

Sequential Functional Chart (SFC) - Parte 2

Automazione

Vincenzo Suraci



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

STRUTTURA DEL NUCLEO TEMATICO

• STRUTTURE DI COLLEGAMENTO



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

STRUTTURE DI COLLEGAMENTO

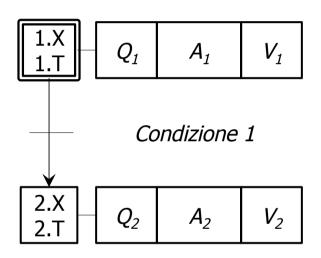


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

INTRODUZIONE

Abbiamo visto la STRUTTURA DI BASE del linguaggio SFC.



- n.X TIMER –DURATA dell'intervallo di ATTIVAZIONE
- n.T MARKER TRUE se lo stato è ATTIVO
- A_m **IDENTIFICATORE** (UNIVOCO) della azione
- Q_m **QUALIFICATORE** della tipologia di azione
- V_m **VARIABILE** TRUE se l'azione è stata terminata

Passiamo ora a studiare le STRUTTURE DI COLLEGAMENTO tra i diversi STATI.

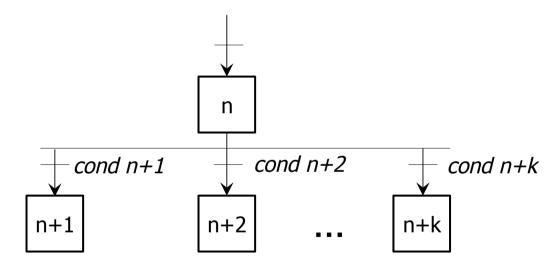


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SCELTA o DIVERGENZA

La prima STRUTTURA DI COLLEGAMENTO è la **SCELTA** o **DIVERGENZA** tra due o più stati successivi.



Quando lo STATO n è ATTIVO, le CONDIZIONI A VALLE sono ABILITATE. Per decidere quale sarà lo stato SUCCESSIVO, è necessario verificare quale delle condizioni abilitate è TRUE.

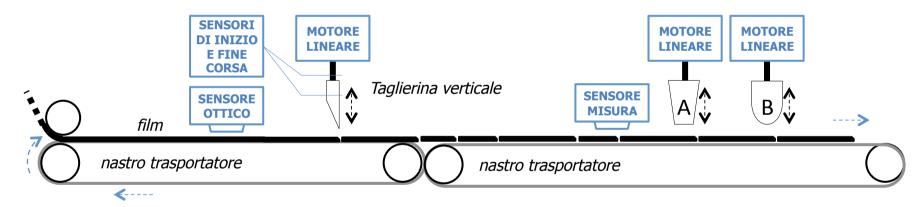
Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SCELTA o DIVERGENZA

ESEMPIO

Riprendendo L'ESEMPIO DALLA TAGLIERINA, supponiamo che **A VALLE** del dispositivo di taglio vi sia un **SENSORE DI MISURA** che IN BASE ALLA MISURAZIONE del pezzo tagliato esegue **DUE STAMPI DIFFERENTI**.



È evidente che per un corretto funzionamento è necessario che le **AZIONI DI STAMPO** siano **MUTAMENTE ESCLUSIVE**.

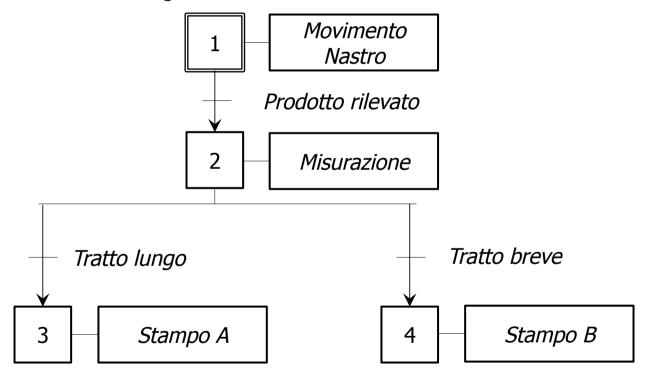


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SCELTA o DIVERGENZA

Tracciando il diagramma SFC avremo:



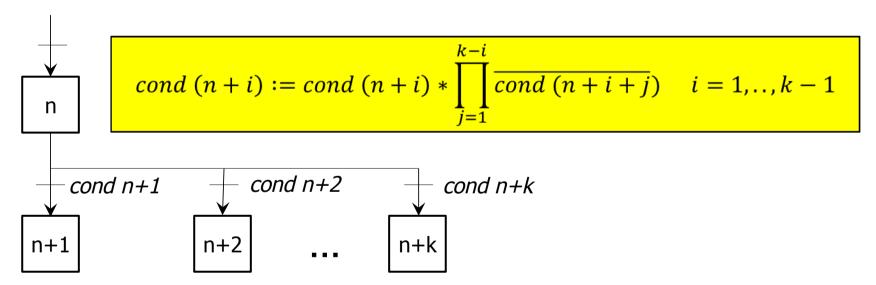
Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SCELTA o DIVERGENZA

PROPRIETÀ DI MUTUA ESCLUSIONE

Lo standard IEC 61131-3 richiede che la STRUTTURA DI COLLEGAMENTO di tipo **SCELTA** o **DIVERGENZA** soddisfi il vincolo di **MUTUA ESCLUSIONE** delle scelte.



Per IMPORRE tale vincolo, viene aggiunto alle condizioni di scelta l'**AND LOGICO** di tutte le **CONDIZIONI** successive **NEGATE**.

