

آشنایی با PLC

ورودی - خروجی ها

تایمرها و شمارنده ها

موضوعات پیشرفته تر

مقدمه ای بر ابزار دقیق

انواع PLC های زیمنس

آشنایی با تجهیزات
پایه ای قدرت

اصول کار و کاربرد PLC

آشنایی با سیستم اعداد

اصطلاحات و پایه ها

آشنایی با یک میکرو PLC

برنامه نویسی

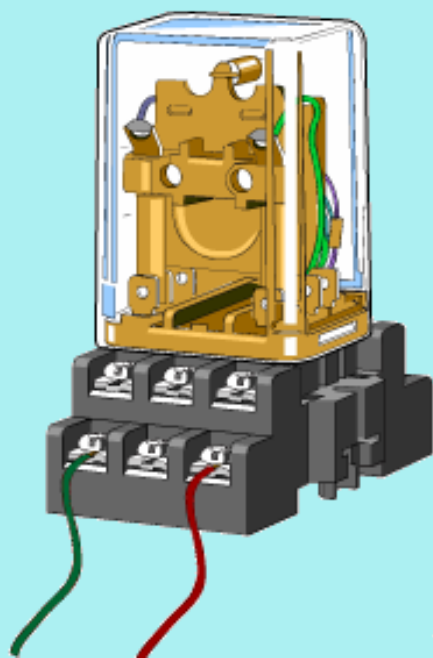
PLC LEARNING

برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید

از فارسی بودن زبان ویندوز خود مطمئن شده و از پوشه مربوطه، قلم های فارسی را نصب نمایید.



آشنایی با تجهیزات پایه ای برق



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



“پوش باتن ها” یا “دگمه های فشاري”، براي راه اندازي و قطع تجهیزات مختلف به کار مي روند.
و با توجه به موارد کاربرد، در شکل ها و رنگ هاي مختلف ساخته مي شوند.



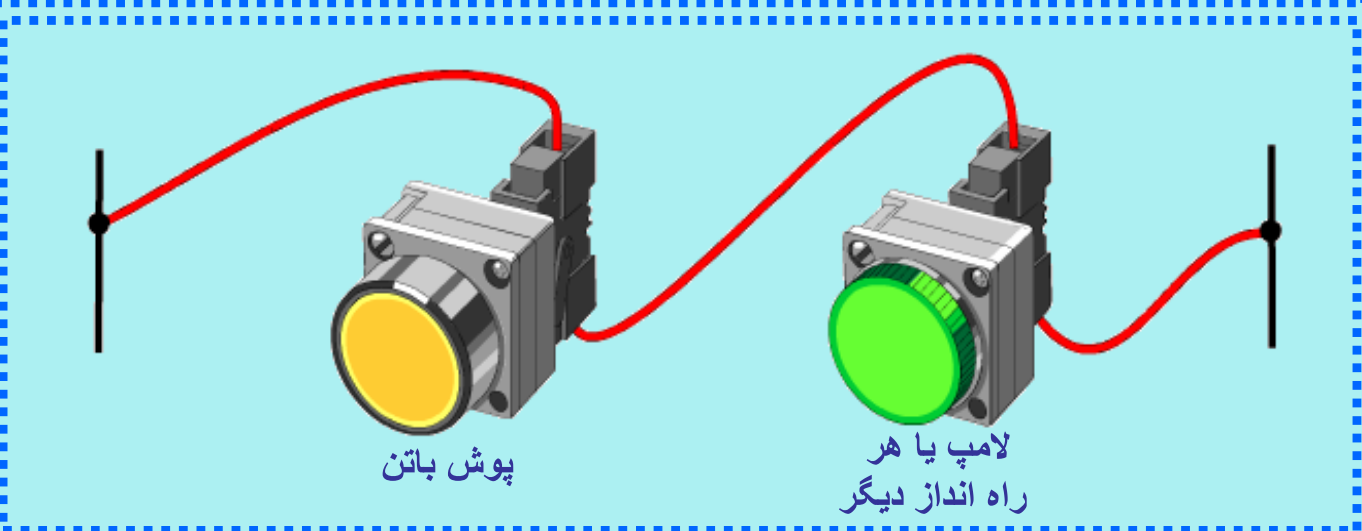
قطع اضطراري



استارت و استپ



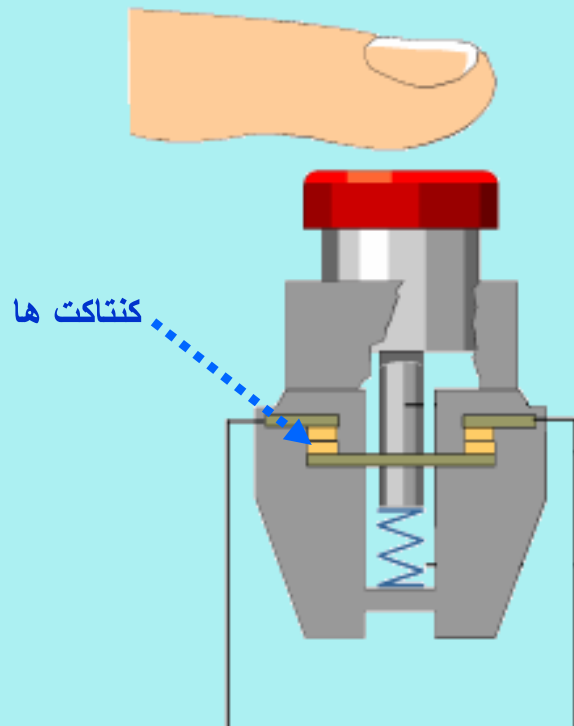
عملکرد خاص



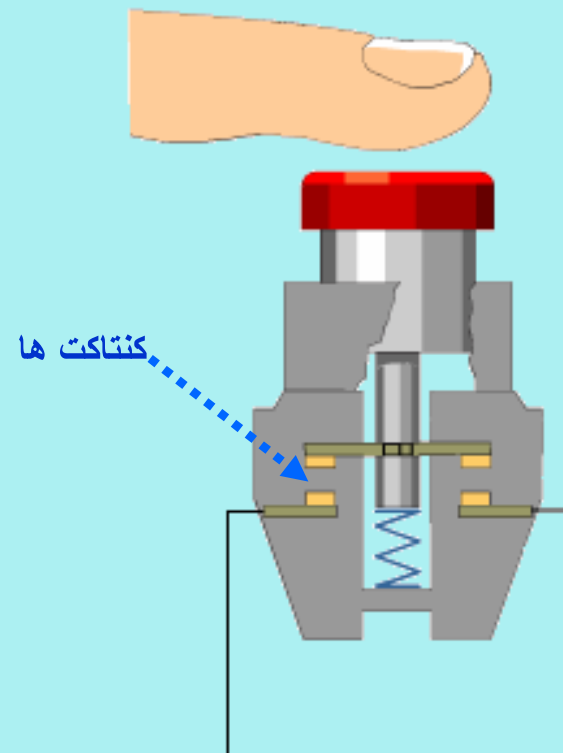
نحوه بستن دگمه فشاری در مدار

دو نوع "پوش باتن" یا "دگمه فشاري" وجود دارد:

- ۱- پوش باتن استارت که به آن "درحالت معمولي باز" یا NO نیز گفته مي شود.
- ۲- پوش باتن استپ که به آن "درحالت معمولي بسته" یا NC نیز گفته مي شود.

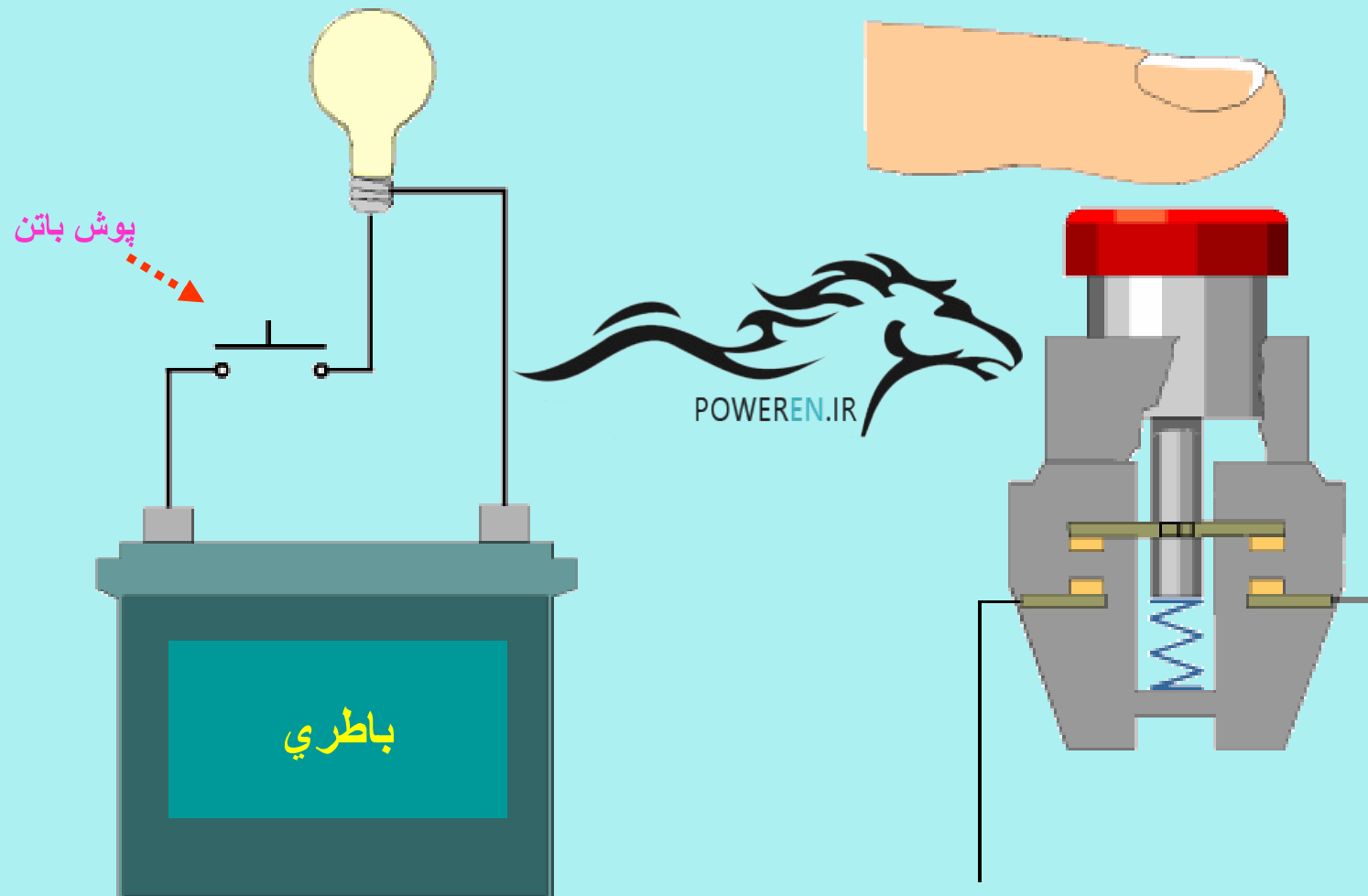


پوش باتن "استپ" یا "NC"

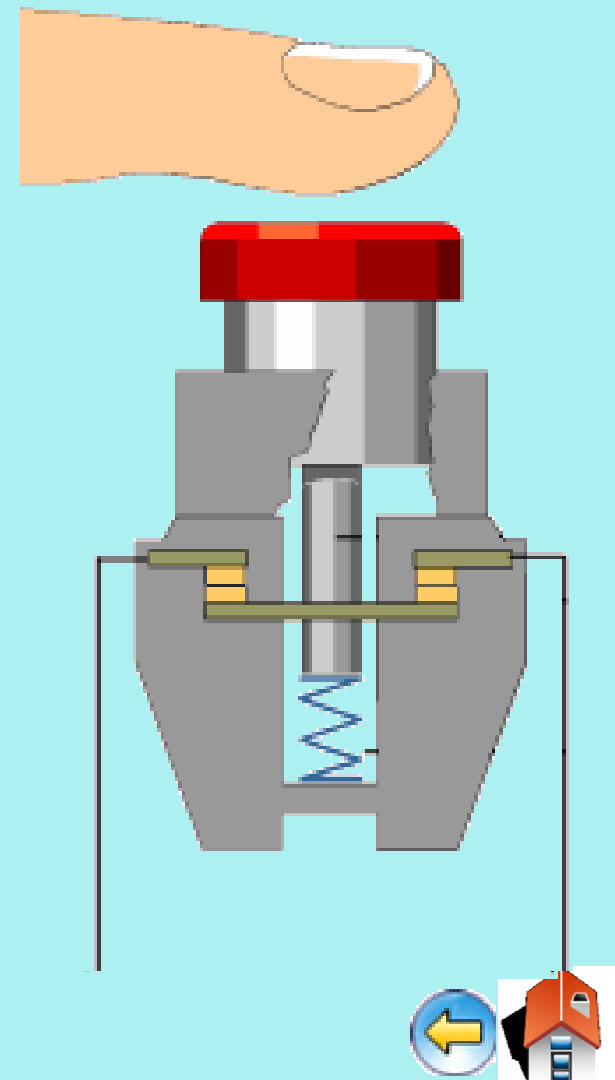
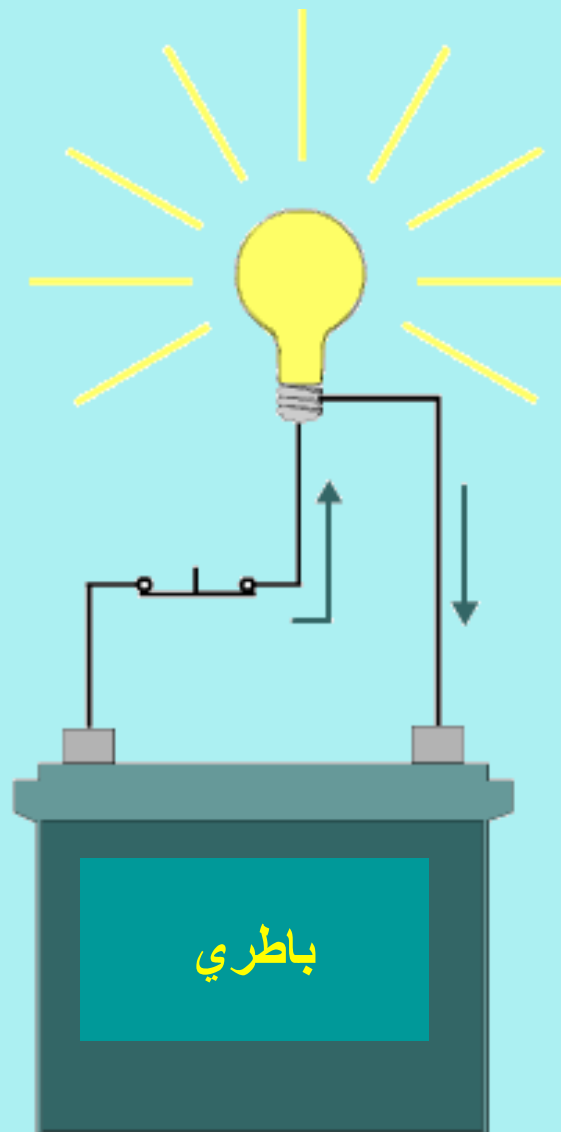


پوش باتن "استارت" یا "NO"

با تحريك دگمه فشاری استارت، لامپ روشن شده ویا هر وسیله دیگر به كار مي افتد.

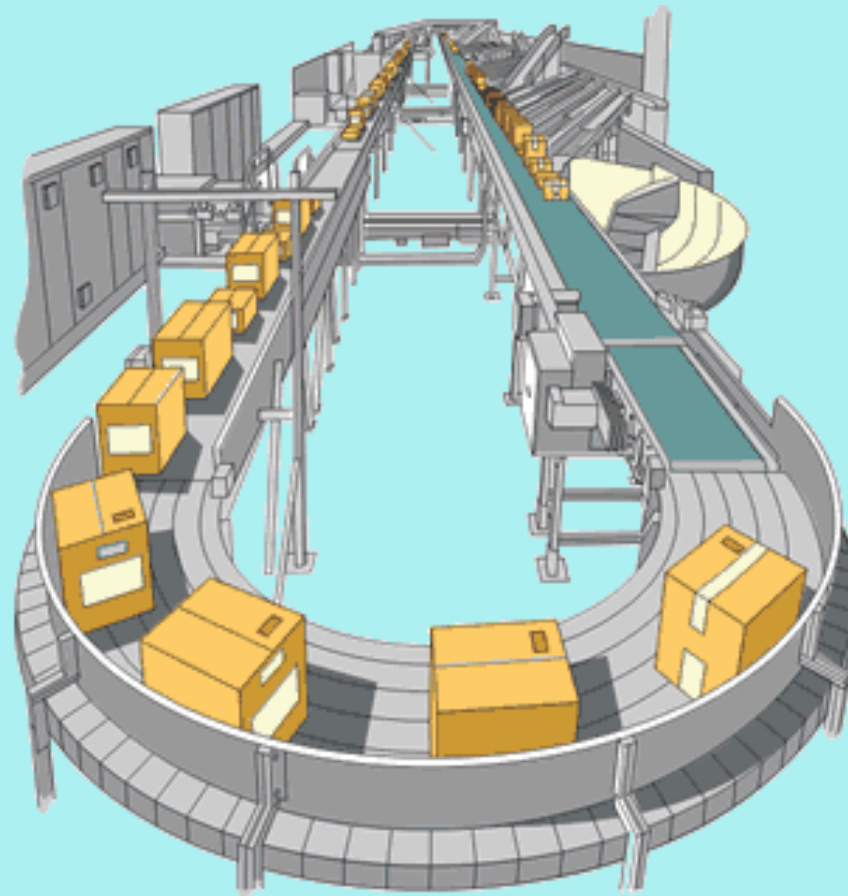


با تحريك دگمه فشاری استپ، لامپ خاموش شده و یا هر وسیله دیگری از کار می افتد.



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید

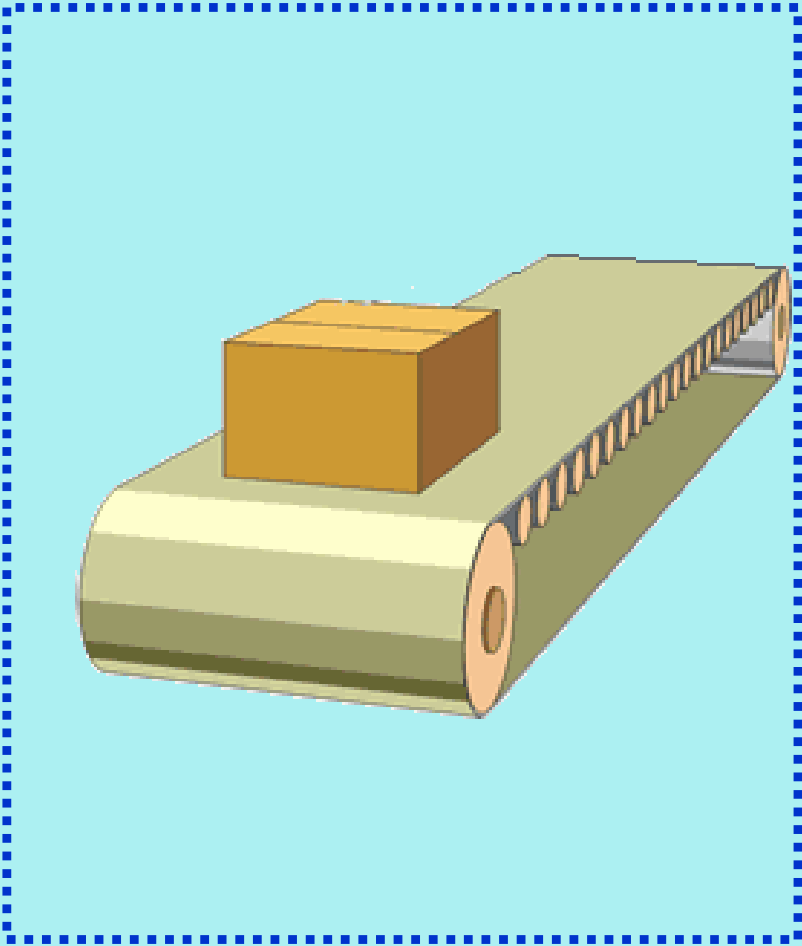
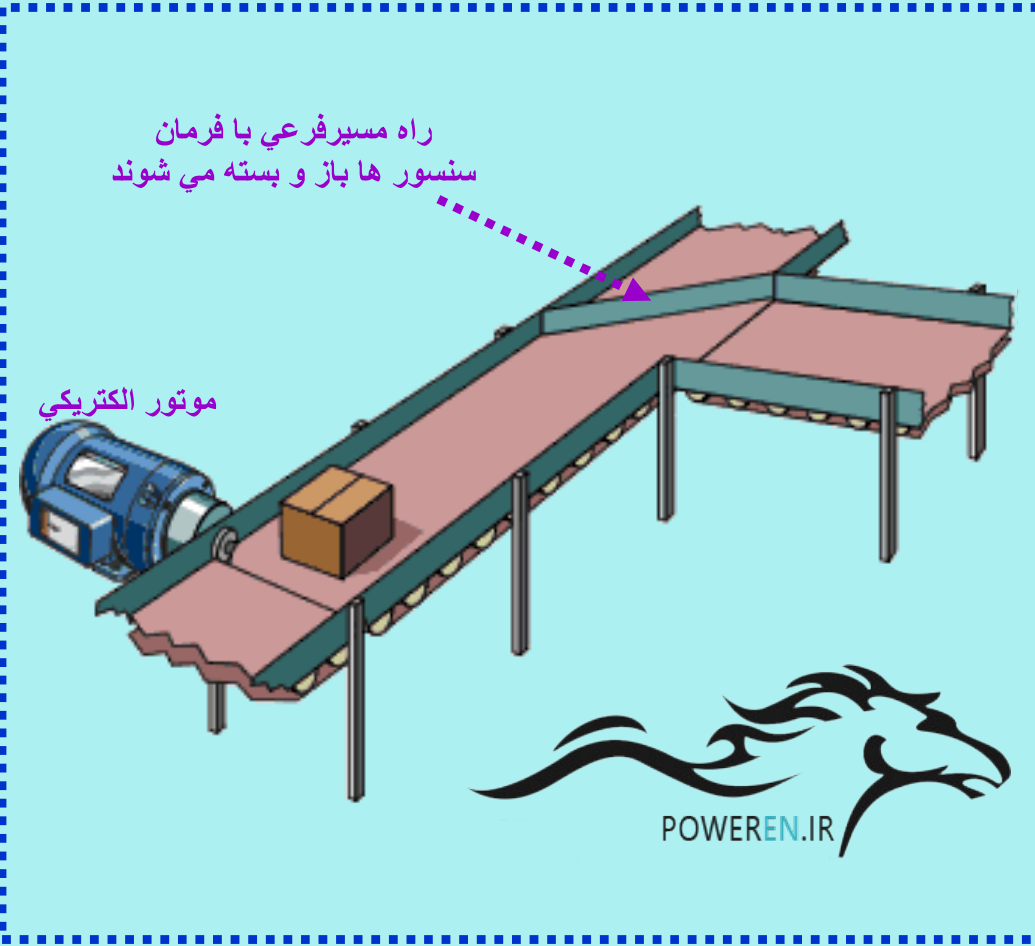
تسمه نقاله ها دستگاه هایی هستند که محصولات را در فرایند تولید، برای انجام کارهای لازم از يك نقطه به نقطه دیگر جابجا می نمایند.
آنچه تسمه نقاله را به حرکت در می آورد، موتور الکتریکی می باشد.



تسمه نقاله



تسمه نقاله ها یا به صورت تك مسيري و يا همراه مسير هاي انشعابي ساخته می شوند.

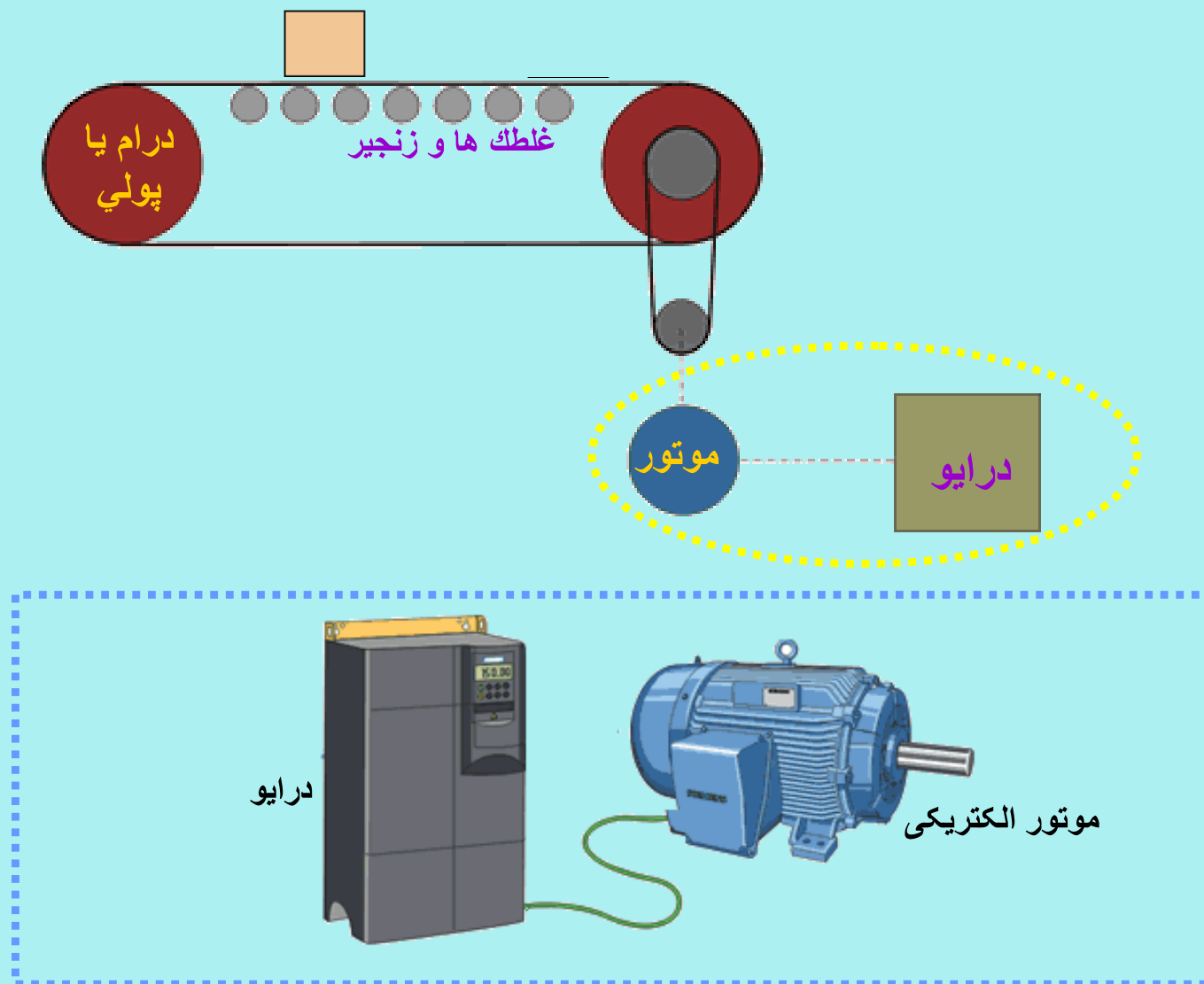


تسمه نقالة با يك مسير فرعي

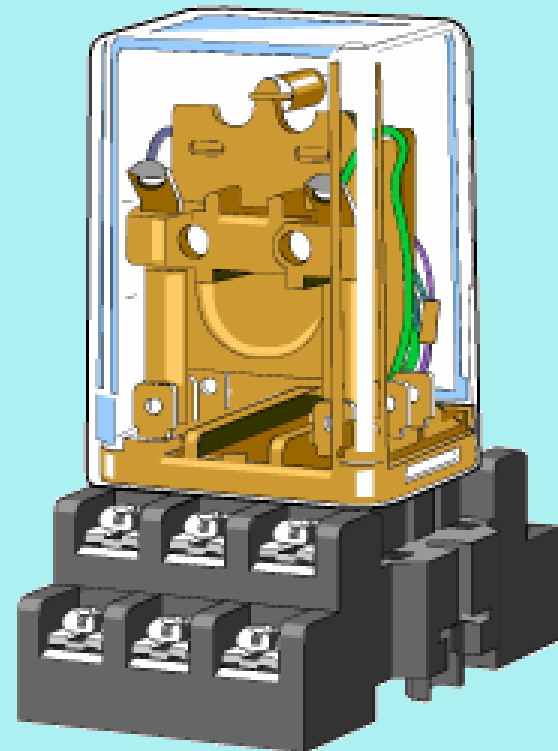
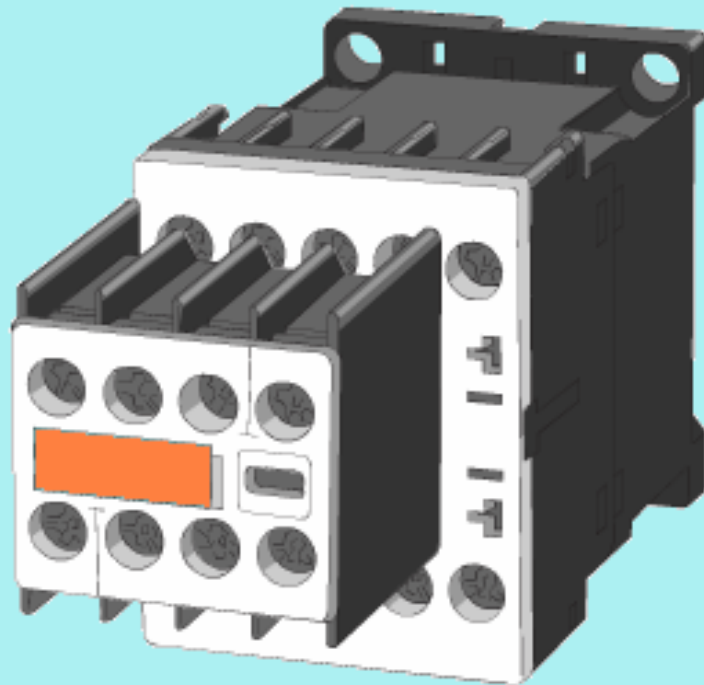
تسمه نقالة تك مسيري

آشنایی با PLC

در کارهای کنترلی پیچیده تر، که باید سرعت حرکت محصولات کاملاً تحت کنترل باشد، برای کنترل سرعت موتور تسمه نقاله ها باید از درایو استفاده کرد. درایو نیز معمولاً توسط PLC کنترل می شود.



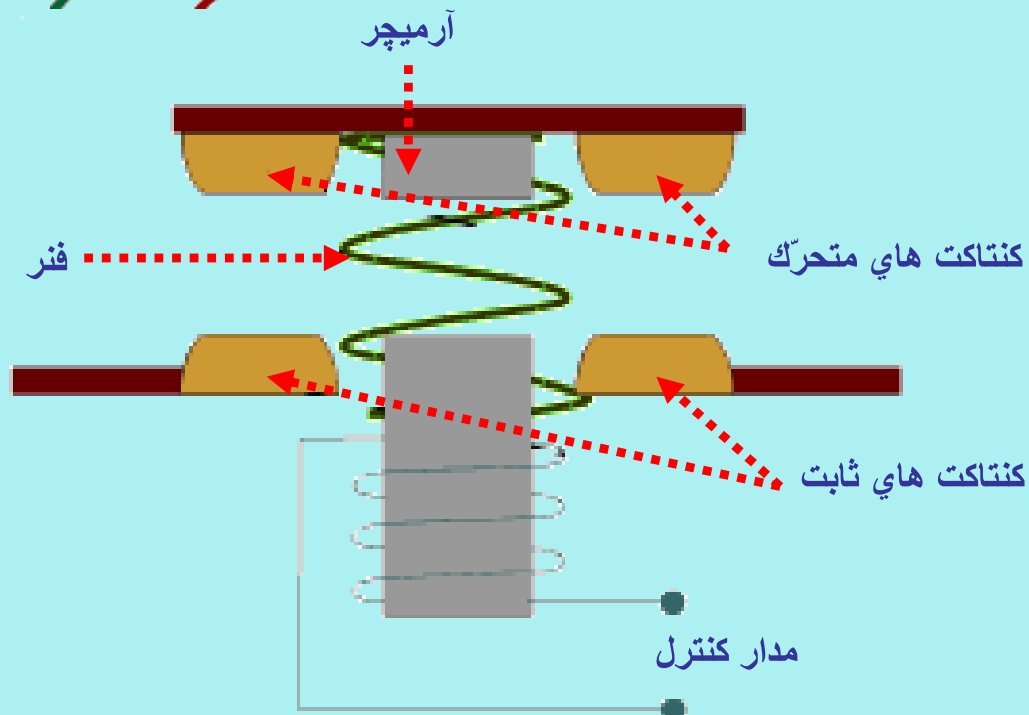
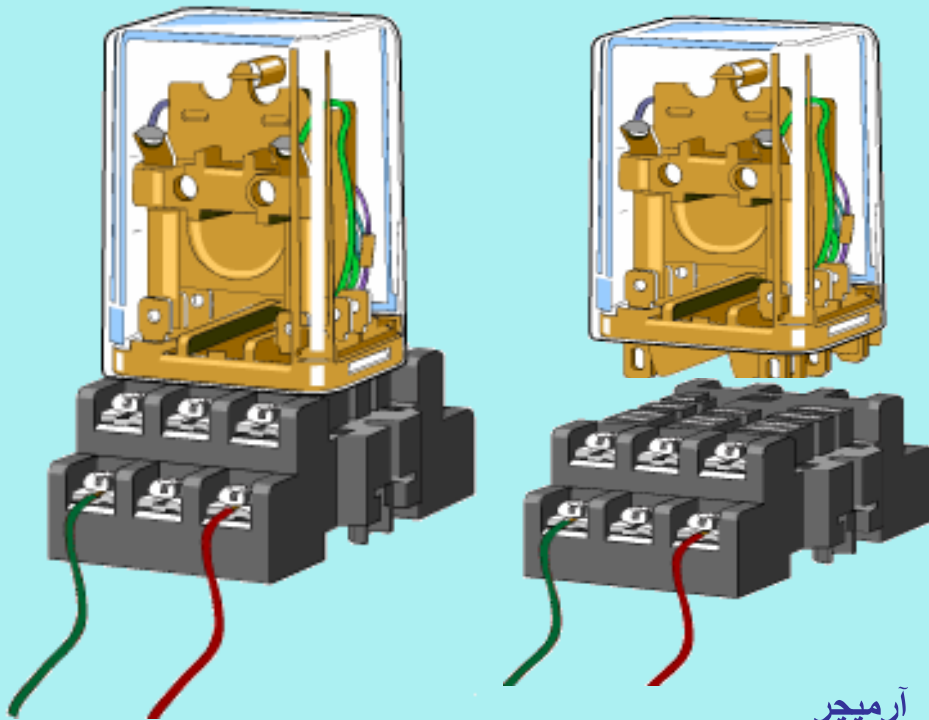
رله هاي كنترلي کاربرد وسيعي در كنترل بارهاي سبك مانند كنتاكتورها، لامپ هاي سيگنال يا وسايل اخطار دهنده صوتي دارند. همچنين از اين رله ها در مدارات، به عنوان واسطه استفاده مي شود. فرق اين رله ها با كنتاكتور در تعداد و اندازه كنتاكت هاي آن هاست. كنتاكت هاي رله ها، چون جريان زيادي را عبور نمي دهند، كوچكتر، و تعداد آنها نيز بيشتر است.



