

L'automate programmable est un appareil qui commande un processus (par exemple une machine à imprimer pour l'impression de journaux, une installation de remplissage de ciment, une presse pour le moulage de formes plastiques sous pression, etc.).

Ceci est possible grâce aux instructions d'un programme stocké dans la mémoire de l'appareil.





L'automate programmable industriel (A.P.I.) est aujourd'hui ***la principale partie commande*** que l'on rencontrera dans les systèmes automatisés de processus industriels.

Il en existe un très grand nombre de modèles avec des caractéristiques variées, **capables de communiquer** avec d'autres parties commandes ou de **gérer** un très grand nombre de données de toutes natures.

Historique

A la fin des années 60, les industriels, en particulier les fabricants de voitures décident de remplacer les systèmes de commande à base de logique câblée (relais électrique) par une logique programmée.



Les nouveaux systèmes programmés devaient supportés l'ambiance industrielle:

- bruit électrique
- poussière
- température
- humidité

Le premier API, le model 084, a été inventé par Dick Morley en 1969.

The “084” -

Le “084” est constitué de trois coposantes montées sur des rails verticaux permettant l'accès à l'avant et à l'arrière de l'automate.



Ladder Logic:

Logique de programmation
utilisé avec l'API “084”



Entrées/Sorties Rack (en haut)

Capacité de **256 E/S Points**

CPU (au milieu)

CPU: 1K x 16 Bit Core Memory,
contient le system d'exploitation et le
programme utilisateur.

Alimentation (en bas)

Source monophasée de **115V**.

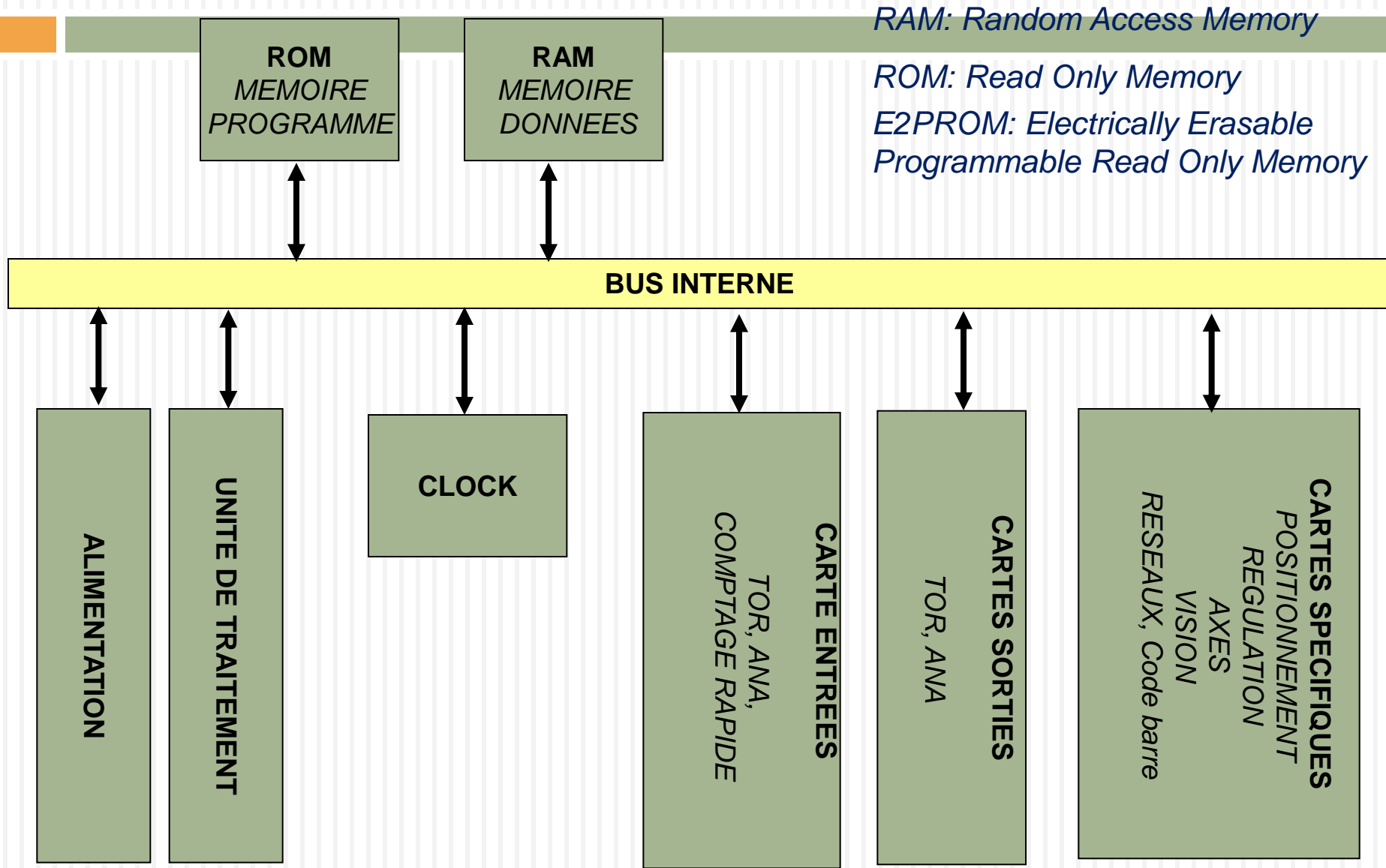
Alimente la CPU et les E/S avec une
tension continue.



