ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP. HÒ CHÍ MINH TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA KHOA ĐIỆN – ĐIỆN TỬ

-----o0o-----



BÁO CÁO BÀI TẬP LỚN Môn: SCADA THỰC HIỆN MÔ HÌNH LẠI HỆ SCADA KẾT HỢP GỬI DỮ LIỆU

GVHD: NGUYỄN ĐÚC HOÀNG

SVTH: ĐÀO MINH TRIẾT

MSSV: 1814426

TP. HÒ CHÍ MINH, THÁNG 12 NĂM 2021

LÒI CẨM ƠN

Qua project lần này, em xin gửi lời cảm ơn đến những gì thầy Nguyễn Đức Hoàng đã truyền dạy trong suốt một học kỳ qua. Nhờ những kiến thức đầy đủ đó đã giúp em có thể hiểu và hoàn thành được project này.

Thông qua đó giúp em hiểu được những khái niệm cơ bản nhất của môn học SCADA, để từ đó có những trang bị nhất định cho hành trang công việc trong tương lai.

Tp. Hồ Chí Minh, ngày 28 tháng 12 năm 2021.

Sinh viên

Đào Minh Triết

TÓM TẮT NỘI DUNG

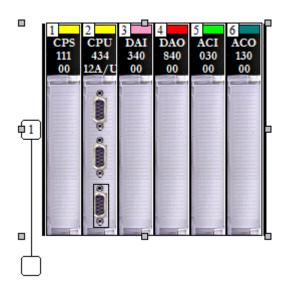
Thực hiện mô phỏng lại được một hệ SCADA. Bao gồm thực hiện mô hình hóa trên Simit, kết nối truyền dữ liệu thông qua KepServerEX, xây dựng giao diện tương tác SCADA, hiện alarm, vẽ trend, đồng thời cũng báo cáo dữ liệu thu thập được lên Database, Excel và Cloud.

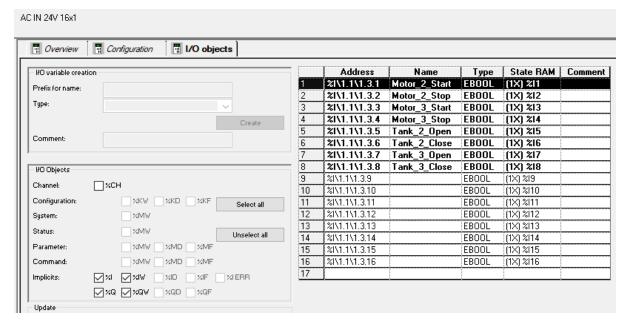
Mục lục

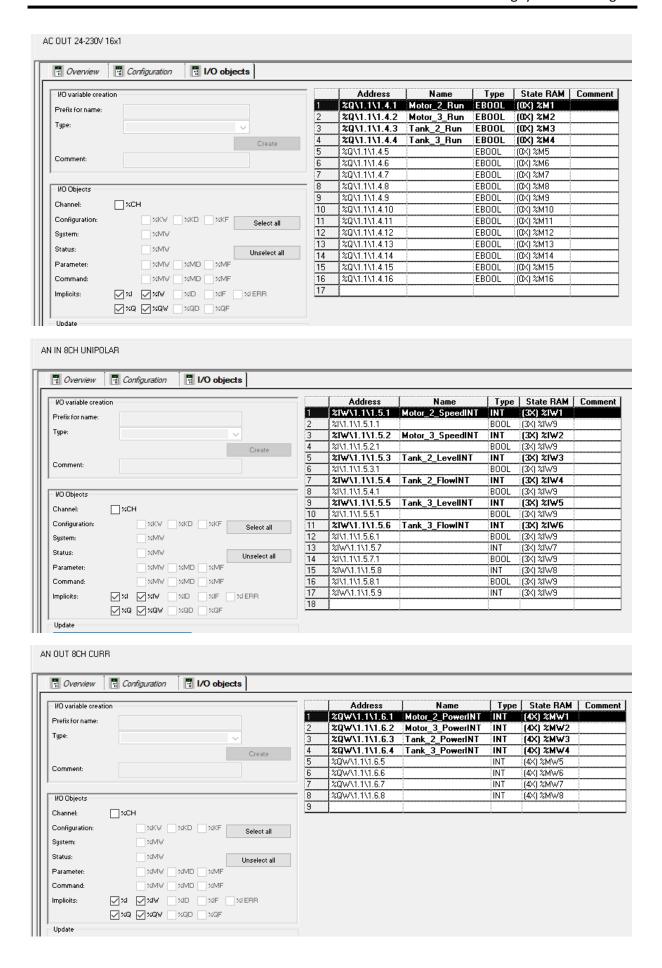
I. Lập trình trên Unity Pro XL:	2
1.1 Cấu hình PLC:	2
1.2 Đặt địa chỉ biến:	4
1.3 Các khối khác:	6
II. Đặt địa chỉ KepServerEX:	13
III. Mô hình hóa Motor và Tank trên Simit:	
IV. Citect:	21
V. Xuất Access và Excel:	27
VI. Cloud:	28
Tài liệu tham khảo:	38

I. Lập trình trên Unity Pro XL:

1.1 Cấu hình PLC:







1.2 Đặt địa chỉ biến:

Motor_2:

1, po 1 1 1 1 1 1 1 1	, mai 000
EBOOL	%M1
EBOOL	%M50
EBOOL	%M203
EBOOL	%M202
EBOOL	%M200
EBOOL	%M201
Mode_PID	
Para_PID	%MW201
REAL	%MW201
TIME	%MW203
TIME	%MW205
TIME	%MW207
REAL	%MW209
REAL	%MW211
INT	%QW\1.1\1.6.1
INT	%IW100
REAL	%MW51
EBOOL	%Q\1.1\1.4.1
INT	%IW\1.1\1.5.1
INT	%MW102
REAL	%MW53
REAL	%MW47
EBOOL	% \1.1\1.3.1
EBOOL	%I\1.1\1.3.2
	EBOOL EBOOL EBOOL EBOOL EBOOL EBOOL EBOOL Mode_PID Para_PID REAL TIME TIME TIME TIME REAL INT INT INT REAL EBOOL INT INT REAL REAL REAL REAL REAL REAL REAL REAL

Motor_3:

EROOL	%M2
	%M52
EBOOL	%M213
EBOOL	%M212
EBOOL	%M210
EBOOL	%M211
Mode_PID	
Para_PID	%MW213
REAL	%MW213
TIME	%MW215
TIME	%MW217
TIME	%MW219
REAL	%MW221
REAL	%MW223
INT	%QW\1.1\1.6.2
INT	%IW104
REAL	%MW55
EBOOL	%Q\1.1\1.4.2
INT	%IW\1.1\1.5.2
INT	%MW106
REAL	%MW57
REAL	%MW49
EBOOL	% \1.1\1.3.3
EBOOL	%I\1.1\1.3.4
	EBOOL Mode_PID Para_PID REAL TIME TIME TIME REAL INT INT REAL EBOOL INT INT REAL EBOOL EBOOL EBOOL EBOOL EBOOL

Tank_2:

		1 1 1 1
Tank_2_Cmd	EBOOL	%M3
Tank_2_Enable	EBOOL	%M54
Tank_2_FlowINT	INT	%IW\1.1\1.5.4
Tank_2_FlowINT_R	INT	%MW112
Tank_2_FlowREAL	REAL	%MW63
Tank_2_LevelINT	INT	%IW\1.1\1.5.3
Tank_2_LevelINT_R	INT	%MW110
Tank_2_LevelREAl	REAL	%MW61
Tank_2_LevelSP	REAL	%MW71
Tank_2_Open	EBOOL	%I\1.1\1.3.5
• Tank_2_PID_2_D	EBOOL	%M223
• Tank_2_PID_2_I	EBOOL	%M222
Tank_2_PID_2_Mode	EBOOL	%M220
• Tank_2_PID_2_P	EBOOL	%M221
⊕ Tank_2_PID_Mode	Mode_PID	
☐ Tank_2_PID_Paras	Para_PID	%MW225
🐤 gain	REAL	%MW225
🔷 ti	TIME	%MW227
🔷 td	TIME	%MW229
🐤 td_lag	TIME	%MW231
···· 🍑 ymax	REAL	%MW233
ymin	REAL	%MW235
Tank_2_PowerINT	INT	%QW\1.1\1.6.3
Tank_2_PowerINT_W	INT	%IW108
Tank_2_PowerREAL	REAL	%MW59
Tank_2_Run	EBOOL	%Q\1.1\1.4.3
· -		1 1 1

Tank_3:

5

		1 1 1 1 1
🕒 Tank_3_Close	EBOOL	% \1.1\1.3.8
Tank_3_Cmd	EBOOL	%M4
Tank_3_Enable	EBOOL	%M56
Tank_3_FlowINT	INT	%IW\1.1\1.5.6
Tank_3_FlowINT_R	INT	%MW118
Tank_3_FlowREAL	REAL	%MW69
Tank_3_LevelINT	INT	%IW\1.1\1.5.5
Tank_3_LevelINT_R	INT	%MW116
🐤 Tank_3_LevelREAL	REAL	%MW67
Tank_3_LevelSP	REAL	%MW73
🐤 Tank_3_Open	EBOOL	% \1.1\1.3.7
• Tank_3_PID_2_D	EBOOL	%M233
• Tank_3_PID_2_I	EBOOL	%M232
Tank_3_PID_2_Mode	EBOOL	%M230
• Tank_3_PID_2_P	EBOOL	%M231
⊕ Tank_3_PID_Mode	Mode_PID	
- ■ Tank_3_PID_Paras	Para_PID	%MW237
• gain	REAL	%MW237
b ti	TIME	%MW239
b td	TIME	%MW241
td_lag	TIME	%MW243
···· 🍑 ymax	REAL	%MW245
ymin	REAL	%MW247
Tank_3_PowerINT	INT	%QW\1.1\1.6.4
Tank_3_PowerINT_W	INT	%IW114
Tank_3_PowerREAL	REAL	%MW65
Tank 3 Run	FBOOL	%Q\11\144

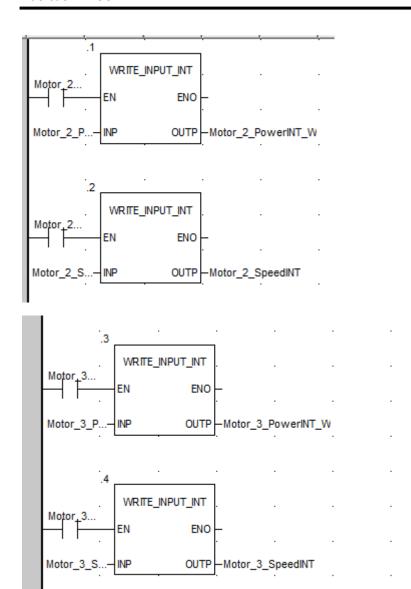
1.3 Các khối khác:

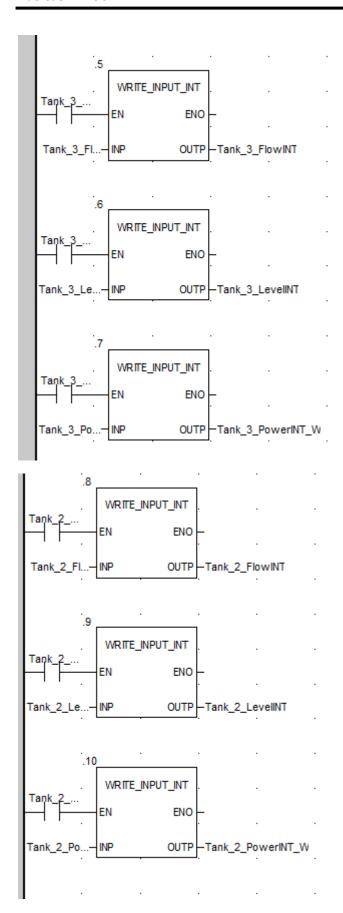
Khối Scale:

```
if Motor_2 Run then
   Motor_2_SpeedREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Motor_2_SpeedINT)*1500.0/4095.0;
   Motor_2_PowerINT := REAL_TO_INT (IN :=
(4095.0*Motor_2_PowerREAL/100.0));
else
   Motor_2_SpeedREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Motor_2_SpeedINT)*1500.0/4095.0;
   Motor_2_PowerINT := 0;
end_if;
if Motor_3_Run then
   Motor_3_SpeedREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Motor_3_SpeedINT)*1500.0/4095.0;
   Motor_3_PowerINT := REAL_TO_INT (IN :=
(4095.0*Motor_3_PowerREAL/100.0));
else
   Motor_3_SpeedREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Motor_3_SpeedINT)*1500.0/4095.0;
```

```
Motor 3 PowerINT := 0;
end_if;
if Tank 2 Run then
   Tank_2_FlowREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Tank 2 FlowINT)*1000.0/4095.0;
   Tank 2 LevelREAl := INT TO REAL (IN :=
Tank_2_LevelINT)*5.0/4095.0;
   Tank 2 PowerINT := REAL TO INT (IN :=
(4095.0*Tank 2 PowerREAL/100.0));
else
   Tank_2 PowerINT := 0;
   Tank_2_LevelREA1 := INT_TO_REAL (IN :=
Tank 2 LevelINT)*5.0/4095.0;
end if;
if (Tank 2 LevelREAl <= 0.0) then
 Tank_2 LevelREA1 := 0.0;
end_if;
if Tank_3_Run then
   Tank_3_FlowREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Tank_3_FlowINT)*1000.0/4095.0;
   Tank_3_LevelREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Tank 3 LevelINT)*5.0/4095.0;
   Tank 3 PowerINT := REAL TO INT (IN :=
(4095.0*Tank_3_PowerREAL/100.0));
else
   Tank_3 PowerINT := 0;
   Tank_3_LevelREAL := INT_TO_REAL (IN :=
Tank_3_LevelINT)*5.0/4095.0;
end if;
if (Tank 3 LevelREAL <= 0.0) then
 Tank_3 LevelREAL := 0.0;
end_if;
```