دو نمونه رله



اساس کار رله ها شبیه کنتاکتورهاست.
در شکل زیر دو کنتاکت NO نشان داده شده است.
هنگامی که سیم پیچ برق دار شود،
هسته خود را آهن ربا کرده و باعث جذب
هسته متحرک (آرمیچر) می شود.
در این میان کنتاکت های متحرک نیز
جذب کنتاکت ثابت می شوند



در شکل يك نمونه کنتاکتور نشان داده شده است.

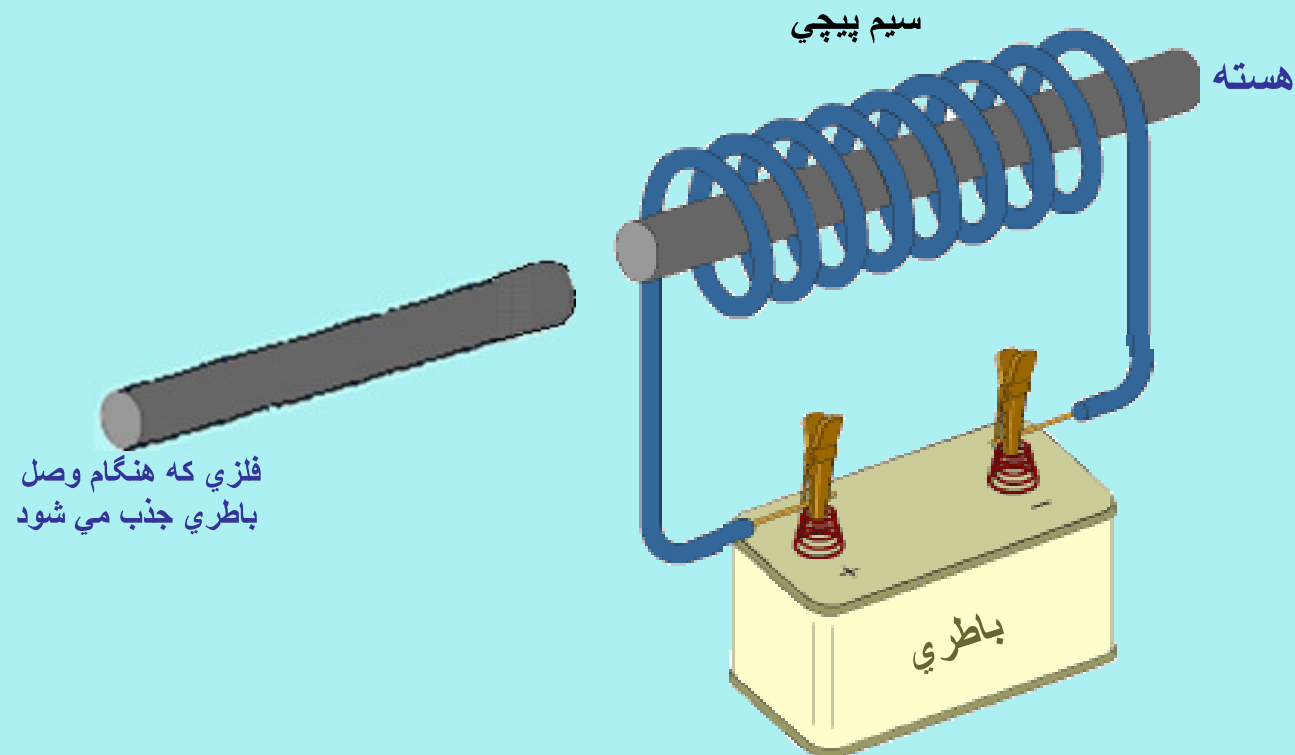


تیغه های قدرت

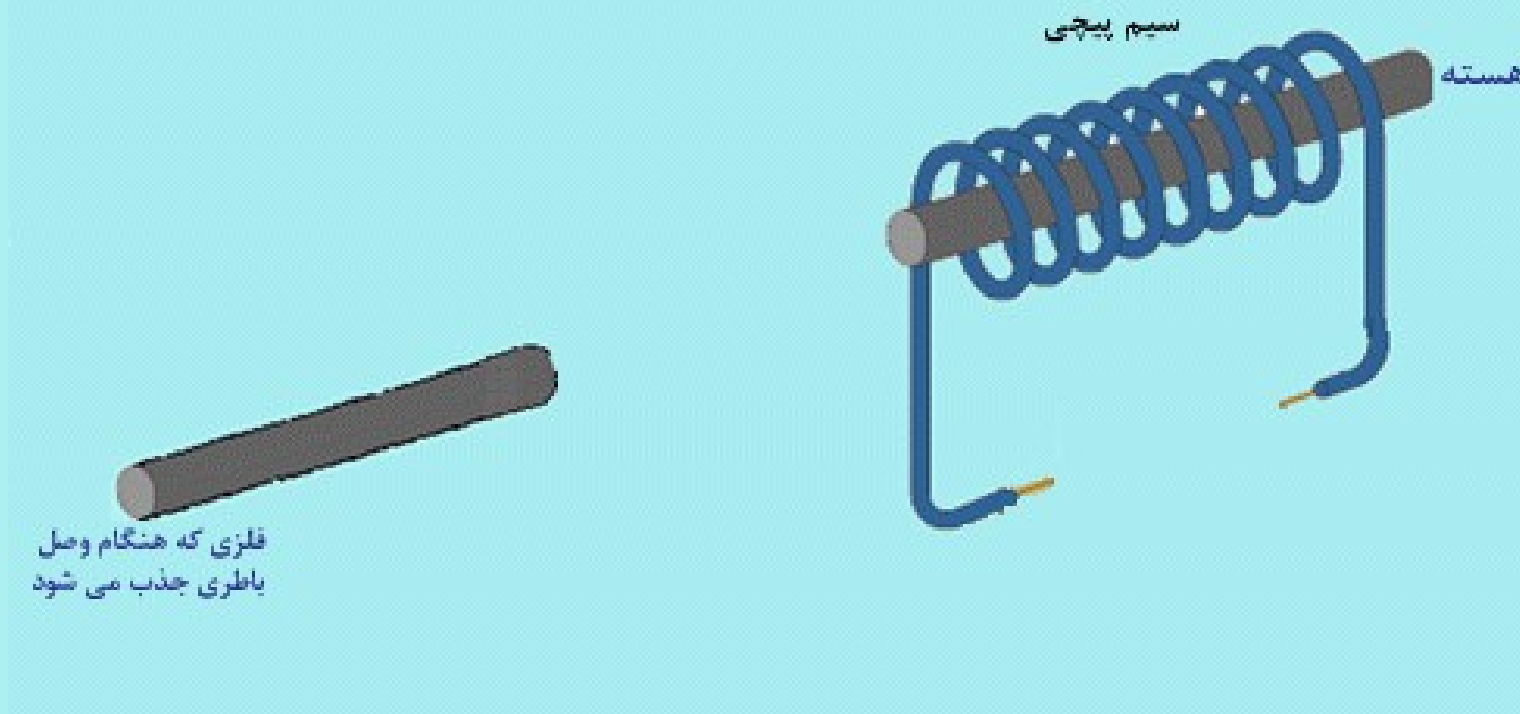
تیغه فرمان

ترمینال

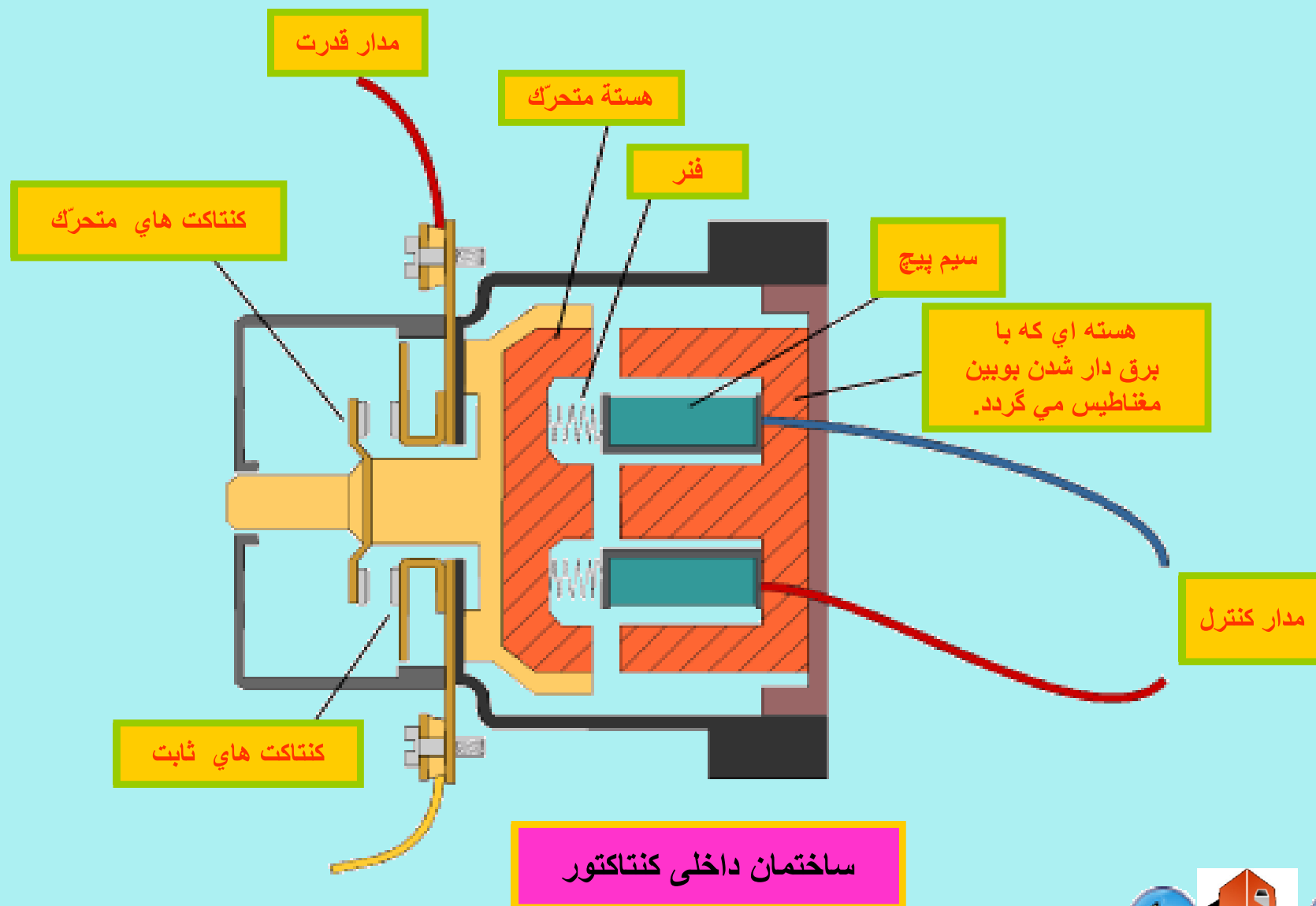
کنتاکتورها بر اساس اصول الکترومغناطیسی کار می کنند.
یک آهنربای الکتریکی ساده از پیچیدن سیم دور آهن درست می شود
هنگام وصل باطری آهن تبدیل به آهن ربا شده و فلزات دیگر را جذب می کند.



کنتاکتورها بر اساس اصول الکترومغناطیسی کار می کنند.
 يك آهنربای الکتریکی ساده از پیچیدن سیم دور آهن درست می شود
 هنگام وصل باطری آهن تبدیل به آهن ربا شده و فلزات دیگر را جذب می کند.

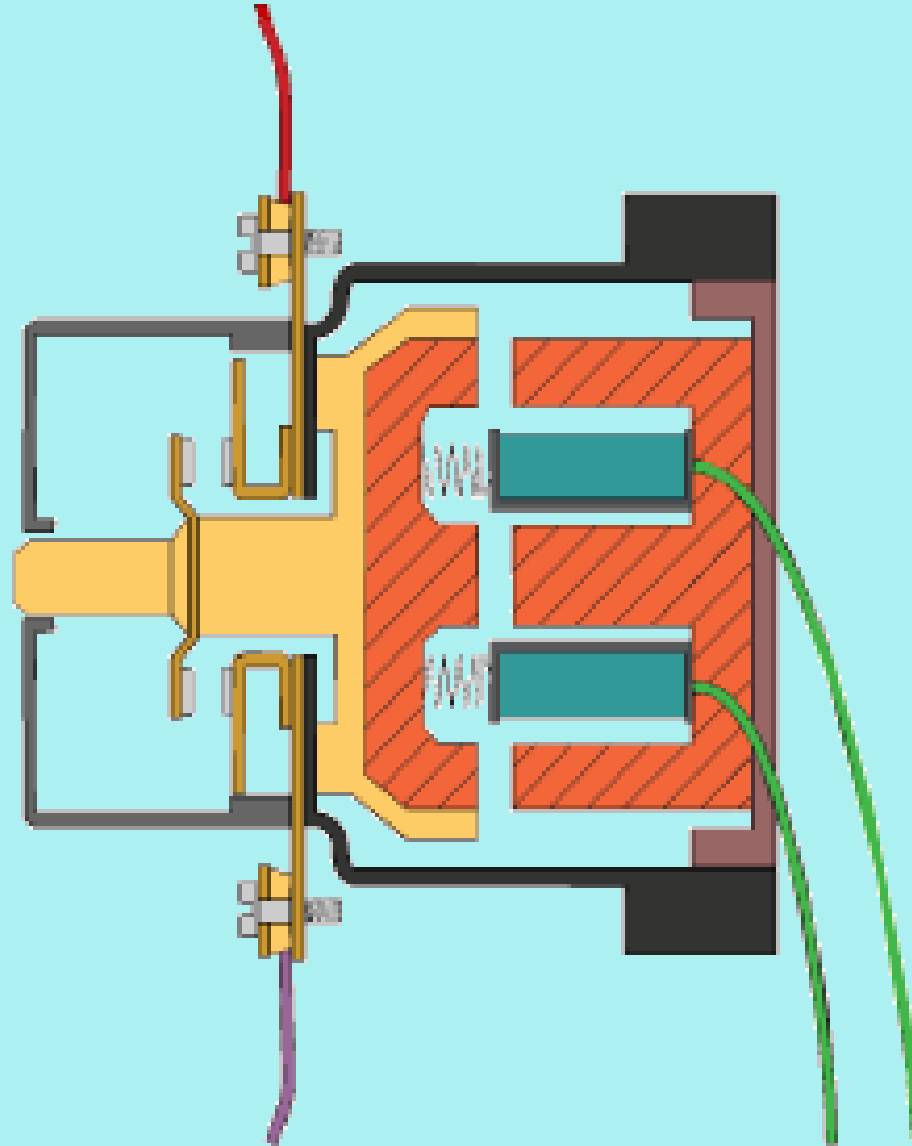


کنتاکتور از دو هسته ثابت و متحرک، یک سیم پیچ و یکسری کنتاکت تشکیل شده است. وقتی بوبین برق دار شود، هسته ثابت آهنربا شده و هسته متحرک را جذب می کند.



ساختمان داخلی کنتاکتور

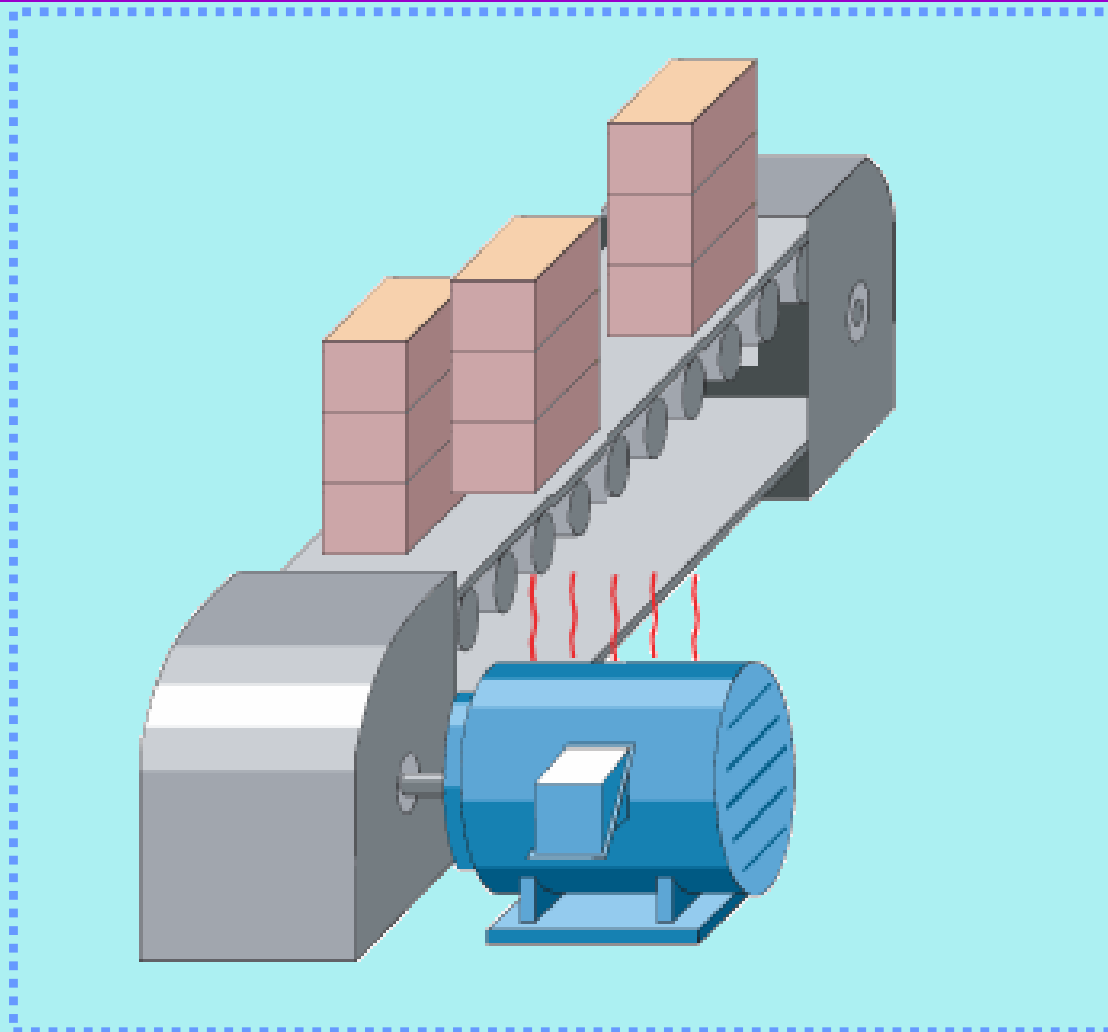
تصویر متحرک زیر، چگونگی جذب هسته متحرک توسط هسته ثابت را بر اساس اصل الکترومغناطیس نشان می دهد.



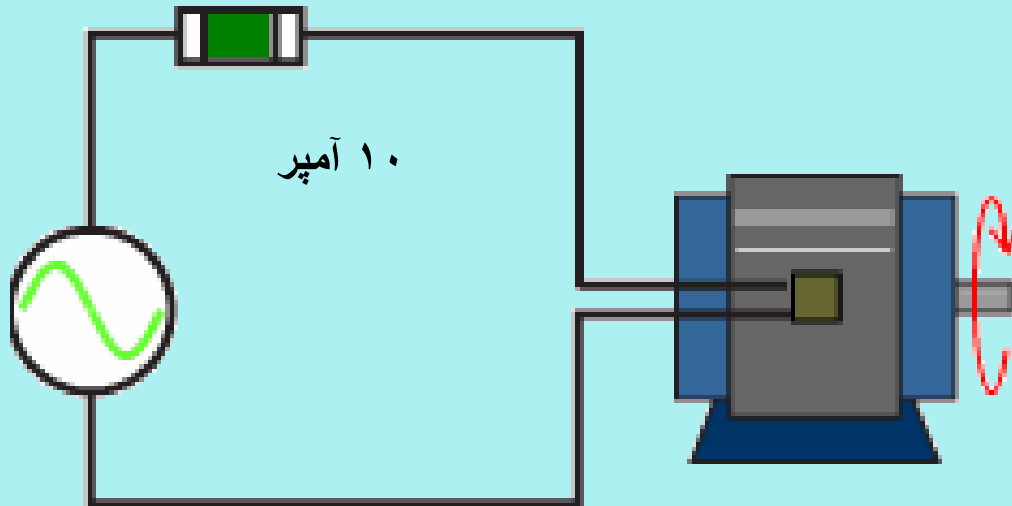
برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



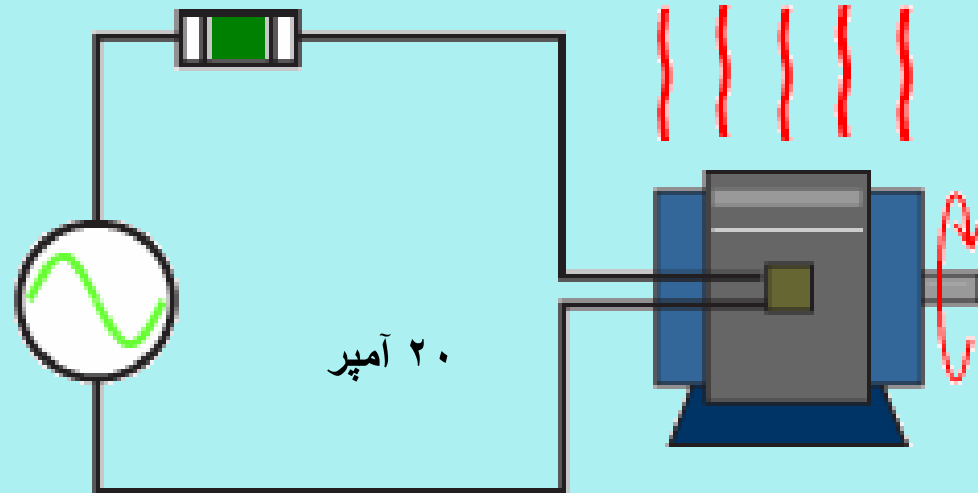
اگر روی موتوري بیش از حدمجاز بار بیفتد، جریان زيادي از شبکه دریافت کرده و سیم پیچي هایش داغ می شود. در صورت عدم قطع به موقع، موتور خواهد سوخت.



موتور به علت بار زیاد، داغ می شود



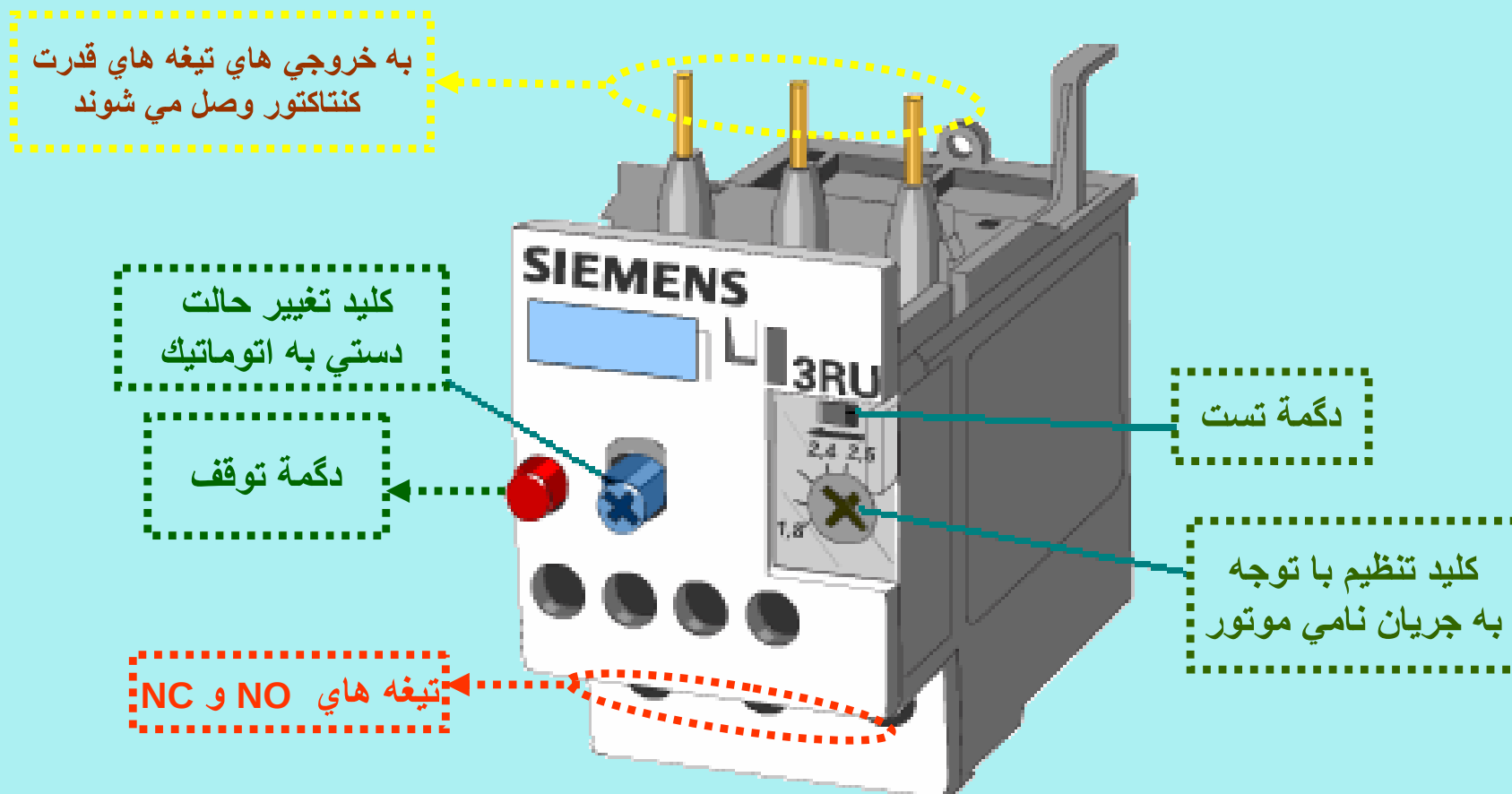
موتوري در حالت عادي،
۱۰ آمپر جريان مي کشد.



اگر بار بيش از حدّ معمول، روي
موتور بيفتد، جريان زيادي کشيده
و اين جريان باعث سوختن
سيم بندي هايش مي گردد.

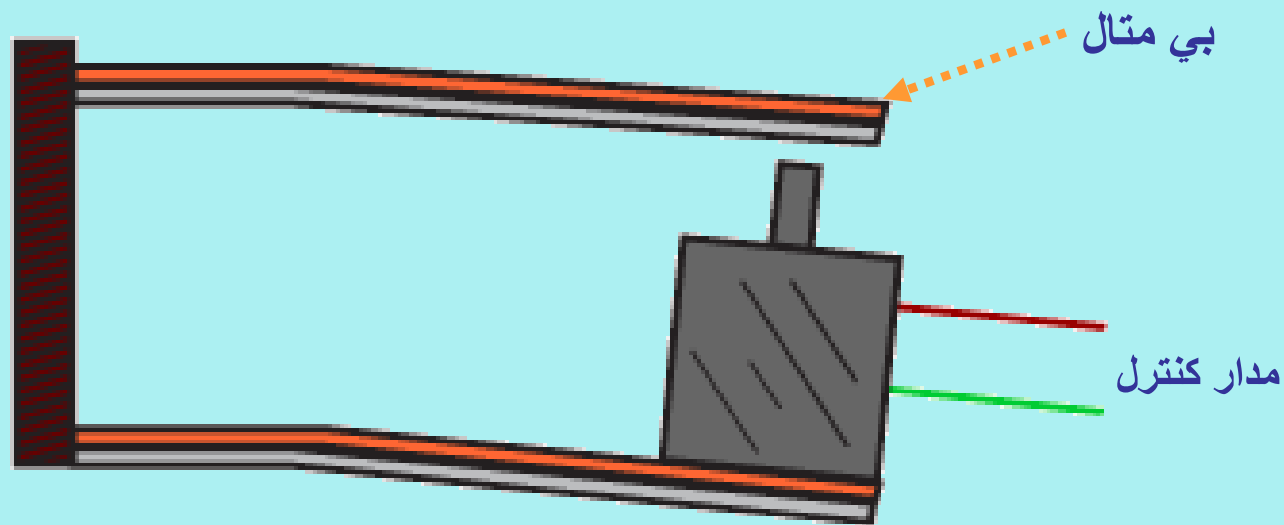
فيوز، جريان هاي بسيار بالاي حالت اتصال کوتاه (بالاي ۱۰ هزار آمپر) را قطع مي کند.
جريان ناشي از “بار زياد” در محدوده عملکرد فيوز نيست.
براي قطع جريان ناشي از “بار زياد”، از “بي متال” استفاده مي شود.

بی متال در مواقعی که بار موتور بیش از میزان از پیش تعیین شده باشد، دستور توقف صادر می کند.



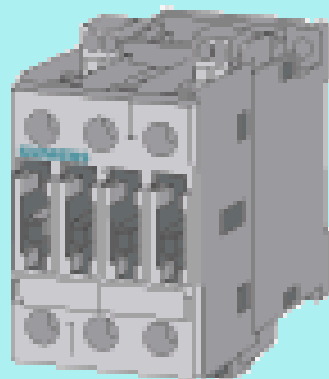
ساختمان بی متال

بي متال از دو فلز غير همنام كه به يكديگر تابيده شده اند ساخته مي شود.
 اين دو فلز بر اثر گرم شدن به يك اندازه بزرگ نمي شوند و
 چون به هم محكم شده اند، چاره اي جز خم شدن ندارند
 خم شدن اين دو فلز كنتاكت ها را وصل مي كند

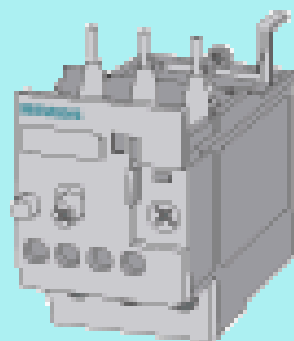


کنتاکتور و بی متال باهم تشکیل راه انداز موتور (استارتر) را می دهند.

کنتاکتور

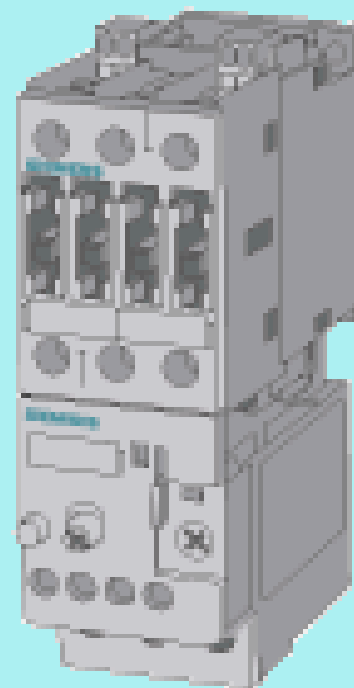


بی متال



=

راه انداز
یا استارتر
موتور



سه مدل استارتر یا راه انداز موتور نشان داده شده است.

کنتاکتور

بی متال
یا رله جریان زیاد

برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید





فیلتر

کلید قطع

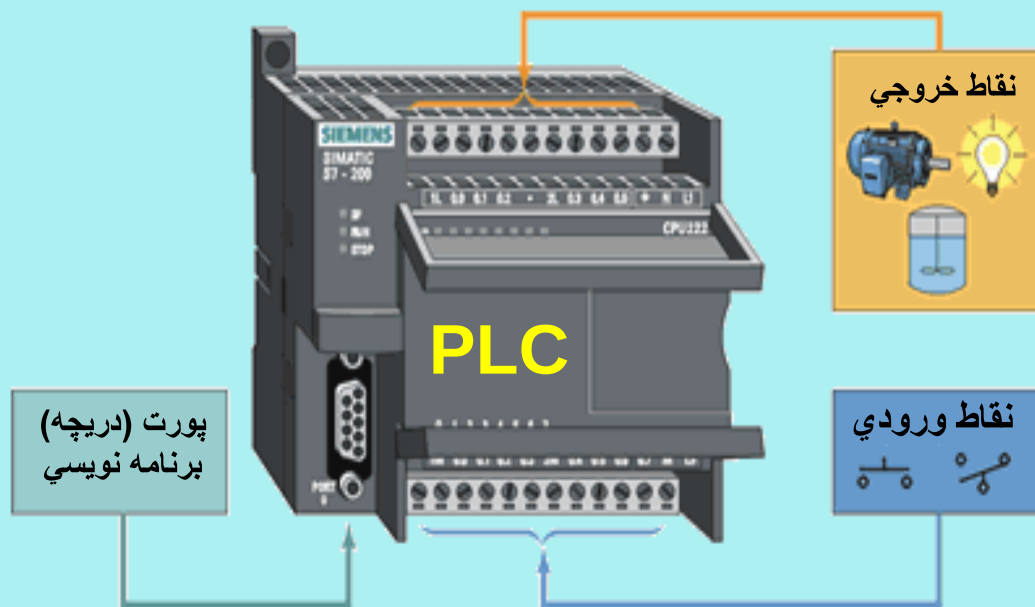
راه انداز
یا استارتر

استارتر همراه فیوزها، سیگنال ها و پوش باتن ها، داخل تابلویی برای حفاظت موتور قرار می گیرند.