Caracteristiques:

- Temporisateur
- Compteur
- Console de programmation,
- Cassette magnétique

Architecture interne d'un API

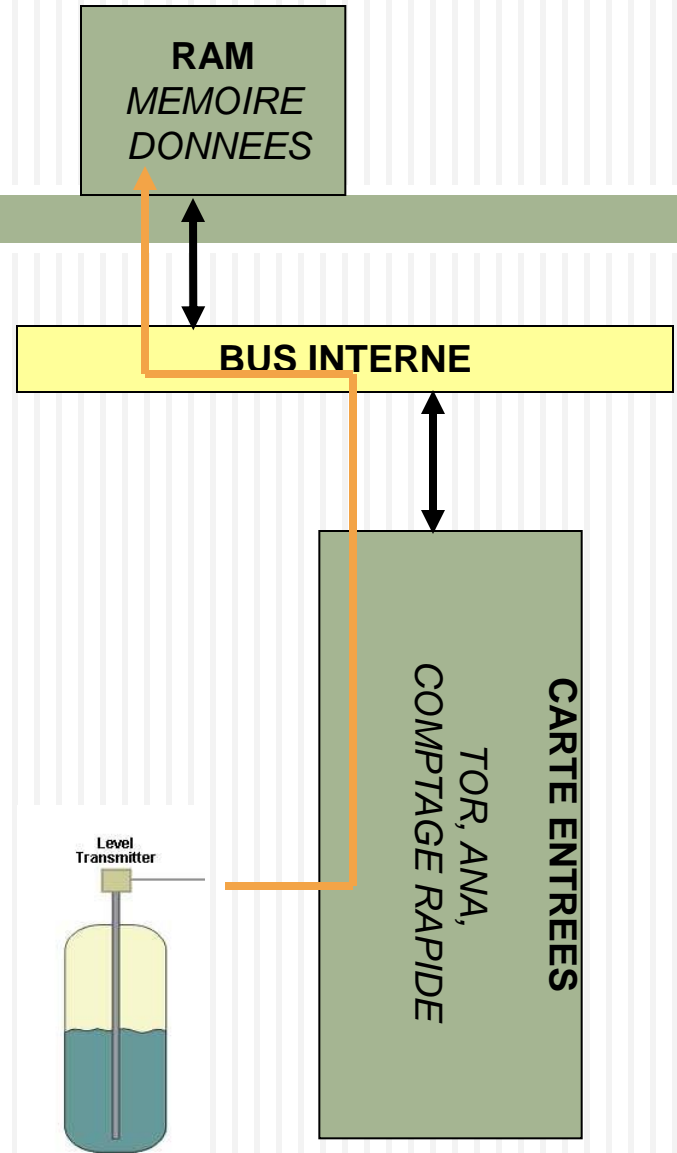


FONCTIONNEMENT

*Acquisition
des entrées*

E

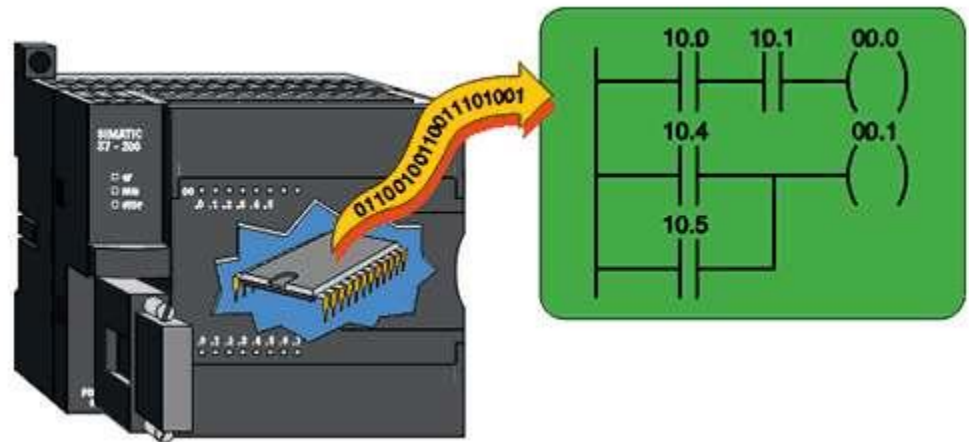
écriture en mémoire de l'état
des informations présentes
sur les entrées (réalise une
image du monde extérieur)



Traitement
du programme

T

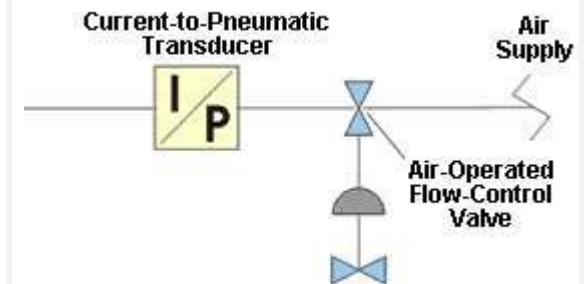
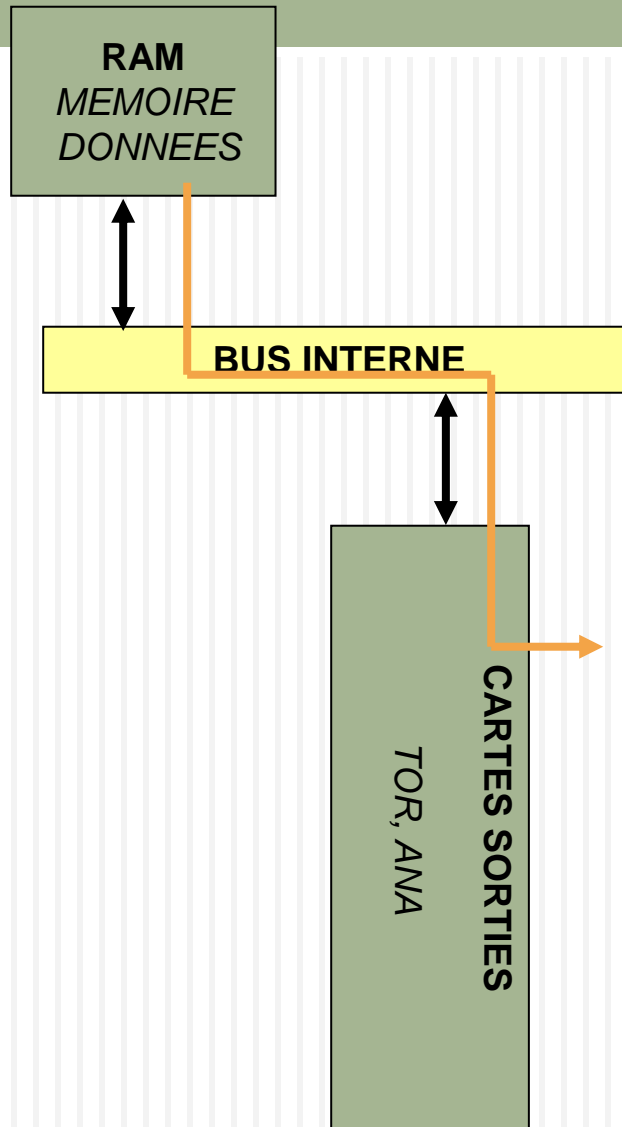
exécution du
programme
application, écrit par
l'utilisateur.