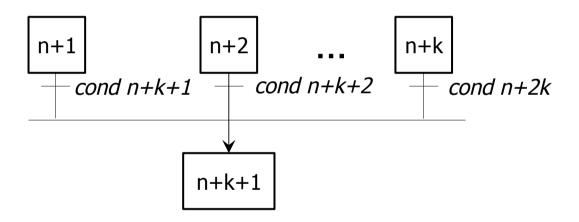


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

CONVERGENZA

La STRUTTURA DI COLLEGAMENTO che vede **TERMINARE PIÙ SEQUENZE** in un **MEDESIMO STATO** attraverso **DIFFERENTI TRANSIZIONI**, è la **CONVERGENZA**.



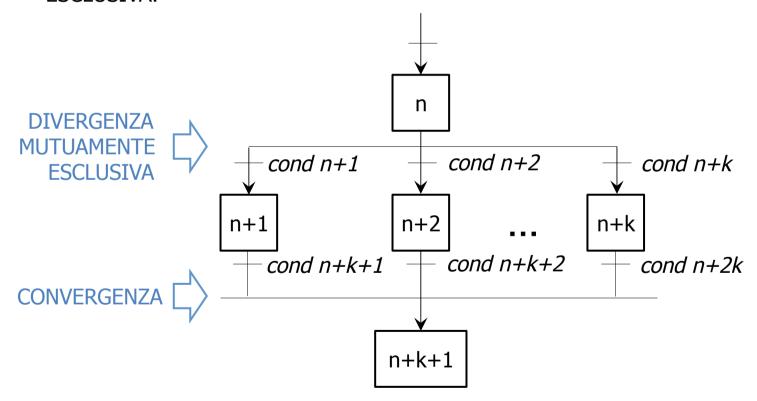


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

CONVERGENZA

La CONVERGENZA è la logica TERMINAZIONE di una DIVERGENZA MUTUAMENTE ESCLUSIVA.





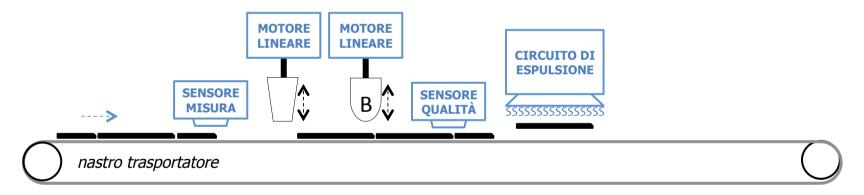
Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

CONVERGENZA

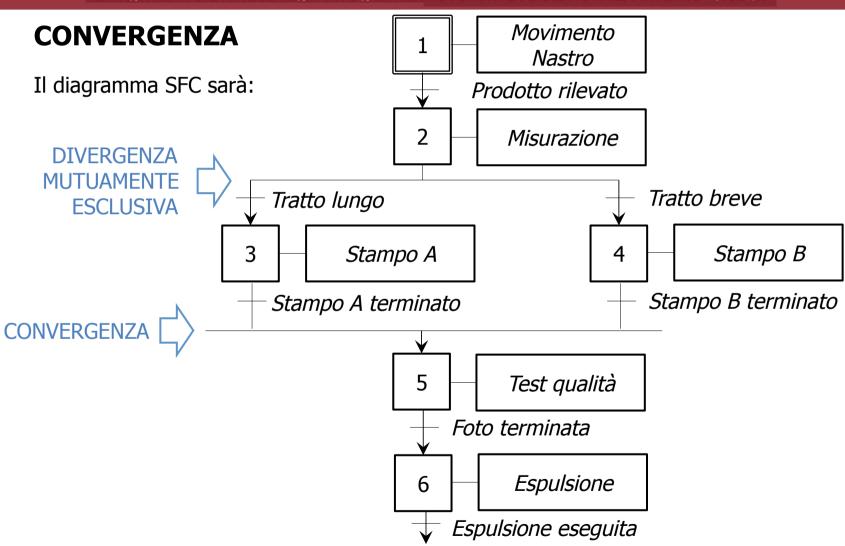
ESEMPIO

Riprendendo L'ESEMPIO di prima, supponiamo che A VALLE del dispositivo di stampo vi sia un SENSORE DI QUALITÀ che FOTOGRAFA il pezzo e quindi un circuito di espulsione del pezzo.





Docente: DR. VINCENZO SURACI

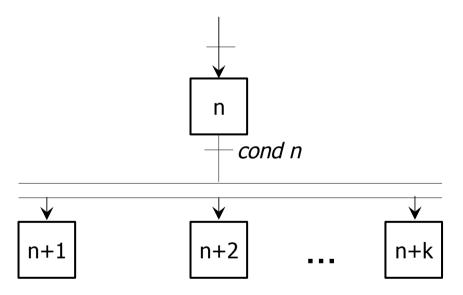


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

La STRUTTURA DI COLLEGAMENTO che permette l'attivazione di SEQUENZE PARALLELE a partire da una singola TRANSIZIONE, è il **PARALLELISMO**.



Quando la TRANSIZIONE viene ATTIVATA, TUTTI gli STATI A VALLE vengono ATTIVATI.



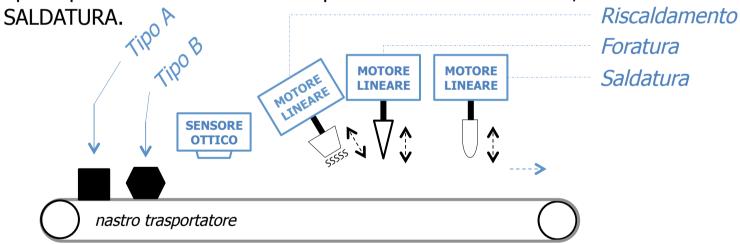
DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

ESEMPIO

Si consideri un sistema di lavorazione di due ELEMENTI METALLICI (TIPO A e TIPO B) composto da un NASTRO TRASPORTATORE, un SENSORE OTTICO per la rilevazione del tipo di pezzo e tre azionamenti deputati al RISCALDAMENTO, alla FORATURA e alla



- Se il pezzo da lavorare è di TIPO A, deve essere CONTEMPORANEAMENTE RISCALDATO ad una temperatura prefissata e FORATO;
- Se il pezzo da lavorare è di TIPO B, deve essere RISCALDATO e FORATO e in seguito RISCALDATO e SALDATO.