آشنایی با PLC



اصول کار و کاربرد PLC

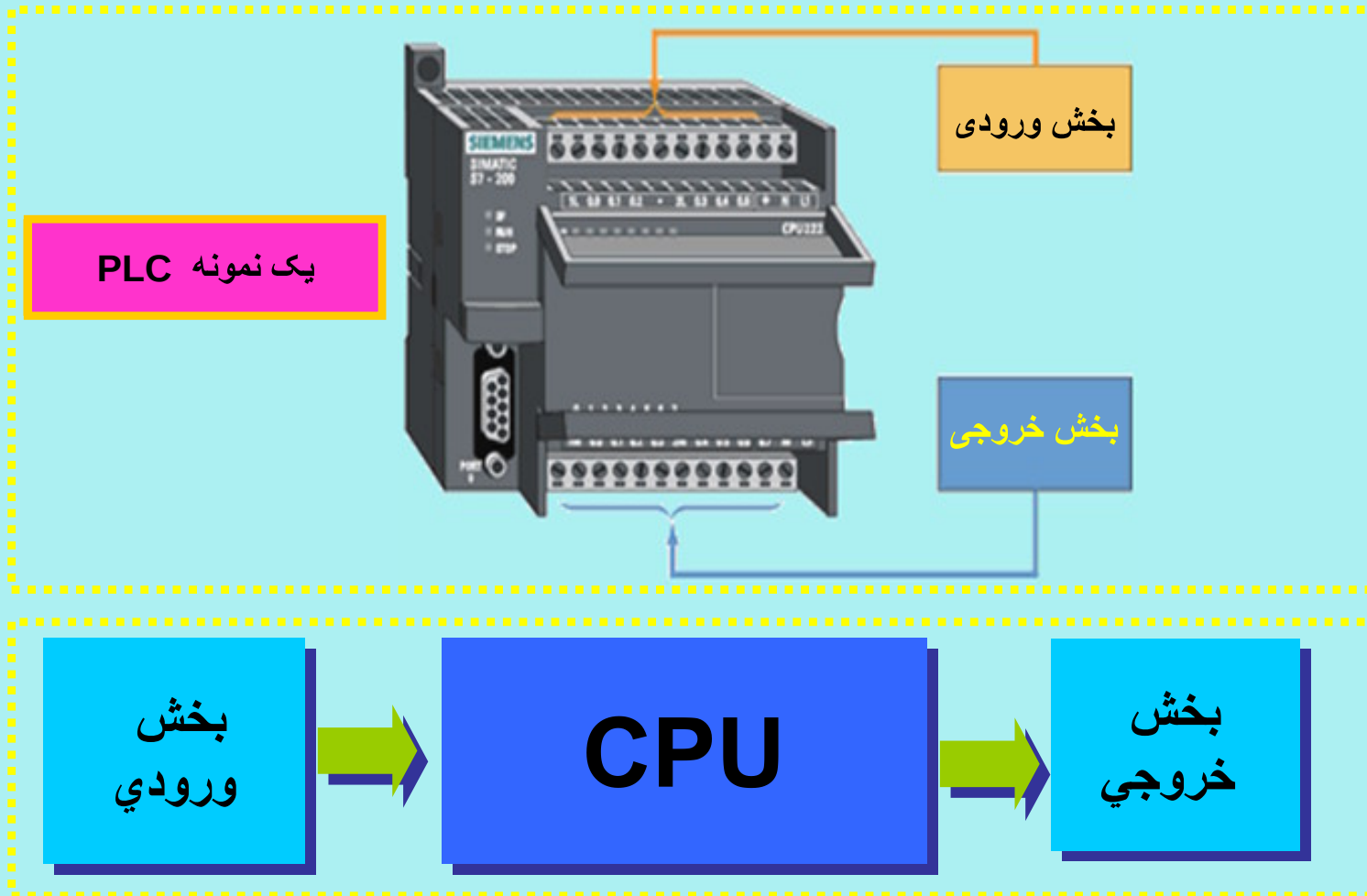


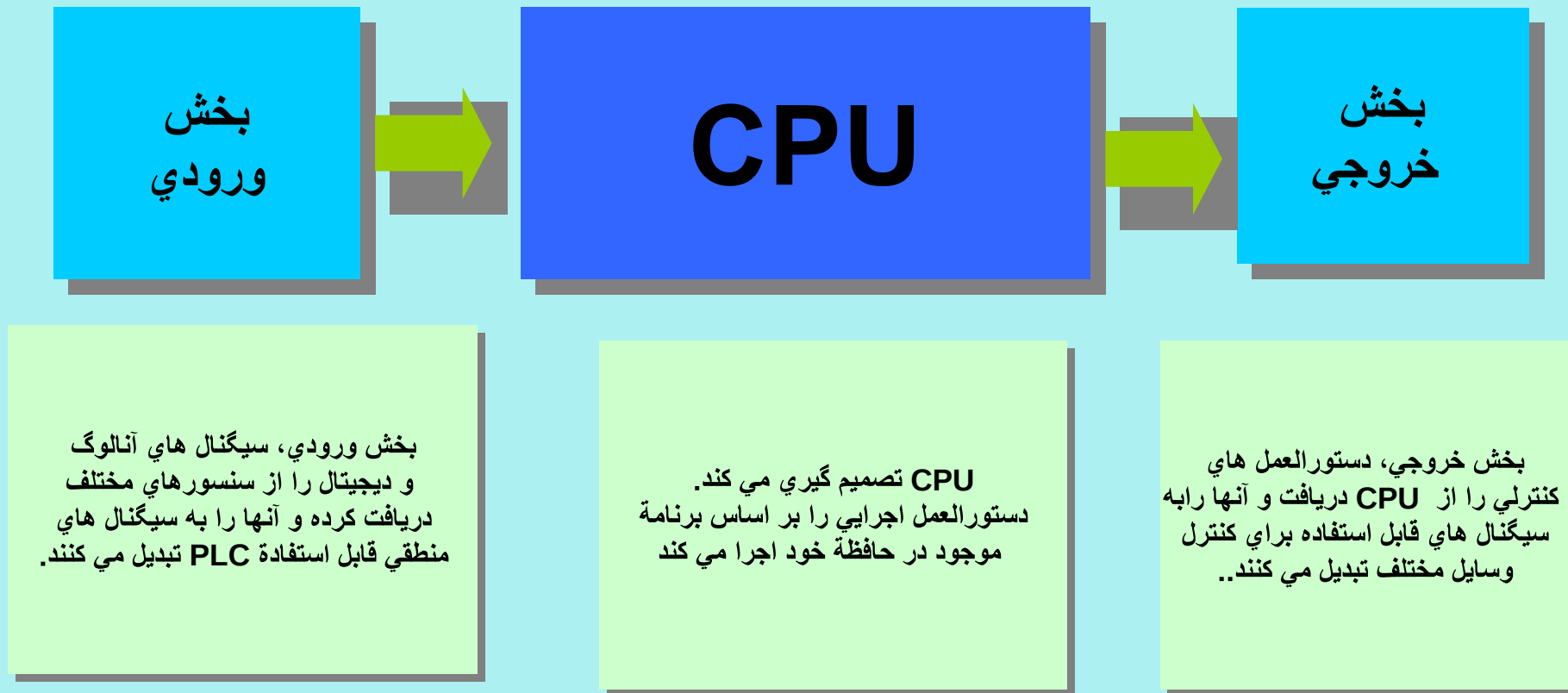
برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید

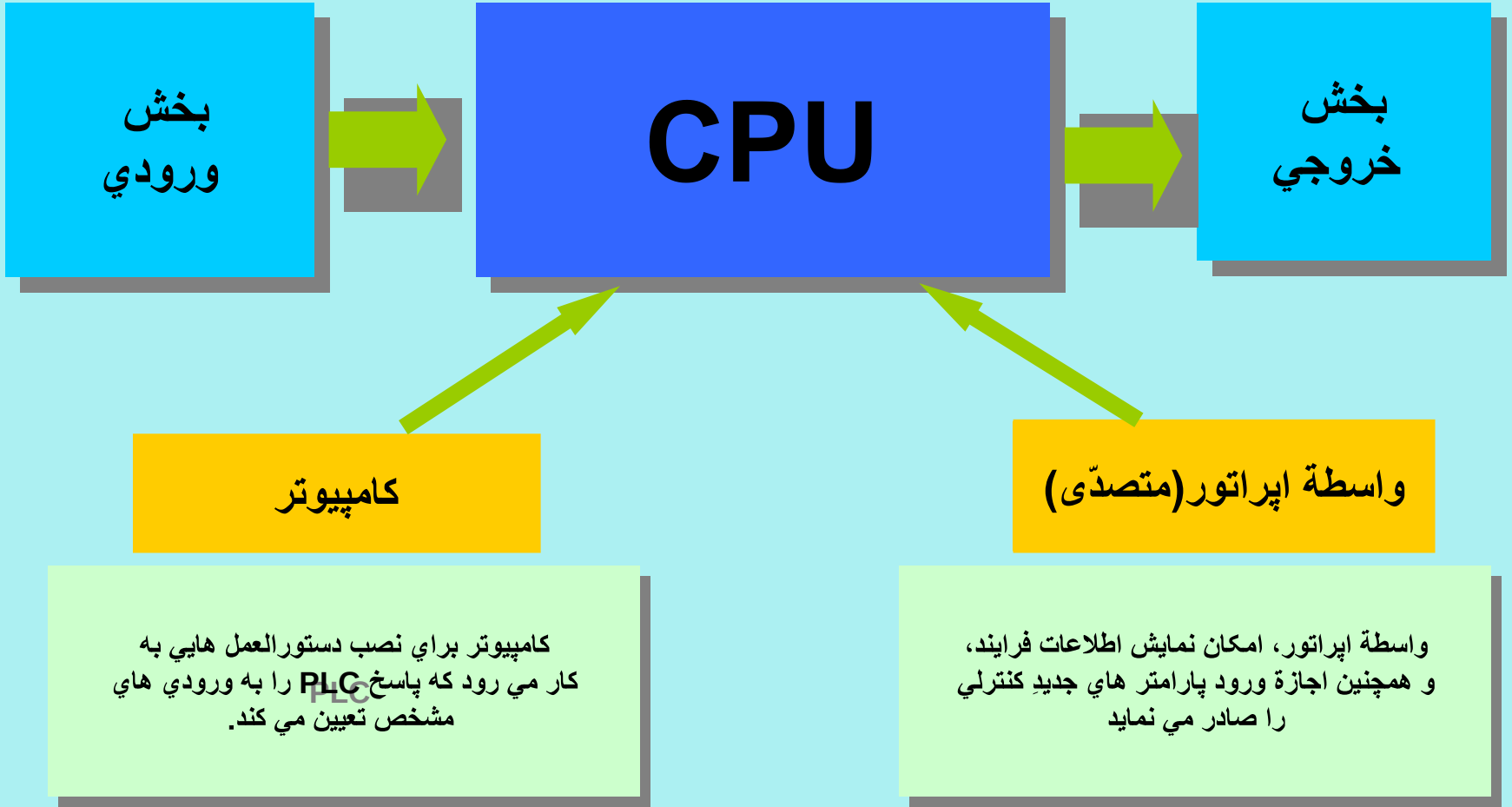


PLC ها (کنترل کننده های منطقی برنامه پذیر) در خانواده کامپیوتر ها قرار داشته و کاربردهای تجاری و صنعتی دارند. PLC ها، ماشین ها و فرایندها را کنترل می کنند. ورودی ها را دریافت کرده، پس از تصمیم گیری به خروجی ها فرمان می دهند. در حالت کلی PLC از سه قسمت اصلی زیر تشکیل شده است.

آشنایی با PLC

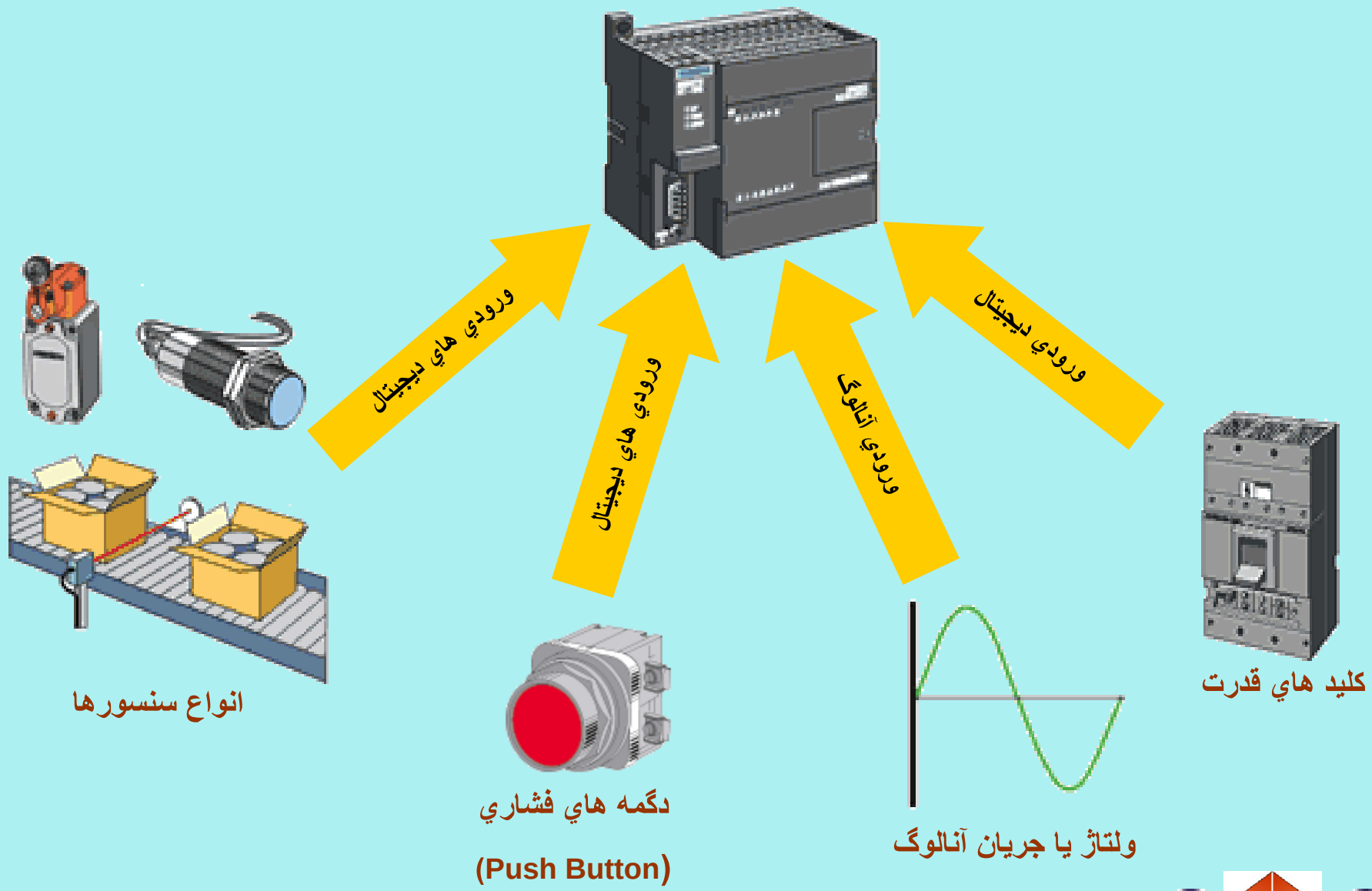






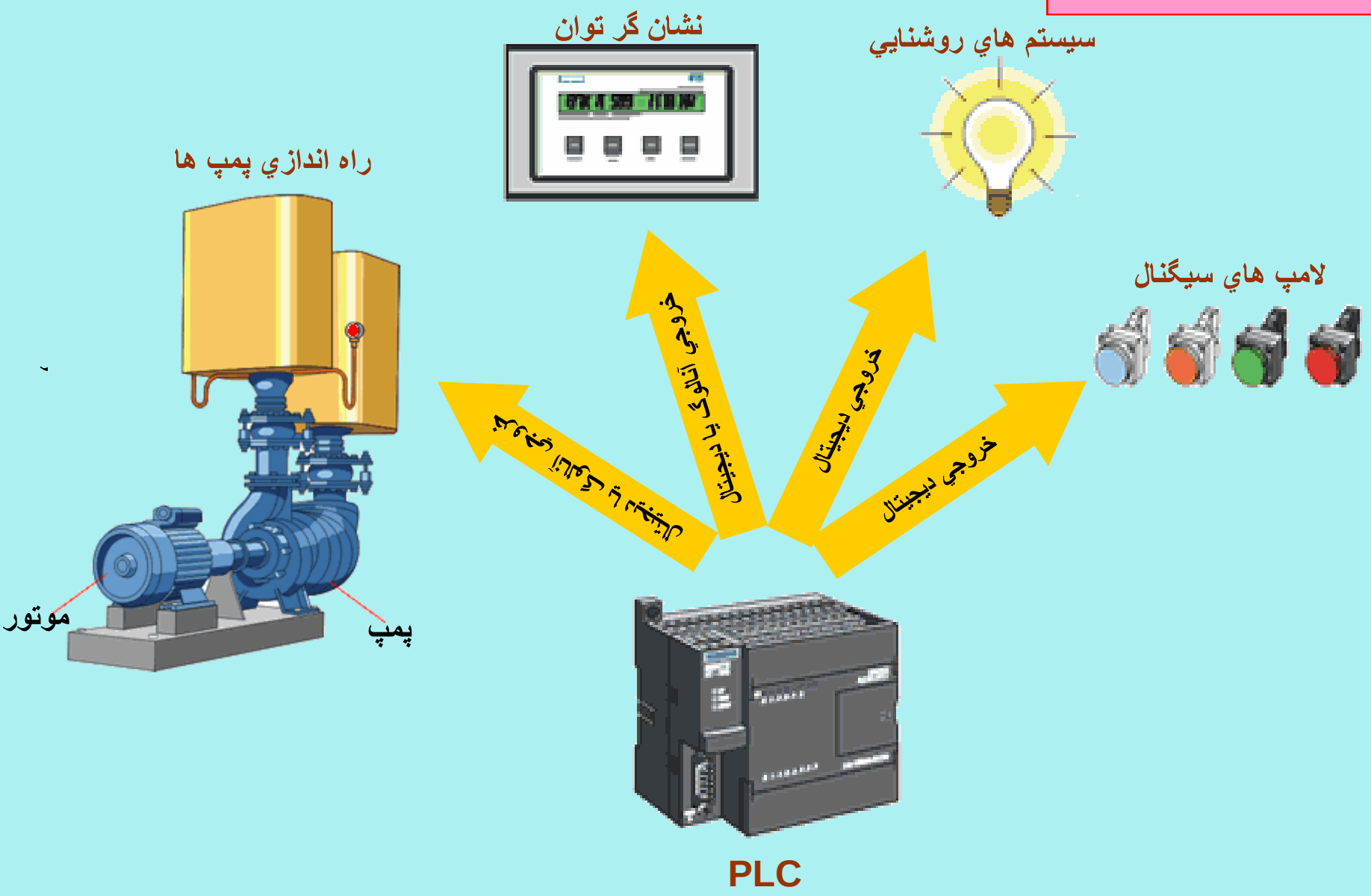
ورودي هاي PLC

PLC



آشنایی با PLC

خروجی های PLC



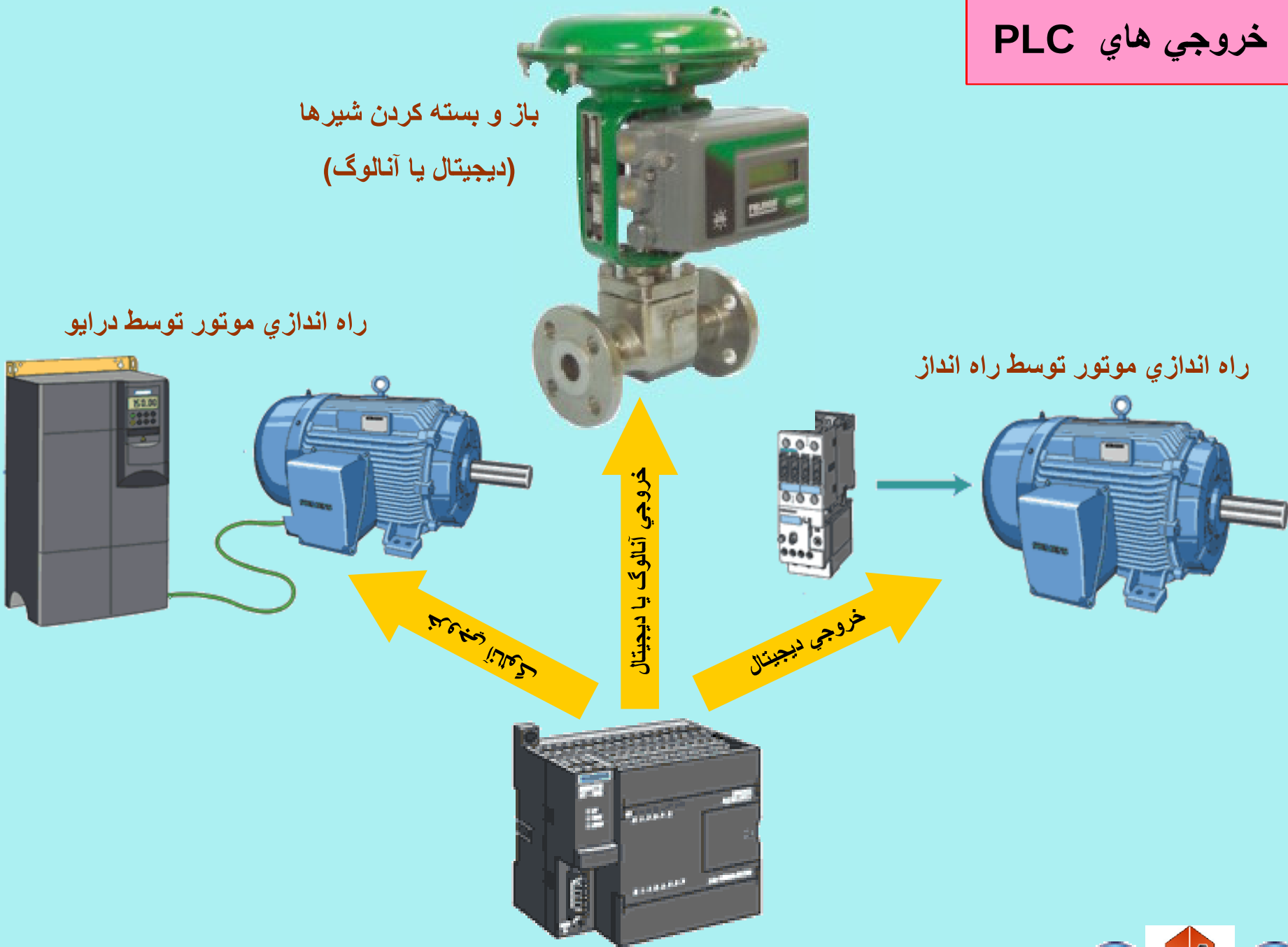
آشنایی با PLC

خروجی های PLC

باز و بسته کردن شیرها
(دیجیتال یا آنالوگ)

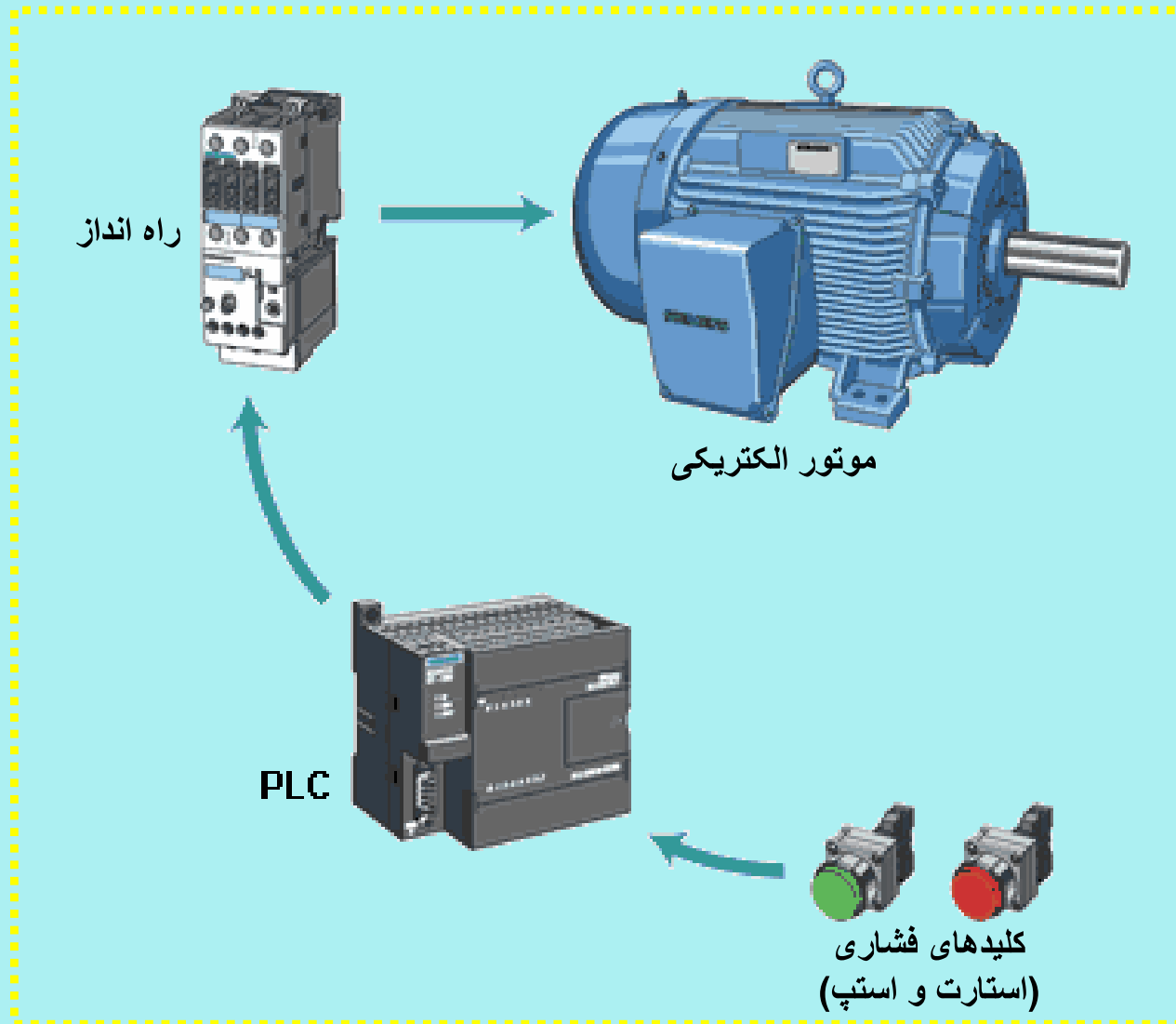
راه اندازی موتور توسط درایو

راه اندازی موتور توسط راه انداز



آشنایی با PLC

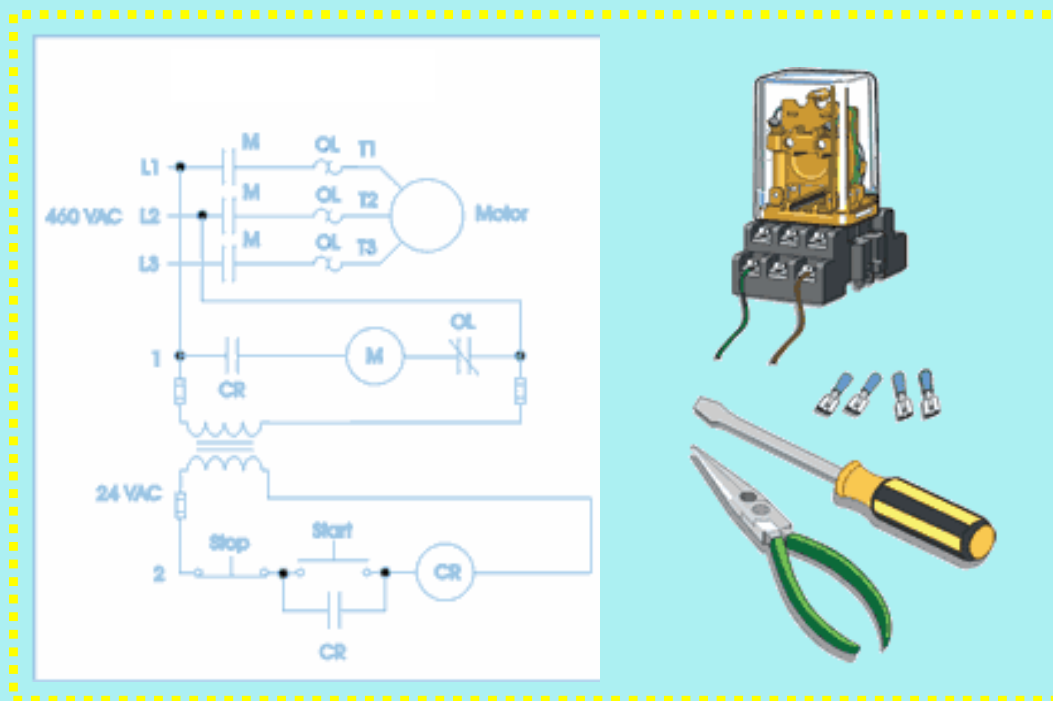
در این مثال کلیدهای فشار به ورودی های PLC وصل می شوند و موتوری را که توسط راه انداز به خروجی PLC متصل است، روشن-خاموش می کنند.
 ” کلید فشاری را می توان سنسوری فرض کرد که فشار دست را حس می کند.“



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید

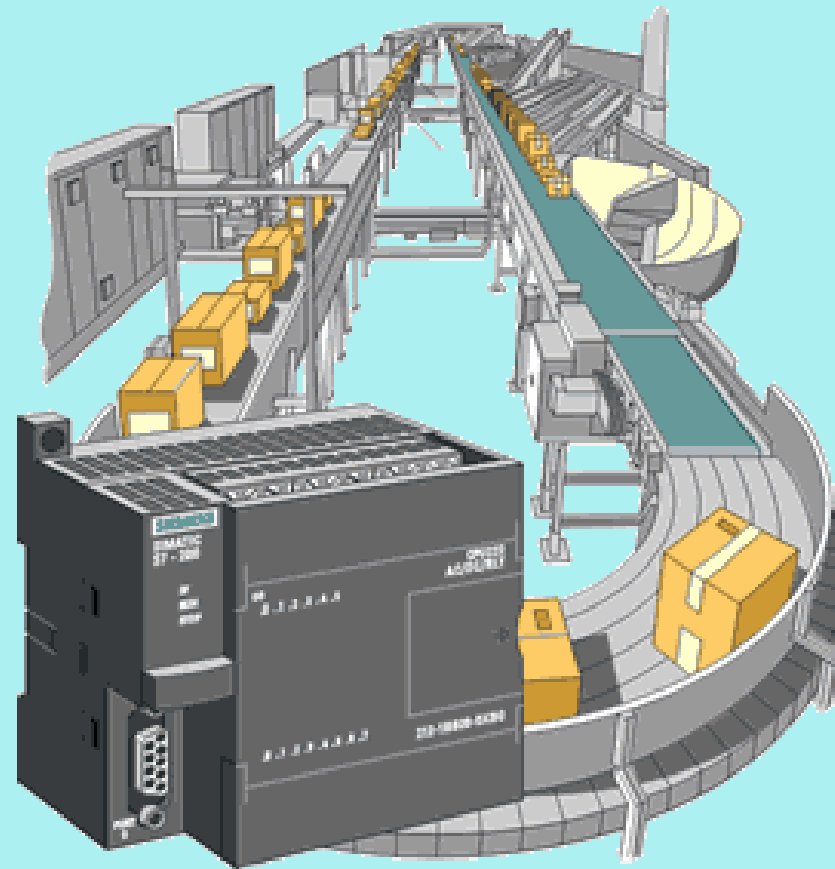


قبل از PLC ، کارهاي كنترلي توسط كنتاكتورها و رله ها انجام مي شد.
سیم بندی این مدارات مشکل بوده و در صورت اشتباه، اصلاح آنها نیز به سختی انجام می شد.
مدارها اول باید طراحی و رسم می شد. سپس اجزا، مشخص و نصب می شدند.
لیست سیم کشی تهیه شده و توسط تکنسین ها انجام می شد.
اگر اشتباهی رخ می داد، طراح و تکنسین، باید عملیات نصب را مجدداً انجام می دادند.
اگر تغییرات انجام می شد، کار گران و وقت گیری بود.



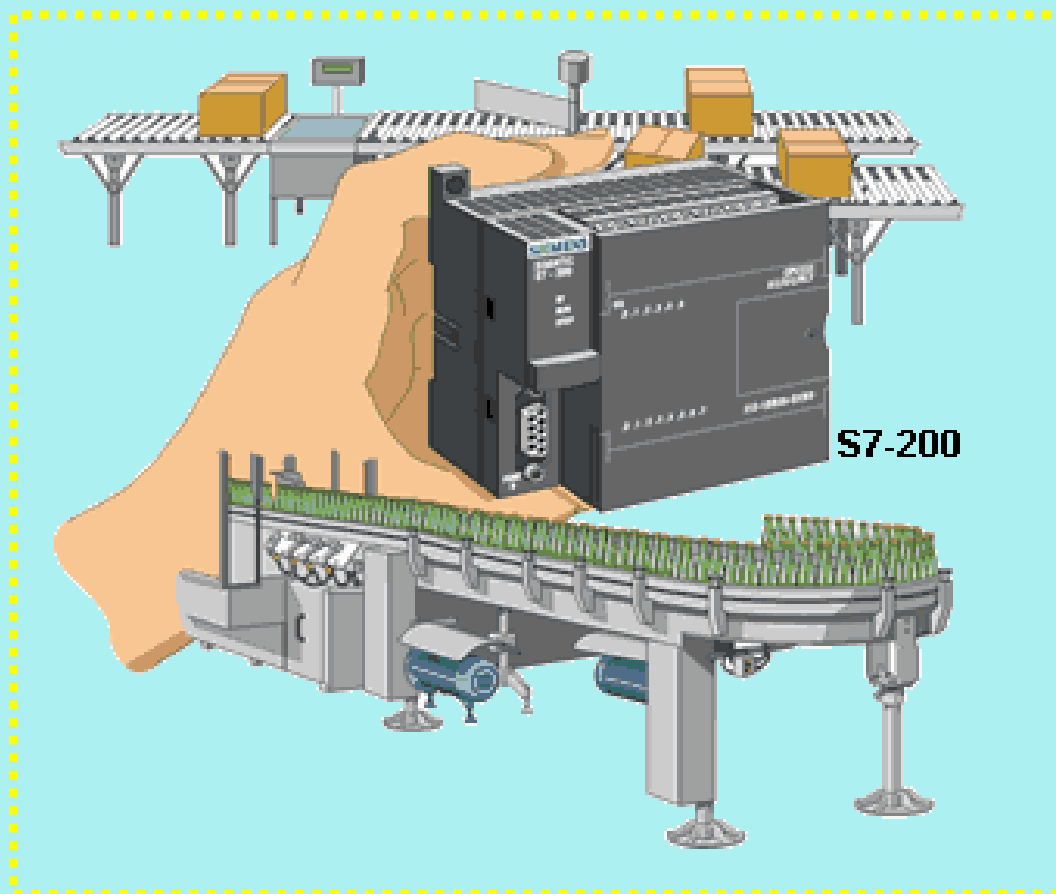
در صورت استفاده از PLC مدار فرمان و رله ها حذف می شوند و تنها باید مدار قدرت را سیم کشی کرد.
اتصال تجهیزات و رله ها به جای سیم کشی خارجی، در داخل خود PLC انجام می شود.
وسایل نصب شده به راحتی قابل تغییرند، چون تنها باید برنامه PLC را تغییر داد.
ضمناً می توان پروژه را قبل از اجرا، شبیه سازی کرده و اشکالات آن را برطرف نمود.

- امتیازات PLC نسبت به سیستم های قدیمی کنتاکتوری عبارتند از:
- ✓ عیب یابی و رفع عیب همزمان
 - ✓ اندازه کوچکتر
 - ✓ تغییرات دلخواه به راحتی و با سرعت به سیستم انتقال می یابد.
 - ✓ مستند سازی فوری
 - ✓ نسخه برداری فوری و کم هزینه

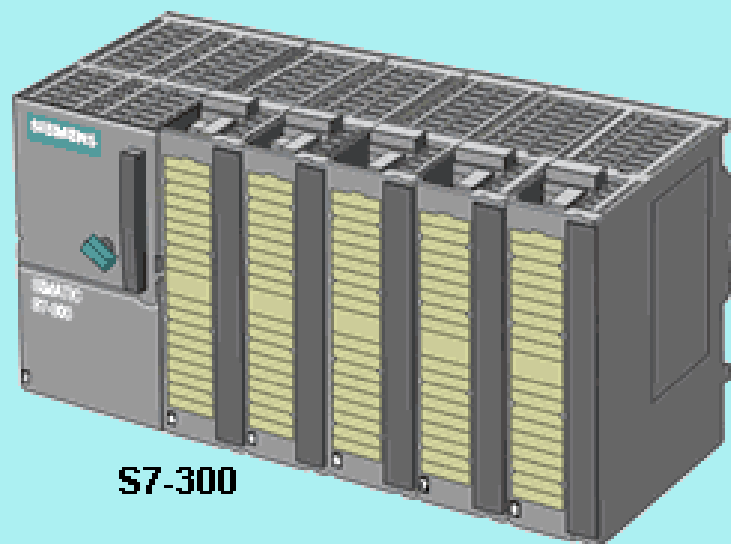


PLC های خانواده SIMATIC شامل S7-200, S7-300, S7-400 می باشد.
S7-200 به علت سائز كوچكش يك "مینی PLC" محسوب می شود: یعنی منبع تغذیه و واحدهای ورودی_خروجی آن یکپارچه می باشد.