Mise à jour
des sorties

S

écriture des bits ou
des mots de sorties
associés aux modules
TOR et métier selon
l'état défini par le
programme
application.



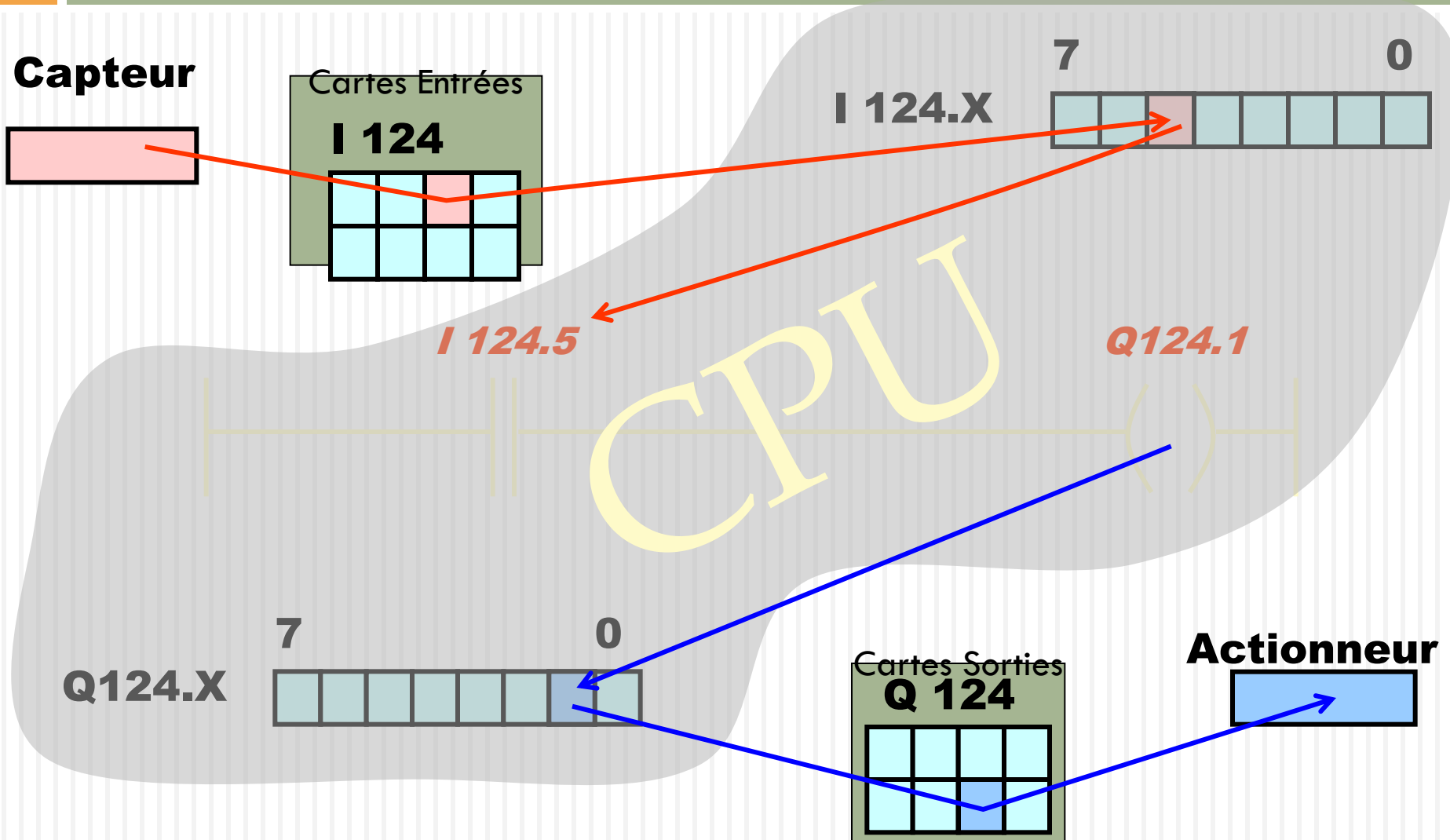


Temps de cycle

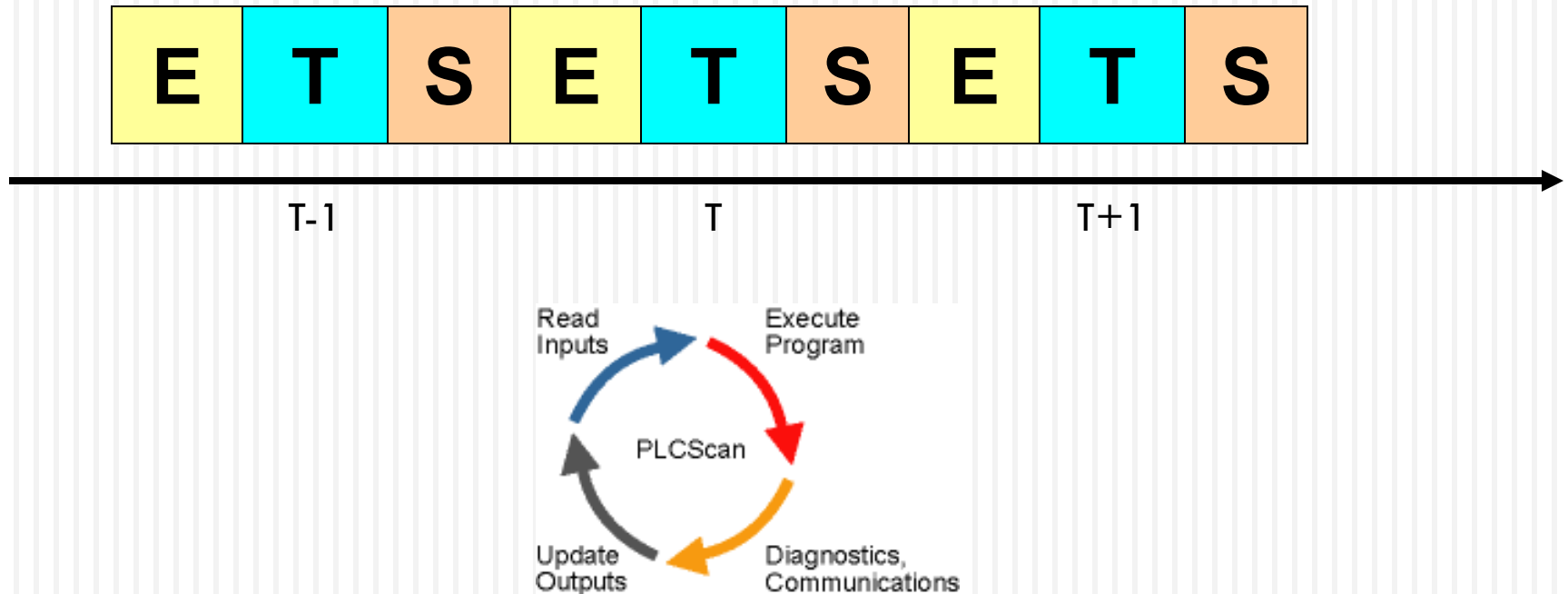
$$T_c = T_E + T_T + T_S$$

L'ensemble constitue une tâche

Exemple



Ce type de fonctionnement consiste à enchaîner les cycles les uns après les autres.



Fonctionnement durant un cyclique

Avantages des APIs

évolutivité	très favorable au évolution. très utilisé en reconstruction d'armoire.
-------------	--

fonctions	assure les fonctions Conduites, Dialogue, Communication et Sûreté.
-----------	--

taille des applications	gamme importante d'automate
-------------------------	-----------------------------

vitesse	temps de cycle de quelque ms
---------	------------------------------

modularité	haute modularité. présentation en rack