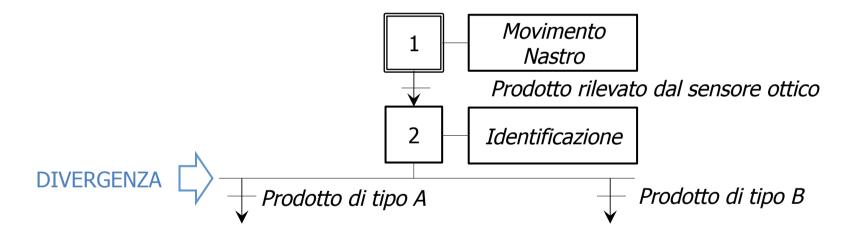


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

Progettiamo la logica di controllo tramite diagrammi SFC. Innanzitutto AZIONIAMO IL NASTRO TRASPORTATORE ed IDENTIFICHIAMO IL PEZZO DA LAVORARE usando una DIVERGENZA:



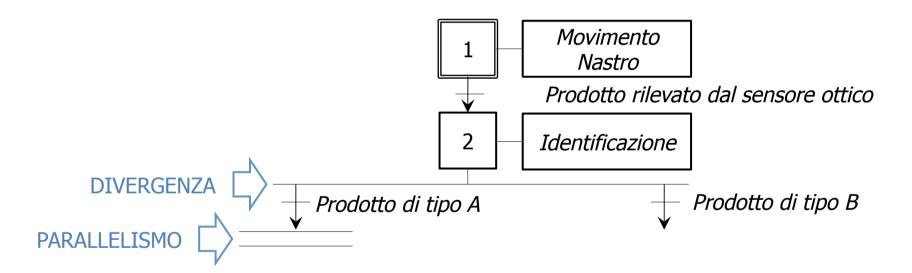


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

Considerando il ramo a sinistra (Prodotto di tipo A), dovremmo utilizzare un PARALLELISMO per attuare RISCALDAMENTO e FORATURA come da specifica.



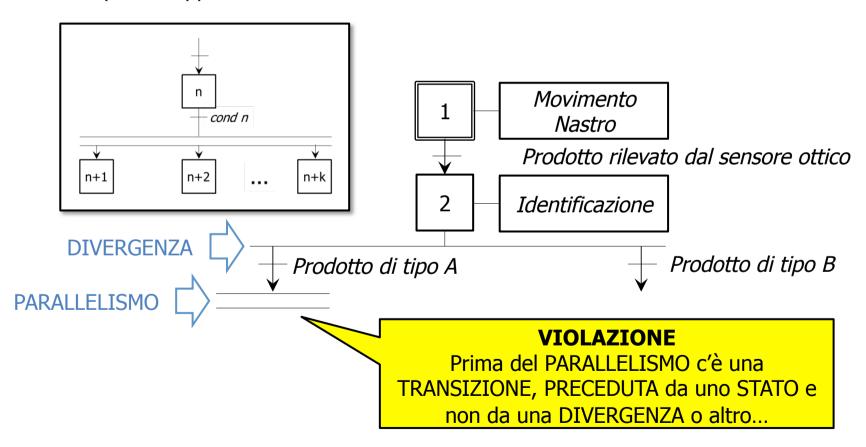


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

Ma questa rappresentazione VIOLA il FORMALISMO dei DIAGRAMMI SFC.



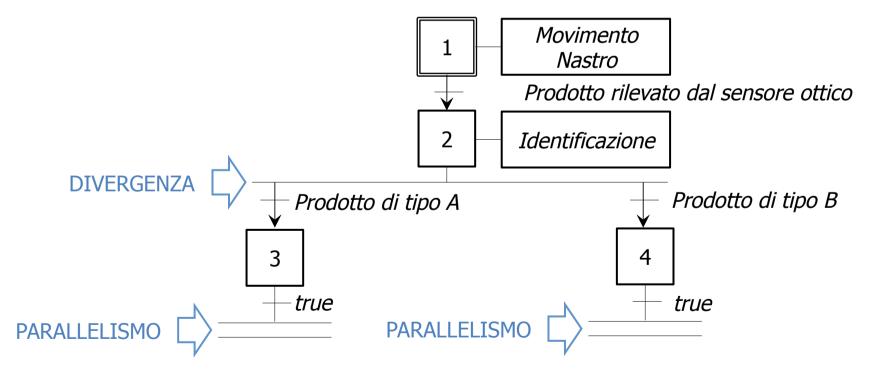


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

La soluzione è quella di introdurre uno STATO DUMMY, che non fa NULLA, la cui TRANSIZIONE è sempre TRUE. L'utilità degli stati dummy è quella di conservare la CORRETTEZZA FORMALE del diagramma SFC.



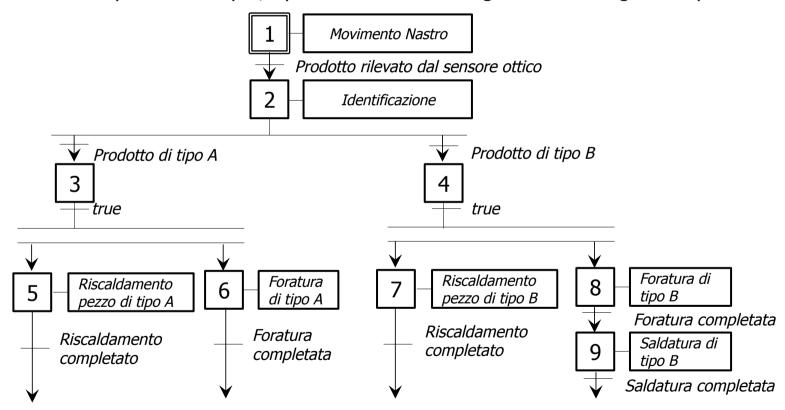


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

PARALLELISMO

Terminiamo quindi l'esempio, riportando le azioni degli stati da eseguire in parallelo.