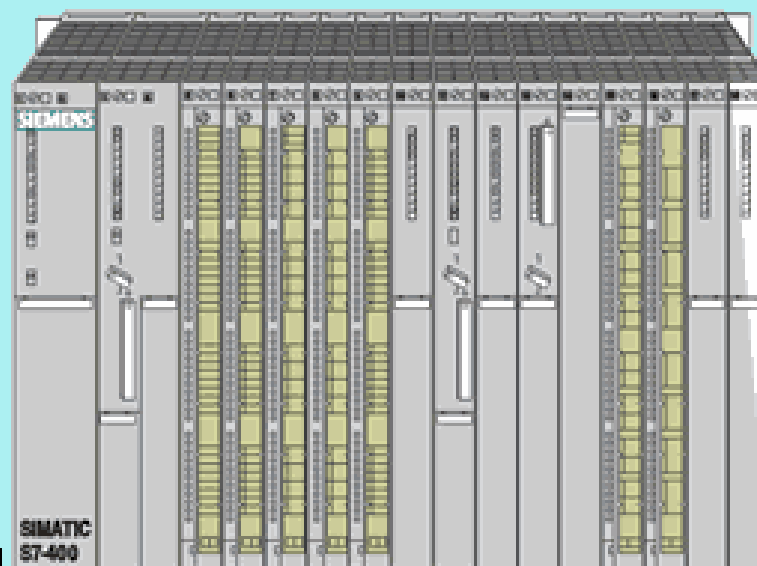
S7-200 برای کارهای كوچك و مستقل همچون آسانسور، كارواش یا ماشینهای ترکیب كن استفاده می شود.
همچنین از این PLC در کارهای صنعتی پیچیده تر، مانند دستگاه های بطری پرکنی و ماشین های بسته بندی استفاده می شود.



PLC های S7-300, S7-400 در کارهای پیچیده تر استفاده می شوند.
این کارها در واقع احتیاج به ورودی-خروجی های بیشتری دارد.
هر دوی این PLC ها ماجولار بوده (بخش های مختلف روی یک ریل سوار می شوند) و قابل توسعه نیز می باشند.
انتخاب مدل PLC بستگی به پیچیدگی کار و احتمال توسعه آتی پروژه دارد.

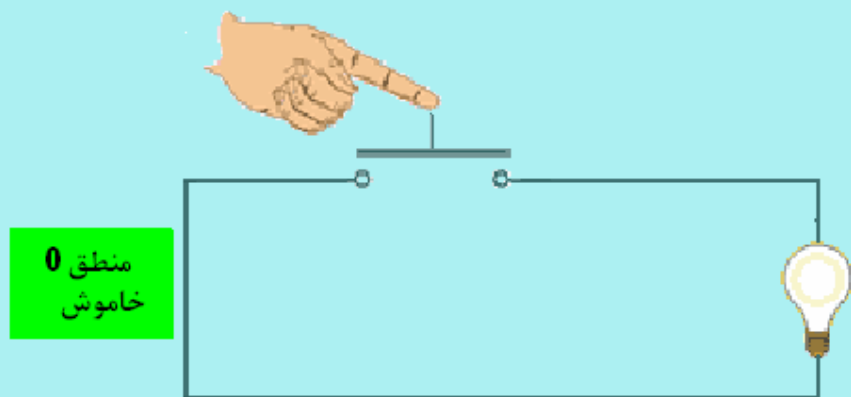


S7-300



S7-400

سیستم اعداد



از آنجا که PLC يك کامپیوتر محسوب مي شود، بنابراین اطلاعات را به صورت 0 يا 1 ذخيره مي کند، که به آنها بیت يا اعداد باینري گفته مي شود. بعضي وقتها بیتها به تنهایی برای نمایش حالت روشن يا خاموش بودن به کار مي روند. بعضي وقتها هم آنها با هم ترکیب شده و تشکیل مقادير عددي را مي دهند.

سیستم هاي عددي متعددي وجود دارند که همه آنها سه مشخصه دارند: رقم ها، پایه و وزن.

سیستم اعداد دهدهي (دسیمال) بر پایه عدد 10 بوده و مشخصات زیر را دارد:

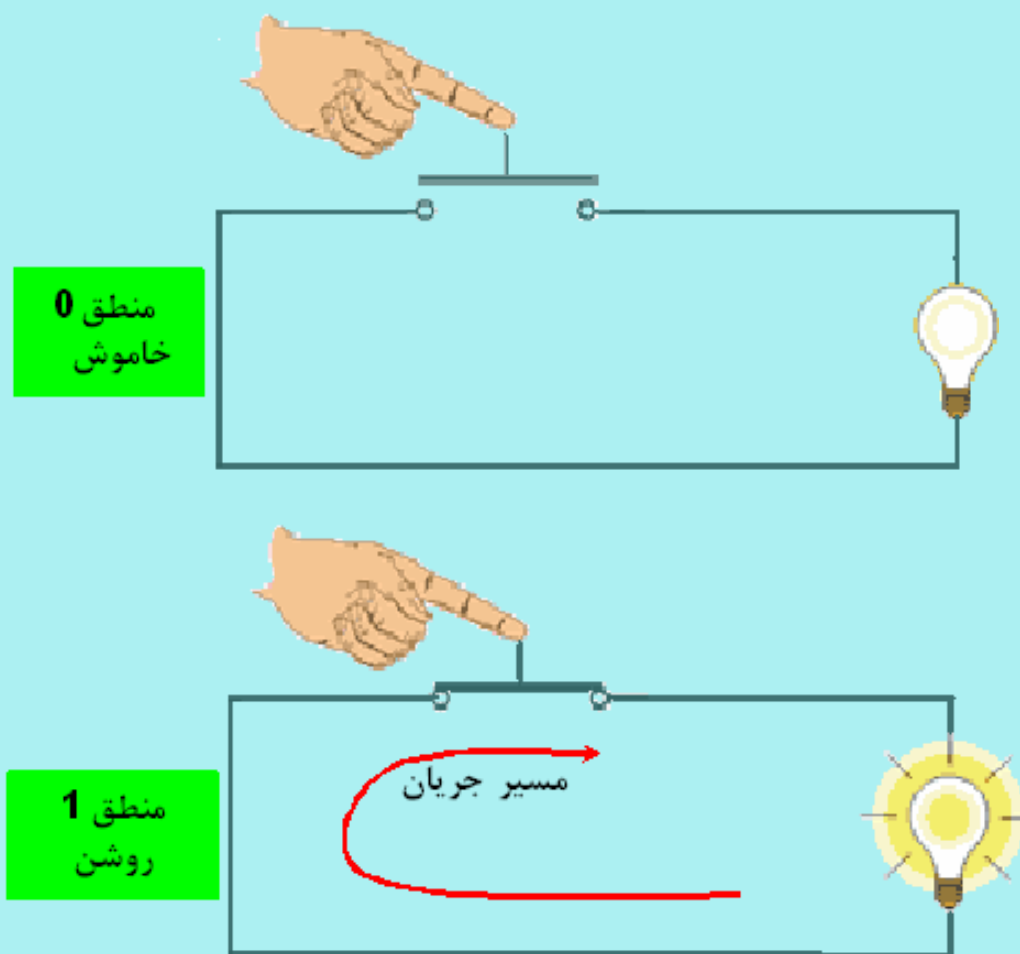
رقم ها:	0,1,2,3,4,5,6,7,8,9
پایه:	10
وزن ها: (توانهایی از پایه 10)	1,10,100,1000,...

سیستم اعداد دودويي (باینري) بر پایه عدد 2 بوده و مشخصات زیر را دارد:

رقم ها:	0,1
پایه:	2
وزن ها: (توانهایی از پایه 2)	1,2,4,8,16,32,...



درحالی که PLC هم از سیگنال های دیجیتال و هم از سیگنال های آنالوگ استفاده می کند، CPU خودش تنها سیگنال های دیجیتال را می فهمد.
این سیگنال ها یا ON یا OFF هستند.
سیستم اعداد باینری برای نمایش سیگنال های دیجیتال استفاده می شوند.
از آنجا که اعداد باینری تنها دو رقم 0,1 دارند، این اعداد حالت های ON و OFF را نشان می دهند.
باینری 0 نشان می دهد که سیگنال حاضر نیست و یا کلید باز است.
باینری 1 نشان می دهد که سیگنال حاضر است و یا کلید بسته است.



0,1,2,3,4,5,6,7,8,9

اعدادي که ما در کارهاي روزمره استفاده مي کنيم عبارتند از:
از ترکیب این مقادیر هر مقداری به دست می‌آید:

754

این مقدار از مجموع هر رقم ضربدر پایه آن (در این حالت پایه ۱۰ است، زیرا ده رقم از ۰ تا ۹ وجود دارد) به توان موقعیت آن رقم به دست می‌آید.:

$$7 \cdot 10^2 + 5 \cdot 10^1 + 4 \cdot 10^0 = 700 + 50 + 4 = 754$$

پایه

محل رقم



مکان رقم بسیار مهم است مثلاً اگر ۷ را در آخر قرار دهید
عدد دیگری به دست می‌آید.

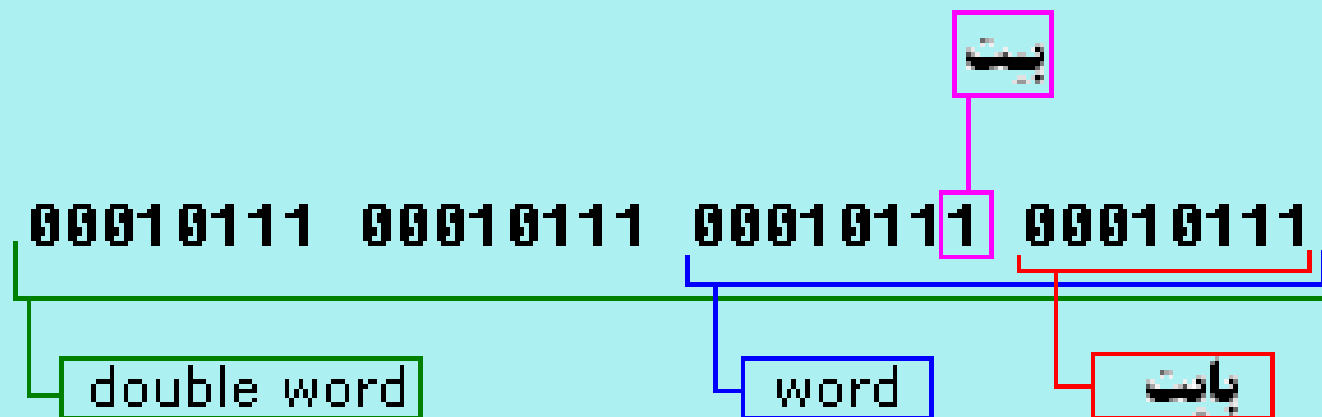
$$5 \cdot 10^2 + 4 \cdot 10^1 + 7 \cdot 10^0 = 500 + 40 + 7 = 547$$

پایه

محل رقم



سیستم باینری دو رقم 0,1 دارد بنابراین پایه آن دو است.
 به هر رقم در سیستم باینری يك بیت (BIT) می گویند.
 ۸ بیت تشکیل يك بایت (BYTE) را می دهد.
 دو بایت تشکیل يك WORD را می دهند.
 دو WORD تشکیل يك DOUBLE WORD می دهند



عدد باینری 10100101 معادل عدد 165 دسیمال است:

عدد باینری 10100101

$$\begin{aligned}
 &= 1 \cdot 2^7 + 0 \cdot 2^6 + 1 \cdot 2^5 + 0 \cdot 2^4 + 0 \cdot 2^3 + 1 \cdot 2^2 + 0 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^0 \\
 &= 128 + 0 + 32 + 0 + 0 + 4 + 0 + 1 = 165
 \end{aligned}$$

پایه ۲

مکان رقم

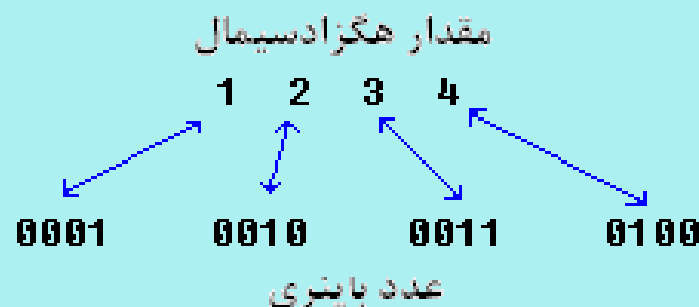
عدد دسیمال

0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, A, B, C, D, E, F

سیستم هگزا دسیمال دارای ۱۶ رقم است که عبارتند از:

مقدار هگزا دسیمال (پایه ۱۶)	باینری (پایه ۲)	دسیمال (پایه ۱۰)
0	0000	0
1	0001	1
2	0010	2
3	0011	3
4	0100	4
5	0101	5
6	0110	6
7	0111	7
8	1000	8
9	1001	9
10	1010	A
11	1011	B
12	1100	C
13	1101	D
14	1110	E
15	1111	F

بنابراین پایه این سیستم ۱۶ می باشد.
 هگزا دسیمال جمع وجور بوده و
 خواندنش هم راحت می باشد.
 تبدیل آن به باینری راحت است.
 جدول مقابل تبدیل این دو سیستم
 به هم را نشان می دهد:



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



جلوي عدد هگزا دسیمال معمولاً يك h قرار میدهند مثلاً عدد 5Fh نشان دهنده عدد دسیمال ۹۵ است

عدد هگزا دسیمال 1234h برابر عدد دسیمال ۴۶۶۰ است:

$$1 \cdot 16^3 + 2 \cdot 16^2 + 3 \cdot 16^1 + 4 \cdot 16^0 = 4096 + 512 + 48 + 4 = 4660$$

مقدار دسیمال

16²

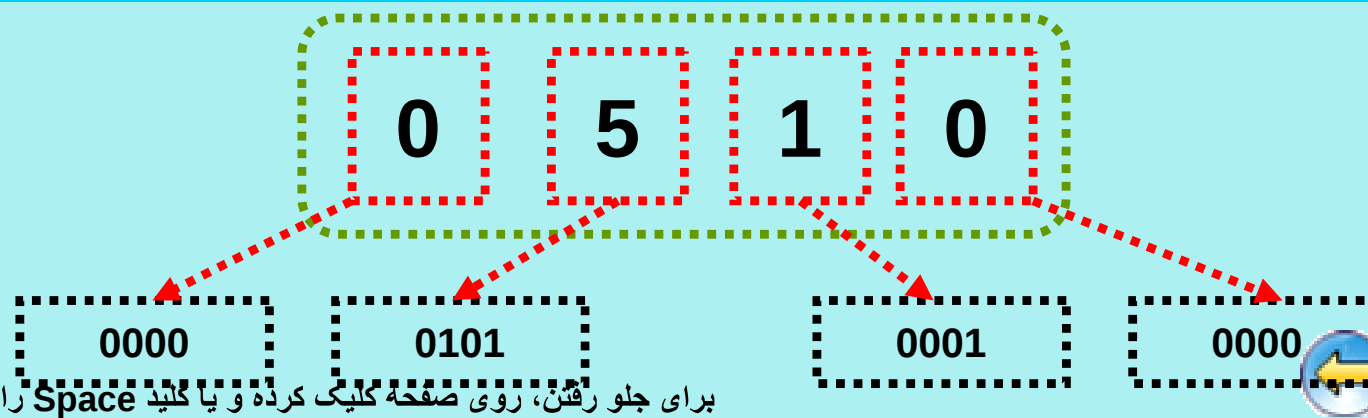
16⁰

پایه

مکان رقم

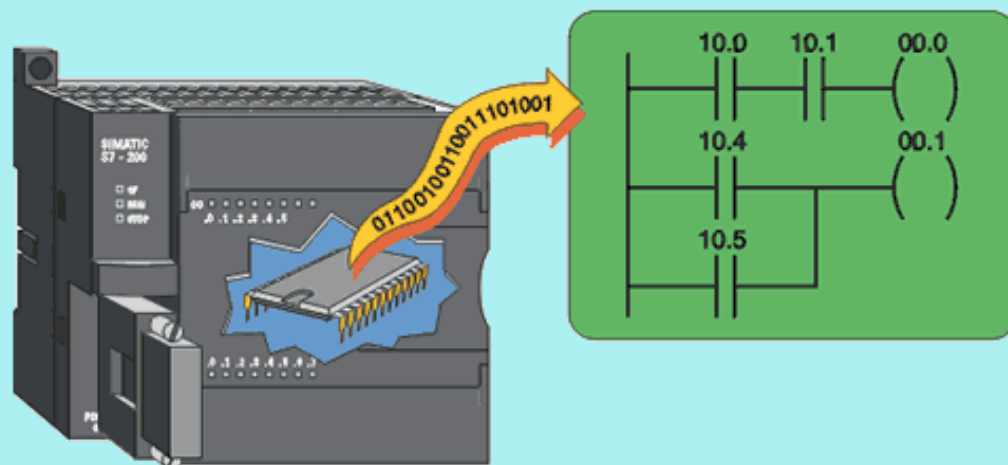
سیستم عددی BCD

فرقش با سیستم اینری در اینست که معادل باینری هر رقم در کنار هم نوشته می شود. مثلاً معادل عددی ۵۱۰ در سیستم اینری که از تقسیم متوالی بر ۲ بدست می آید برابر با 1 1111 1110 ولی در BCD داریم:

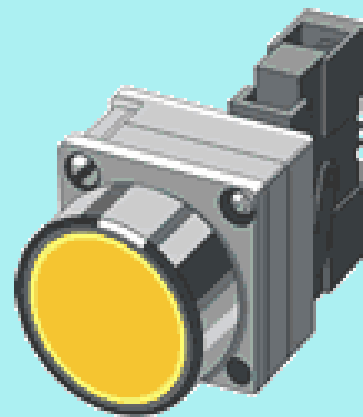


برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید

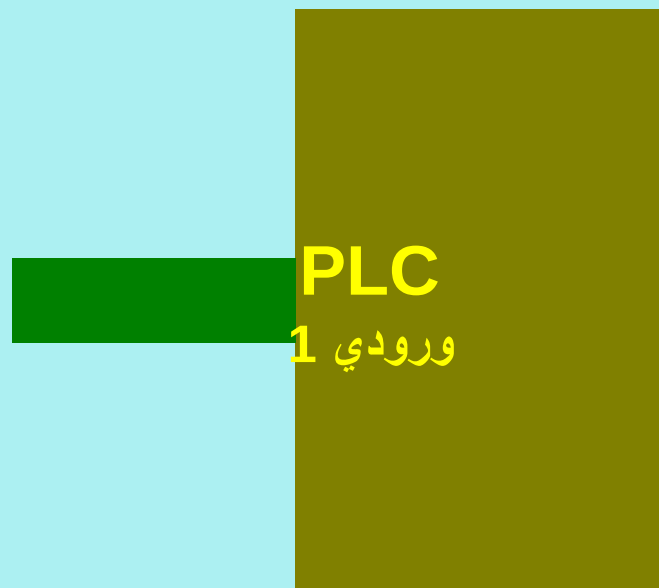
اصطلاحات و پایه ها



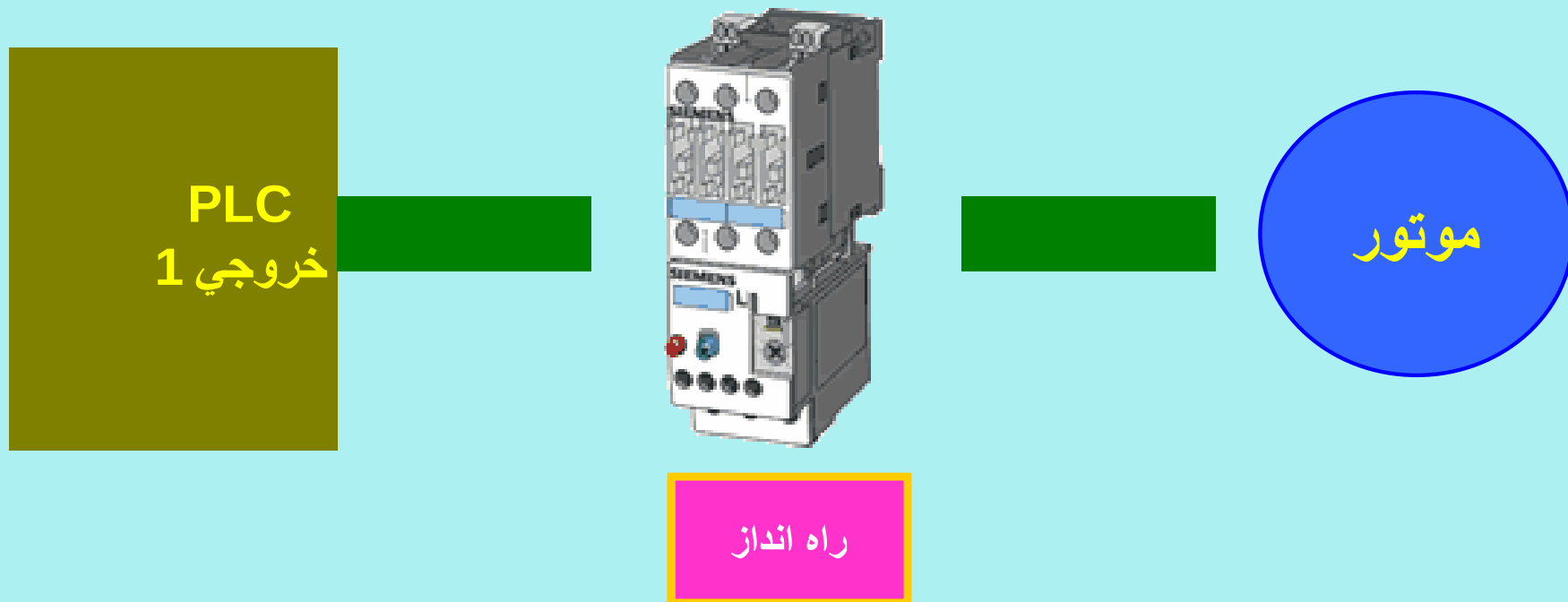
زبان PLC ، شامل گروهی از عبارات های معمولی است که دانستن آنها برای فهم آن زبان لازم است. سنسور وسیله ای است که يك حالت فیزیکی را به سیگنال الکتریکی قابل استفاده PLC تبدیل می کند. سنسورها به ورودی PLC وصل می شوند. کلید فشاری (پوش باتن)، يك نمونه سنسور است که برای نمایش قطع و وصل بودن خود، يك سیگنال الکتریکی را به ورودی PLC می فرستد.



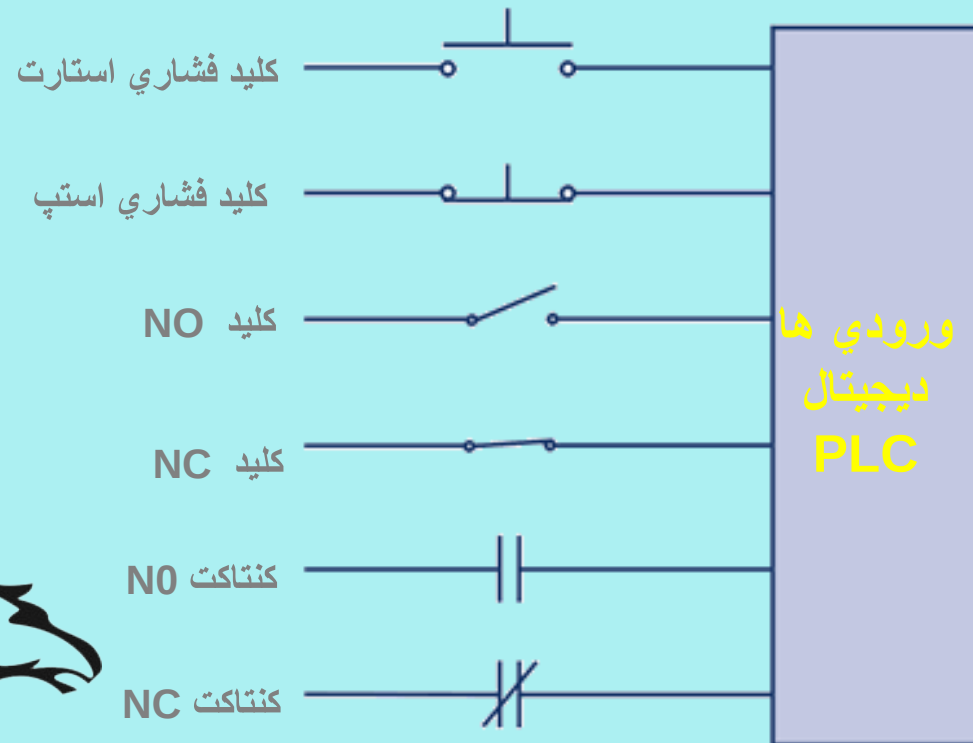
پوش باتن



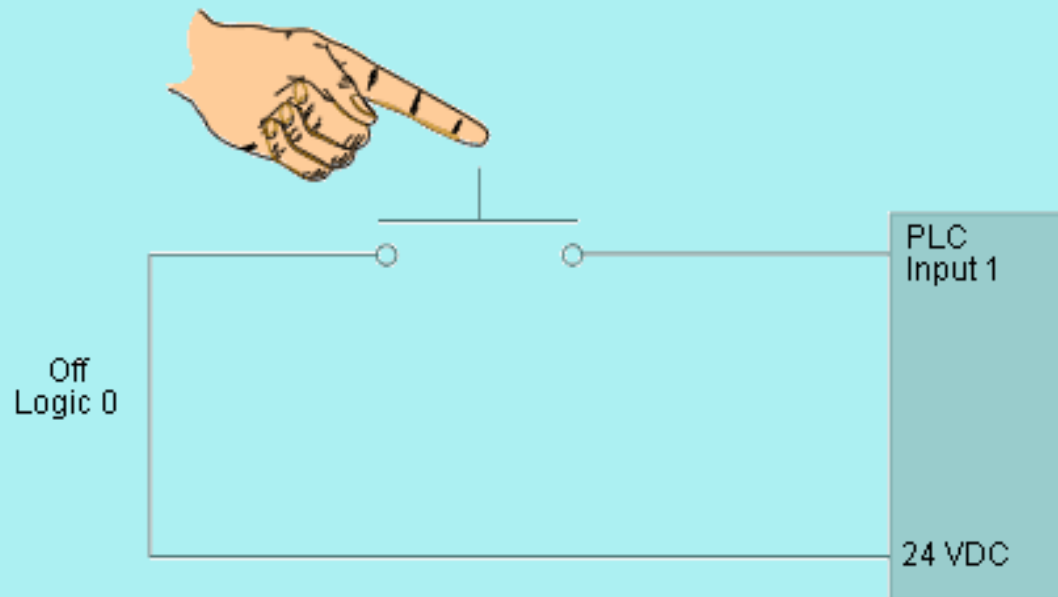
محرك ها، سيگنال هاي الكتريكي را از خروجي هاي PLC دريافت کرده و آنها را به حالت هاي فيزيكي تبديل مي کنند.
يك استارتر موتور (بي متال و كنتاكتور) مثالي از محرك هاست.
بسته به وضعيت خروجي PLC، راه انداز، موتور را روشن يا خاموش مي کند.



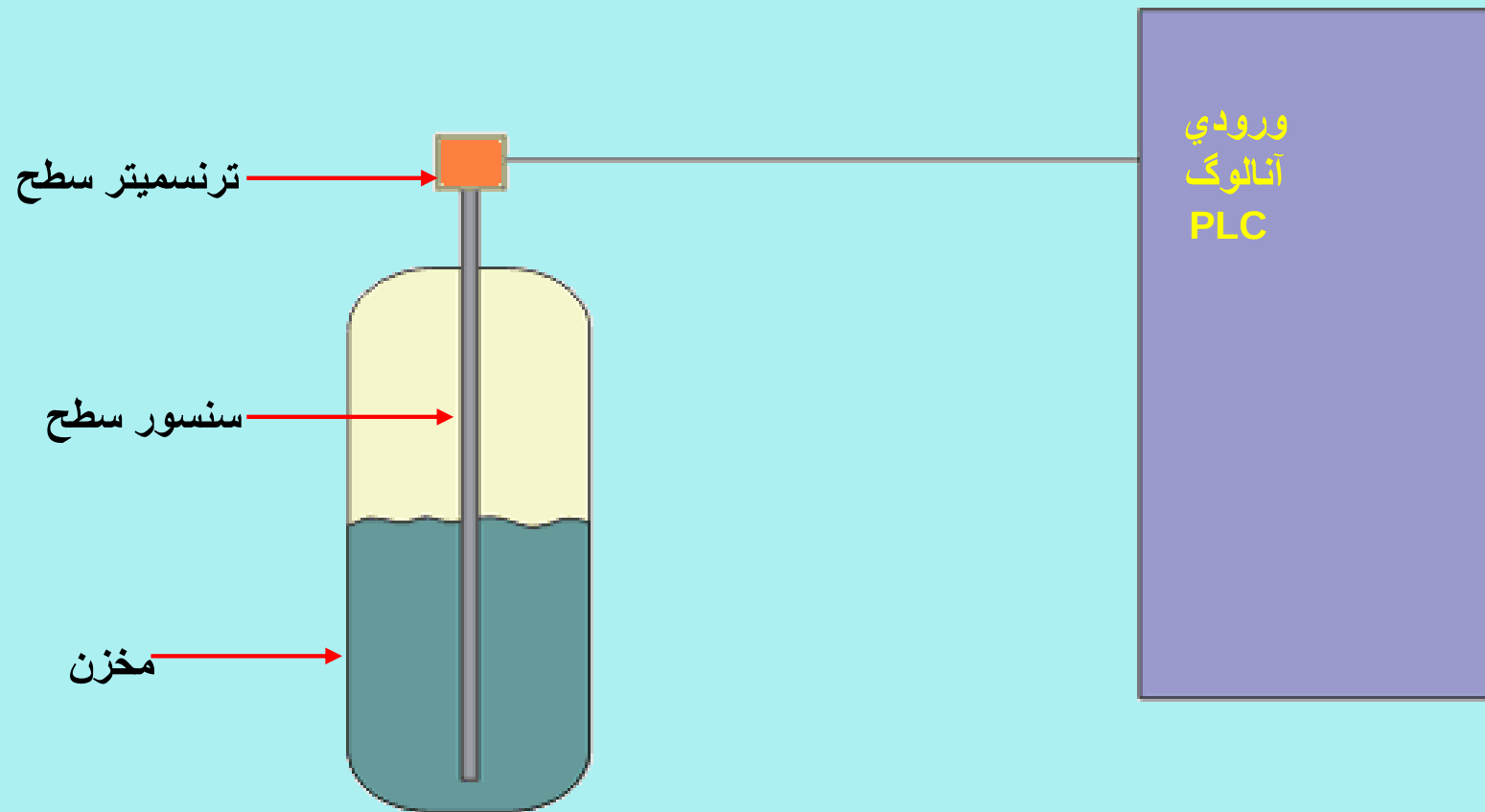
ورودي هاي ديگيتال كه به آنها ورودي هاي مجزأ (Discrete) نيز گفته مي شود،
 وضعيت ON يا OFF سنسور هاي ديگيتال را تشخيص مي دهند.
 كليدهاي فشاري، كليدهاي ضامن دار (مثل كليد يك پل) و ليميت سويچ ها، نمونه هايي
 از سنسورهاي ديگيتال هستند كه به ورودي هاي ديگيتال PLC وصل مي شوند.
 در وضعيت ON، حالت ورودي يك، و در وضعيت OFF، حالت ورودي صفر است.



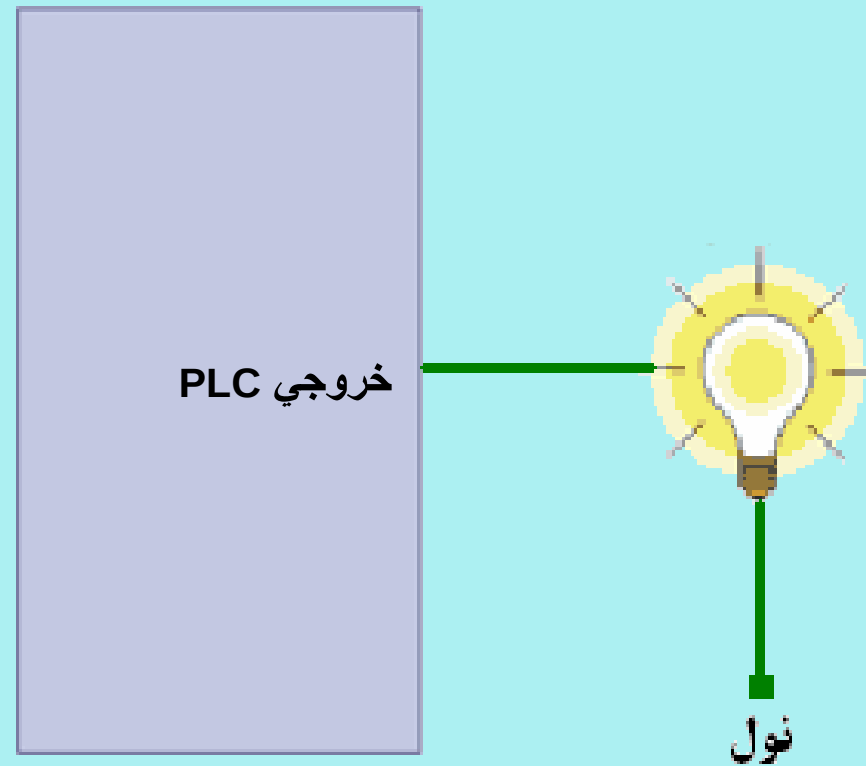
در شکل زیر از يك كليد استارت به عنوان ورودی استفاده شده است.
 يك طرف كليد به ورودی يك PLC ، و طرف ديگر آن به منبع تغذيه 24 V متصل شده است.
 وقتی كليد هنوز فشار داده نشده باشد، ولتاژي روی ورودی PLC نیست. (حالت OFF).
 وقتی كليد فشار داده شود، ولتاژ 24V به ورودی PLC اعمال می شود. (حالت ON).