------------	--

développement d'une application et documentation très facile avec des outils de programmation de plus en plus puissant

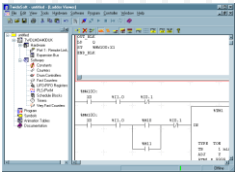
architecture de commande centralisée ou décentralisée avec l'apparition d'une offre importante en choix de réseaux , bus de terrain, blocs E/S déportées.

mise en œuvre mise au point rendu plus facile avec l'apparition des outils de simulation de PO

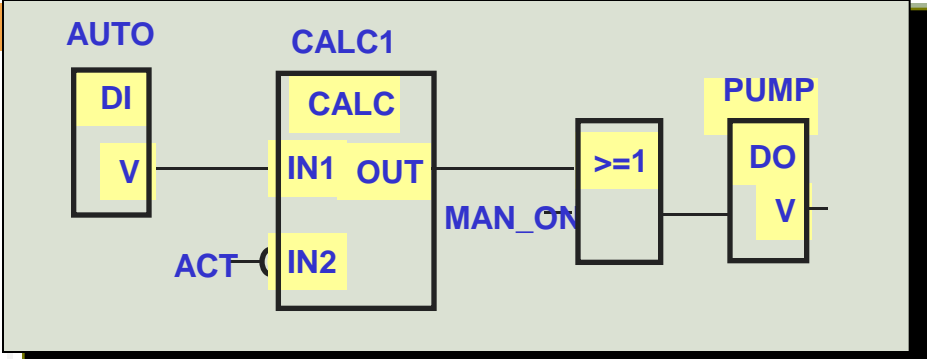
maintenance échange standards et aide au diagnostic intégrée

portabilité d'une application norme IEC 1131

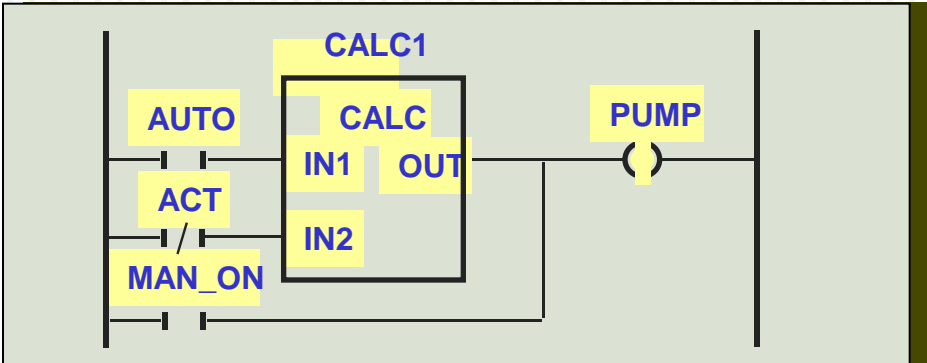
Les langages de programmation



Function Block Diagram (FBD)



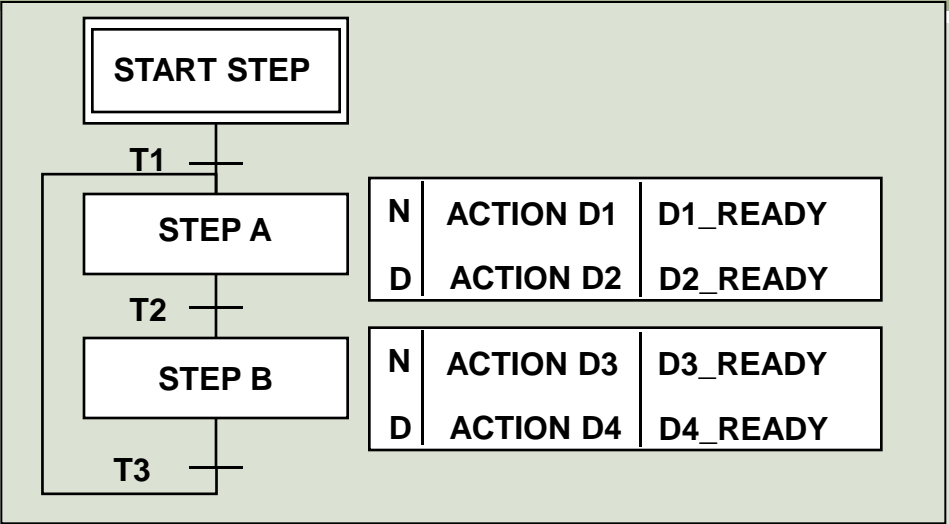
Ladder Diagram (LD)



Instruction List (IL)

A:	LD	%IX1	(* PUSH BUTTON *)
	ANDN	%MX5	(* NOT INHIBITED *)
	ST	%QX2	(* FAN ON *)