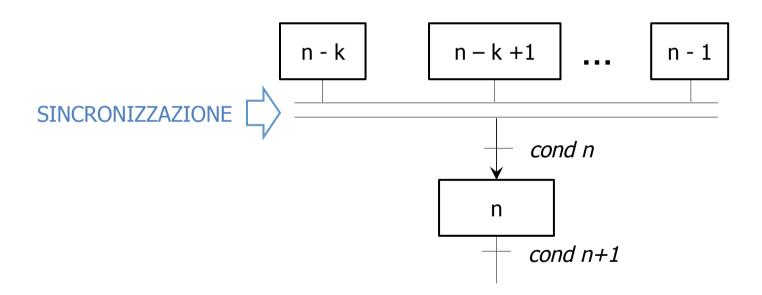


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE

La STRUTTURA DI COLLEGAMENTO duale al parallelismo è la SINCRONIZZAZIONE. Essa è data da una TRANSIZIONE con più STATI A MONTE.



La TRANSIZIONE viene ABILITATA solo quando TUTTI gli STATI A MONTE vengono ATTIVATI.

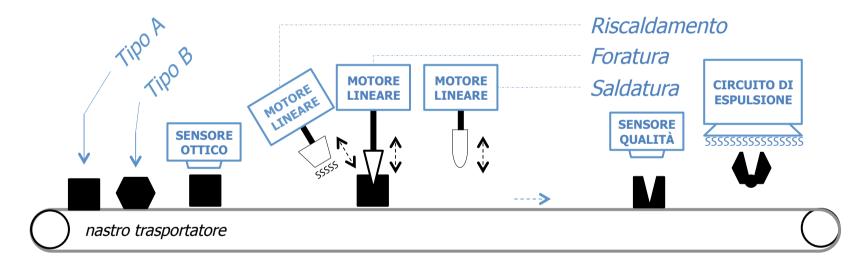
DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE

ESEMPIO

Si consideri il sistema dell'esempio precedente. A valle di esso ci sono un SENSORE DI QUALITÀ che fotografa il pezzo e un CIRCUITO DI ESPULSIONE.



Tracciamo i DIAGRAMMI SFC del processo industriale completo.



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE

Riscaldamento

completato

Sembra intuitivo aggiungere una SINCRONIZZAZIONE al termine Movimento Nastro degli stati 5,6 e 7,9... Prodotto rilevato dal sensore ottico Identificazione Prodotto di tipo B Prodotto di tipo A true - true Riscaldamento Foratura di Foratura Riscaldamento 6 tipo B di tipo A pezzo di tipo B pezzo di tipo A

Riscaldamento

completato

VIOLAZIONE - Prima della SINCRONIZZAZIONE NON ci sono TRANSIZIONI, ma STATI...