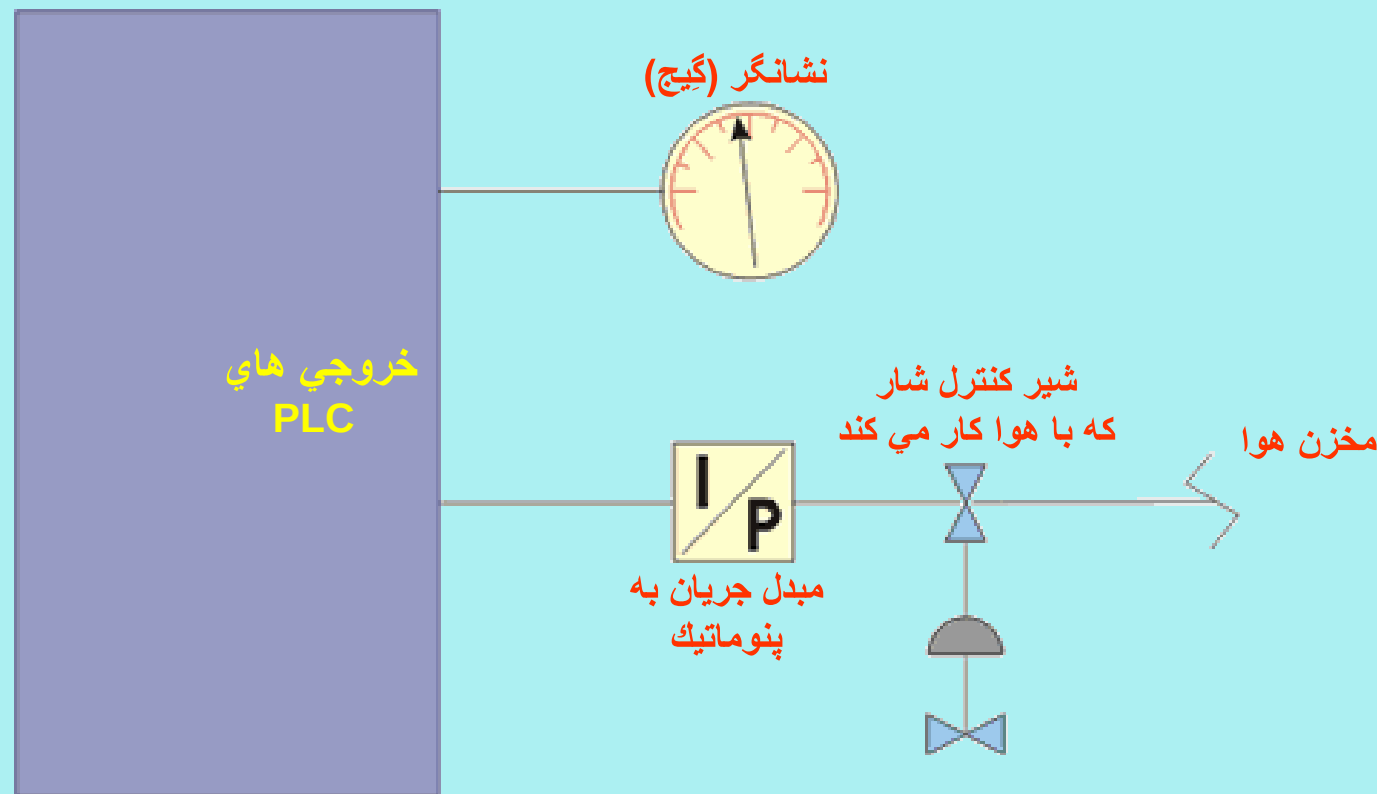
ورودي آنالوگ مي تواند سيگنال هايي را كه به صورت پيوسته تغيير مي كند را دريافت نمايد.
 ورودي هاي آنالوگ متداول، $0-20\text{ mA}$ و $4-20\text{ mA}$ يا $0-10\text{V}$ مي باشند.
 در مثال زير يك سنسور سطح ، مقدار مائع داخل مخزن را اندازه مي گيرد.
 اين مقدار فزيكي بايد براي PLC كه فقط سيگنالهاي الكتريكي را قبول مي كند، قابل فهم باشد.
 اين كار توسط ترنسميزر سطح انجام مي شود.
 ترنسميزرها، كميت هاي فزيكي را به سيگنال هاي الكتريكي تبديل مي كنند.



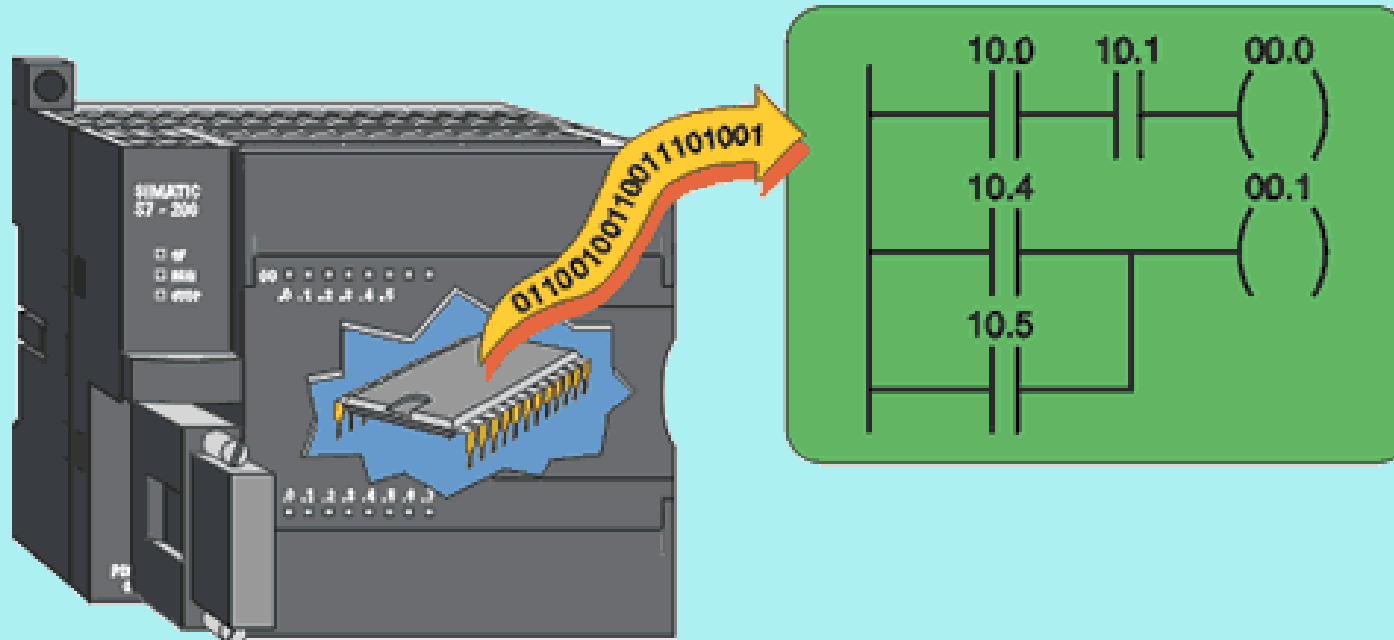
خروجی دیجیتال، یا ON و یا OFF است.
 سلنوئیدها، کنتاکتورها و لامپ ها مثال هایی از محرک ها هستند که معمولاً به خروجی های دیجیتال PLC وصل می شوند.
 در مثال زیر، لامپ می تواند توسط PLC روشن و خاموش شود.



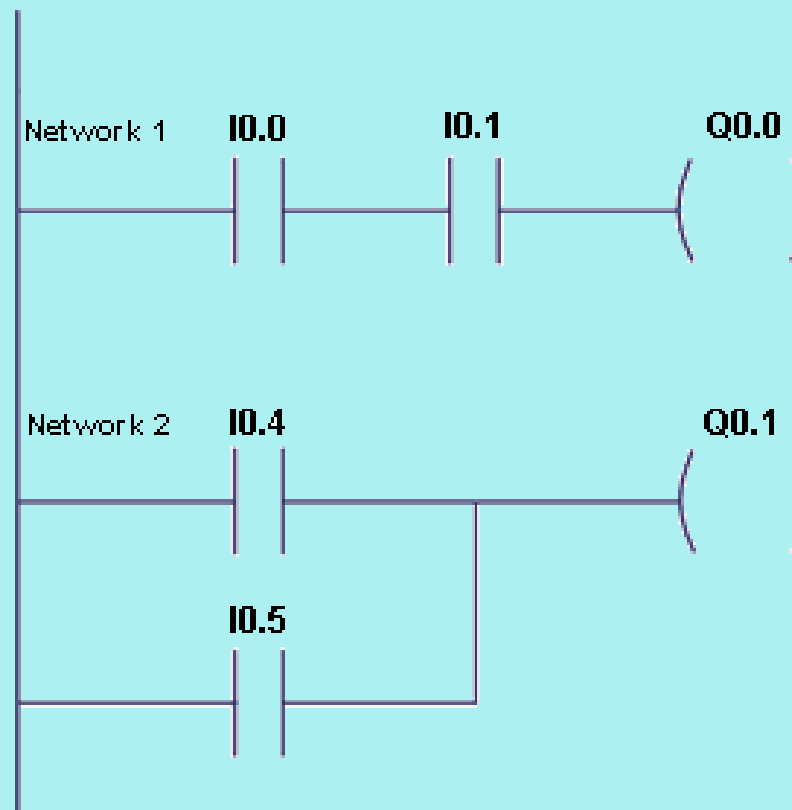
خروجی آنالوگ به طور پیوسته تغییر می یابد.
این نوع خروجی ممکن است از صفر تا ۱۰ ولت تغییر یابد که در ساده ترین حالت به یک نشانگر متصل می شود.
بعضی خروجی های آنالوگ عبارتند از : سرعت، وزن و دما
خروجی های آنالوگ کاربردهای پیچیده تری نیز دارند مانند "مبدل جریان به پنوماتیک" که شیر "کنترل شار" را کنترل می کند.



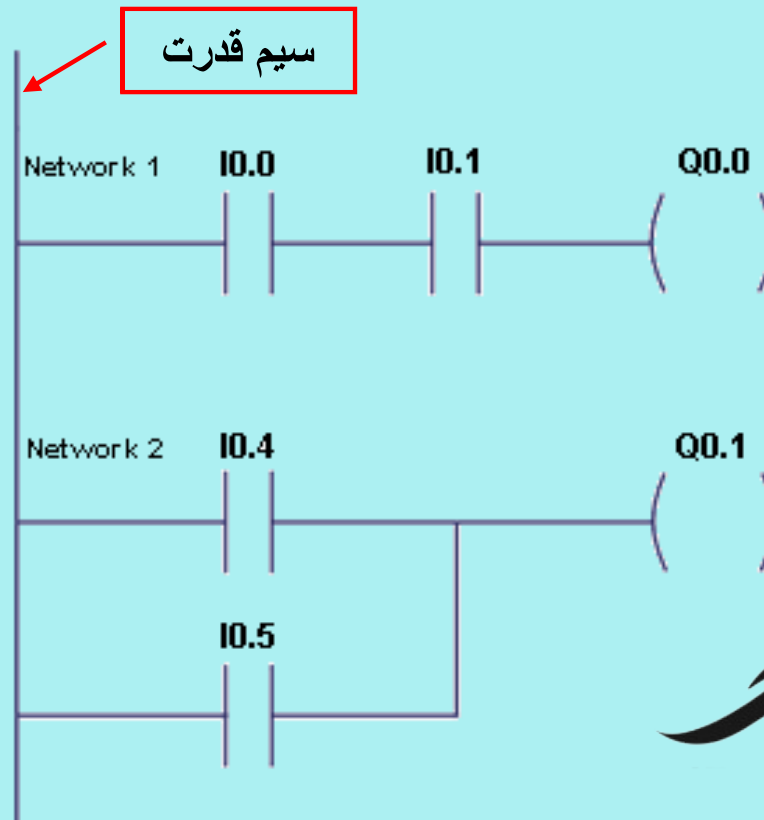
CPU يك سيستم ميكروپرسوري است كه تصميم گيري PLC توسط آن انجام مي شود.
 CPU داراي حافظه مي باشد.
 CPU ، ورودی ها را دریافت کرده و بر اساس دستورالعمل موجود در حافظه، تصمیم لازم را اتخاذ می کند.
 CPU کارهای شمارش، زمان سنجی ، مقایسه اطلاعات و رله کردن را انجام می دهد.



به زبان ساده برنامه نویسی، ایجاد يك سري دستورالعمل است.
چندین تکنیک برای نگاه کردن و فهمیدن برنامه وجود دارد.
درمیان آنها زبان هاي LAD, STL, FBD کاربرد بیشتری دارند..
برنامه نویسی LAD از اجزایی شبیه به المان ها استفاده می کنند.
در این زبان از دیاگرام تگ خطی برای توصیف سیم کشی اصلی کنترل به کار می رود.
در شکل زیر مثالی از برنامه LAD را مشاهده می کنید.

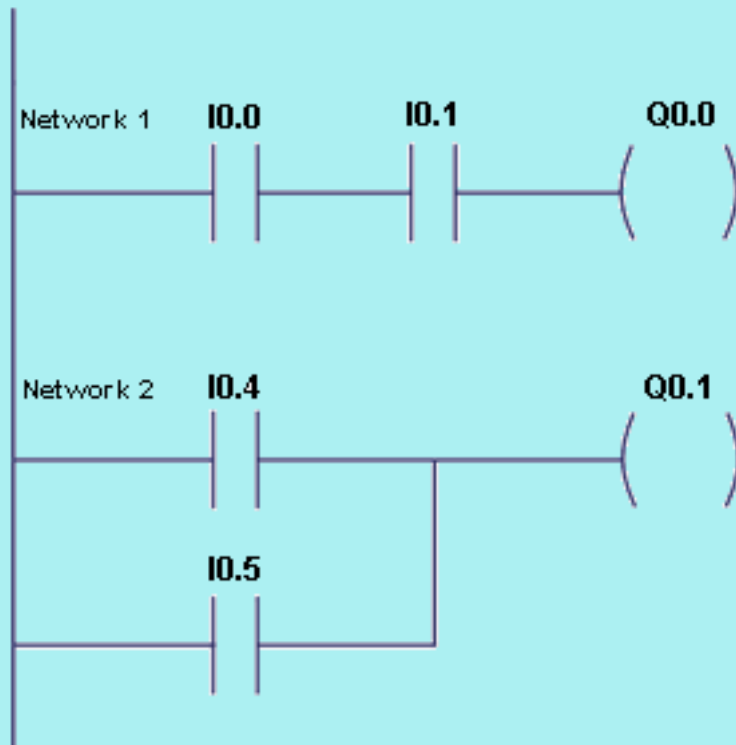


خط عمودي سمت چپ نشان دهنده سیم قدرت یا سیم برق دار است.
از آنجا که در دیاگرام تک خطي ، خط نول کشیده نمی شود، در زبان LAD نیز خط نول وجود ندارد.
دیاگرام LAD از چپ به راست و همچنین از بالا به پایین خوانده می شود.
پله های LAD را Network می گویند.
هر Network ممکن است چندین المان داشته باشد ولی فقط یک بوبین دارد.



POWEREN.IR





NETWORK 1

```
LD    I0.0
A      I0.1    (AND)
=      Q0.0
```

NETWORK 2

```
LD    I0.4
O      I0.5    (OR)
=      Q0.1
```

اولین اجزاء دستورالعمل هستند. I0.0 , I0.1, Q0.0

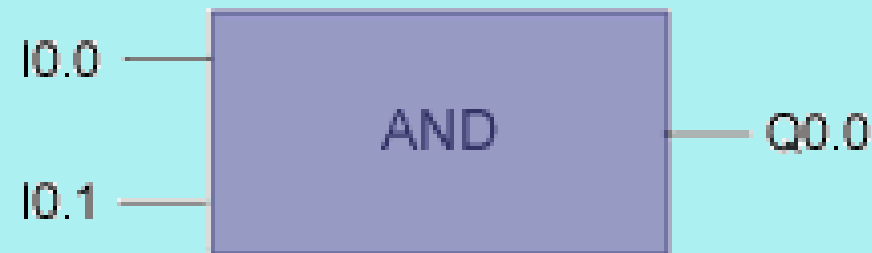
اگر ورودی های I0.0 و I0.1 هر دو برق دار شوند، رله خروجی Q0.0 برق دار می شود.

اگر یکی از ورودی های I0.4 یا I0.5 برق دار شوند، رله خروجی Q0.1 برق دار می شود.

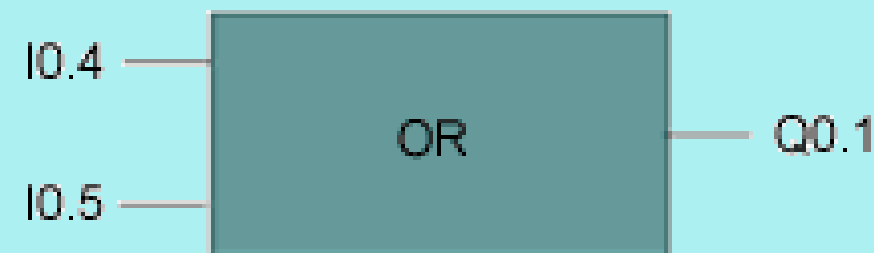
برنامه فوق به زبان STL بدین صورت است:

در این زبان از بلوکهای برنامه نویسی استفاده می شود.
به عنوان مثال بلوک AND , OR هر کدام با دو ورودی را مشاهده می نمایید.

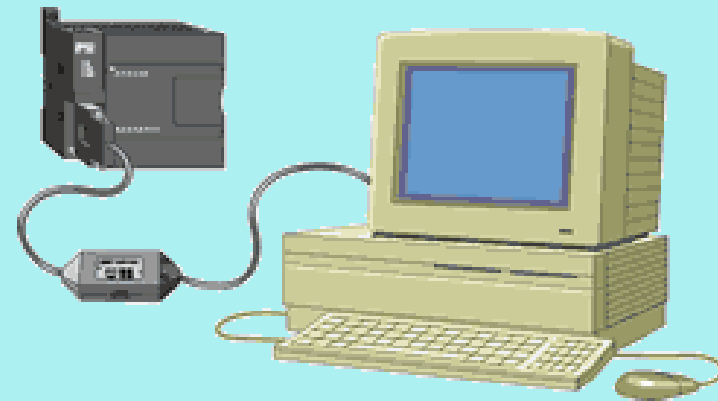
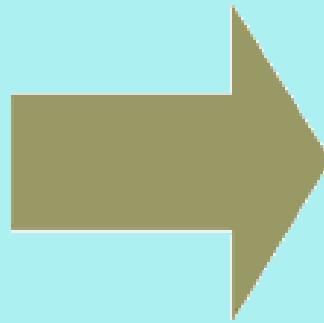
NETWORK 1



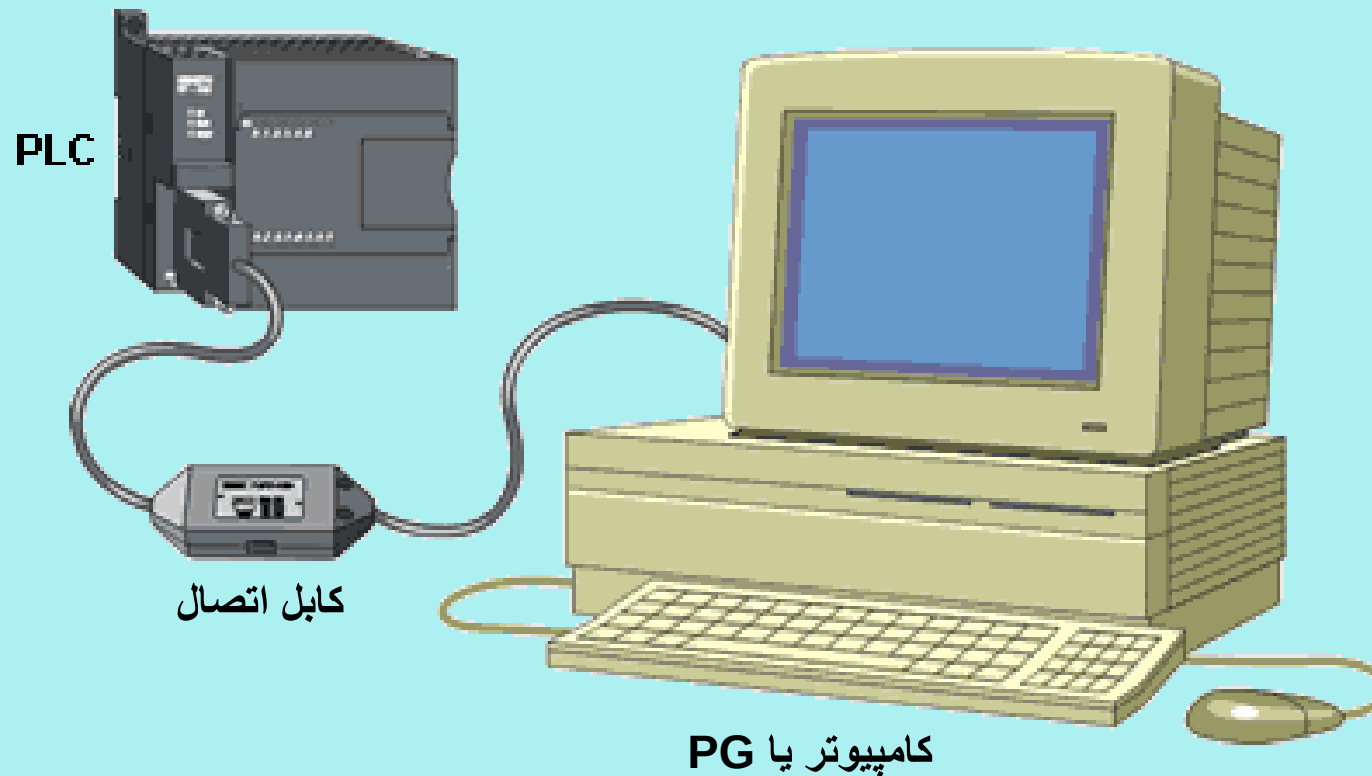
NETWORK 2



نرم افزار مجموعه ای از اطلاعات است که برای کامپیوتر و PLC قابل استفاده است.
نرم افزار شامل دستورالعمل ها یا برنامه هایی است که سخت افزار را هدایت می کند.



سخت افزار همان تجهیزات واقعی است.
PLC، کامپیوتر و کابل اتصال مثال هایی از سخت افزار هستند.



کیلو که مخفف آن K می باشد یعنی 1000 واحد.
 اما در کامپیوتر یا PLC یک کیلو (1K) یعنی 1024 واحد. به این دلیل که در کامپیوتر یا PLC از سیستم اعداد باینری استفاده می شود. (۲ به توان ۱۰ برابر با ۱۰۲۴ می شود).
 یک کیلو بسته به نوع حافظه می تواند ۱۰۲۴ بیت، ۱۰۲۴ بایت یا ۱۰۲۴ word باشد.

1 Bit
2 Bits
3 Bits



1024 Bits

1 Byte
2 Bytes
3 Bytes



1024 Bytes

1 Word
2 Words
3 Words

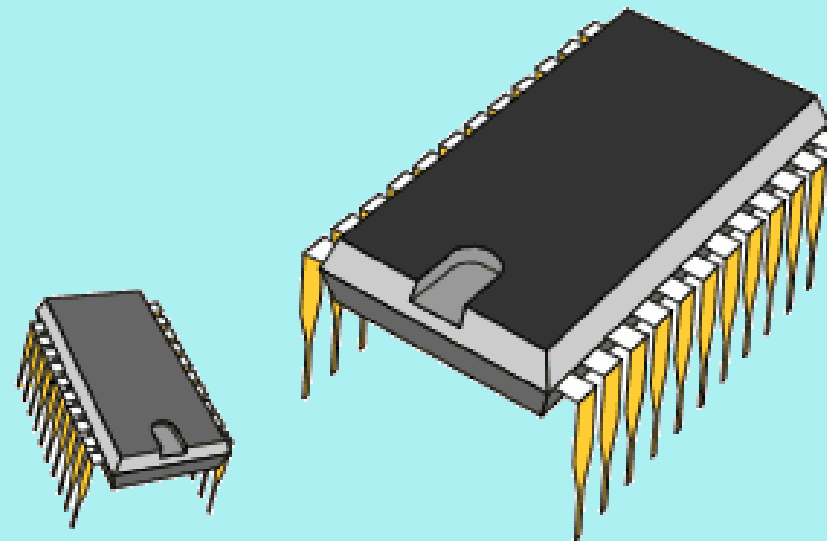


1024 Words



توسط حافظه با دستیابی تصادفی (RAM) اطلاعات مستقیماً می تواند روی هر آدرسی نوشته و یا از آن خوانده شود. از این حافظه به عنوان ناحیه ذخیره موقتی استفاده می شود. RAM حافظه ولتاژی است بنابراین برنامه ها و اطلاعات هنگام قطع برق، از بین می روند. اغلب یک باتری برای حفاظت اطلاعات هنگام قطع برق به کار می رود.

از حافظه فقط خواندنی (ROM) فقط می توان اطلاعات را خواند ولی نمی توان روی آن نوشت. و برای حفاظت برنامه ها یا اطلاعات از پاک شدن اتفاقی به کار می رود. ROM ولتاژی نیست بنابراین برنامه ها و اطلاعات هنگام قطع برق، از بین نمی روند. ROM عمدتاً برای ذخیره برنامه های پایه ای که قابلیت های PLC را مشخص می کند به کار می رود.

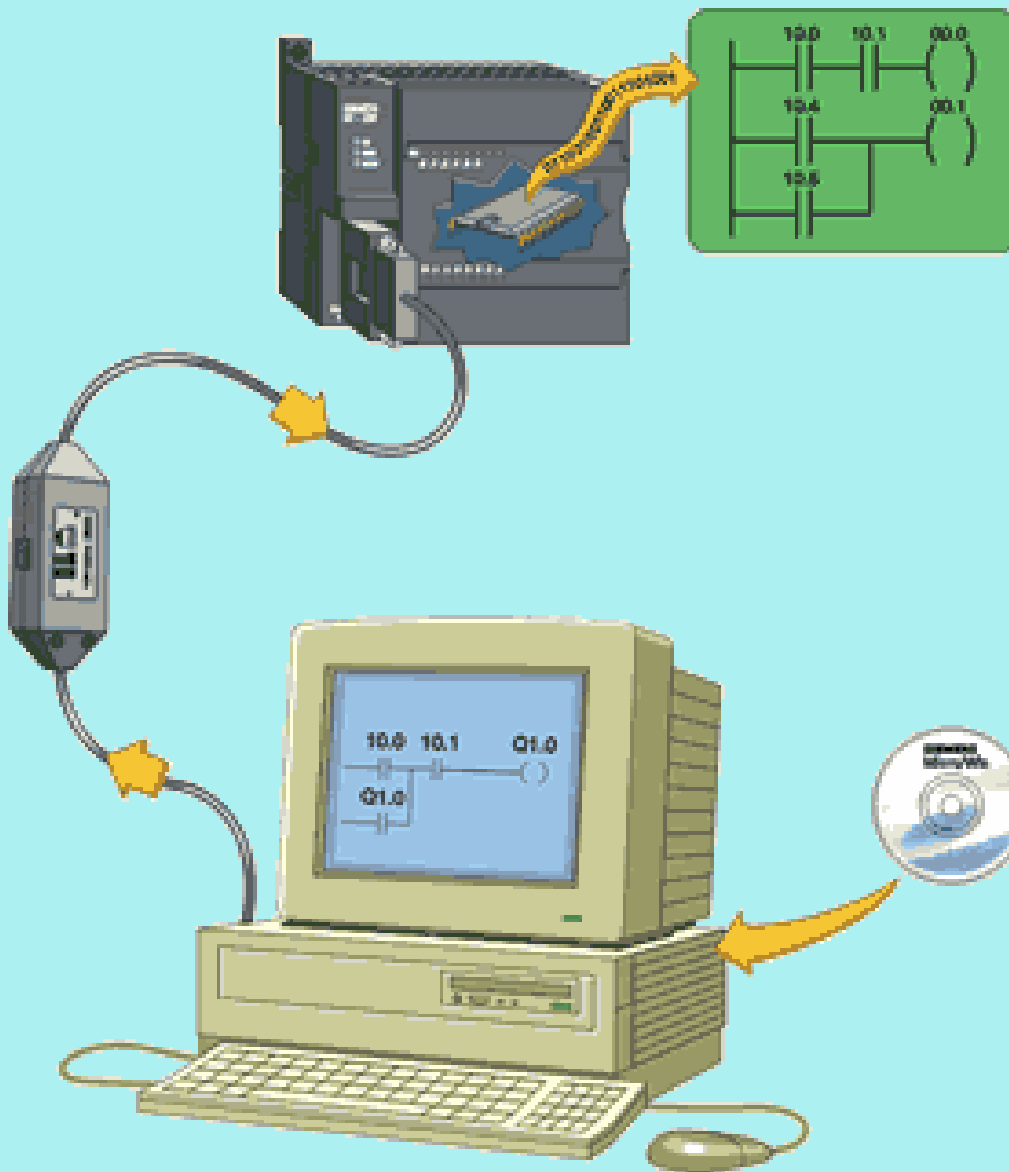


عمدتاً IC ها به عنوان
RAM یا ROM به کار می روند.

”حافظه فقط خواندنی برنامه ریزی شده قابل پاک شدن“ (EPROM) طوری طراحی می شوند که بتوان اطلاعات را بدون تغییر به راحتی خواند.
این نوع حافظه فقط با تابش اشعه ماوراء بنفش پاک می شوند. در صورتی که EEPROM ها به صورت الکترونیکی پاک می شوند.

Firmware یا سفت افزار، یک نرم افزار کاربر با کاربرد خاص بوده و در EPROM نوشته شده و به عنوان جزیی از سخت افزار تحویل داده می شود.
به PLC امکان عملکردهای پایه ای را می دهد.





حافظه PLC نوع S7 200 به سه ناحیه تقسیم می شود:

- فضای برنامه
- ✓ فضای اطلاعات
- ✓ فضای پارامترها

فضای برنامه:

دستورالعمل های برنامه در این قسمت ذخیره می شوند. فضای اطلاعات و نقاط I/O را کنترل میکند. دستورالعمل های LAD و STL توسط کامپیوتر نوشته شده سپس در این فضا بارگذاری (LOAD) می شوند.

فضای اطلاعات:

به عنوان ناحیه کار استفاده شده و حافظه هایی برای محاسبات، ذخیره موقتی نتایج میانی، و مقادیر ثابت دارند. تایمرها، کانترها و ورودی-خروجی های آنالوگ در این بخش جای دارند.

فضای پارامترها

پارامترهای قابل شکل دهی پیش فرض یا اصلاح شده در این ناحیه ذخیره می شوند.

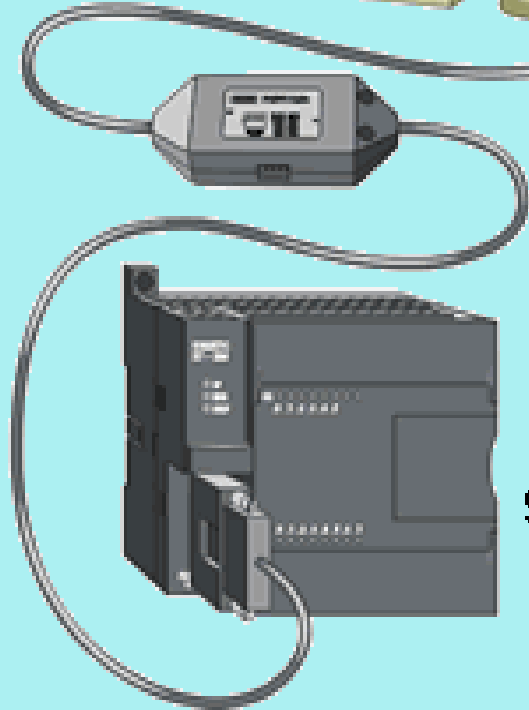
کامپیوتر یا PG



نرم افزار STEP 7



کابل اتصال PC / PPI

Siemens
SIMATIC
S7-200 PLC

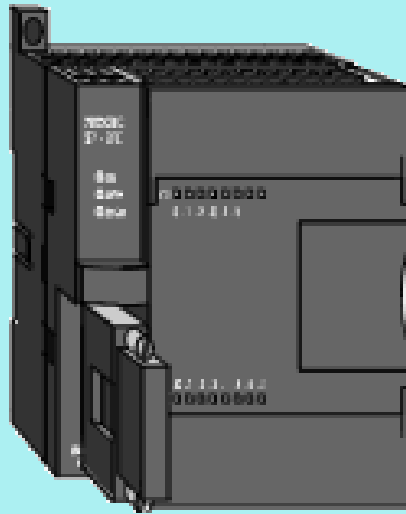
برای ایجاد یا تغییر برنامه احتیاج
به موارد زیر می باشد:

- ✓ PLC
- ✓ کامپیوتر معمولی یا صنعتی (PG)
- ✓ نرم افزار
- ✓ کابل اتصال

به علت راحتی کاربرد، در این درس
PLC نوع S7-200 آموزش داده می شود.

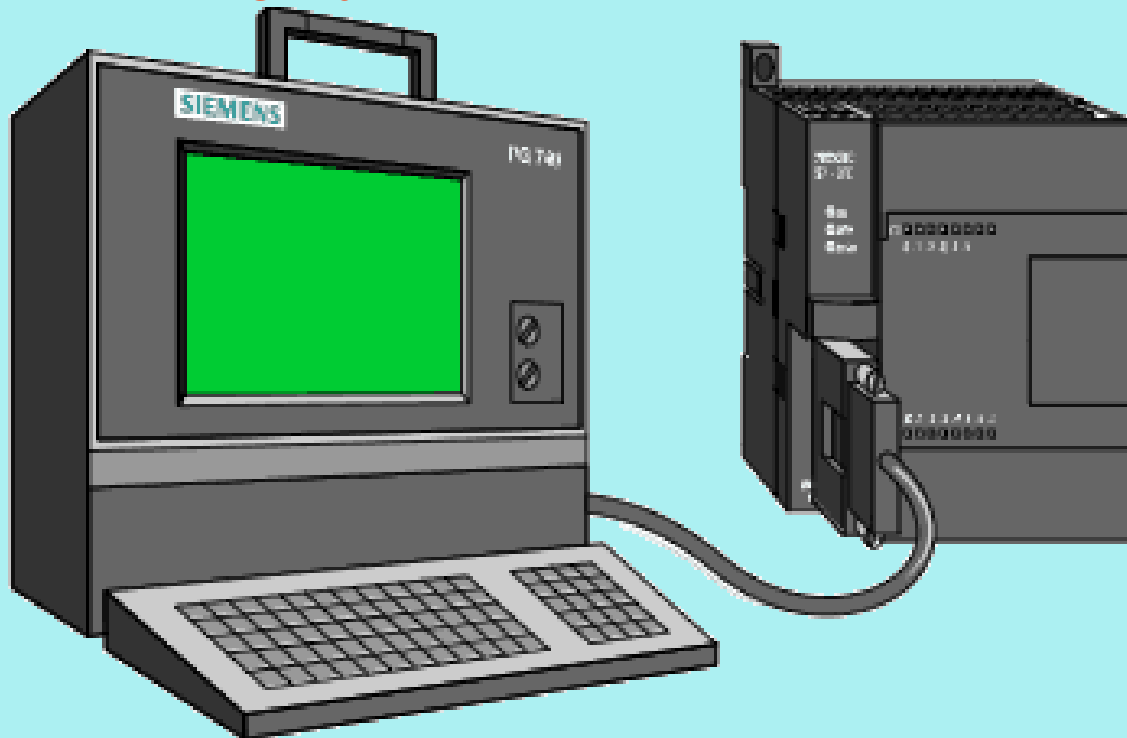
آموزش با PLC





برنامه توسط يك "وسیله برنامه نویسی" یا PG ایجاد می شود
و سپس به PLC منتقل می شود.
برنامه S7-200 با استفاده از يك وسیله برنامه نویسی
دارای نرم افزار SIMATIC S7 ایجاد می شود

مثلاً PG 740



يك برنامه نرم افزاری كه روي يك PC اجرا مي شود براي ايجاد برنامه PLC به كار مي رود.
نرم افزار برنامه نويسي نوعاً به يك PLC يا يك خانواده PLC اختصاص دارد.
S7-200 از برنامه STEP 7 كه مانند ساير نرم افزارها روي كامپيوتر نصب مي شوند استفاده مي كند.
PG 720 و PG 740 روي خود، نرم افزار STEP 7 را دارند.