GRAFCET



Structured Text (ST)

```
VAR CONSTANT X : REAL := 53.8 ;
Z : REAL; END_VAR
VAR aFB, bFB : FB_type; END_VAR

bFB(A:=1, B:='OK') ;
Z := X - INT_TO_REAL (bFB.OUT1) ;
IF Z>57.0 THEN aFB(A:=0, B:="ERR") ;
ELSE aFB(A:=1, B:="Z is OK") ;
END_IF
```

FABRICANTS



Honeywell



**Rockwell
Automation**

HITACHI
Inspire the Next

Schneider
 **Electric**

 **PHOENIX
CONTACT**

When good enough just isn't good enough

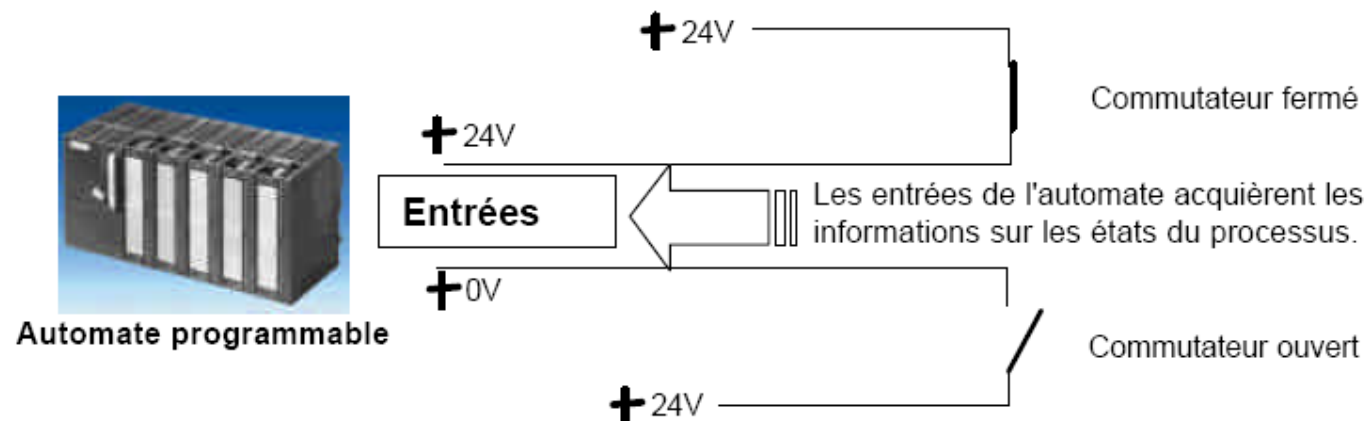
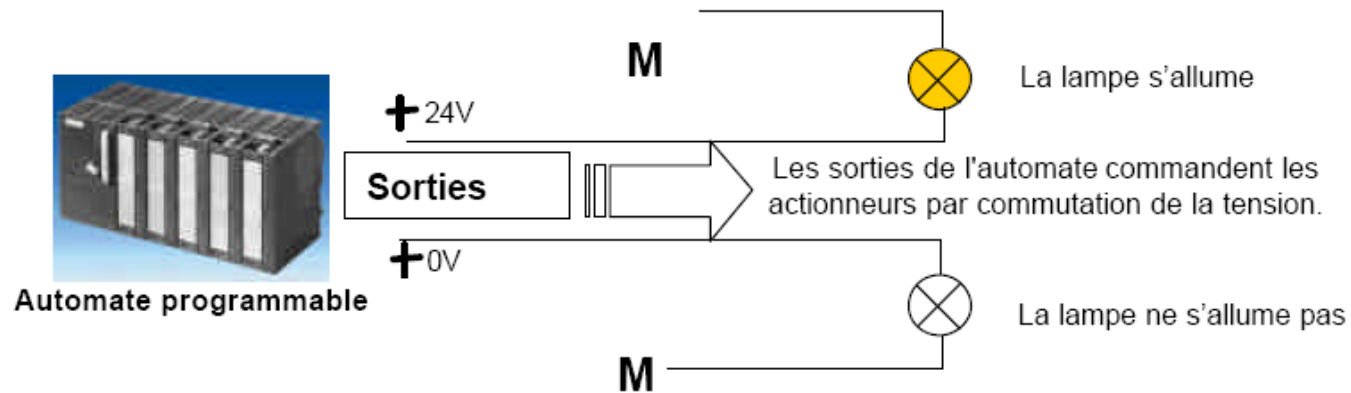
Weidmüller 

NAIS Matsushita Electric Works-
Automation Controls Company

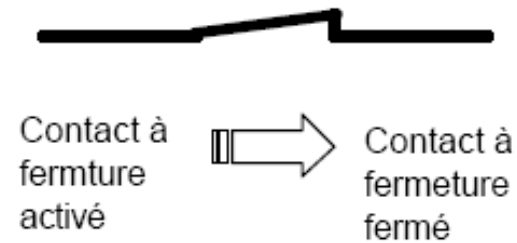
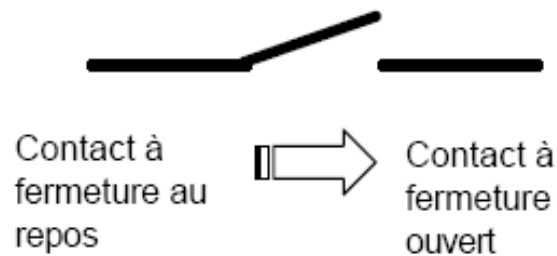
EXEMPLES

L'automate commande le processus en appliquant une tension de 24V, par exemple, aux **actionneurs** via les points de connexion de l'automate appelés **sorties**.

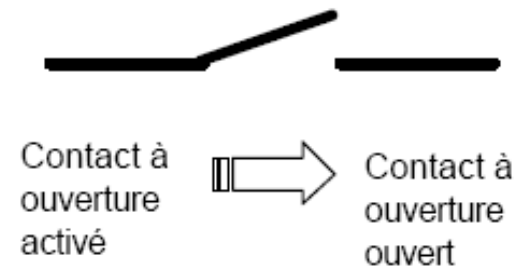
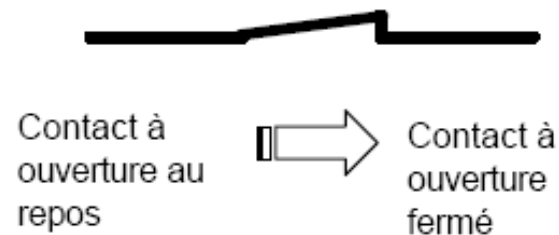
Ceci permet d'activer ou de désactiver des moteurs, de faire monter ou descendre des électrovannes ou d'allumer ou éteindre des lampes **M**



Le commutateur ci-dessous est un contact à fermeture qui se ferme lorsqu'il est activé.