Foratura

completata

Foratura completata

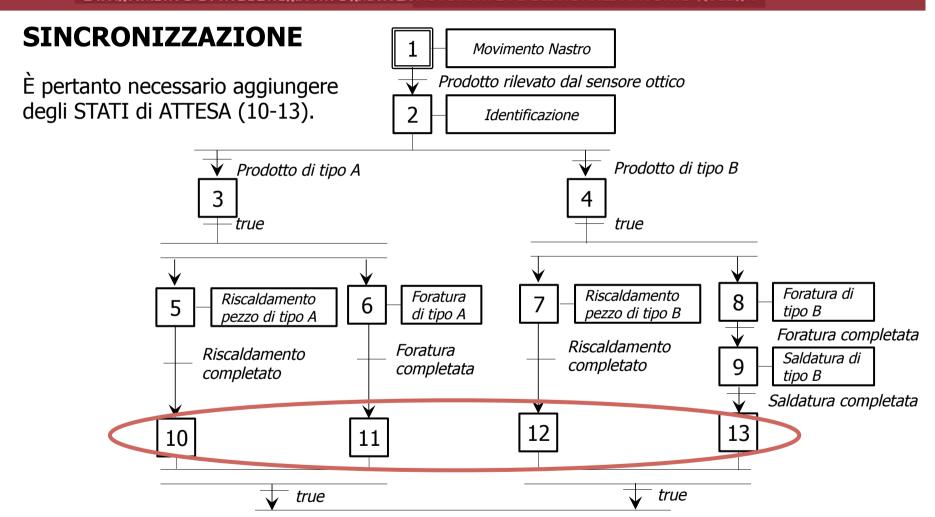
Saldatura completata

Saldatura di

tipo B

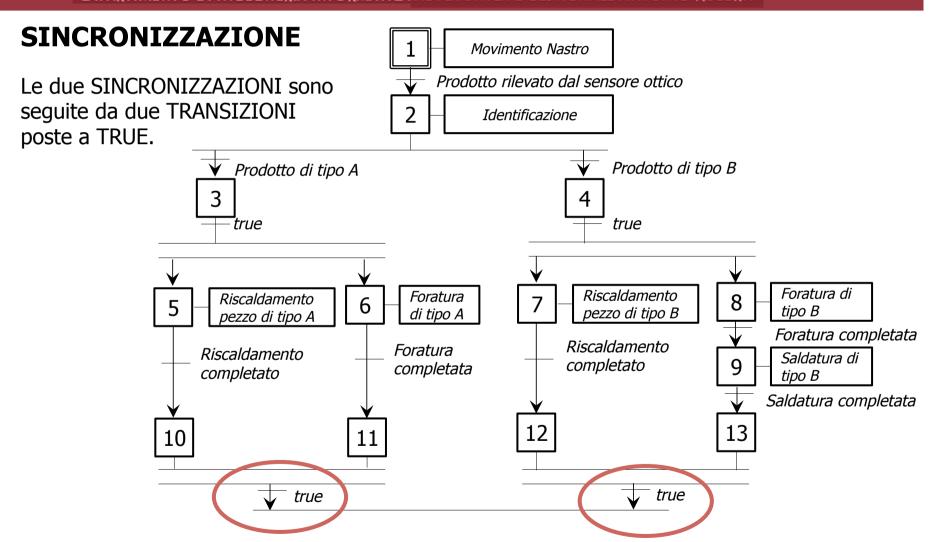


Docente: DR. VINCENZO SURACI



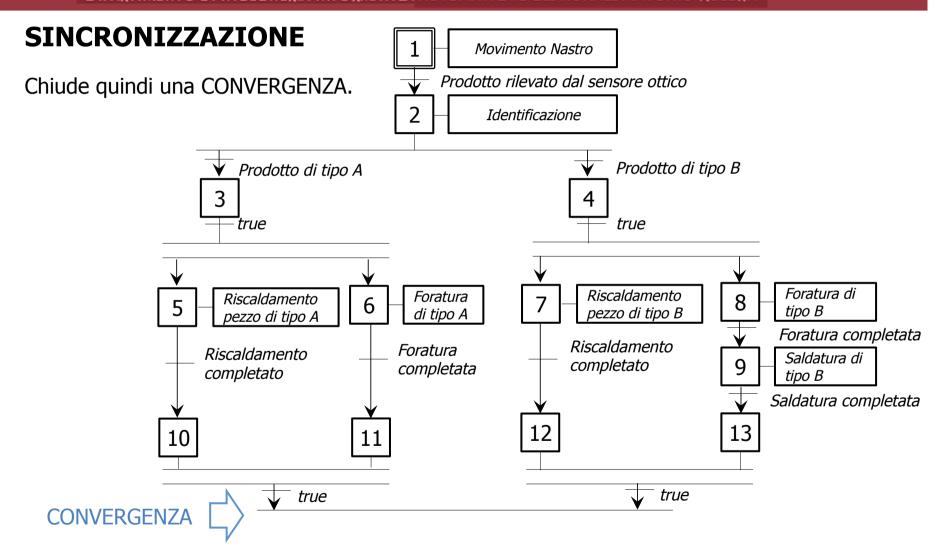


Docente: DR. VINCENZO SURACI



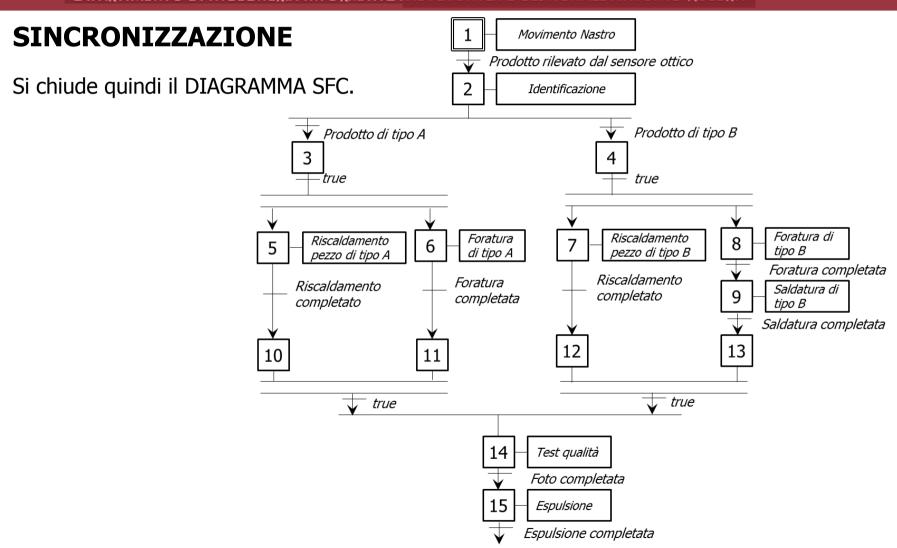


Docente: DR. VINCENZO SURACI





Docente: DR. VINCENZO SURACI





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

STATI di ATTESA Movimento Nastro Prodotto rilevato dal sensore ottico L'inserimento degli Identificazione STATI di ATTESA serve Prodotto di tipo B a far TERMINARE gli Prodotto di tipo A stati operativi true **INDIPENDENTEMENTE** l'uno dall'altro. Foratura di Foratura Riscaldamento Riscaldamento 8 5 tipo B pezzo di tipo A di tipo A pezzo di tipo B Foratura completata Riscaldamento Foratura Riscaldamento Saldatura di completato completata completato tipo B Saldatura completata 12 true true Test qualità Foto completata Espulsione Espulsione completata

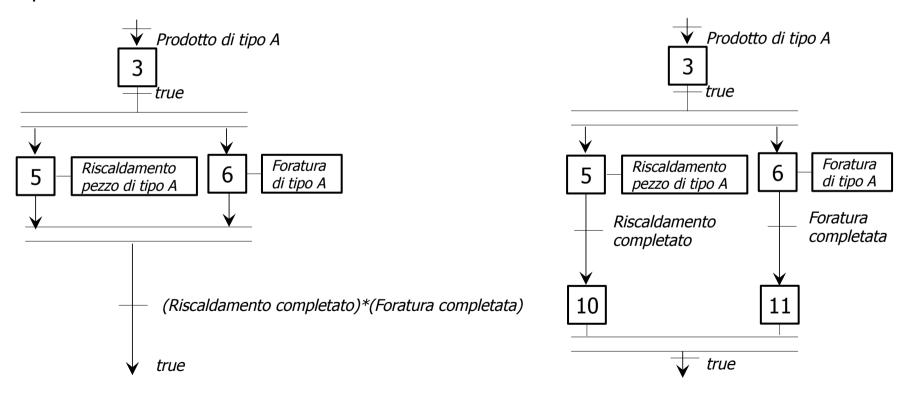


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

STATI di ATTESA

Nel diagramma SFC a SINISTRA, gli stati 5 e 6 devono RIMANERE ENTRAMBI ATTIVI fino a quando il più lento dei due stati termina. Nel diagramma SFC a DESTRA, gli stati 5 e 6 possono DIVENTARE INATTIVI INDIPENDENTEMENTE L'UNO DALL'ALTRO.