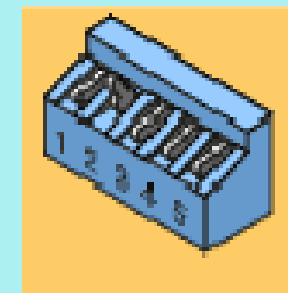


هنگام استفاده از کامپیوتر باید از کابل مخصوصی استفاده شود. این کابل PC/PPI نام دارد که توسط پورت سریال، کامپیوتر را به PLC اتصال می دهد. کلید روی این کابل، امکان انتخاب سرعت انتقال اطلاعات را می دهد.

کامپیوتر

کابل PC/PPI

PLC

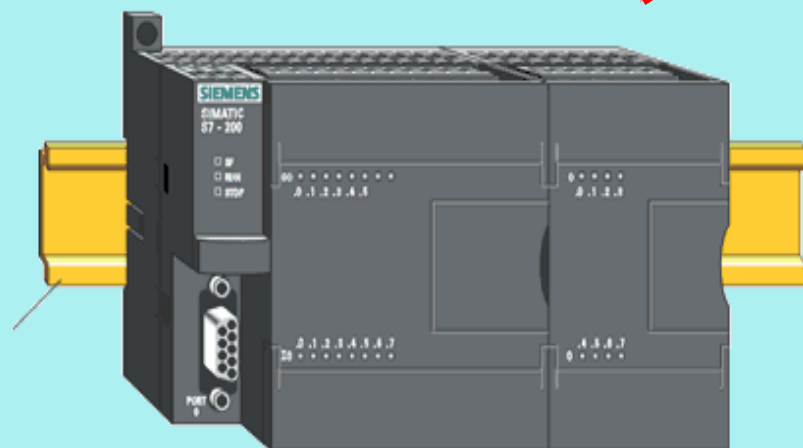


کلید انتخاب سرعت
انتقال اطلاعات

برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



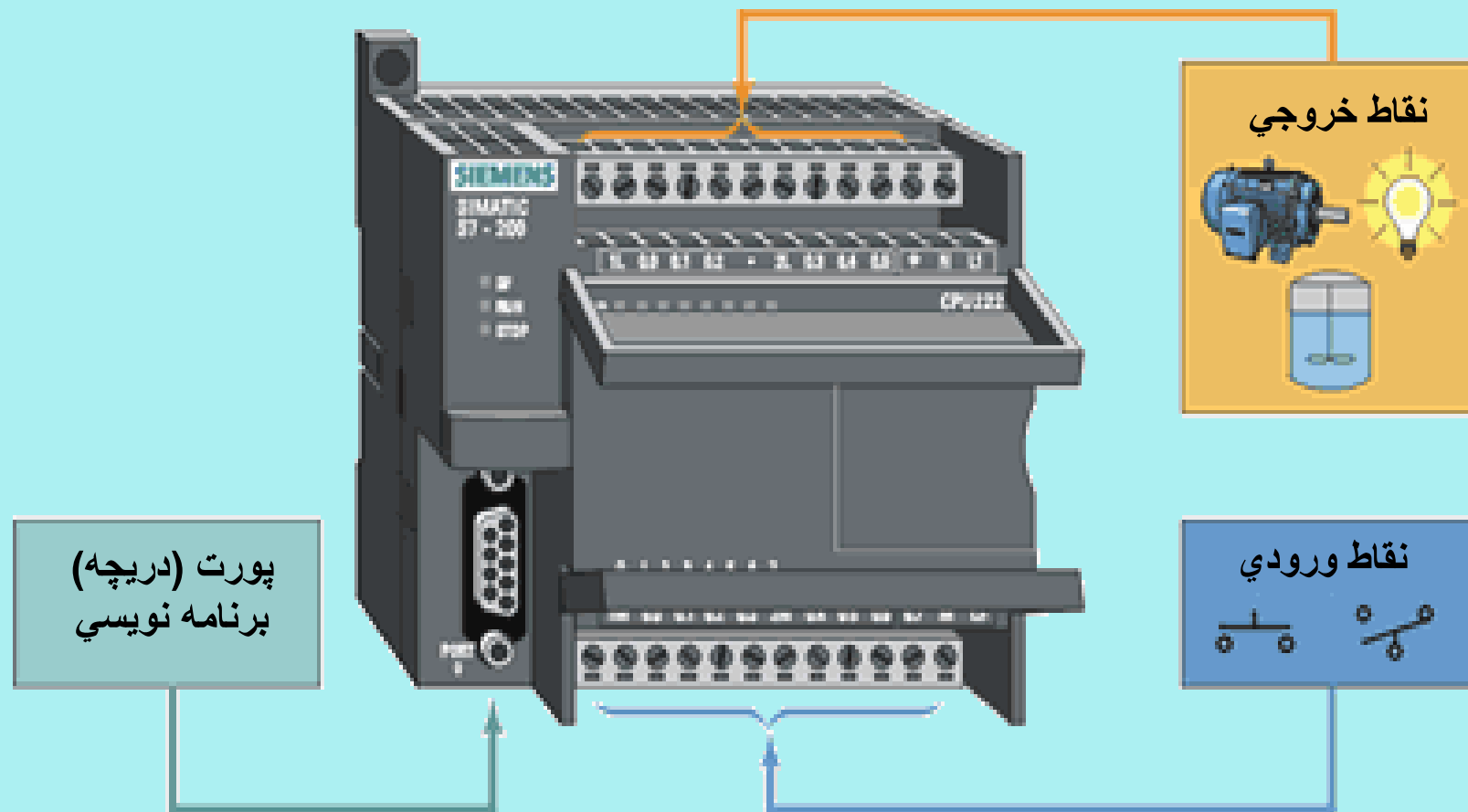
آشنایی با يك میکرو PLC



آشنایی با PLC



کوچکترین شماره خانواده SIMATIC، نوع S7-200 است.
ورودی-خروجی ها و CPU به صورت یکپارچه می باشند.



جدول زیر چهار مدل CPU موجود برای S7-200 را نشان میدهد.
دو نوع منبع تغذیه DC و AC موجود است

Model Description	Power Supply	Input Types	Output Types
221 DC/DC/DC	20.4-28.8 VDC	6 DC Inputs	4 DC Outputs
221 AC/DC/Relay	85-264 VAC 47-63 Hz	6 DC Inputs	4 Relay Outputs
222 DC/DC/DC	20.4-28.8 VDC	8 DC Inputs	6 DC Outputs
222 AC/DC/Relay	85-264 VAC 47-63 Hz	8 DC Inputs	6 Relay Outputs
224 DC/DC/DC	20.4-28.8 VDC	14 DC Inputs	10 DC Outputs
224 AC/DC/Relay	85-264 VAC 47-63 Hz	14 DC Inputs	10 Relay Outputs
226 DC/DC/DC	20.4-28.8 VDC	24 DC Inputs	16 DC Outputs
226 AC/DC/Relay	85-264 VAC 47-63 Hz	24 DC Inputs	15 Relay Outputs

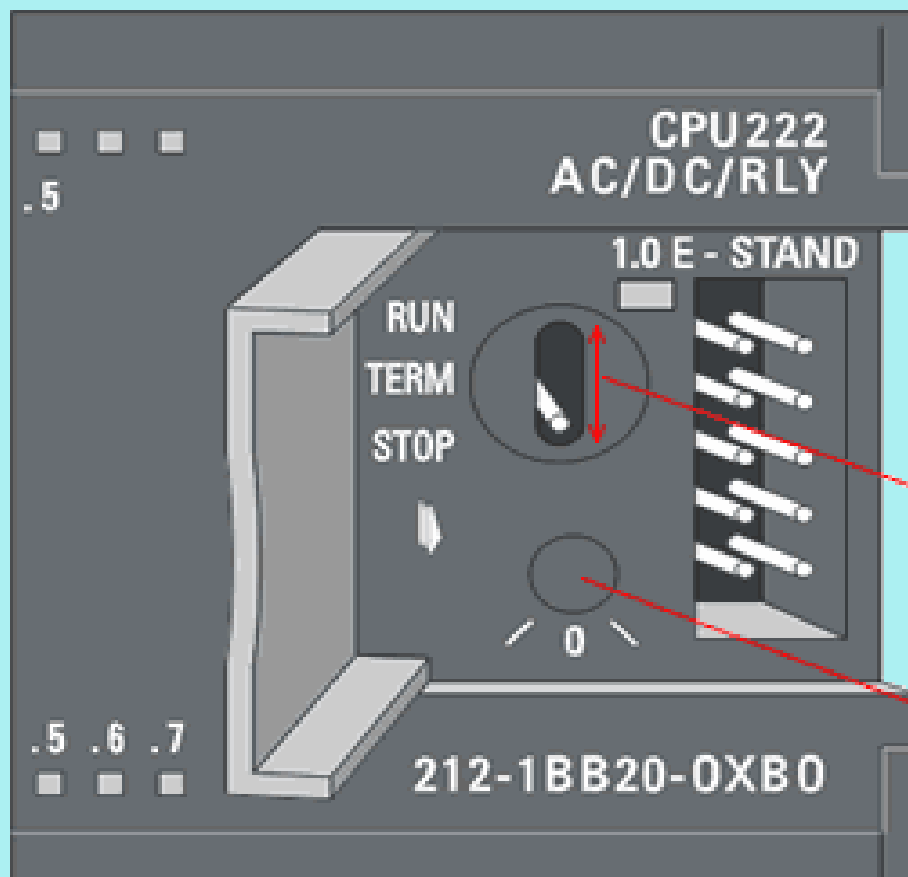
مدل، نشانگر نوع CPU، نوع منبع تغذیه و نوع ورودی و خروجی هاست



Features	CPU 221	CPU 222	CPU 224	CPU 226
Memory				
Program	4 kbytes	4 kbytes	8 kbytes	8 kbytes
User Data	2 kbytes	2 kbytes	5 kbytes	5 kbytes
Memory Type	EEPROM	EEPROM	EEPROM	EEPROM
Memory Cartridge	EEPROM	EEPROM	EEPROM	EEPROM
Data Backup	50 Hours	50 Hours	190 Hours	190 Hours
I/O				
Local Digital I/O	6 In/4 Out	8 In/6 Out	14 In/10 Out	24 In/16 Out
Maximum Number of Expansion Modules	None	2	7	7
Max Digital I/O with Expansion	6 In/4 Out	40 In/38 Out	94 In/74 Out	128 In/120 Out
Max Analog I/O with Expansion	None	8 In/2 Out or 0 In/4 Out	28 In/7 Out or 0 In/14 Out	28 In/7 Out or 0 In/14 Out

Feature	CPU 221	CPU 222	CPU 224	CPU 226
Instructions				
Boolean Execution Speed	0.37 μ s/Inst.	0.37 μ s/Inst.	0.37 μ s/Inst.	0.37 ms/Inst.
Internal Relays	256	256	256	256
Counters	256	256	256	256
Timers	256	256	256	256
Sequential Control Relays	256	256	256	256
For/Next Loops	Yes	Yes	Yes	Yes
Integer Math (+-*/)	Yes	Yes	Yes	Yes
Real Math (+-*/)	Yes	Yes	Yes	Yes

وقتي کلید حالت در وضعیت RUN است، CPU در حال اجرای برنامه است.
تغییر کلید حالت به وضعیت STOP برنامه را متوقف می کند.
تغییر کلید حالت به وضعیت TEMP انتخاب وضعیت را به کامپیوتر واگذار می نماید.

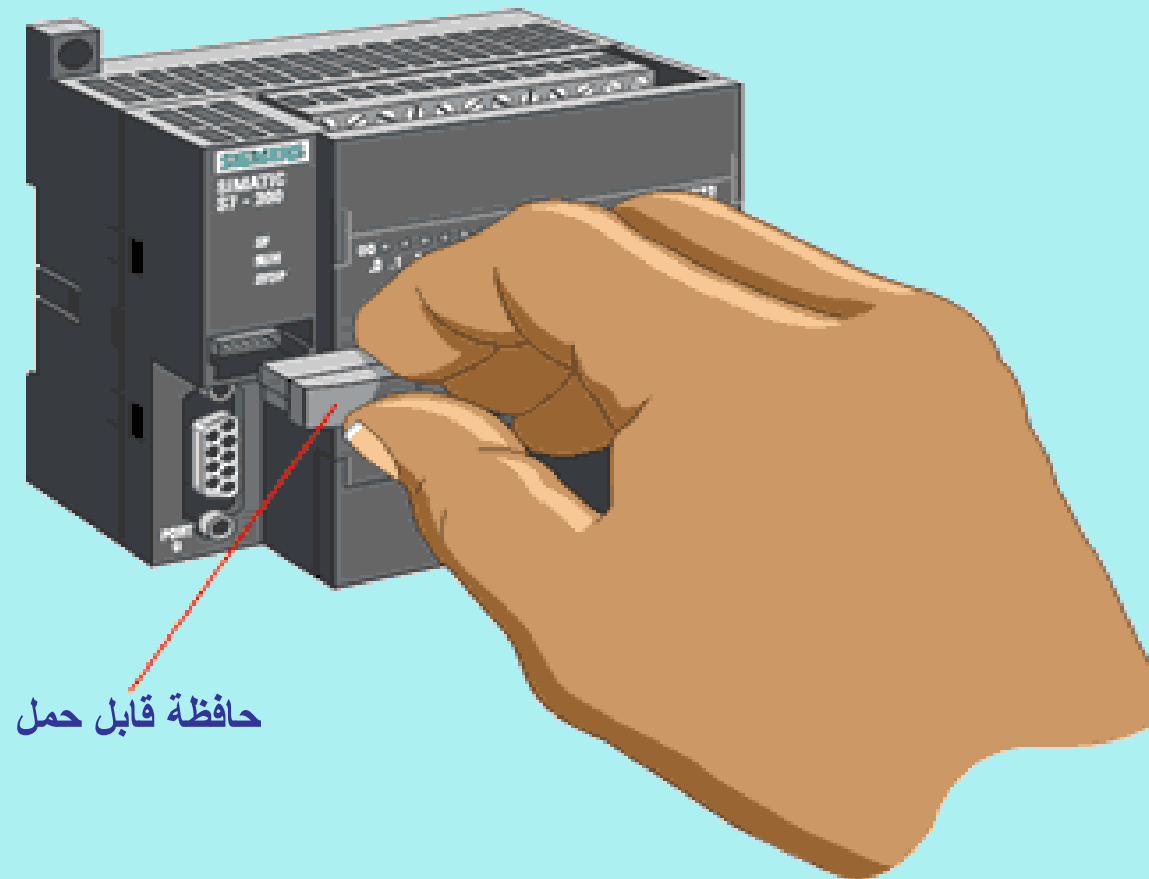


کلید حالت

تنظیمات
آنالوگ

تنظیمات آنالوگ، امکان افزایش یا کاهش مقادیر در حافظه مخصوص را می دهد. این مقادیر برای ارتقاء تایمر یا کانتر یا محدوده تنظیم به کار می روند.

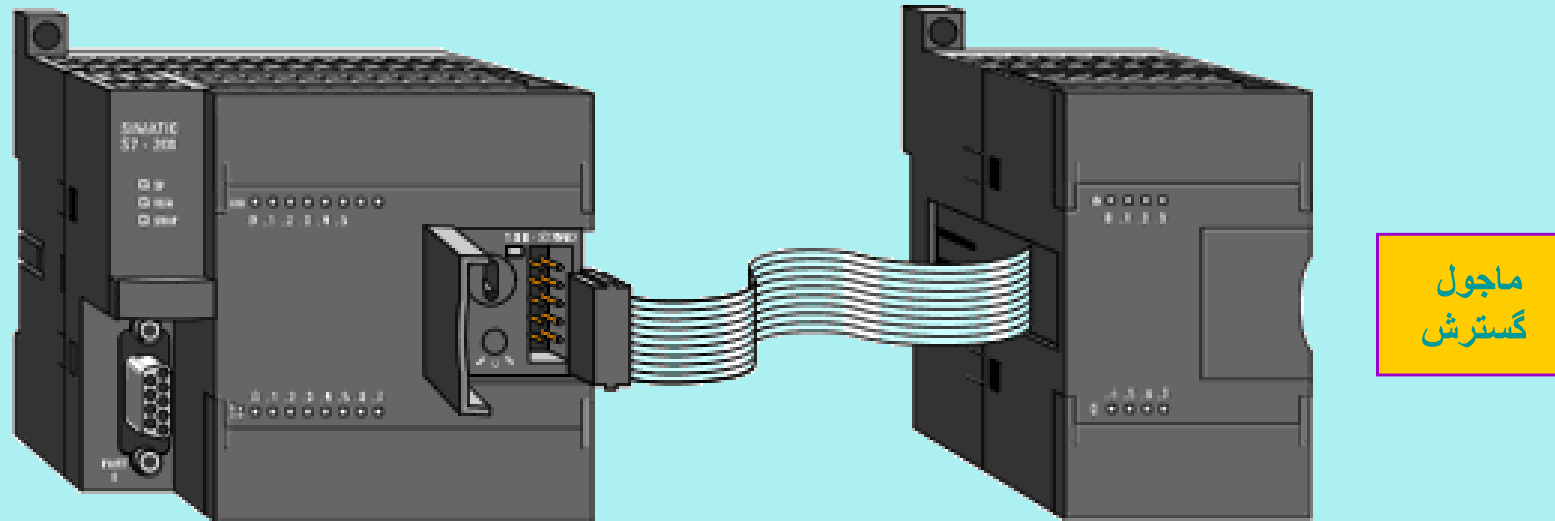
يك حافظه از نوع EEPROM براي انتقال اطلاعات از يك PLC به PLC ديگر ساخته شده است كه خريد آن اختياري مي باشد.



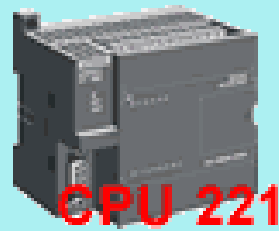
حافظه قابل حمل

S7-200 قابل گسترش است.

ماجول هاي گسترش، حاوي ورودی-خروجي هاي اضافي هستند، و با كابل نواري (روباني) به واحد اصلي متصل مي شوند. كابل نواري با يك درپوش محافظت مي گردد.



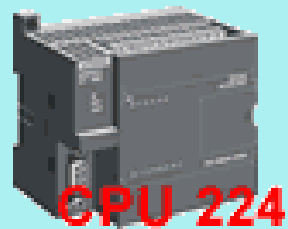
انواع CPU های خانواده S7 200، همراه با امکانات گسترش آنها (با ماژول های خارجی) مشاهده می شود.



۶ ورودی و ۴ خروجی بدون امکان گسترش



۸ ورودی و ۶ خروجی با امکان گسترش ۲ ماژول



۱۴ ورودی و ۱۰ خروجی با امکان گسترش ۷ ماژول



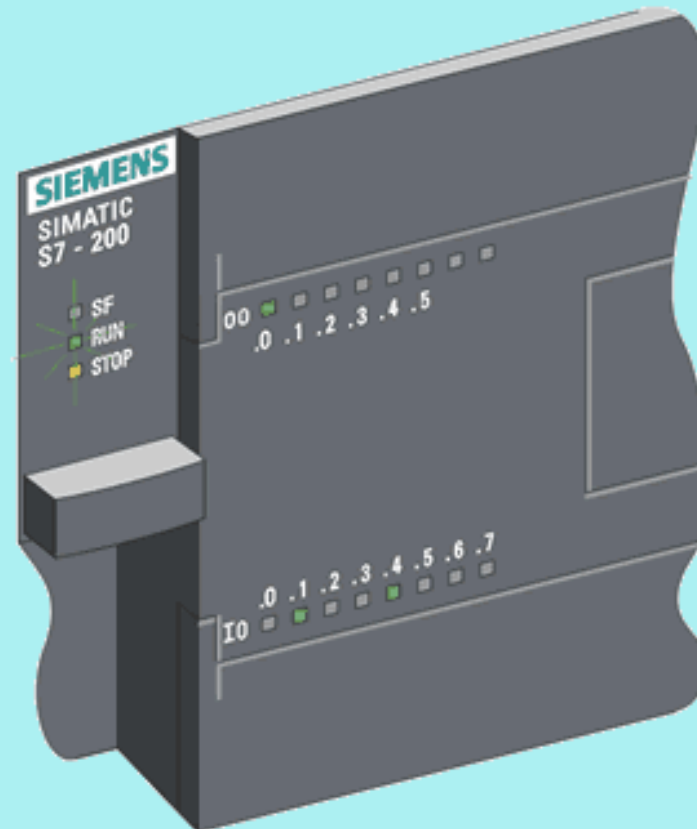
۲۴ ورودی و ۱۶ خروجی با امکان گسترش ۷ ماژول

آشنایی با S7-200

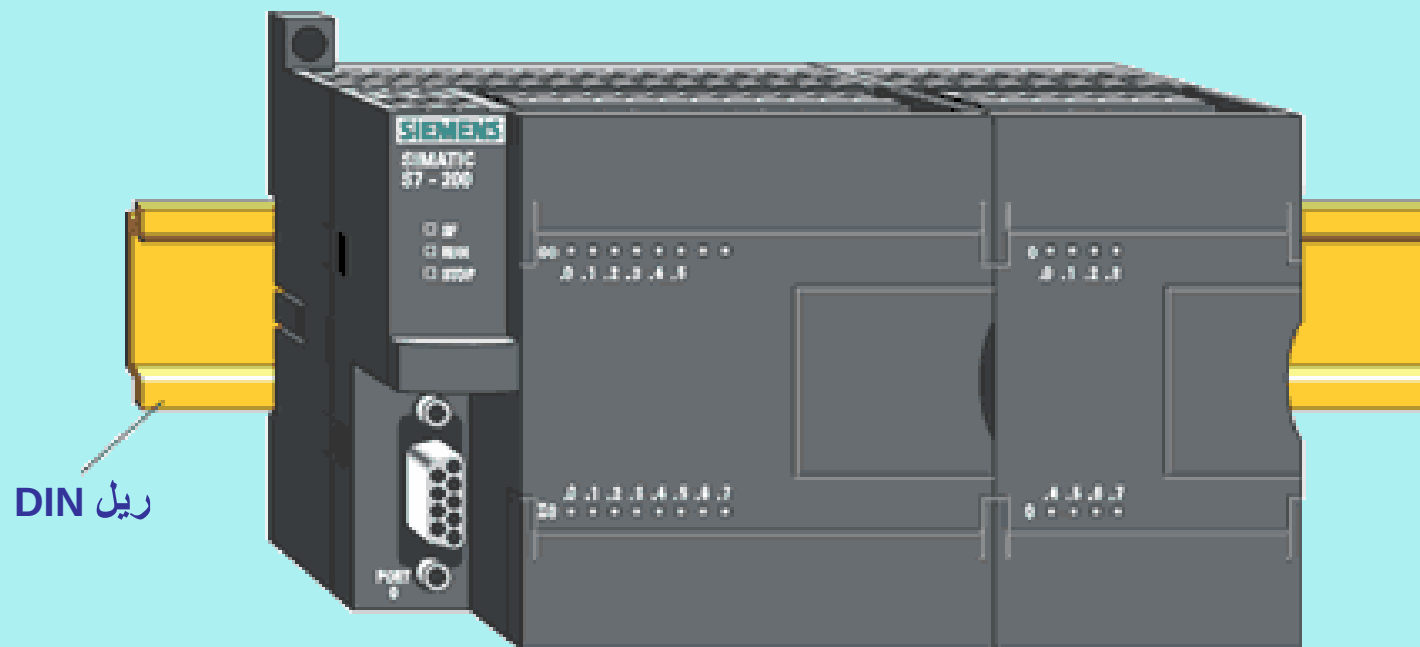


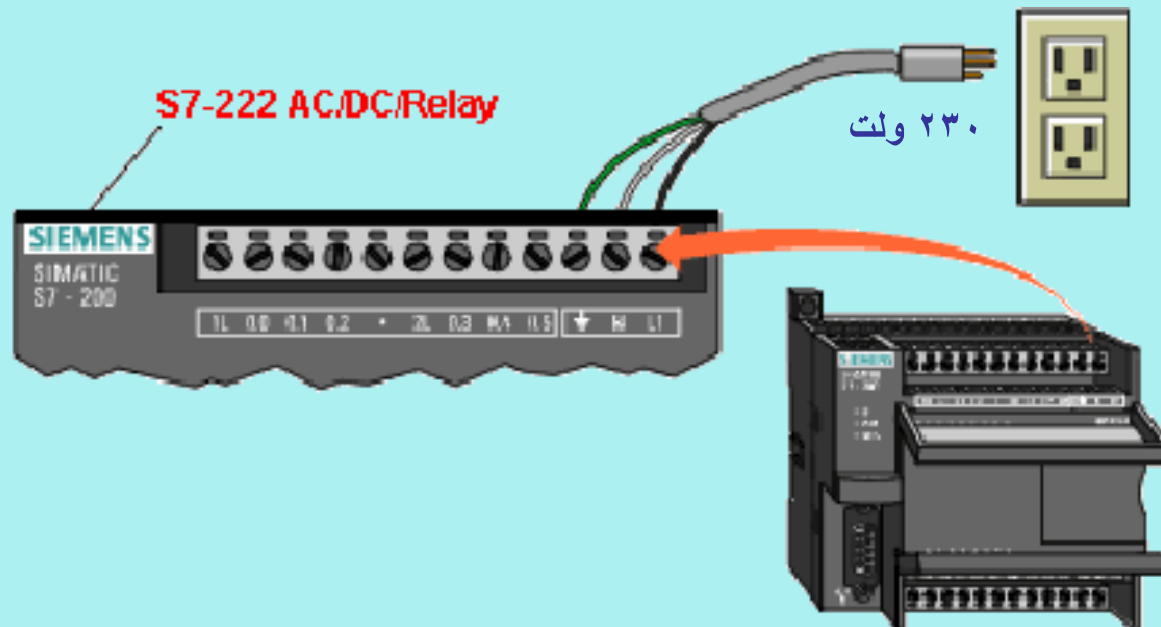
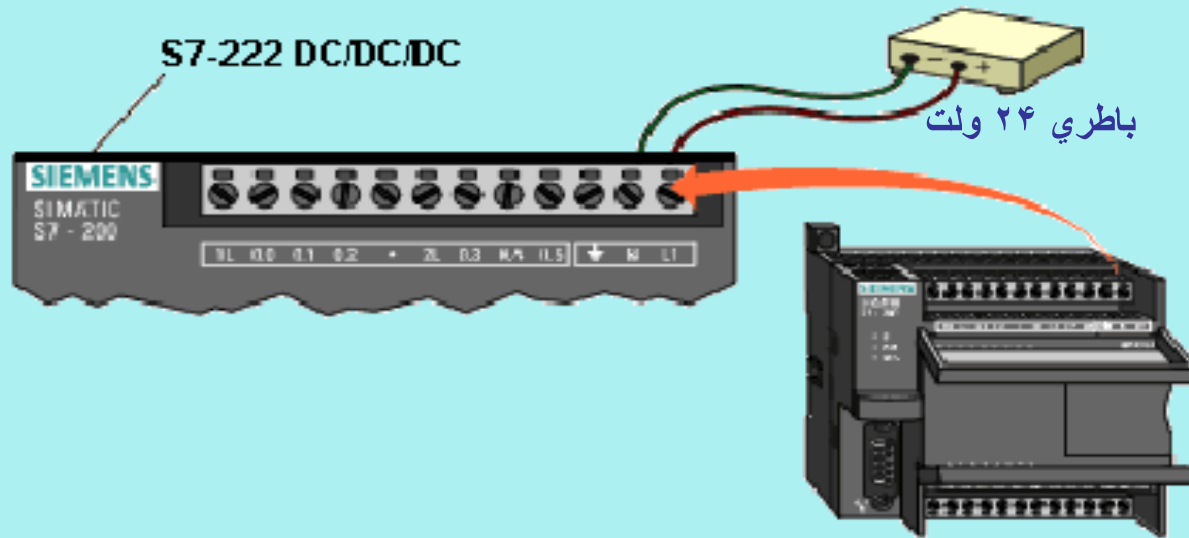
حالت کار CPU و وضعیت ورودی-خروجی ها با چراغ های کوچکی نشان داده می شوند مثلاً:

- ✓ اگر CPU در حالت RUN است، چراغ سبز مربوط به آن روشن می شود.
- ✓ اگر CPU در حالت STOP است، چراغ زرد مربوط به آن روشن می شود.
- ✓ اگر CPU ورودی خاصی را حس کند ، چراغ سبز مربوط به آن روشن می شود.



S7 200 يا روي ريل مخصوص به خود، ويا توسط سوراخ هاي پشت آن نصب مي شود.





بسته به نوع CPU انتخاب شده ،
PLC هاي خانواده S7-200 ميتوانند
به منبع 24V يا برق 120/230V
وصل شوند.
ترمينال هاي منبع تغذيه،
در سمت راست سري ترمينال ها
قرار دارند.



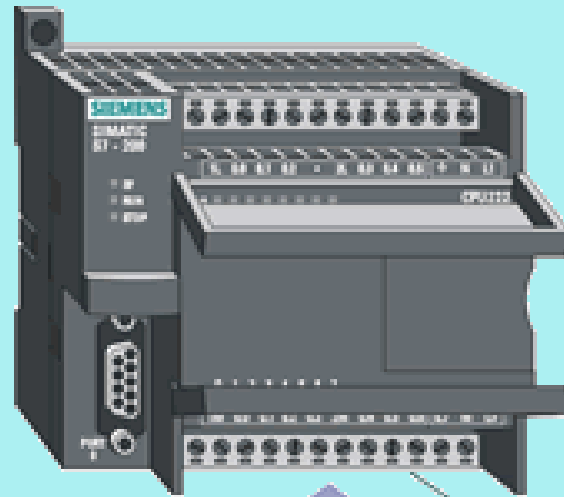
ورودی-خروجی های S7-200، روی ترمینال ها و نشان گرهای وضعیت نوشته شده است. آدرس ها با حرف و عدد نشان داده می شوند. نحوه خواندن آنها با یک مثال شرح داده می شود: در آدرس "I 0.0" حرف I به مفهوم ورودی (Input) عدد 0 اول، آدرس بایت، و 0 دوم آدرس بیت می باشد. جدول زیر ورودی-خروجی های مدل CPU 224 می باشد.

Q1.0	خروجی نهم	Q0.0	خروجی اول	I1.0	ورودی نهم	I0.0	ورودی اول
Q1.1	خروجی دهم	Q0.1	خروجی دوم	I1.1	ورودی دهم	I0.1	ورودی دوم
		Q0.2	خروجی سوم	I1.2	ورودی یازدهم	I0.2	ورودی سوم
		Q0.3	خروجی چهارم	I1.3	ورودی دوازدهم	I0.3	ورودی چهارم
		Q0.4	خروجی پنجم	I1.4	ورودی سیزدهم	I0.4	ورودی پنجم
		Q0.5	خروجی ششم	I1.5	ورودی چهاردهم	I0.5	ورودی ششم
		Q0.6	خروجی هفتم			I0.6	ورودی هفتم
		Q0.7	خروجی هشتم			I0.7	ورودی هشتم

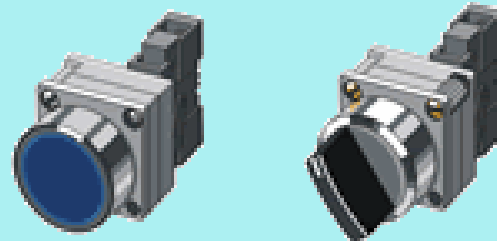
بیت یک از بایت یک

بیت هفت از بایت صفر

وسایل ورودی مانند کلیدهای فشاری و سایر سنسورها به ترمینال های ورودی (از زیر درپوش مخصوص) وصل می شوند.



ورودی ها به اینجا وصل می شوند.