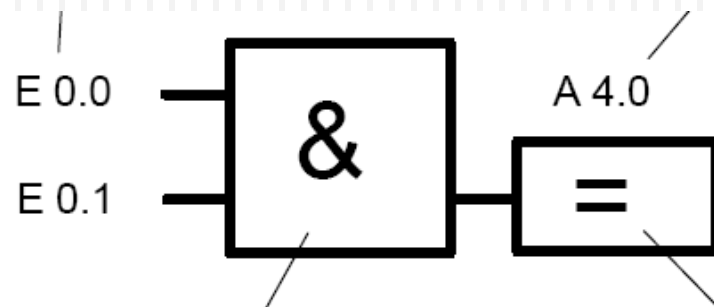
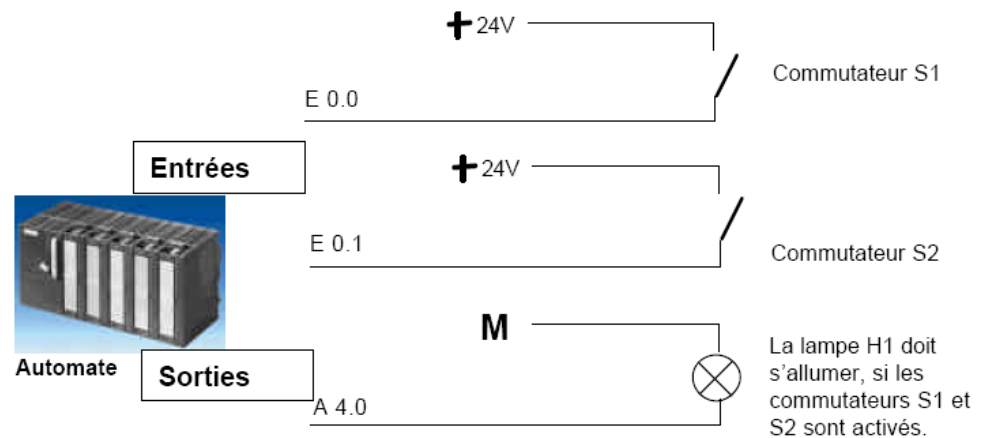
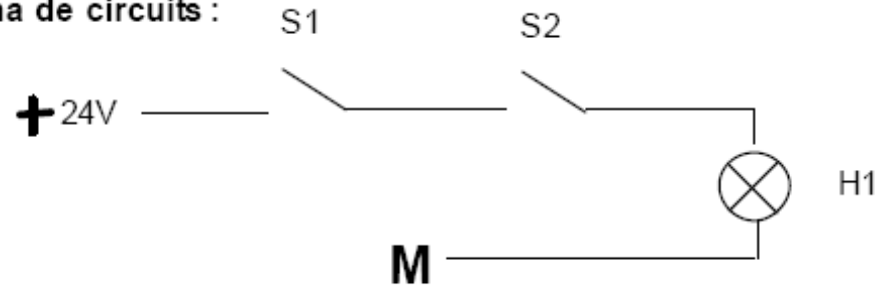


Le commutateur ci-dessous est un contact à ouverture qui est fermé quand il n'est pas activé.



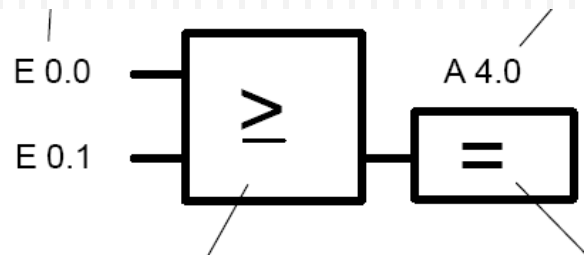
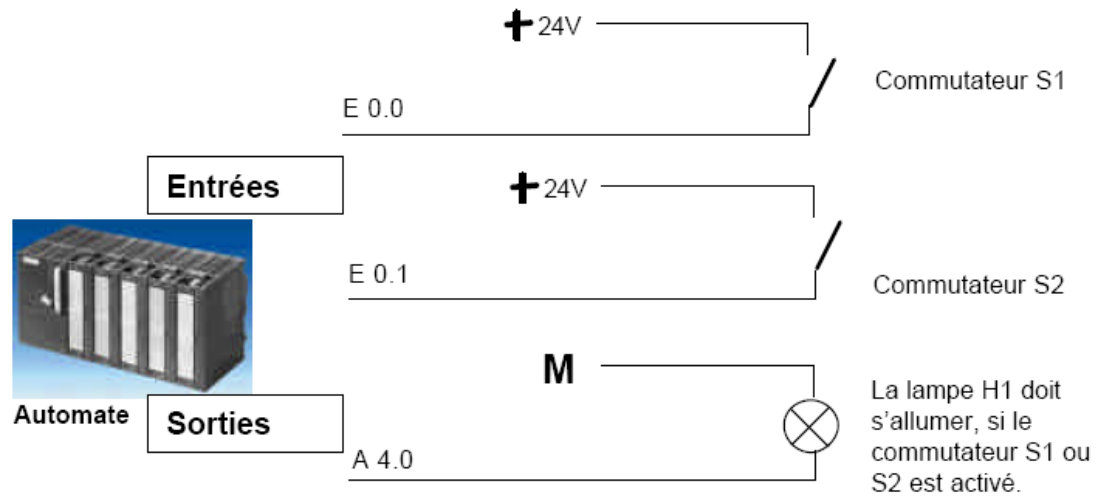
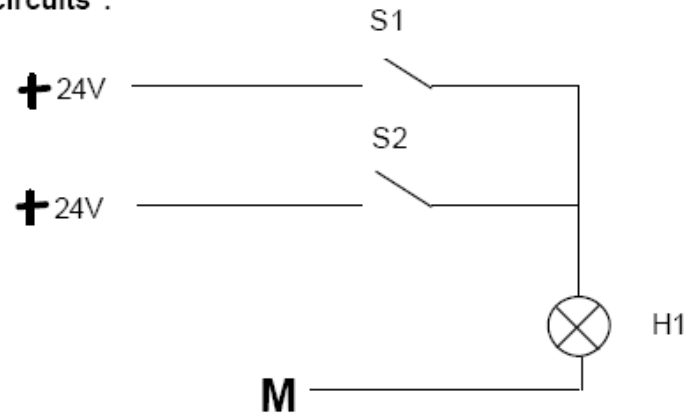
Opération ET

