

Politechnika Warszawska
Wydział Elektroniki i Technik Informacyjnych
Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej

Systemy automatyki DCS i SCADA

Projekt układu sterowania stanowiska
INTECO TCRANE

Zdający:

Krystian Guliński
Jakub Sikora
Konrad Winnicki

Prowadzący:

mgr. inż. Andrzej
Wojtulewicz

Warszawa, 18 stycznia 2019

Spis treści

1. Opis stanowiska	2
1.1. Stanowisko TCRANE	2
1.2. Enkodery inkrementalne	2
1.3. Opis wejść i wyjść obiektu	2
2. Sterownik PLC	3
2.1. Konfiguracja sprzętowa	3
2.1.1. Ethernet	3
2.1.2. Analog	3
2.1.3. High Speed Counter	3
2.1.4. Wyjścia PWM	3
2.2. Mechanizm labeli	3
2.3. Skalowanie i bazowanie	3
2.4. Obsługa I/O cyfrowych	3
2.5. PID	3
2.6. Tryb sterowania ręcznego	3
2.7. Zabezpieczenia ruchów krańcowych	3
2.8. Język ST	3
3. Realizacja w systemie MAPS	4
3.1. Panel operatorski	4
3.2. Sterowanie auto/ręka	4
3.3. Nastawy regulatorów	4
3.4. Wykresy	4

1. Opis stanowiska

1.1. Stanowisko TCRANE

1.2. Enkodery inkrementalne

1.3. Opis wejść i wyjść obiektu

2. Sterownik PLC

2.1. Konfiguracja sprzętowa

2.1.1. Ethernet

2.1.2. Analog

2.1.3. High Speed Counter

2.1.4. Wyjścia PWM

2.2. Mechanizm labeli

2.3. Skalowanie i bazowanie

2.4. Obsługa I/O cyfrowych

2.5. PID

2.6. Tryb sterowania ręcznego

2.7. Zabezpieczenia ruchów krańcowych

2.8. Język ST

3. Realizacja w systemie MAPS

3.1. Panel operatorski

3.2. Sterowanie auto/ręka

3.3. Nastawy regulatorów

3.4. Wykresy