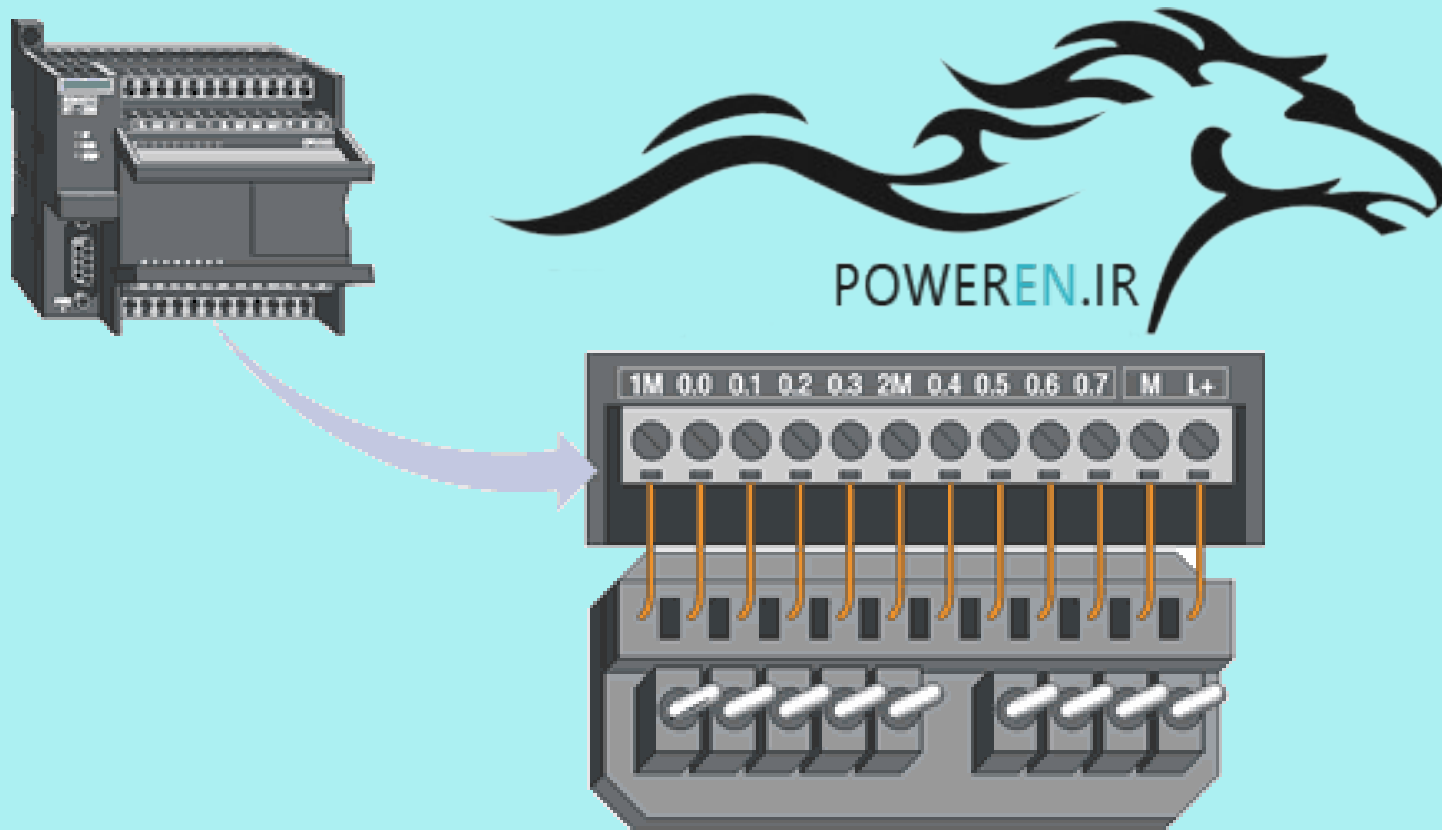
کلید فشاری

کلید

برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



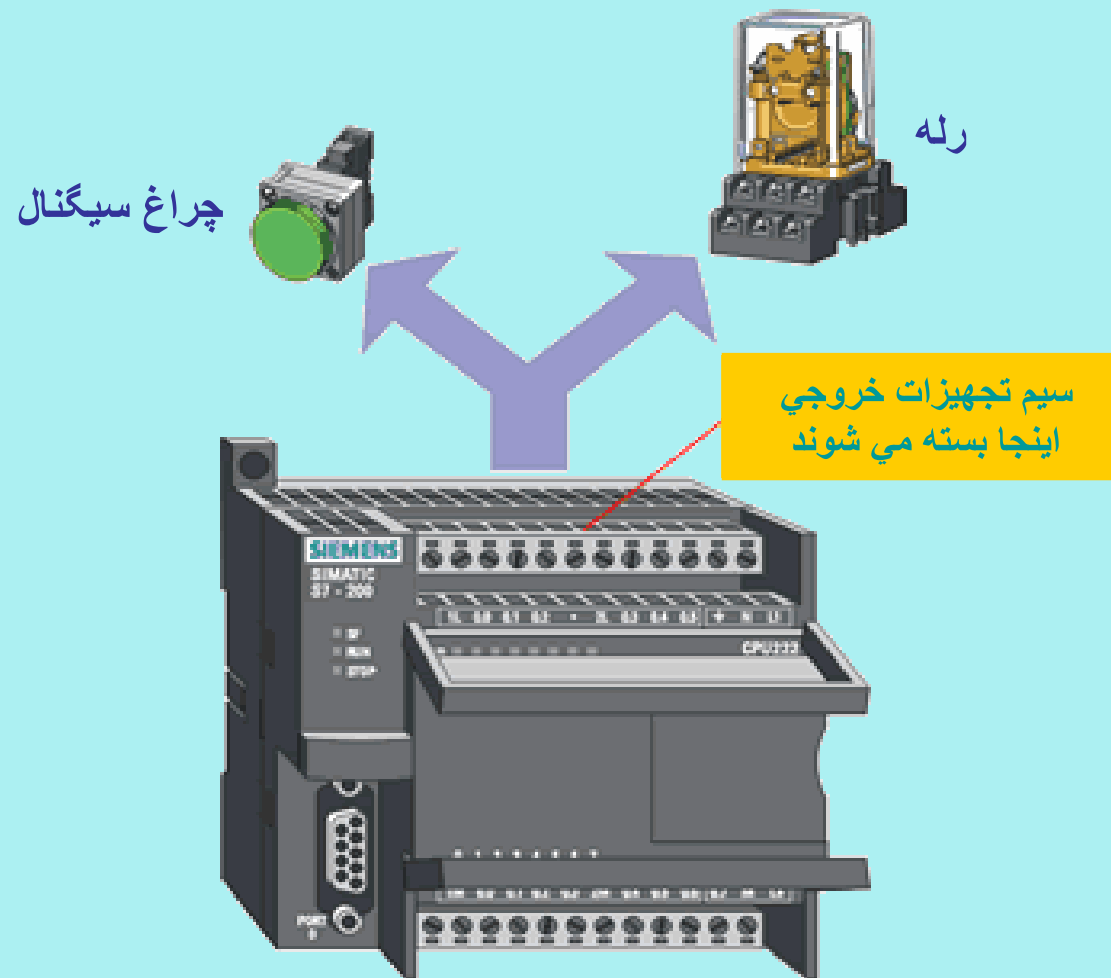
روش متداول آزمایش يك برنامه استفاده از كليدهای آماده می باشد.
 يك طرف این كليدها به منبع 24V و طرف دیگر به يکی از ورودی ها وصل هستند.
 قبل از اتصال ورودی ها به سنسور ها و كليد های واقعی، صحت برنامه نوشته شده با این كليدها بررسی می شود.
 اگر كليدی وصل شود، روی ورودی مربوطه، ولتاژ 24V می افتد و ورودی يك می شود.



كليد های آماده جهت آزمایش برنامه



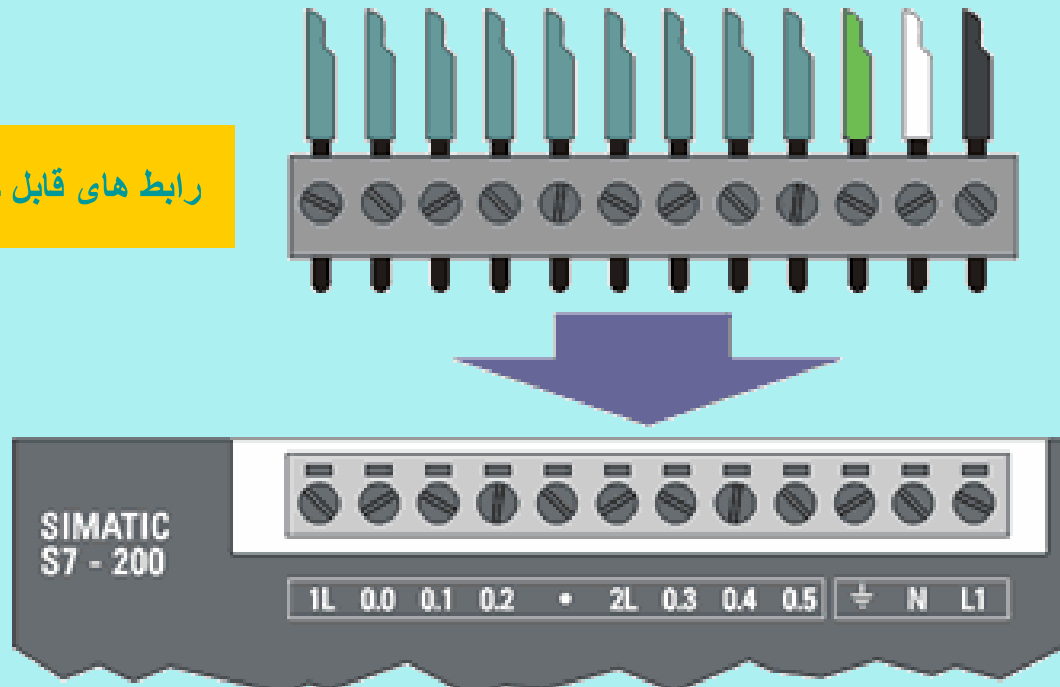
تجهيزات خروجي مانند رله ها به ترمينالهاي مخصوص وصل مي شوند.
LED ها (ديودهاي نوراني) روي نشانگر وضعيت، نمايشگر وضعيت هر کدام از خروجي ها مي باشد.



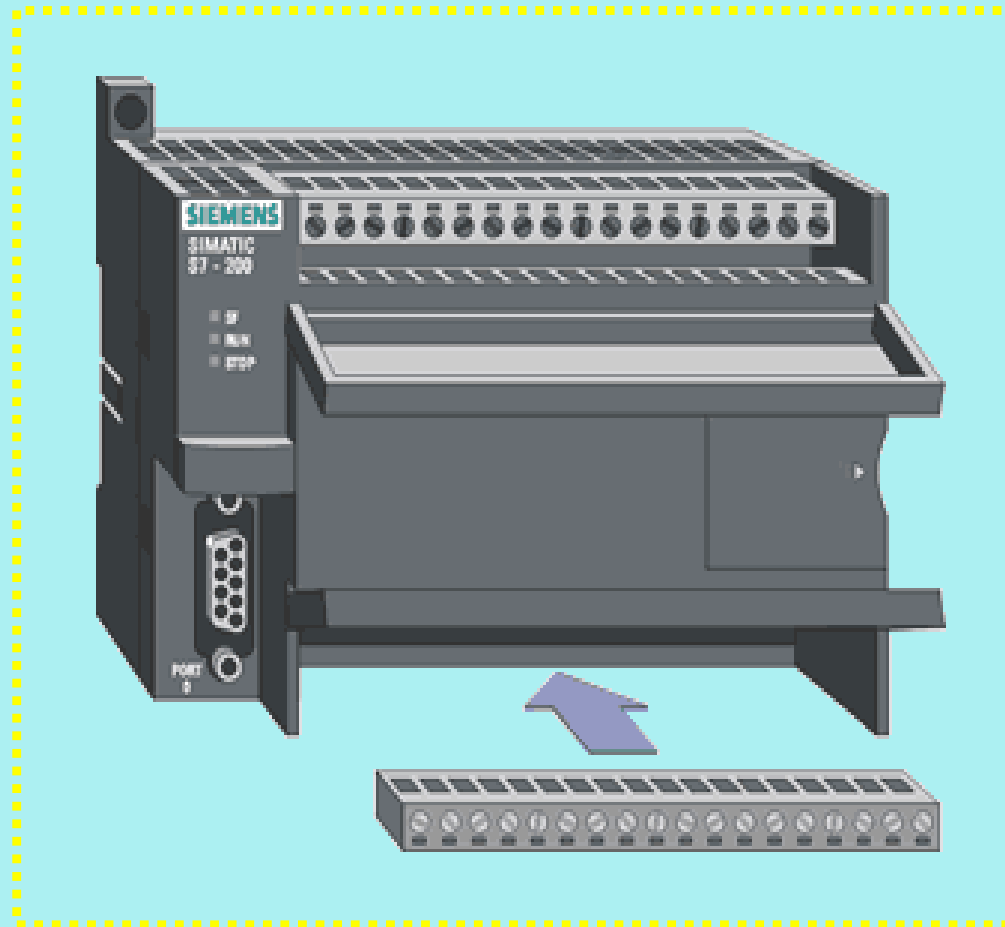
رابط هايي طراحي شده اند كه بدون تغيير سيم بندي، مي توانند از روي يك PLC به PLC ديگر، يا از يك ماجول به ماجول ديگر سوار شوند.

رابط های قابل جدا شدن

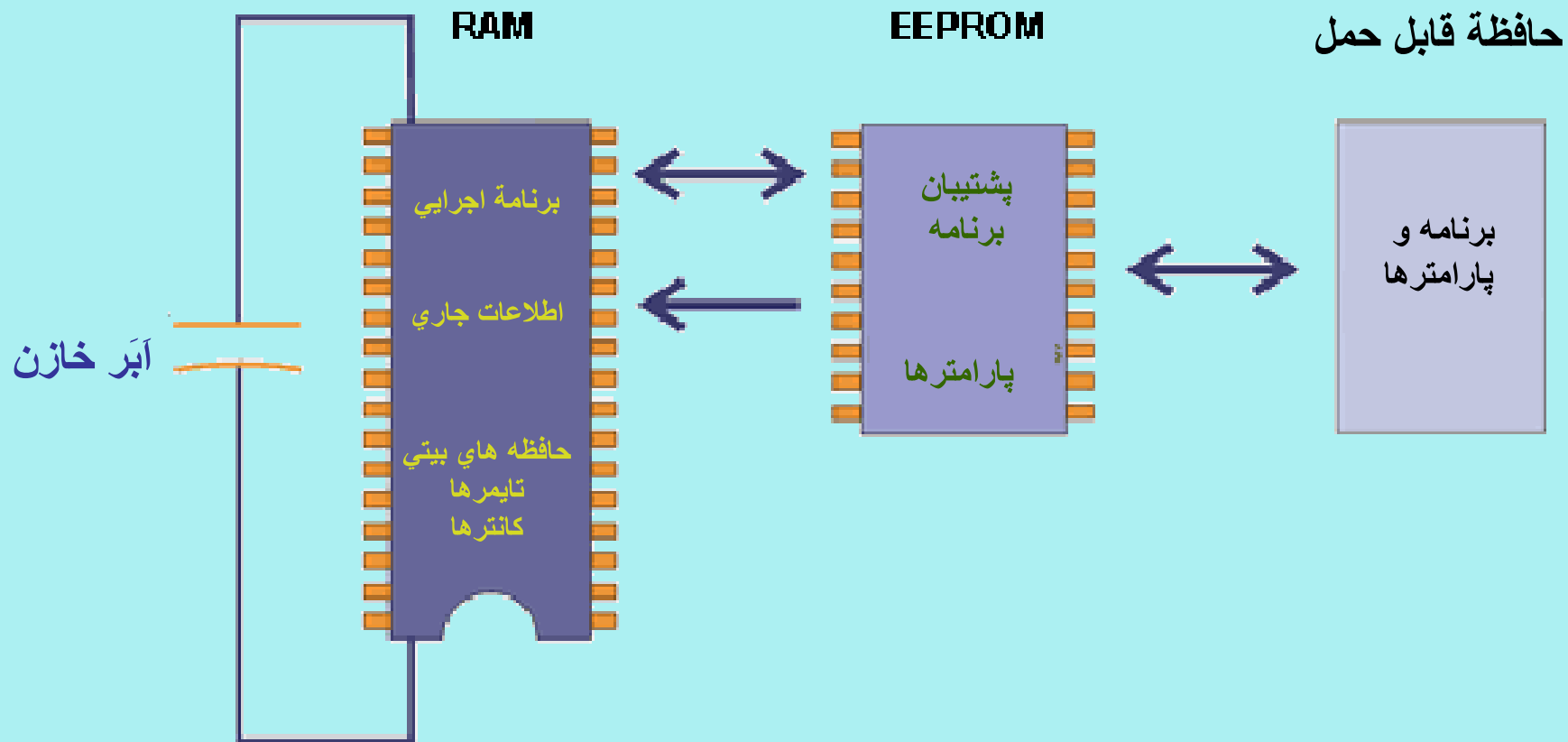
ورودی PLC



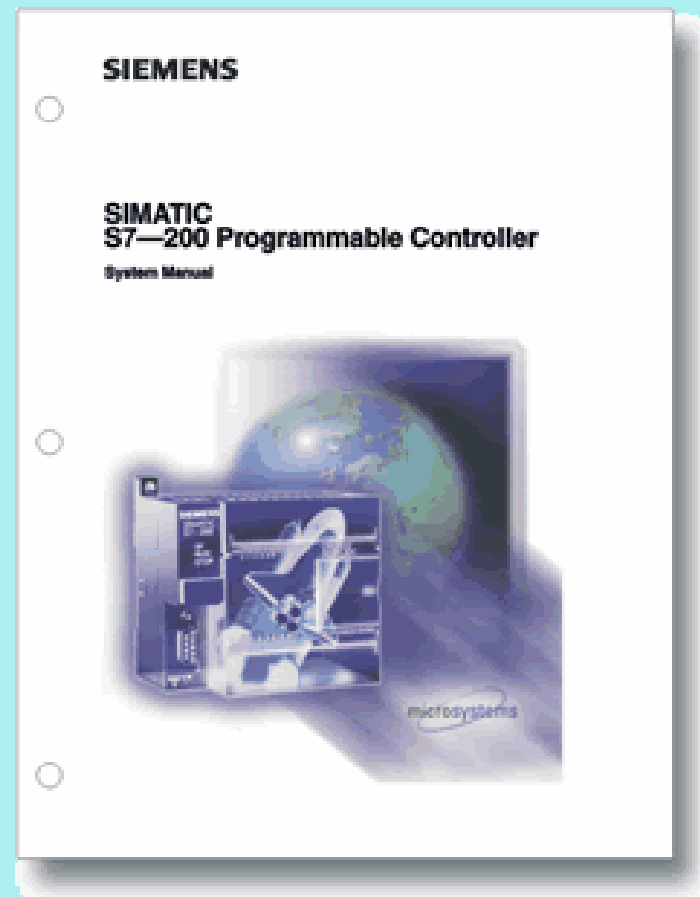
مدل هاي S7-224 و S7-226 احتياجي به رابط ندارند. در عوض ترمينال ها مستقيماً بيرون کشيده مي شوند. اين کار باعث مي شود هنگام تعويض يا تعمير PLC، سيم بندي بدون تغيير بماند.



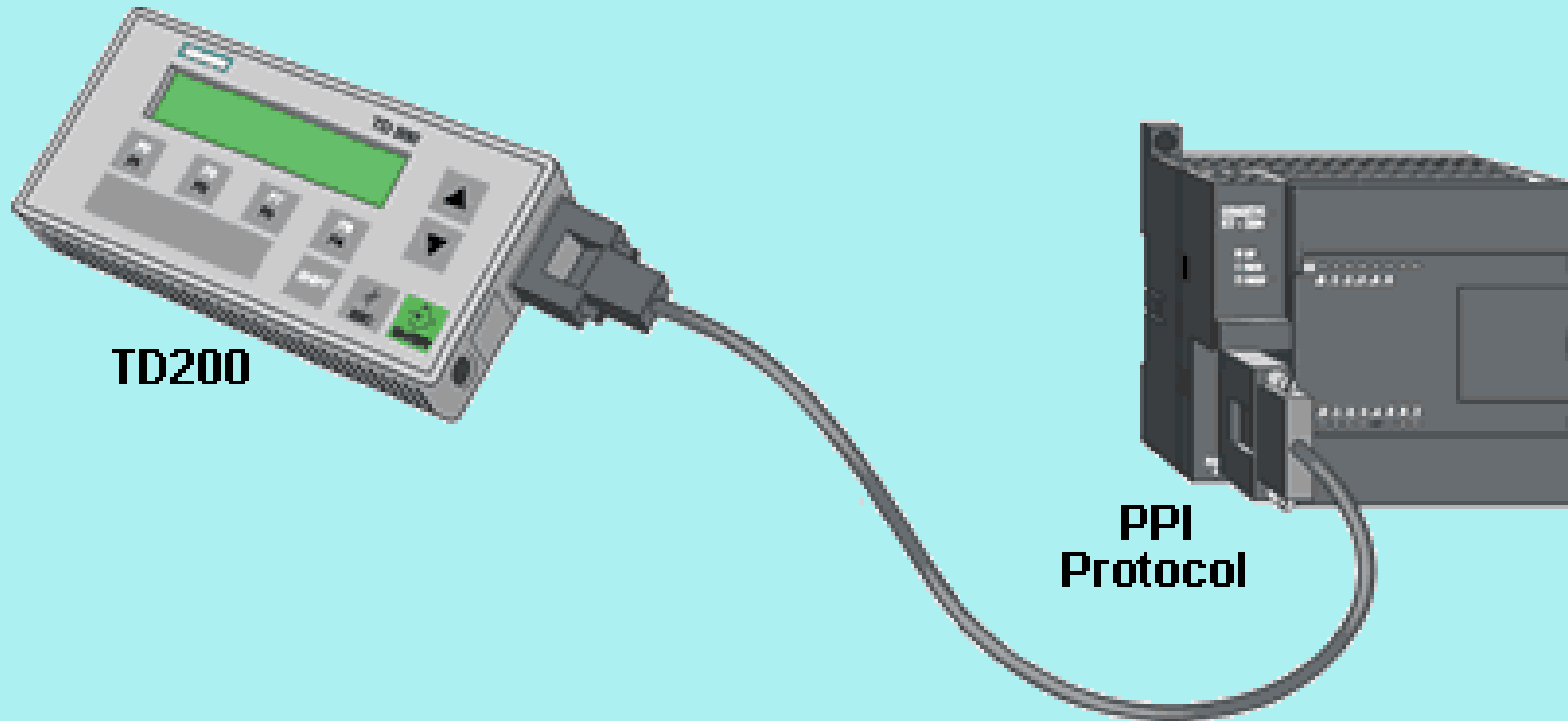
آبر خازن به دليل طولاني بدون زمان نگهداری شارژ، به اين شكل نامگذاري شده است.
و از اطلاعات ذخيره شده RAM هنگام قطع برق محافظت مي کند.
براي S7-222 , S7221 ، اطلاعات RAM تا پنجاه ساعت محافظت مي گردد.



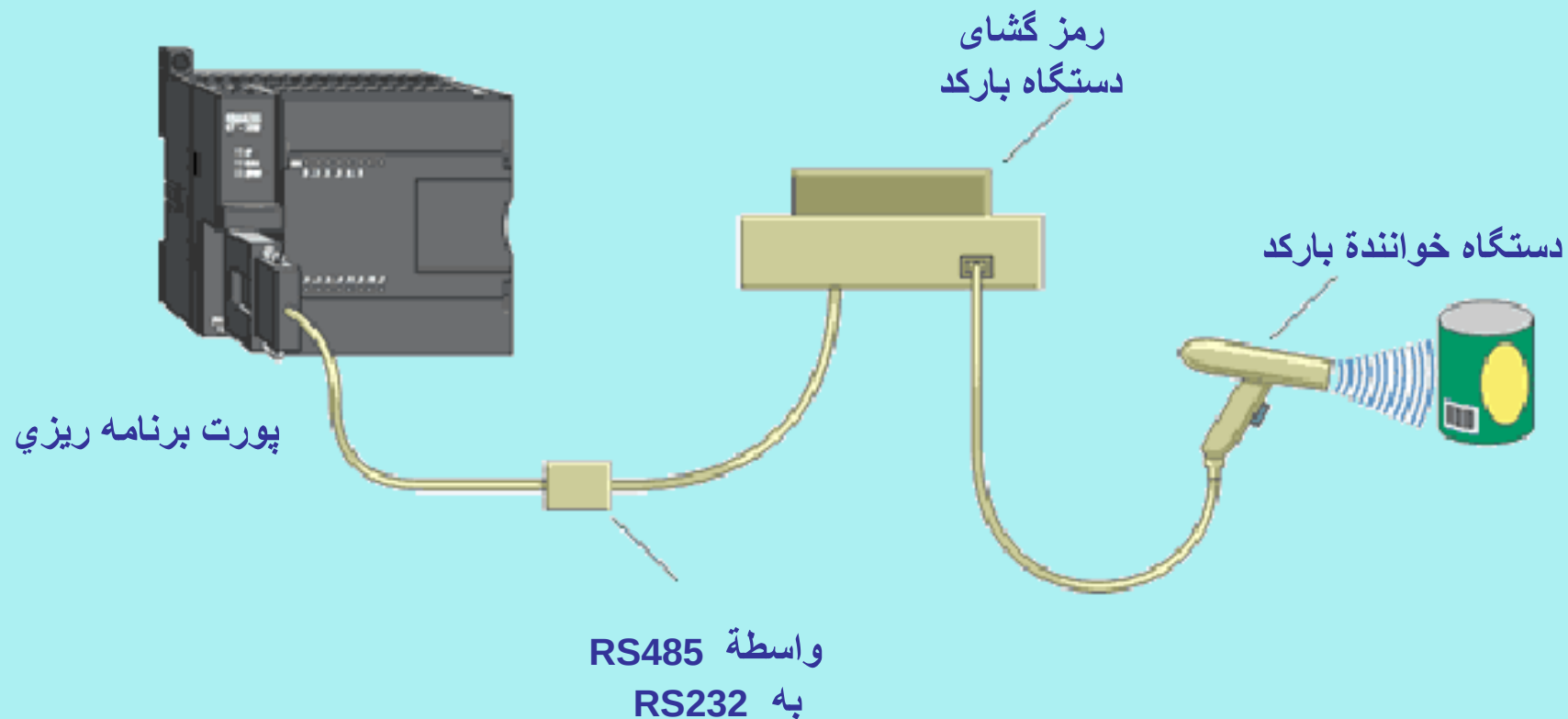
اطلاعات کامل نصب و برنامه ریزی SIMATIC S7-200 در این کتاب مرجع موجود است.



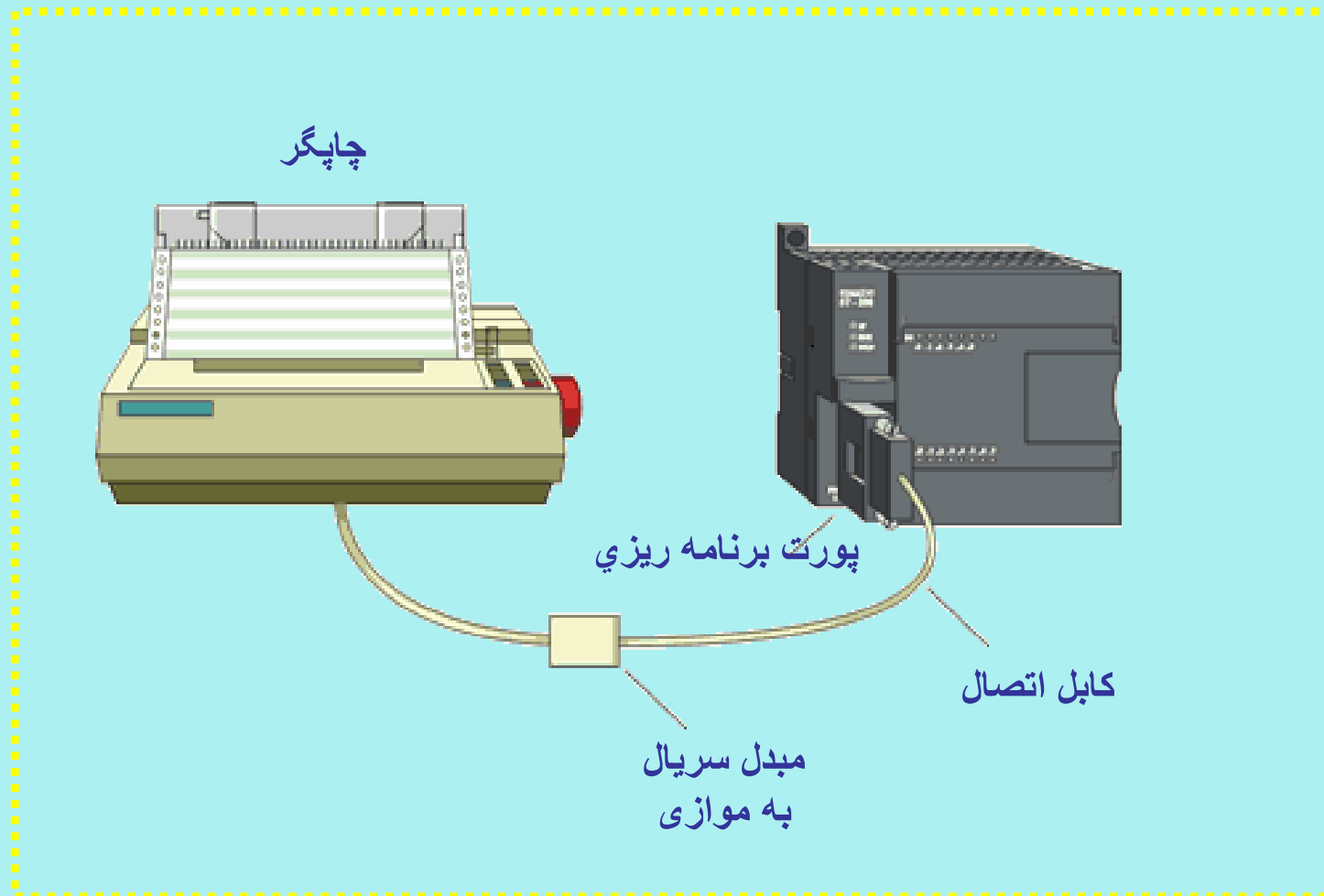
پورت (درگاه) برنامه ریزی S7200 با وسایل خارجی زیادی می تواند ارتباط برقرار کند.
یکی از آنها نمایشگر متن TD200 است که پیغام های S7-200 را نمایش می دهد.
منبع تغذیه آن یا مستقل است و یا از منبع PLC استفاده می کند.
تنظیم متغیرهای برنامه، فراهم کردن قابلیت Force کردن (بعداً توضیح داده می شود)
و تنظیم تاریخ و زمان از کاربرد های TD200 می باشد.



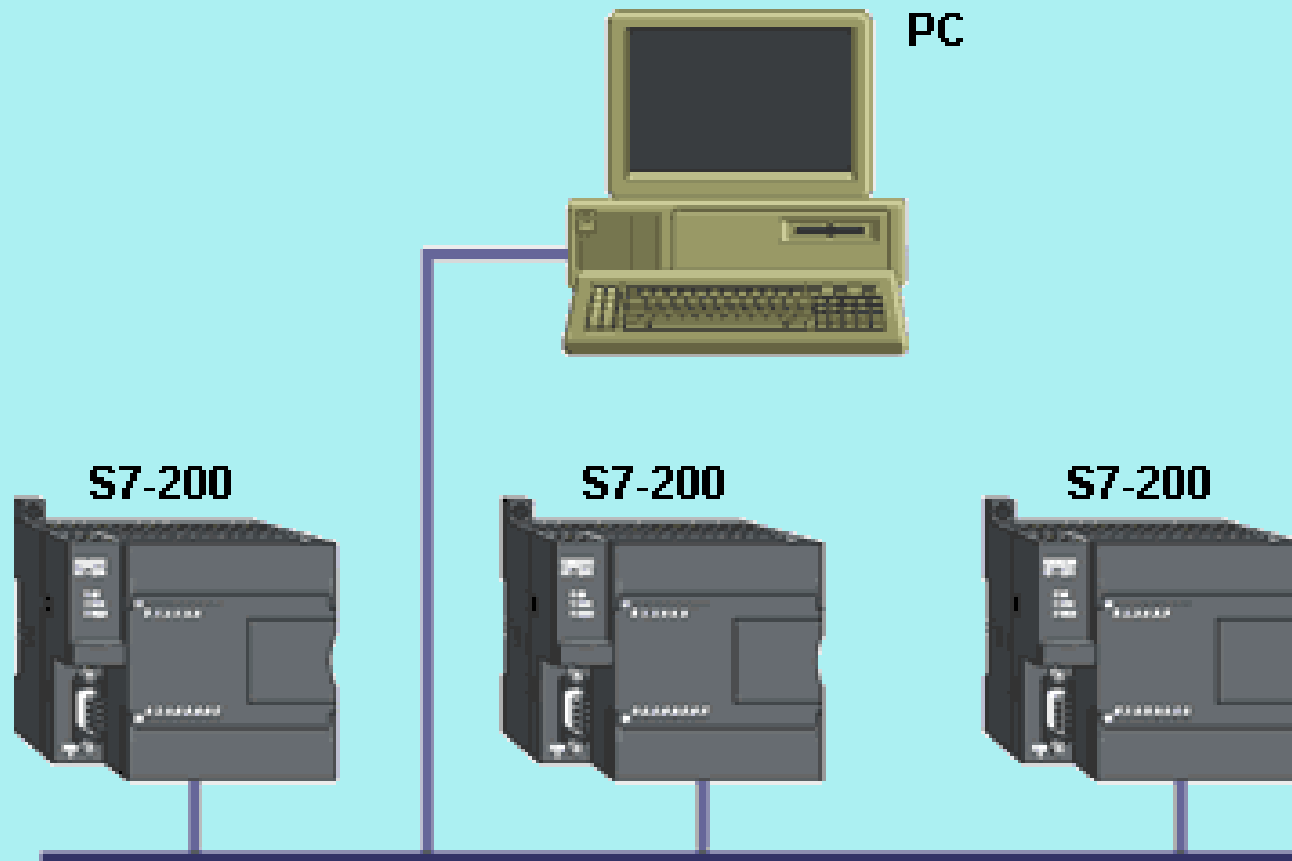
پورت برنامه ریزی، حالتی به نام “حالت پورت آزاد (Freeport)” دارد که اجازه می دهد دستگاه حس گر (مانند دستگاه “بارکد خوان”) به آن وصل شود.



حالت "پورت آزاد" اجازه اتصال PLC به چاپگر را نیز می دهد.



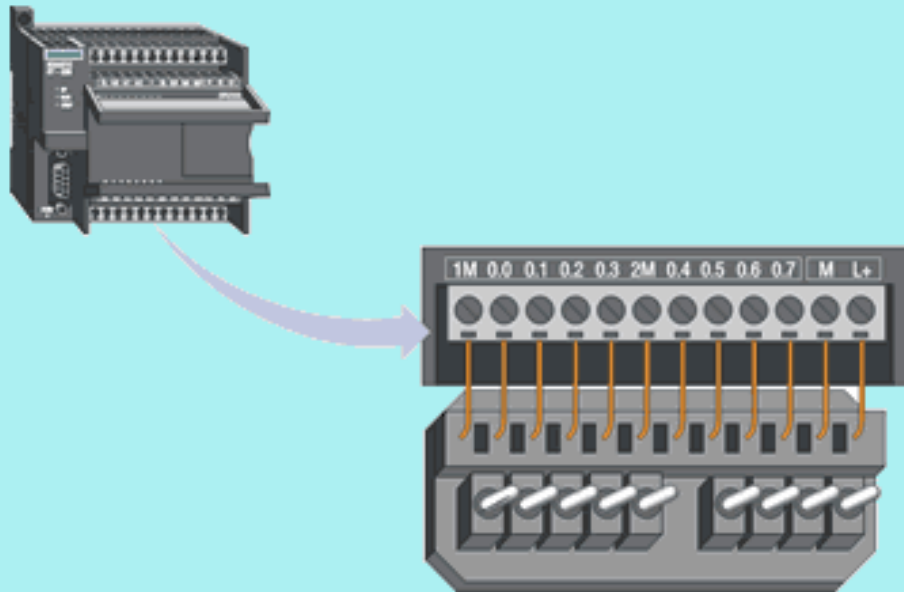
توسط يك كامپيوتر و يك كابل اتصال ، می توان چندین S7-200 را كنترل و آدرس دهی كرد.
می توان تا ۳۱ عدد S7-200 را بدون تكرار كننده (رپیتر) به يك كامپيوتر اتصال داد.



اتصال داخلي PPI



برنامه نویسی



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



Step 7-Micro/WIN32 نرم افزاري است که براي ايجاد برنامه هاي PLC S7-200 به کار مي رود.
اين نرم افزار شامل دستورالعمل هايي است که به سه بخش تقسيم مي شود:

- ✓ استاندارد
- ✓ خاص
- ✓ سرعت بالا



دستورالعمل هاي استاندارد:

در اغلب برنامه ها يافت مي شوند مانند تایمرها، شمارنده ها، دستورات ریاضی، منطقی و...

دستورالعمل هاي خاص:

براي اطلاعات دست ساز کاربرد دارند و شامل شیفت، جدول، جستجو، تبدیل و مي شوند

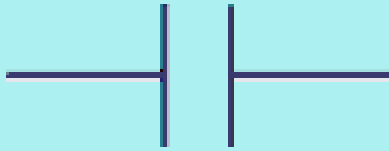
دستورالعمل هاي سرعت بالا:

بدون توجه به زمان اسکن PLC ، باعث وقوع پیوستن رخدادها و وقفه ها مي شوند.
شمارنده هاي سرعت بالا ، وقفه ها و.... از اطن نوع دستورالعمل ها هستند.

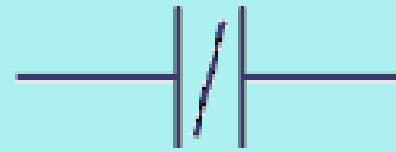
نرم افزار Step 7-Micro/WIN32 ، مي تواند به دو حالت مٲصل (On-Line) و منفصل (Off-line) کار کند.
در حالت On-line ، بايد کامپیوتر به PLC وصل باشد و تغییرات به آن منتقل مي شود.
در این حالت وضعیت هاي I/O را مي توان روی کامپیوتر رؤیت کرد.
و PLC را مي توان توسط کامپیوتر روشن، خاموش و یا ریست کرد.
در حالت Off-line برنامه را بدون اتصال به PLC مي توان تغییر داد.