Schéma de circuits :



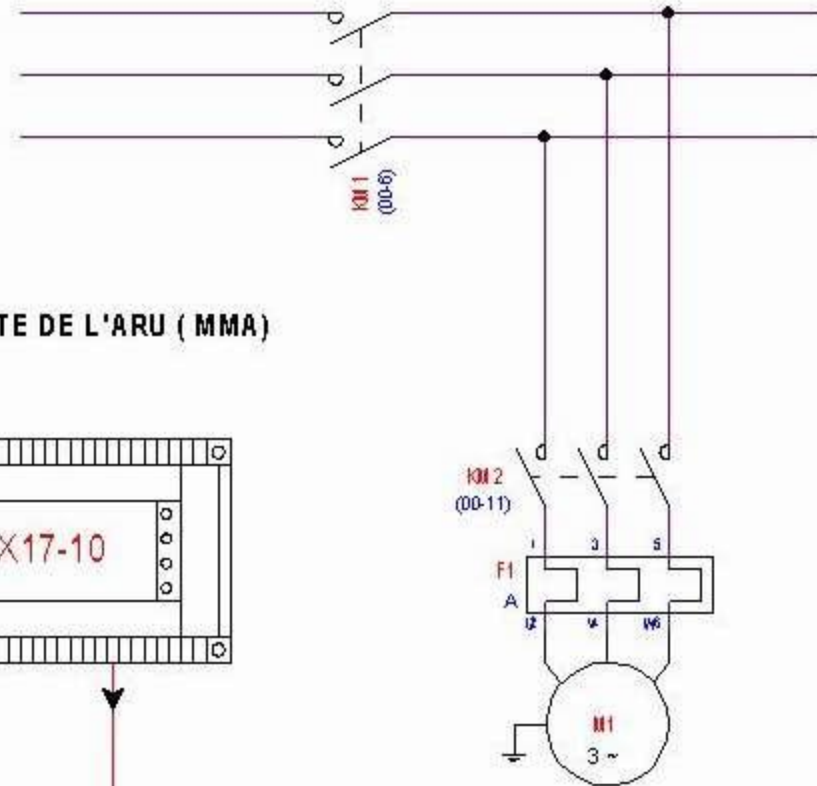
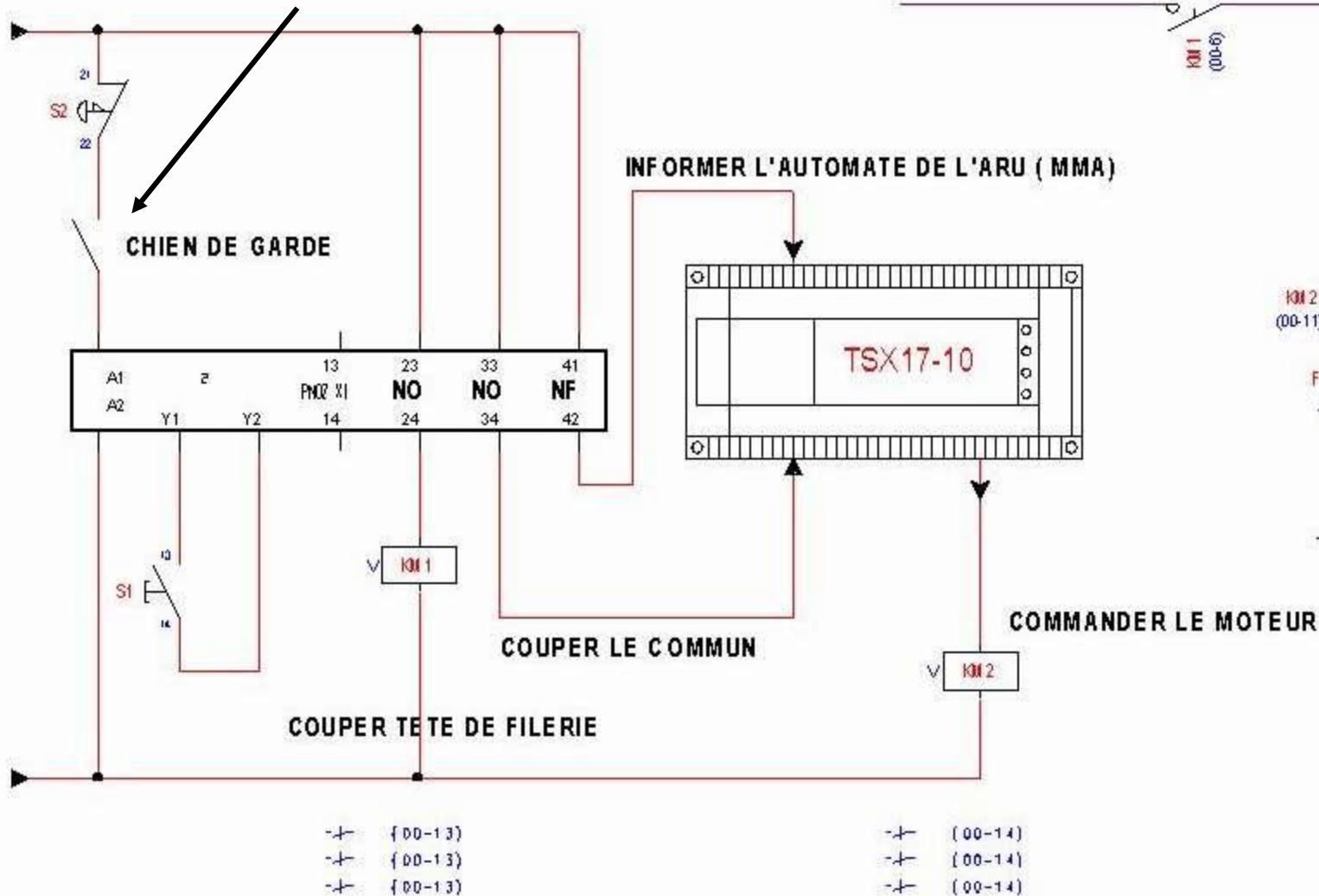
Opération OU