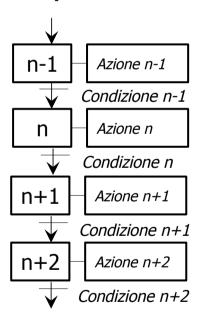
Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

MUTUA ESCLUSIONE

Cosa succede se due SEQUENZE INDIPENDENTI devono accedere ad una RISORSA CONDIVISA, MUTUAMENTE ESCLUSIVA, del sistema da automatizzare?

Sequenza n

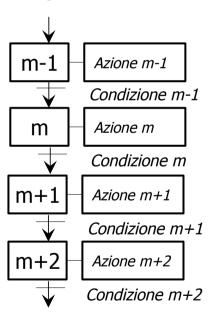


Risorsa condivisa mutuamente esclusiva



manipolatore

Sequenza m





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

MUTUA ESCLUSIONE

Supponiamo che gli STATI n ed n+1 della SEQUENZA n e gli STATI m ed m+1 della SEQUENZA m ACCEDANO CONCORRENTEMENTE alla STESSA RISORSA CONDIVISA.





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

MUTUA ESCLUSIONE

È necessario EVITARE che gli stati n o n+1 siano ATTIVI CONTEMPORANEAMENTE con gli stati m o m+1.





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

MUTUA ESCLUSIONE

OSSERVAZIONE

PROVIAMO ad imporre una condizione di MUTUA ESCLUSIONE sulle CONDIZIONI...



Condizione m-1 := (Condizione m-1) * (not Condizione n-1)

Docente: DR. VINCENZO SURACI

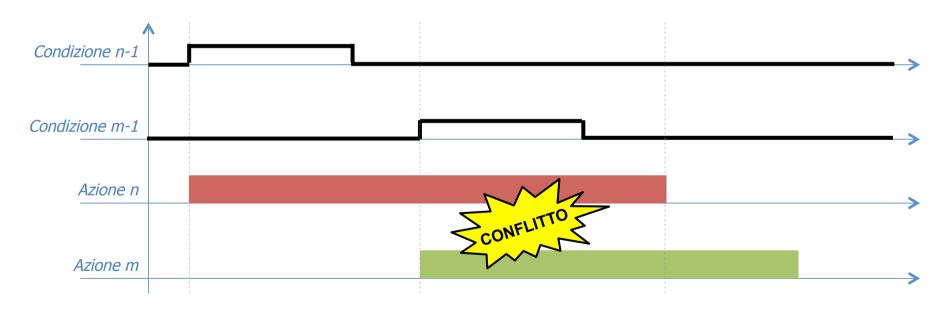
DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

MUTUA ESCLUSIONE

OSSERVAZIONE

PROVIAMO ad imporre una condizione di MUTUA ESCLUSIONE sulle CONDIZIONI...

... Ma tale soluzione NON GARANTISCE la MUTUA ESCLUSIONE !!!



Condizione m-1 := (Condizione m-1) * (not Condizione n-1)



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

DEFINIZIONE

Si definisce SEMAFORO uno STATO associato ad una RISORSA CONDIVISA MUTUAMENTE ESCLUSIVA. Un SEMAFORO È ATTIVO SE E SOLO SE LA RISORSA È DISPONIBILE.







S

Semaforo

 $S.X = 1 \leftarrow \rightarrow risorsa disponibile$

OSSERVAZIONE

In generale per indicare che all'avvio del controllo logico sequenziale una risorsa è disponibile, il SEMAFORO è rappresentato da uno STATO INIZIALE.

S

Semaforo



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Usiamo il SEMAFORO, il PARALLELISMO e la SINCRONIZZAZIONE per risolvere il problema di ACCESSO CONCORRENTE ad una RISORSA CONDIVISA MUTUAMENTE ESCLUSIVA.





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Supponiamo che gli STATI n-1, m-1 siano ATTIVI. Supponiamo che la risorsa condivisa sia LIBERA. Supponiamo che le Condizioni n-1 e m-1 NON SIANO VERIFICATE.



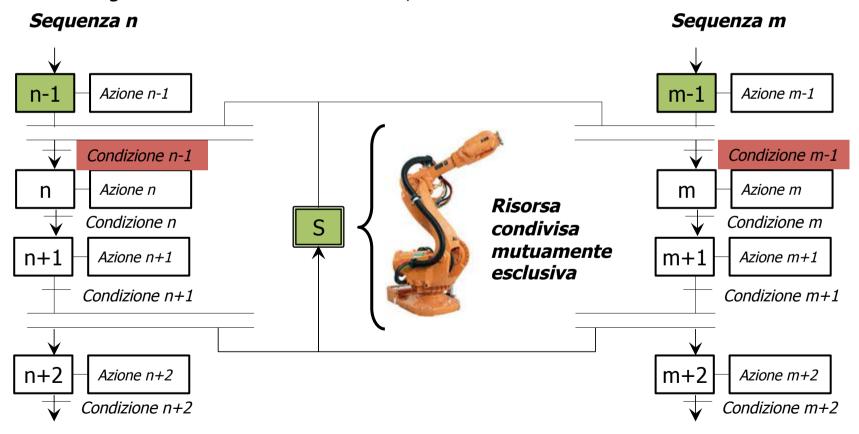


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Dato che gli STATI n-1 ed S sono ATTIVI, la Transizione n-1 è ABILITATA. Dato che gli STATI m-1 ed S sono ATTIVI, la Transizione m-1 è ABILITATA.