Khối Model:





Khối Control:

```
Motor_2... Motor_2_PID_Mode.e...

Motor_2... Motor_2_PID_Mode.e...

Motor_2... Motor_2_PID_Mode.e...

Motor_3... Motor_3_PID_Mode.e...

Motor_3... Motor_3_PID_Mode.e...

Motor_3... Motor_3_PID_Mode.e...
```

```
Tank_2_... Tank_2_PID_Mode.en...

Tank_2_... Tank_2_PID_Mode.en_i

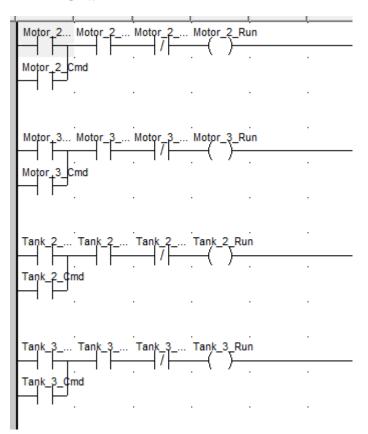
Tank_2_... Tank_2_PID_Mode.en_i
```

```
Tank_3_... Tank_3_PID_Mode.en...

Tank_3_... Tank_3_PID_Mode.en_i

Tank_3_... Tank_3_PID_Mode.en_i
```

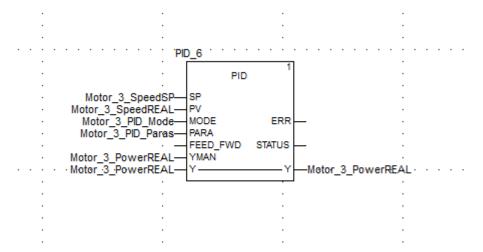
Khối RUN:



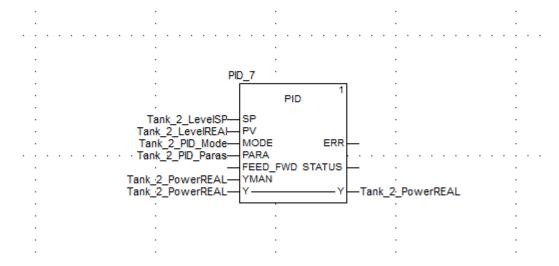
Các khối event: Lần lượt sẽ chạy PID:

Đại diện cho Motor:

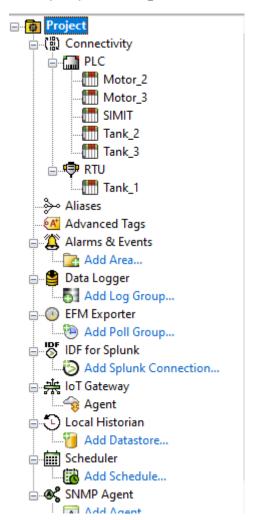
11



Đại diện cho Tank:

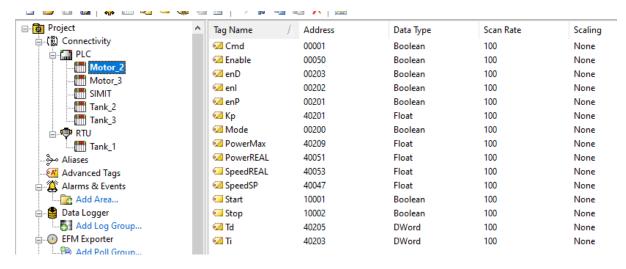


II. Đặt địa chỉ KepServerEX:

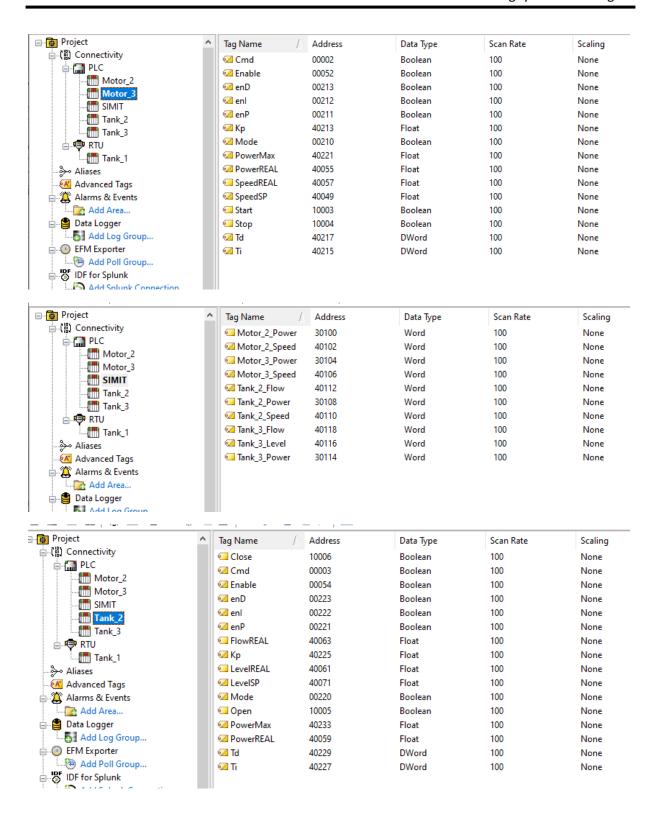


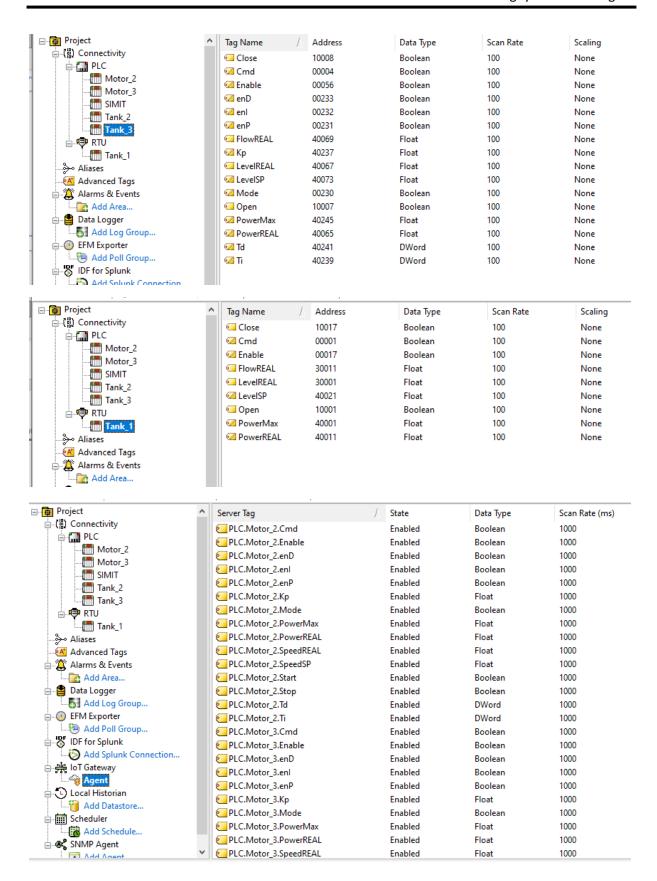
Mục Connectivity: Tạo các kết nối đến PLC và RTU.

Trong PLC tiến hành tạo các biến với địa chỉ như sau:

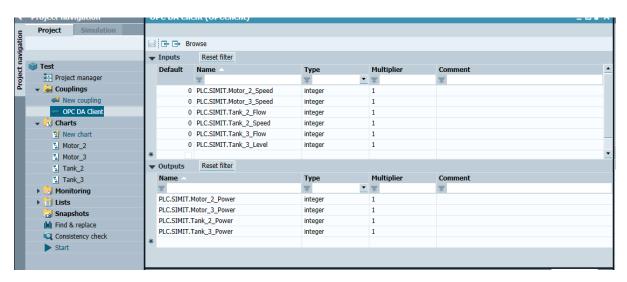


13

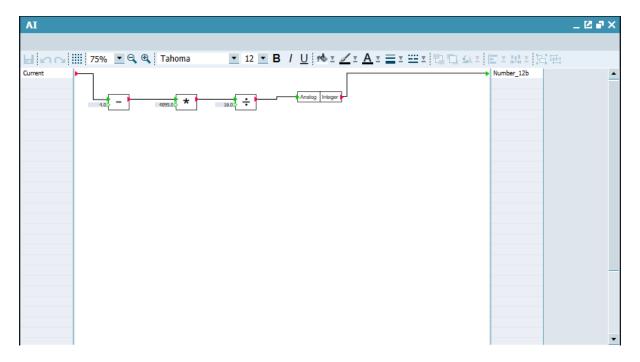


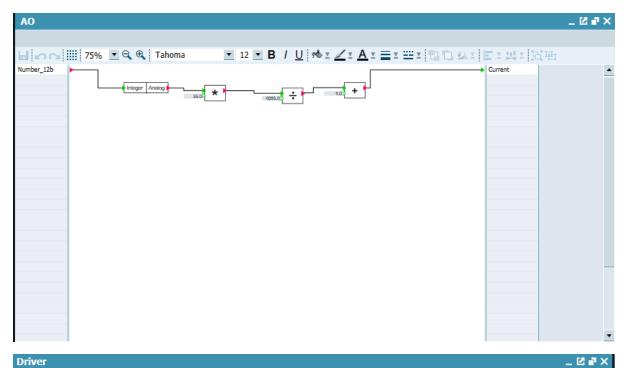


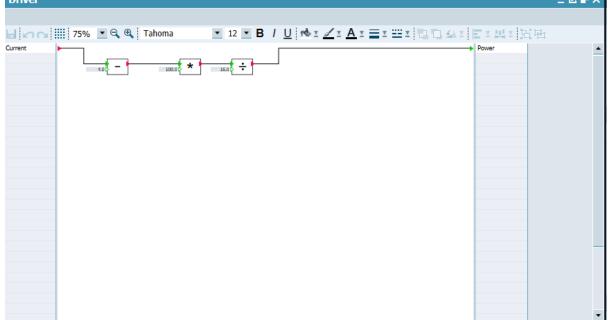
III. Mô hình hóa Motor và Tank trên Simit:

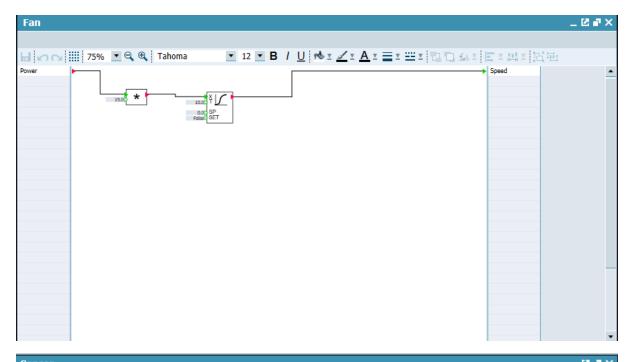


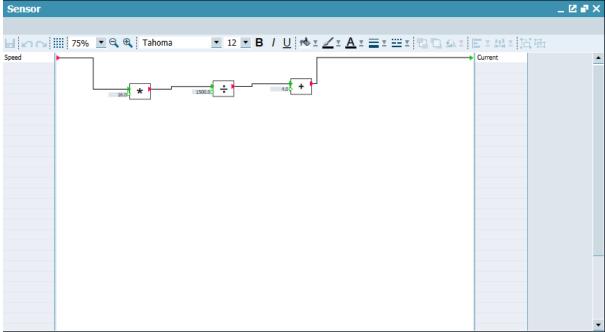
Các khối Marcos

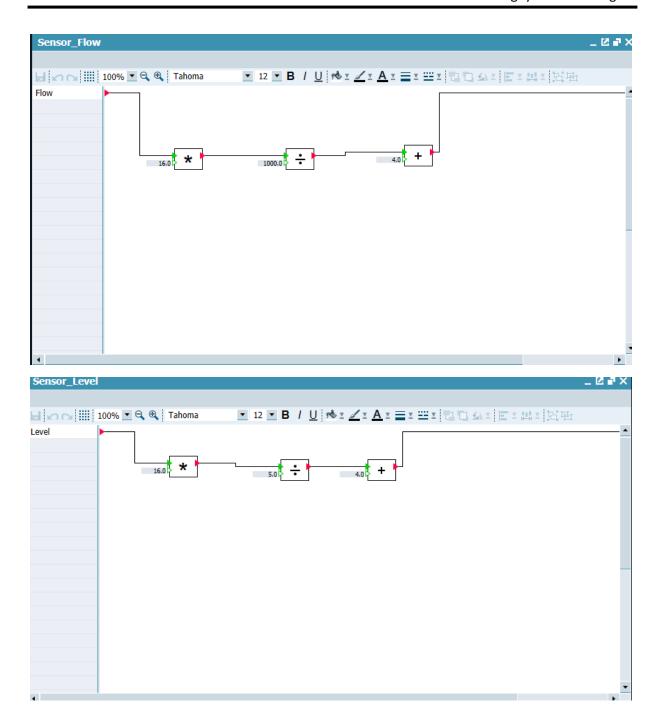


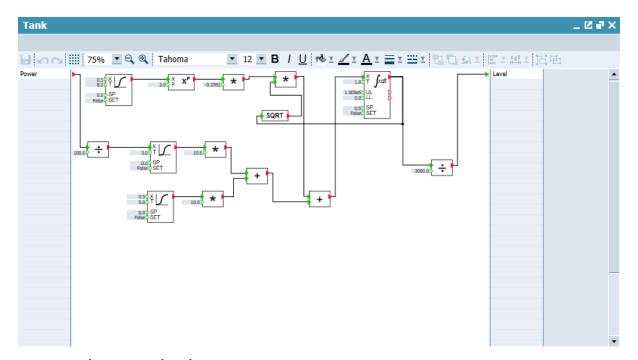










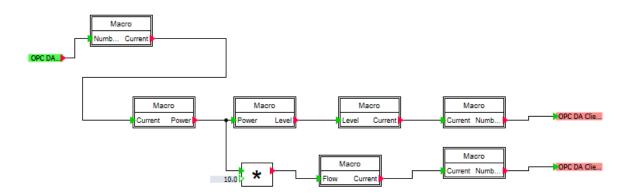


Sau đó tiến hành kết nối như hình:

Với Motor:

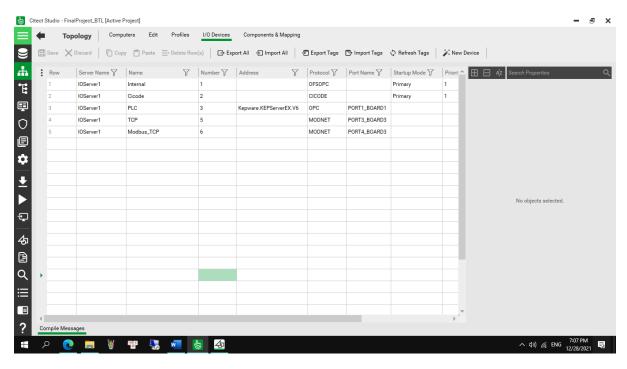


Với Tank:

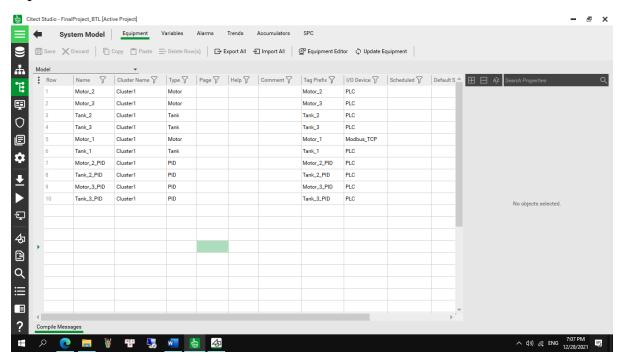


IV. Citect:

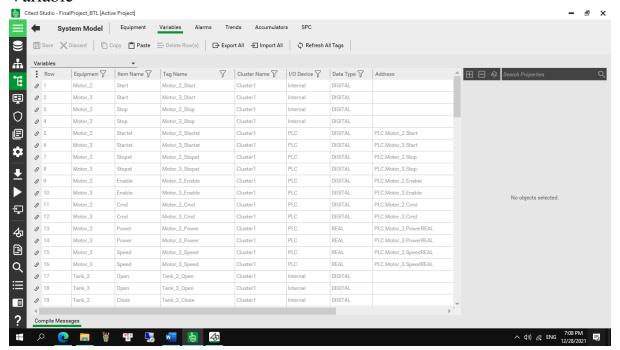
I/O Devices



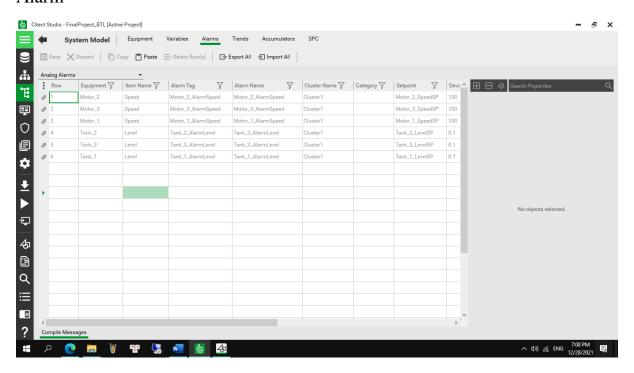
Equiments



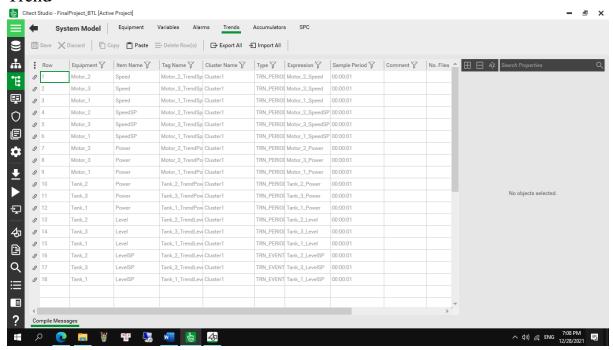
Variable



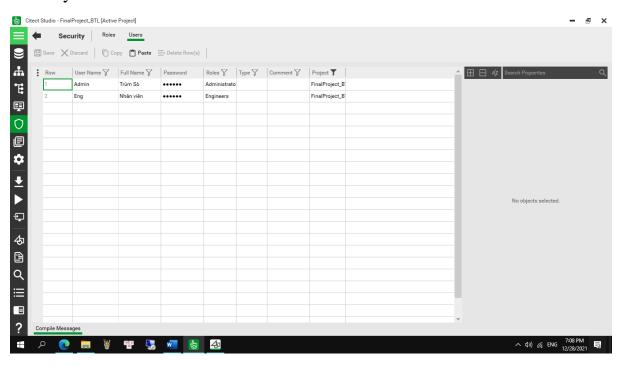
Alarm



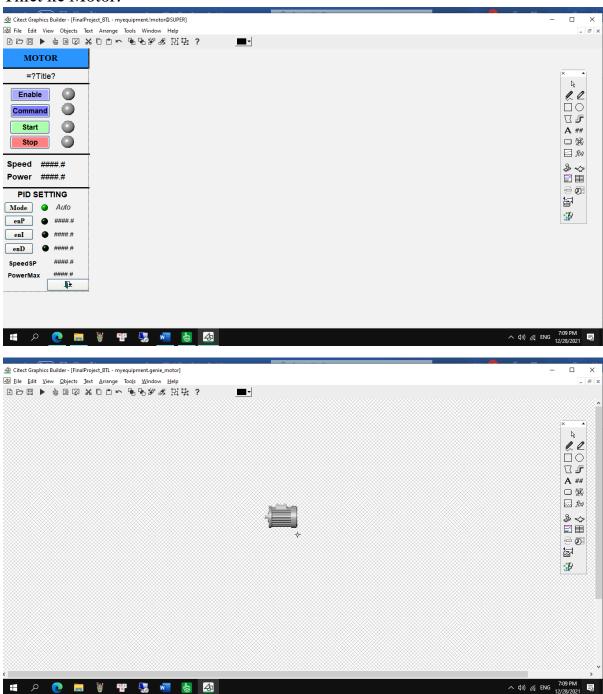
Trend



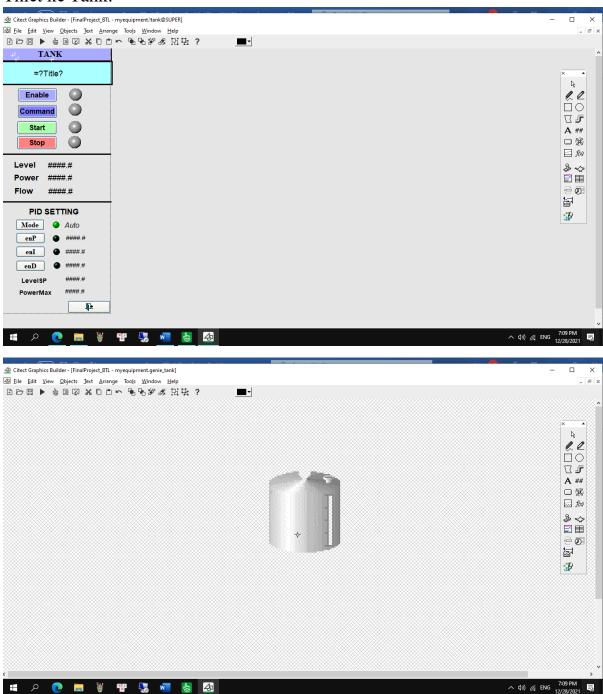
Security



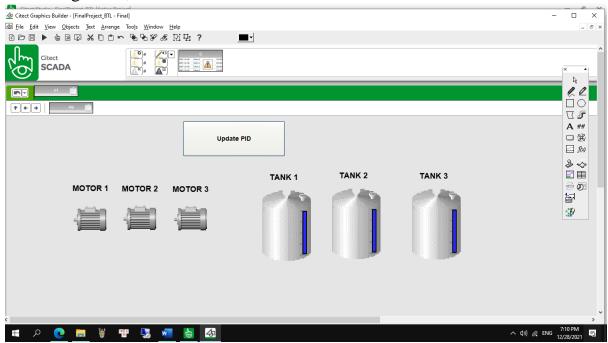
Thiết kế Motor:



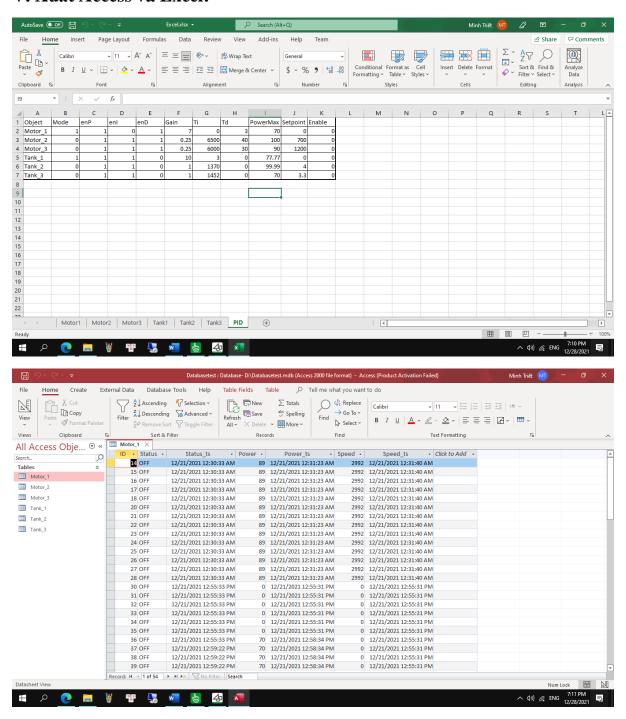
Thiết kế Tank:



Thiết kế giao diện chính

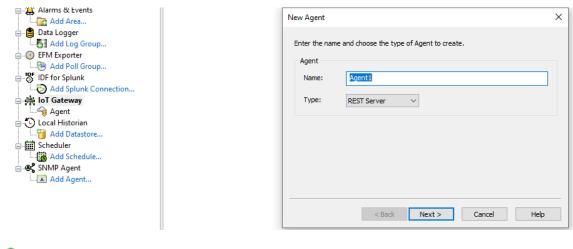


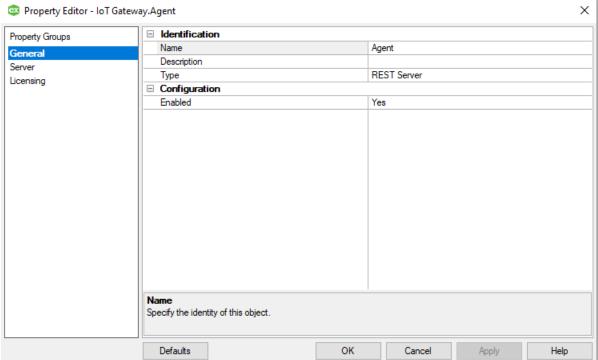
V. Xuất Access và Excel:

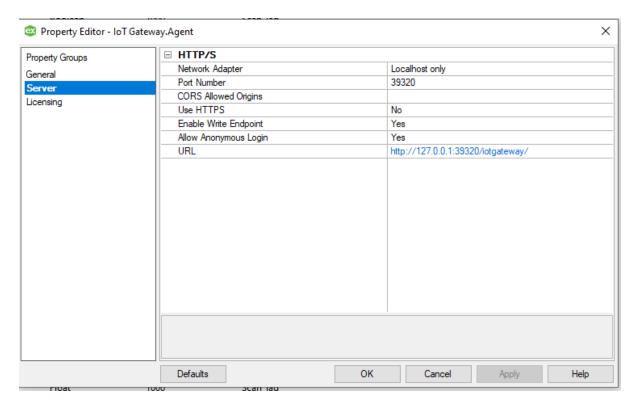


VI. Cloud:

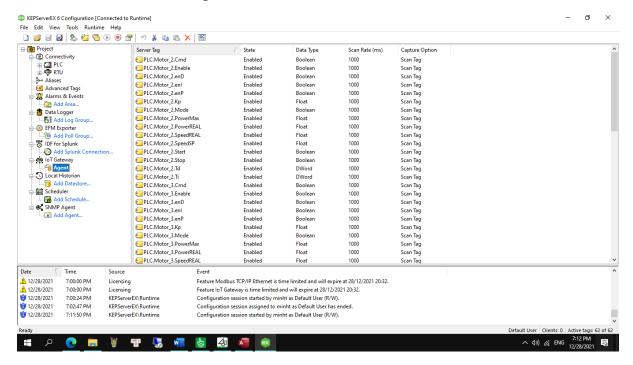
Trước hết cần cài đặt Nodejs và Java. Sử dụng Gateway IOT của Kepware







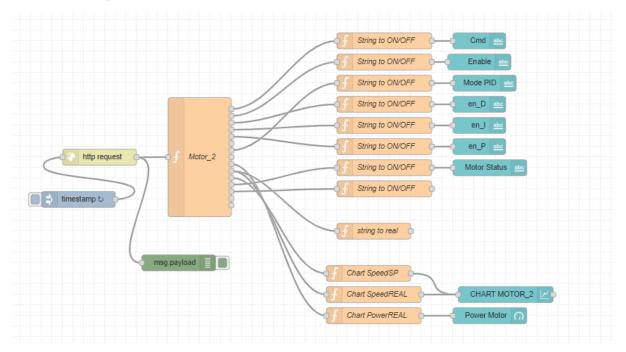
Sau đó add các biến cần gửi đi vào

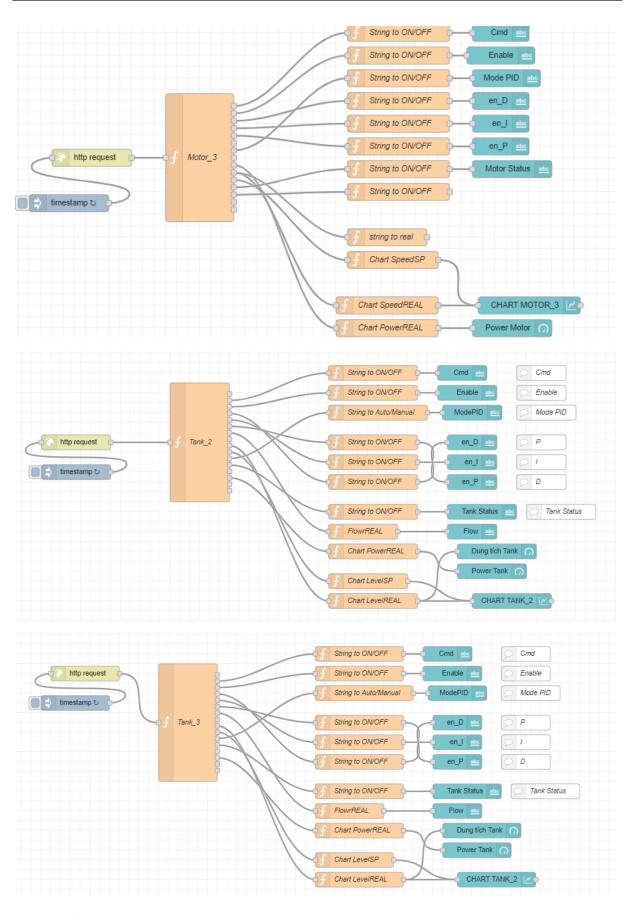


Tiếp đó mở cmd của window và vào Node-Red:

Sau đó truy cập vào địa chỉ http://127.0.0.1:1880/

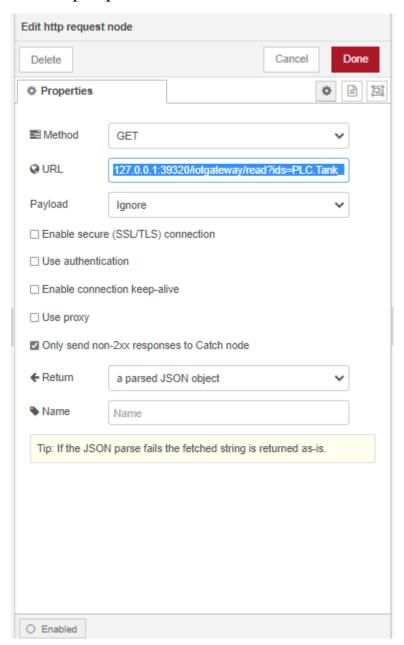
Tiến hành lập trình như hình





Trong đó

Khối http request:



127.0.0.1:39320/iotgateway/read?ids=PLC.Tank_3.Close&ids=PLC.Tank_3. Cmd&ids=PLC.Tank_3.Enable&ids=PLC.Tank_3.enD&ids=PLC.Tank_3.enI &ids=PLC.Tank_3.enP&ids=PLC.Tank_3.FlowREAL&ids=PLC.Tank_3.Kp &ids=PLC.Tank_3.LevelREAL&ids=PLC.Tank_3.LevelSP&ids=PLC.Tank_3.Mode&ids=PLC.Tank_3.Open&ids=PLC.Tank_3.PowerMax&ids=PLC.Tank_3.PowerREAL&ids=PLC.Tank_3.Td&ids=PLC.Tank_3.Ti

Khối Tank và Motor:

<pre>var msg0= {payload:[msg.payload.readResults[0].v]}</pre>
<pre>var msg1= {payload:[msg.payload.readResults[1].v]}</pre>

```
var msg2= {payload:[msg.payload.readResults[2].v]}
var msg3= {payload:[msg.payload.readResults[3].v]}
var msg4= {payload:[msg.payload.readResults[4].v]}
var msg5= {payload:[msg.payload.readResults[5].v]}
var msg6= {payload:[msg.payload.readResults[6].v]}
var msg7= {payload:[msg.payload.readResults[7].v]}
var msg8= {payload:[msg.payload.readResults[8].v]}
var msg9= {payload:[msg.payload.readResults[9].v]}
var msg10= {payload:[msg.payload.readResults[10].v]}
var msg11= {payload:[msg.payload.readResults[11].v]}
var msg12= {payload:[msg.payload.readResults[12].v]}
var msg13= {payload:[msg.payload.readResults[13].v]}
var msg14= {payload:[msg.payload.readResults[14].v]}
return
[msg0,msg1,msg2,msg3,msg4,msg5,msg6,msg7,msg8,msg9,msg10,msg11,m
sg12,msg13,msg14];
```

Khối String to ON/OFF

```
//read payload
var stringValue = msg.payload;
if (stringValue == "true")
{msg.payload = "ON"}
if (stringValue == "false")
{msg.payload = "OFF"}
return msg;
```

Khối Chart Speed (tương tự với Chart SpeedSP)

```
//read payload
var stringValue = msg.payload;

//convert string to float to 2 decimal places
var floatValue = Number(stringValue)

//set and return payload
msg.payload = floatValue;
msg.topic = "SpeedSP"
return msg;
```

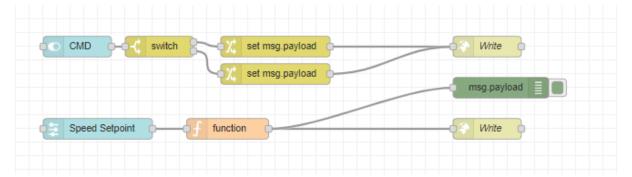
Khối PowerREAL

```
//read payload
var stringValue = msg.payload;

//convert string to float to 2 decimal places
var floatValue = Number(stringValue)

//set and return payload
msg.payload = floatValue;
msg.topic = "PowerREAL"
return msg;
```

Tương tự sẽ có:



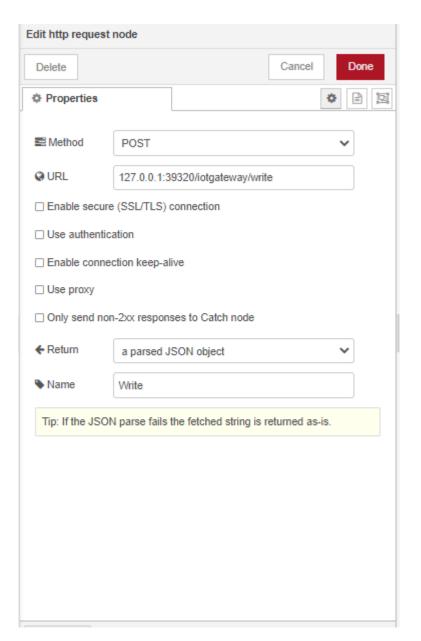
Trong đó khối set msg.payload sẽ:



[{"id":"PLC.Motor_2.Cmd","v":true}]

Tương tự với khối còn lại

Khối Write:

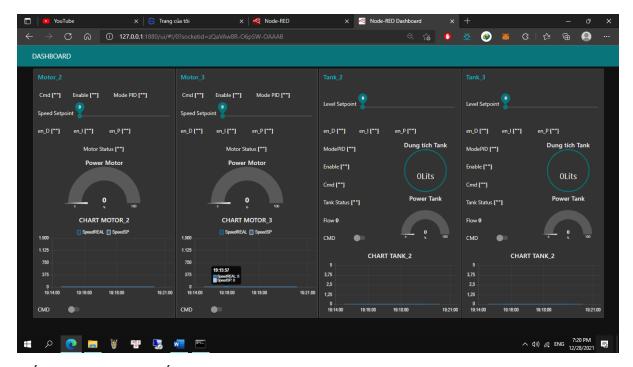


Khối function của Setpoint:

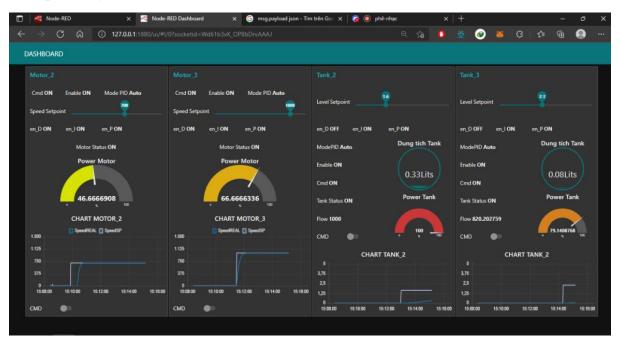
```
//read payload
var stringValue = msg.payload;

//convert string to float to 2 decimal places
var floatValue = Number(stringValue)
msg.payload=[{"id":"PLC.Motor_2.SpeedSP","v":floatValue}]
return msg;
```

Sau khi thiết kế xong, giao diện sẽ như hình:



Kết quả chạy thực tế:



Tài liệu tham khảo:

- [1] Slide bài giảng môn SCADA Nguyễn Đức Hoàng
- [2] https://nodered.org/docs/tutorials/.