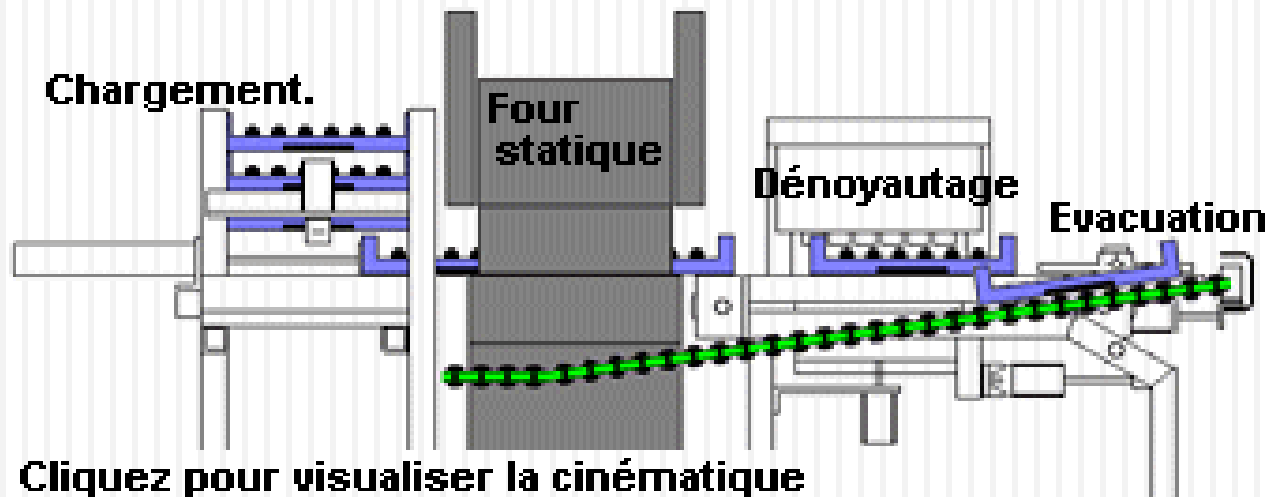
Schéma de circuits :



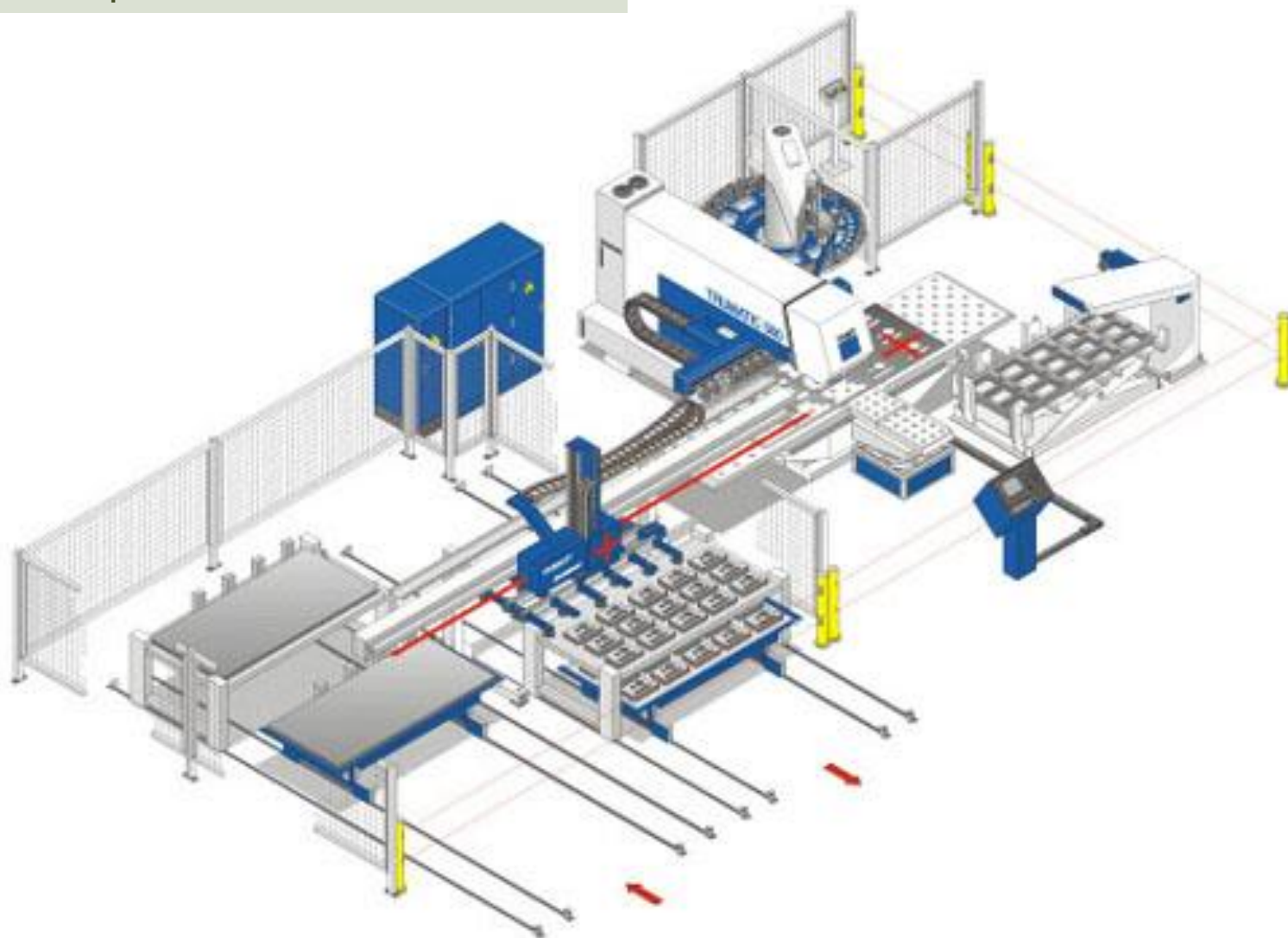
APPLICATIONS

Commande d'un moteur





Indispensables dans les unités de
production



Exemple didactique au labo industriel:

Commande d'un chariot

- Vidéo 1
- Video 2