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Supponiamo che ad un ISTANTE DI TEMPO t, la Condizione n-1 sia VERIFICATA...





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Conseguentemente la Sequenza n può passare allo stato n e BLOCCARE la RISORSA CONDIVISA (S.X = 0).





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Supponiamo ora che la Condizione m-1 sia VERIFICATA... Essendo lo STATO S INATTIVO, la TRANSIZIONE m-1 non è ABILITATA !!!



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Supponiamo intanto che la Sequenza n proceda. Prima passando allo stato n+1...





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Supponiamo intanto che la Sequenza n proceda. Prima passando allo stato n+1... quindi allo stato n+2 che LIBERA LA RISORSA CONDIVISA...





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

...appena la risorsa condivisa si libera, la TRANSIZIONE m-1 è ATTIVATA e quindi l'azione m viene ESEGUITA, occupando nuovamente la risorsa condivisa.



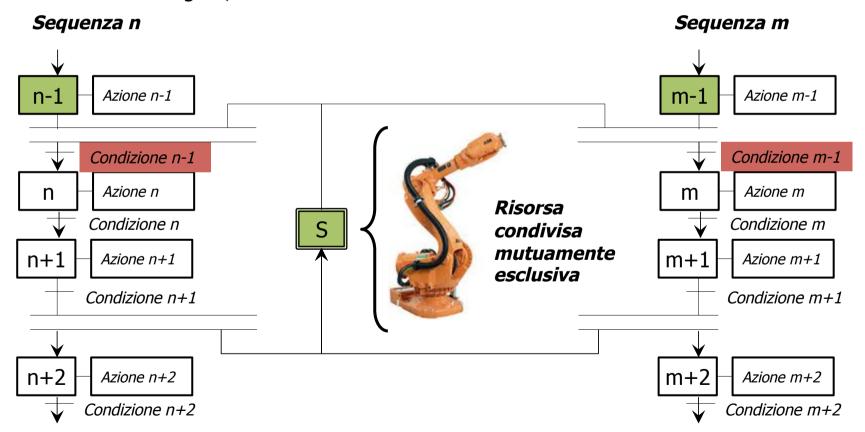


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE OSSERVAZIONE

Dato lo stato in figura, cosa succede se le condizioni n-1 e m-1 si attivano assieme?





Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

Si corre il rischio di ATTIVARE ENTRAMBI GLI STATI che ACCEDONO IN MANIERA CONCORRENTE ALLA RISORSA CONDIVISA, generando così un CONFLITTO...



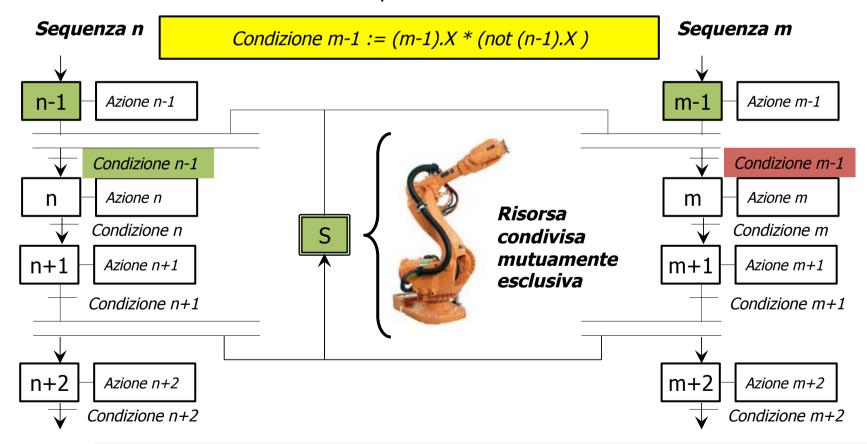


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA MUTUA ESCLUSIONE

La SOLUZIONE consiste nell'evitare questa possibile AMBIGUITÀ, ASSEGNANDO UNA PRIORITÀ alle CONDIZIONI. Ad esempio:



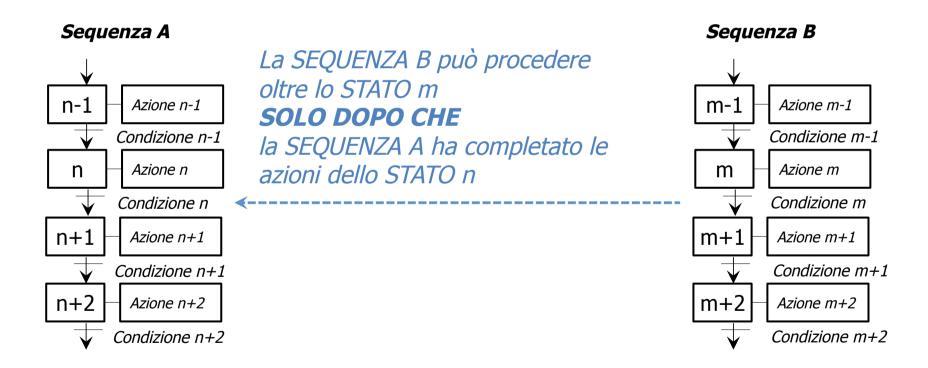


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE DI SEQUENZE

Cosa succede se due SEQUENZE PARALLELE sono DIPENDENTI l'una dall'altra?



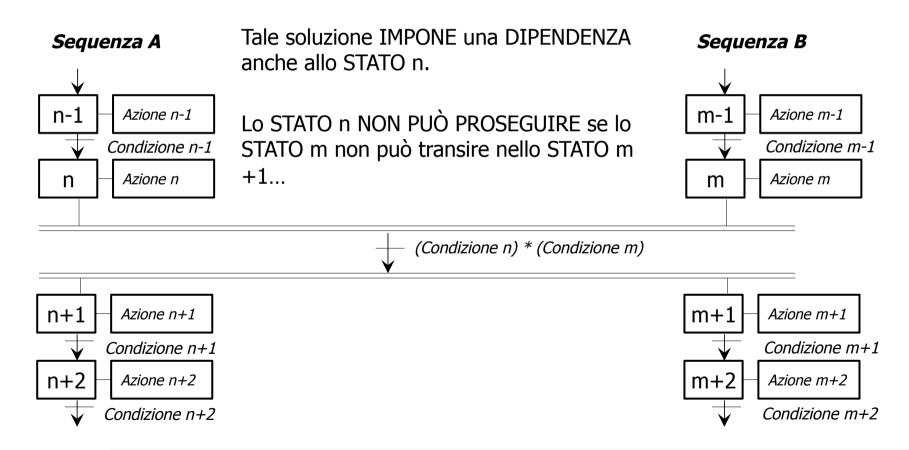


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE DI SEQUENZE

Una soluzione basata sull'uso di SINCRONIZZAZIONE e PARALLELISMO non va bene.





Docente: DR. VINCENZO SURACI

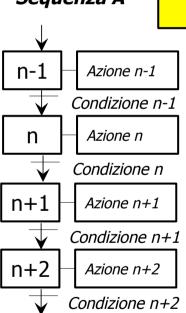
DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE DI SEQUENZE

Una soluzione basata sull'imposizione di determinate CONDIZIONI è anch'essa destinata a FALLIRE.

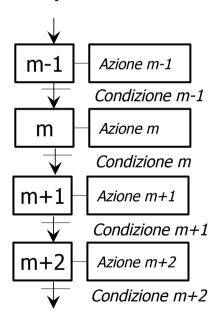


Condizione m := (Condizione m) * (Condizione n)



La **condizione m** può ESSERE VERIFICATA INDIPENDENTEMENTE dal fatto che le **azioni dello STATO n** siano state eseguite o meno.

Sequenza B



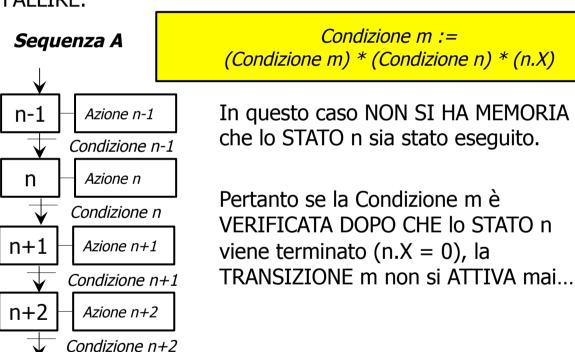


Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SINCRONIZZAZIONE DI SEQUENZE

Una soluzione basata sull'imposizione di determinate CONDIZIONI è anch'essa destinata a FALLIRE.

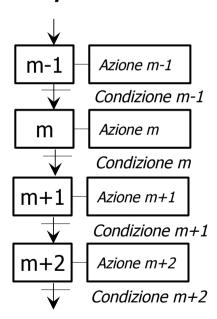


Condizione m := (Condizione m) * (Condizione n) * (n.X)

Pertanto se la Condizione m è VERIFICATA DOPO CHE lo STATO n

viene terminato (n.X = 0), la

Seguenza B





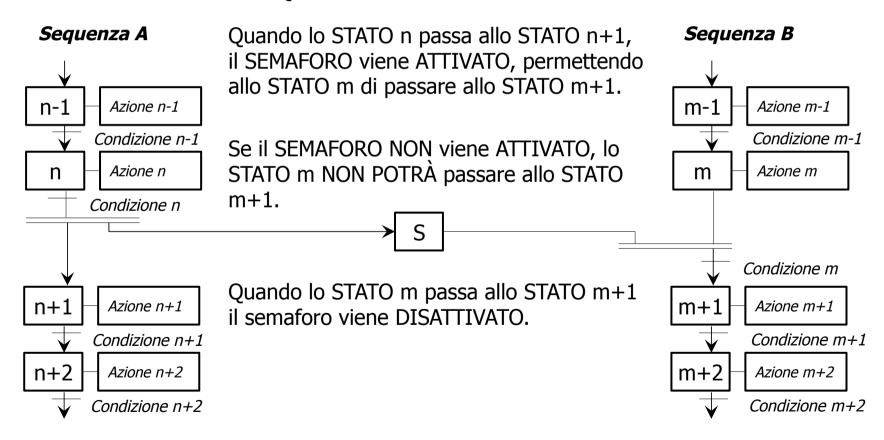
Corso di Laurea: INGEGNERIA Insegnamento: Docente:

AUTOMAZIONE DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

SEMAFORO PER LA SINCRONIZZAZIONE

Per sopperire alla mancanza di MEMORIA è necessario usare un SEMAFORO per la SINCRONIZZAZIONE di SEQUENZE PARALLELE.



Docente: DR. VINCENZO SURACI

DIPARTIMENTO DI ÎNGEGNERIA INFORMATICA AUTOMATICA E GESTIONALE ANTONIO RUBERTI

BIBLIOGRAFIA

Sezione 7.3



TITOLO

Sistemi di automazione industriale Architetture e controllo

AUTORI

Claudio Bonivento Luca Gentili Andrea Paoli

EDITORE

McGraw-Hill