زبان برنامه نویسی نردبانی (LAD) شامل دسته ای دستورالعمل ها و اجزاء کنترلی است که بیشترین استفاده را دارند. دو تا از پرکاربردترین آنها کنتاکت های در حالت عادی باز (NO) و در حالت عادی بسته (NC) می باشد. به صورت سمبلیک جریان از این کنتاکت ها هنگامی عبور می کند که بسته باشند. حالت بسته بودن را به زبان منطقی ، حالت صحیح آن کنتاکت (True) می گویند. کنتاکت NO ، وقتی True می شود که بیت وضعیتی ورودی یا خروجی که آنرا کنترل می کند یک یا High منطقی شود. کنتاکت NC وقتی True می شود که بیت وضعیتی ورودی یا خروجی که آنرا کنترل می کند صفر یا Low شود.

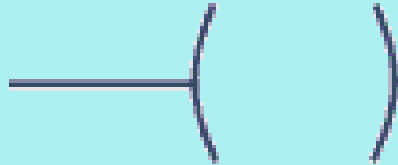


کنتاکت در حالت عادی باز (NO)



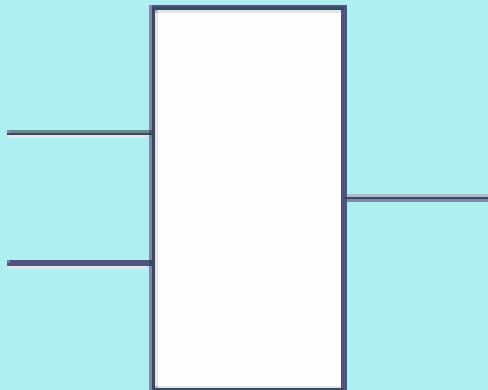
کنتاکت در حالت عادی بسته (NC)





بوئین

بوئین ها در واقع نمایشگر رله ها هستند. وقتی برق دار شوند، باعث روشن شدن خروجی مربوط به خود می شوند.

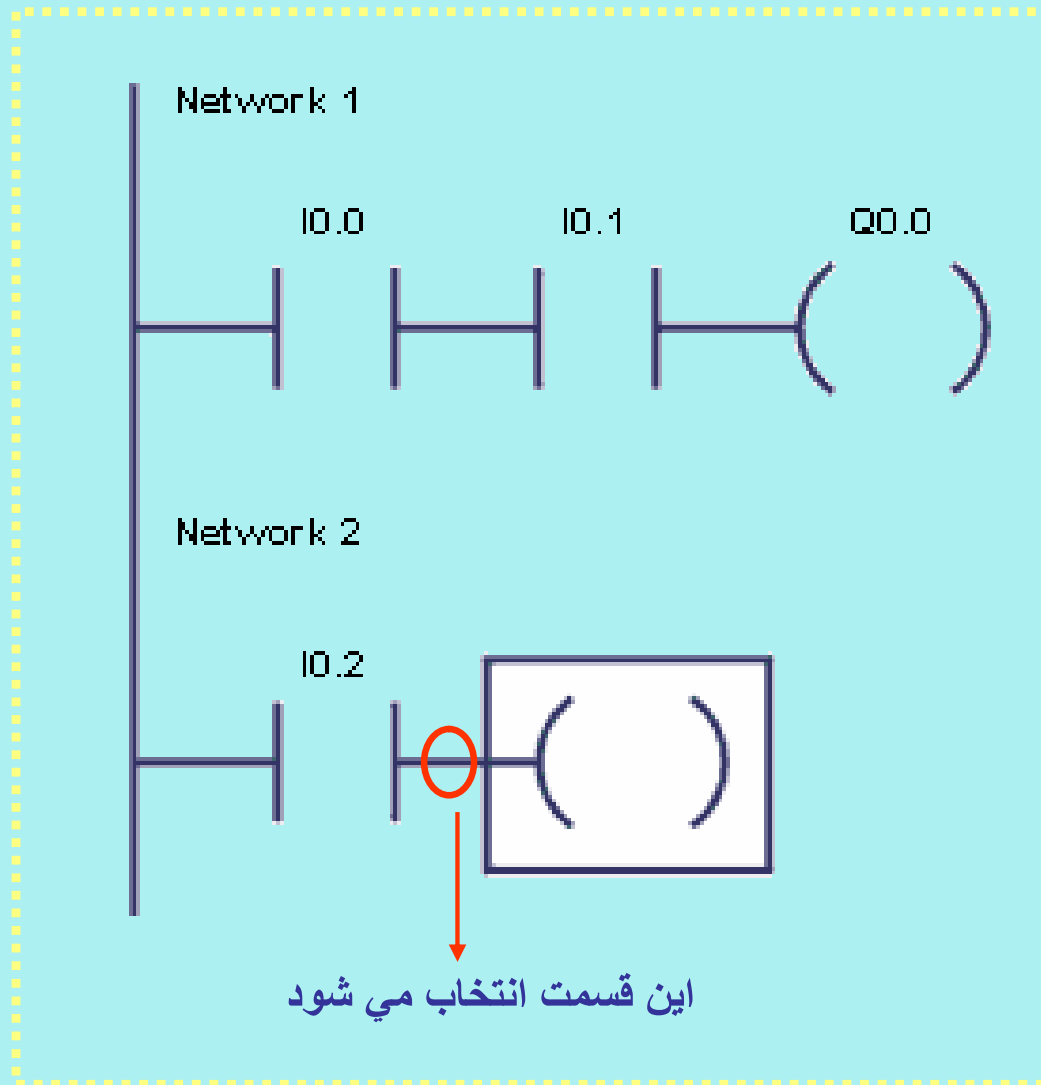


باکس

هنگامی که به باکس ها برق برسد، دستورالعمل ها و کارهای خاصی را انجام میدهند. عموماً توابع باکسی، تایمرها، کانترها و توابع ریاضی هستند.

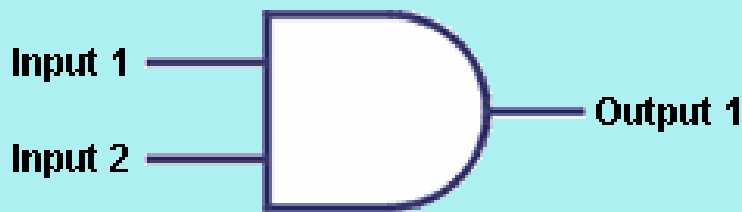


المان های کنترلی در دیاگرام LAD ، با قرار دادن ماوس و انتخاب آنها از لیست، وارد برنامه می شوند
در مثال زیر، ماوس در سمت راست IO.2 قرار داده شده و یک بوبین از لیست انتخاب و در جای خود قرار داده شده است.

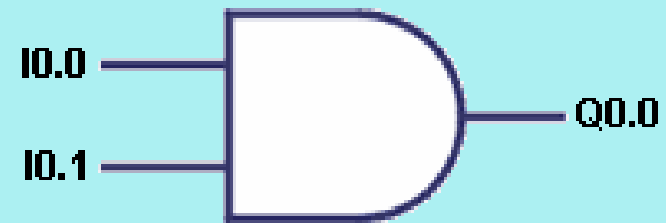


راه درست نشان دادن AND در مدارات دیجیتالی به صورت زیر است.
 دو ورودی در سمت چپ و تنها خروجی در سمت راست قرار دارد.
 خروجی زمانی یک می شود که هر دو ورودی یک باشند.

حالت یک را **High** یا **True** یا **ON** نیز می گویند.



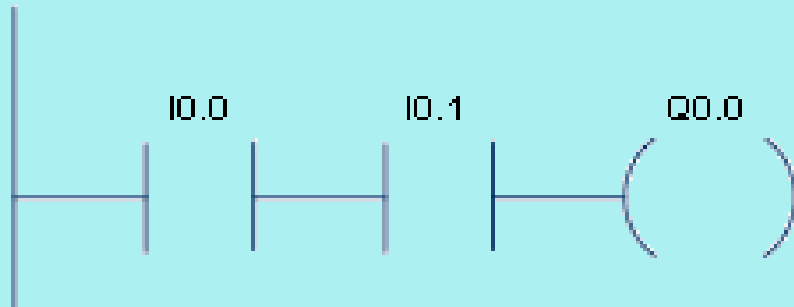
Input 1	Input 2	Output 1
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1



I0.0	I0.1	Q0.0
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

شکل های زیر نحوه نوشتن دستور AND را به سه زبان مختلف PLC نشان می دهد.

Network 1

Ladder
Diagram

زبان نردبانی (LAD)

Network 1

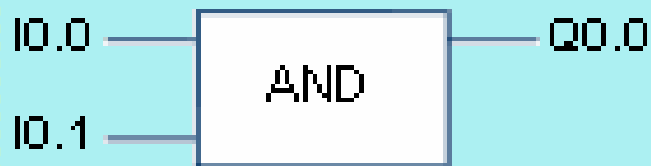
```

LD    IO.0
A     IO.1
=     Q0.0
  
```

Statement
List

زبان STL

Network 1

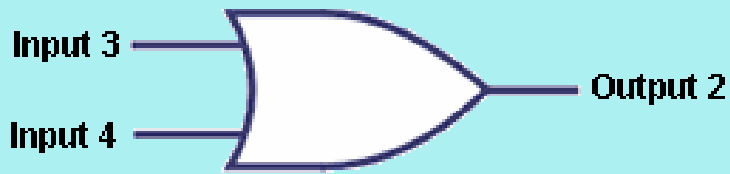
Function
Block
Diagram

زبان FBD



راه درست نشان دادن OR در مدارات دیجیتالی به صورت زیر است.
 دو ورودی در سمت چپ و تنها خروجی در سمت راست قرار دارد.
 خروجی زمانی یک می شود که یکی از ورودی ها یک باشند.

حالت یک را High یا True یا ON نیز می گویند.

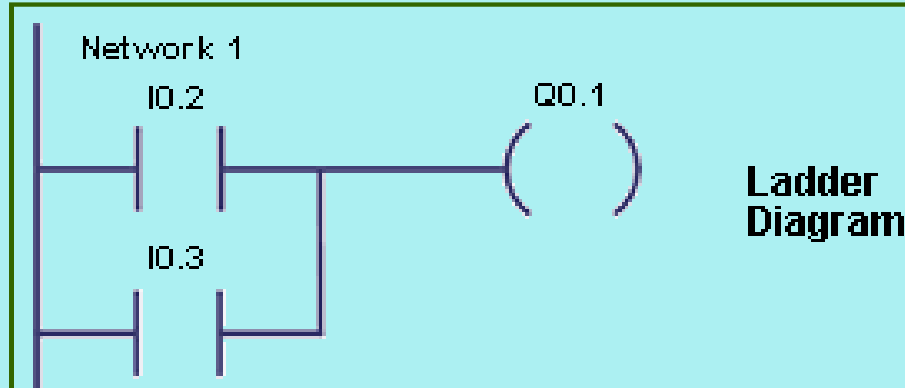


Input 3	Input 4	Output 2
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1



I0.4	I0.5	Q0.1
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

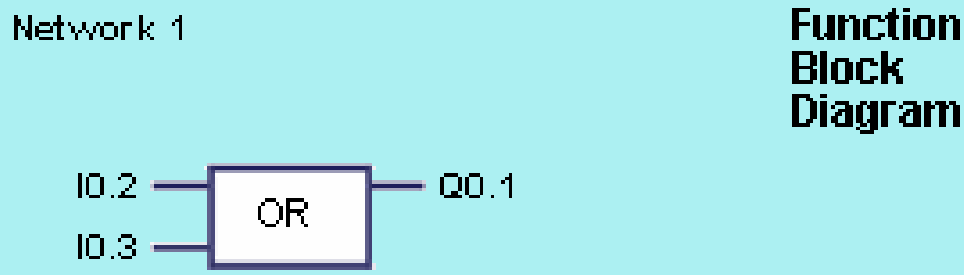
شکل های زیر، نحوه نوشتن دستور OR را به سه زبان مختلف PLC نشان می دهد.



زبان نردبانی (LAD)

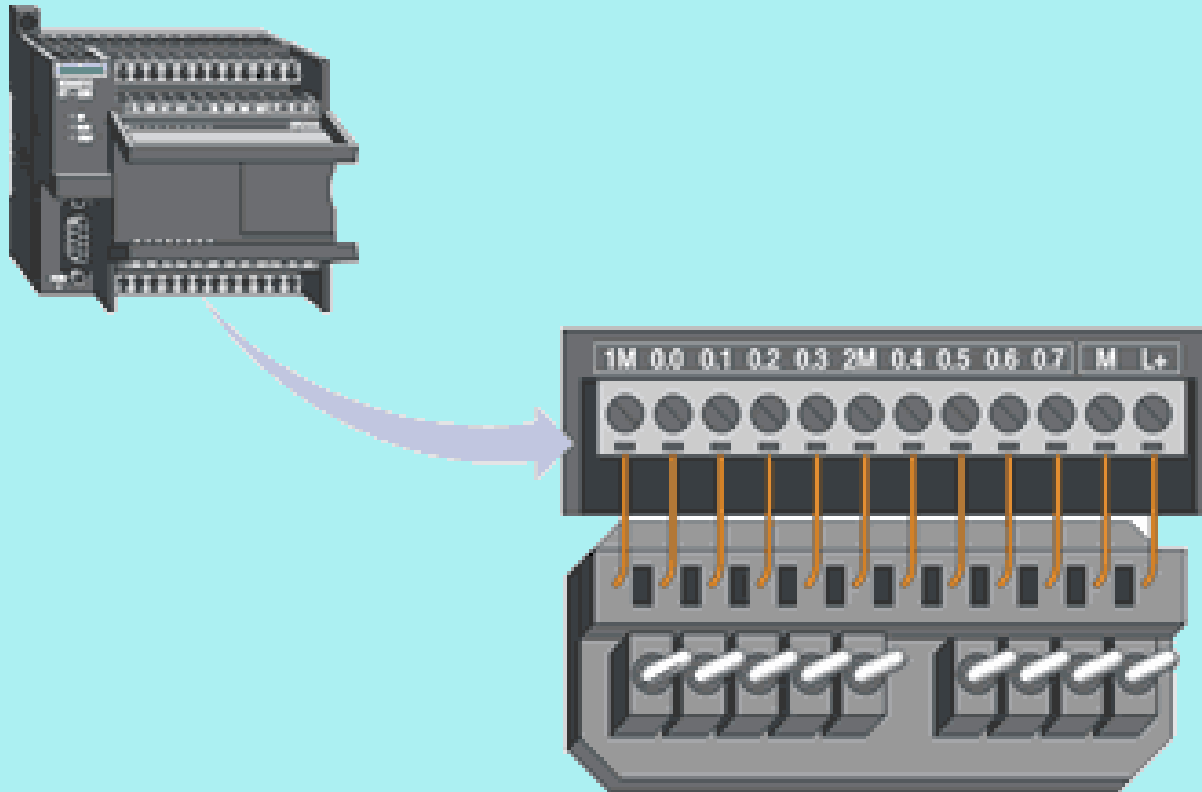
Network 1		Statement List
LD	IO.2	
O	IO.3	
=	Q0.1	

زبان STL

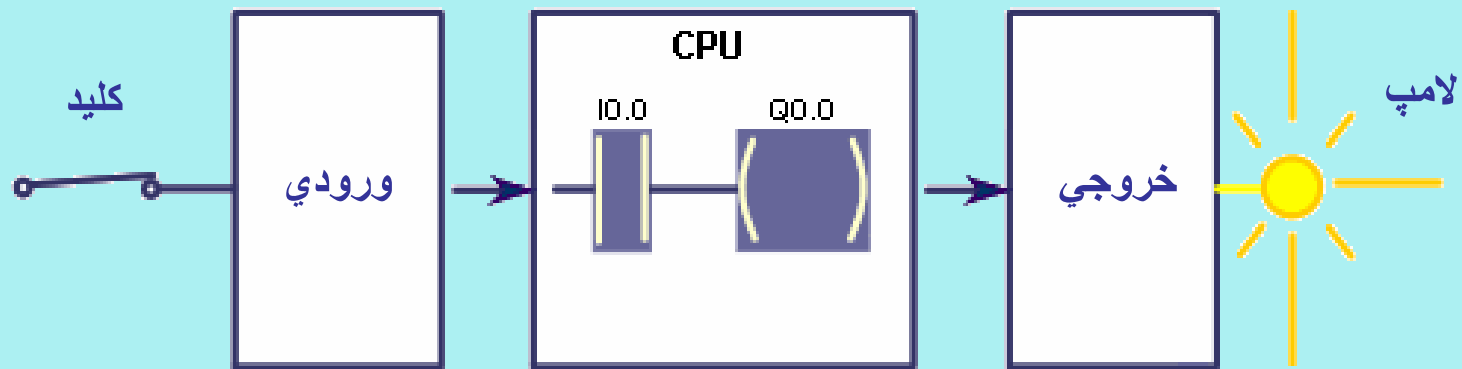
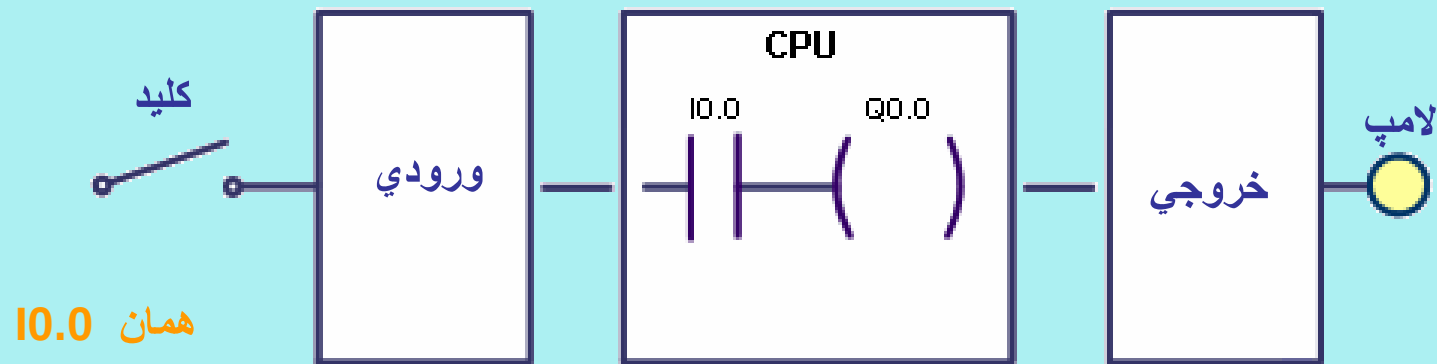


زبان FBD

به محض اینکه برنامه نوشته شد، باید تست و عیب یابی شود.
 يك راه، استفاده از شبیه ساز ورودی است که قبلاً در مورد آن توضیح داده شد.
 برنامه در ابتدا از کامپیوتر به PLC فرستاده می شود و کلید انتخاب وضعیت روی RUN قرار می گیرد.
 سپس کلیدهایی که داخل برنامه استفاده شده اند را می زنیم و چراغ های خروجی ها را می بینیم.
 بدین صورت برنامه تست می شود.



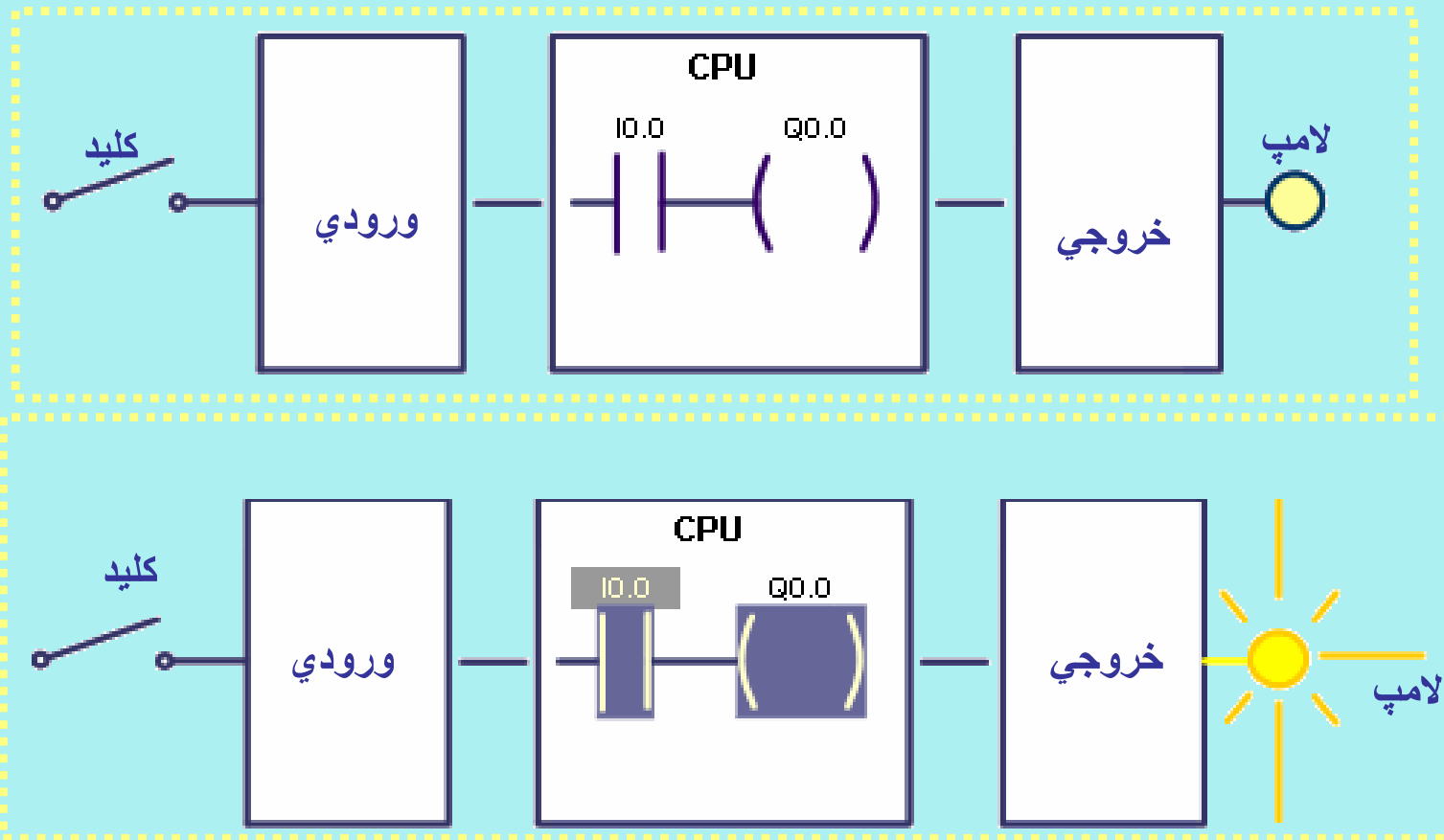
بعد از بار گذاری برنامه و گذاشتن PLC در وضعیت RUN ، وضعیت المانهای LAD در نرم افزار STEP 7-Micro/WIN32 را می توان مانیتور کرد. روش استاندارد نمایش المان های LAD در حالت بدون برق بودن است. هنگام دیدن دیاگرام LAD در حالت Status ، المانهای فعال شده پررنگ می شوند.



با زدن کلید، لامپ از مسیر نشان داده شده ولتاژ گرفته و روشن می شود.



روش مفید دیگر عیب یابی برنامه، اجبار کردن (فورس کردن) می باشد.
 با اظن روش، ورودی و خروجی ها به صورت نرم افزاری تغییر وضعیت می دهند.
 این روش برای گذر از قسمتی از برنامه یا ابطال بعضی خروجی های دیجیتال به کار می رود.
 در شکل زیر برای روشن شدن لامپ، باید کلید بسته شود تا I0.0 اجازه عبور برق به لامپ را بدهد،
 اما با فورس کردن I0.0 دیگر احتیاجی به زدن کلید نیست.
 آدرس اِلمان فورس شده (در اینجا I0.0) به همراه خود آن اِلمان و سایر اِلمان های تحت اثر پررنگ می شود.



ورودی I0.0 ، فورس می شود

جدول زیر حالت امان ها را در وضعیت ON، OFF و فورس نشان می دهد.

کنتاکت های NO



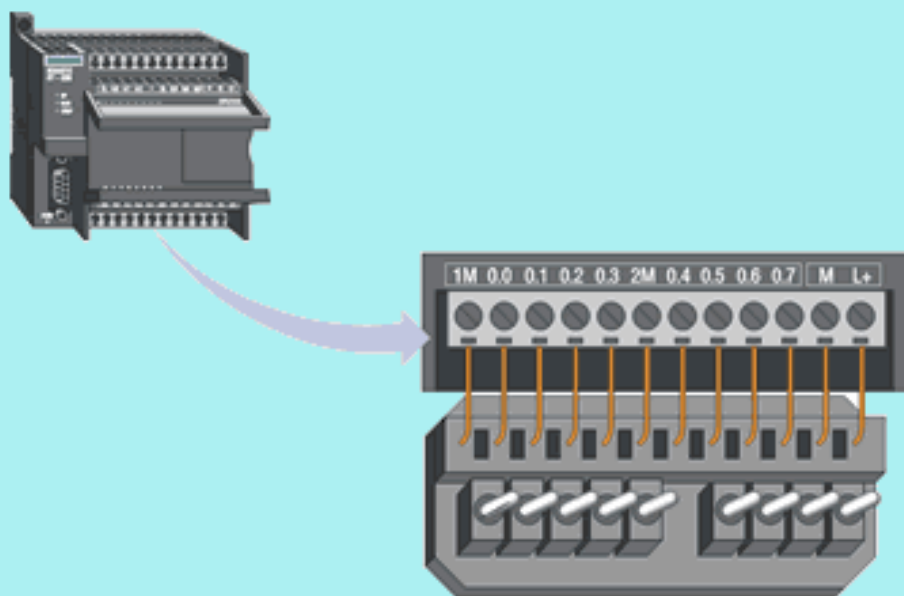
کنتاکت های NC



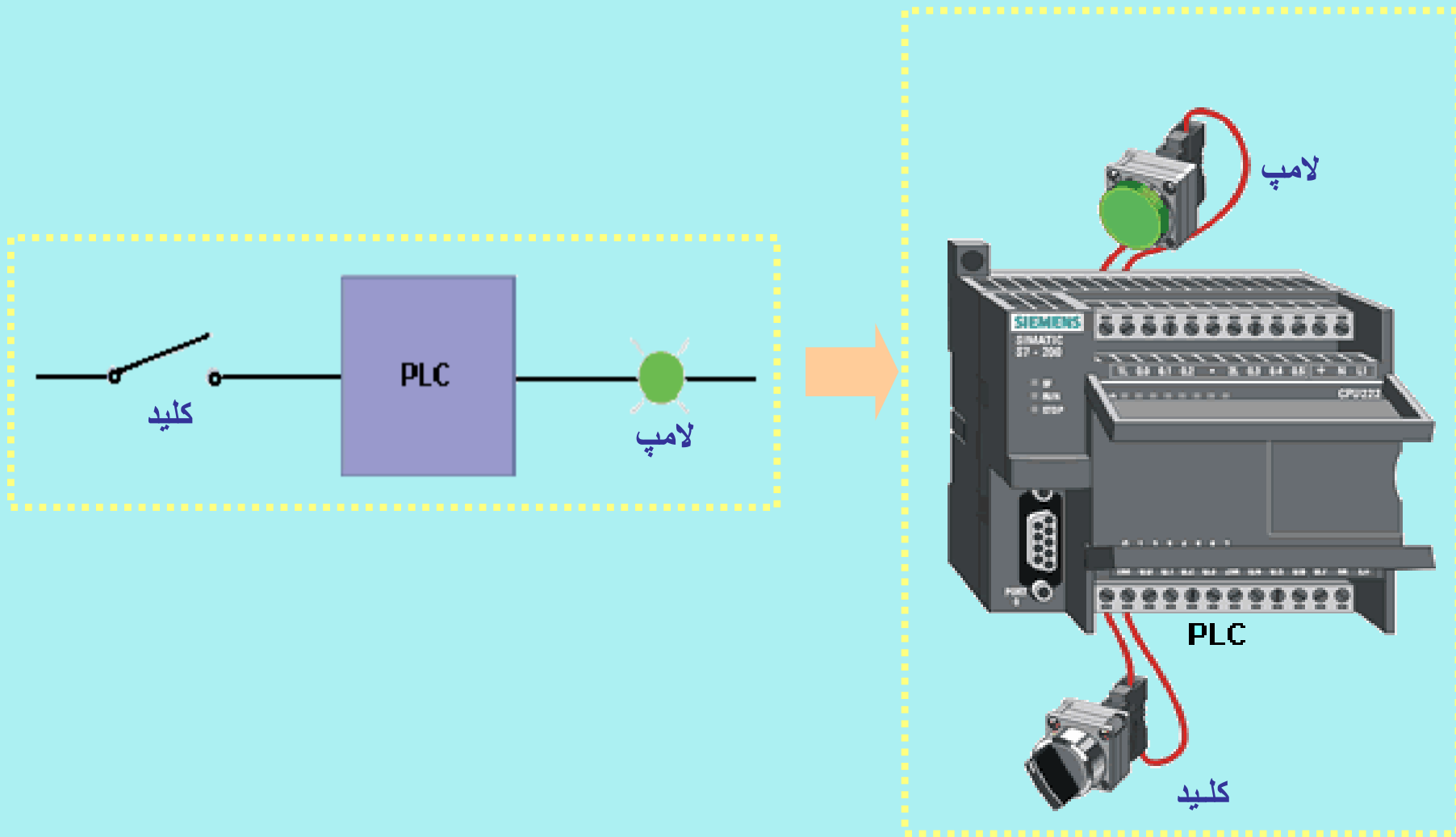
بوبین های خروجی



ورودي-خروجي ها

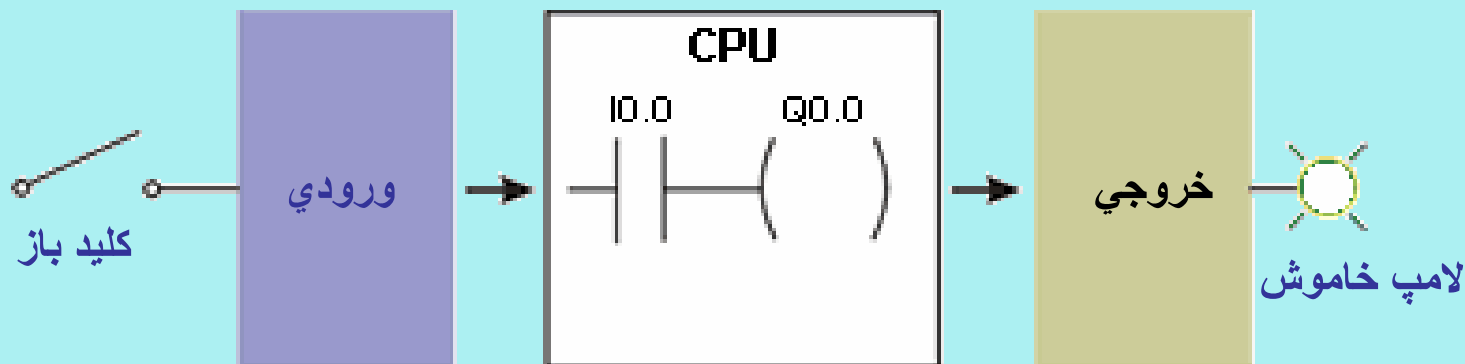


شكل زير نحوه سيم بندي مدار ساده كليد و لامپ در PLC را نشان مي دهد.
البته براي روشن كردن لامپ احتياجي به PLC نيست ولي در اينجا كليد نمادي از هر سنسور،
و لامپ نمادي از هر محرك (Actuator) است.

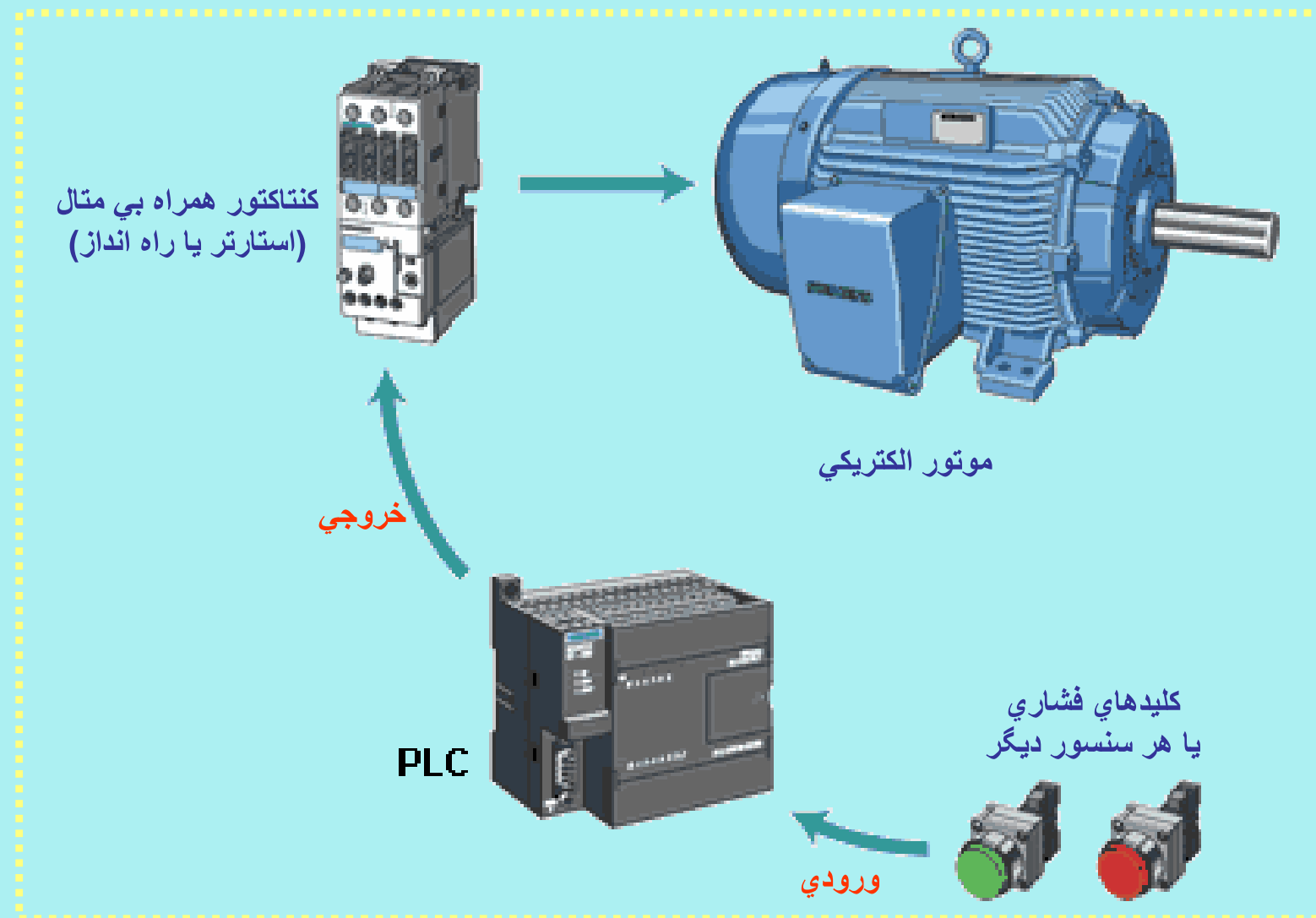


در مدار ساده لامپ و کلید، با نوشتن برنامه، سلسله عملکرد هاي زیر رخ مي هد:

CPU ، از کل ورودي ها يك عكس مي گيرد. در بين ورودي ها ، 10.0 را نیز صفر مي بيند(چون کلید هنوز زده نشده است) طبق دستورالعمل برنامه، به بخش خروجي، صفر مي فرستد و لامپ خاموش باقي مي ماند.



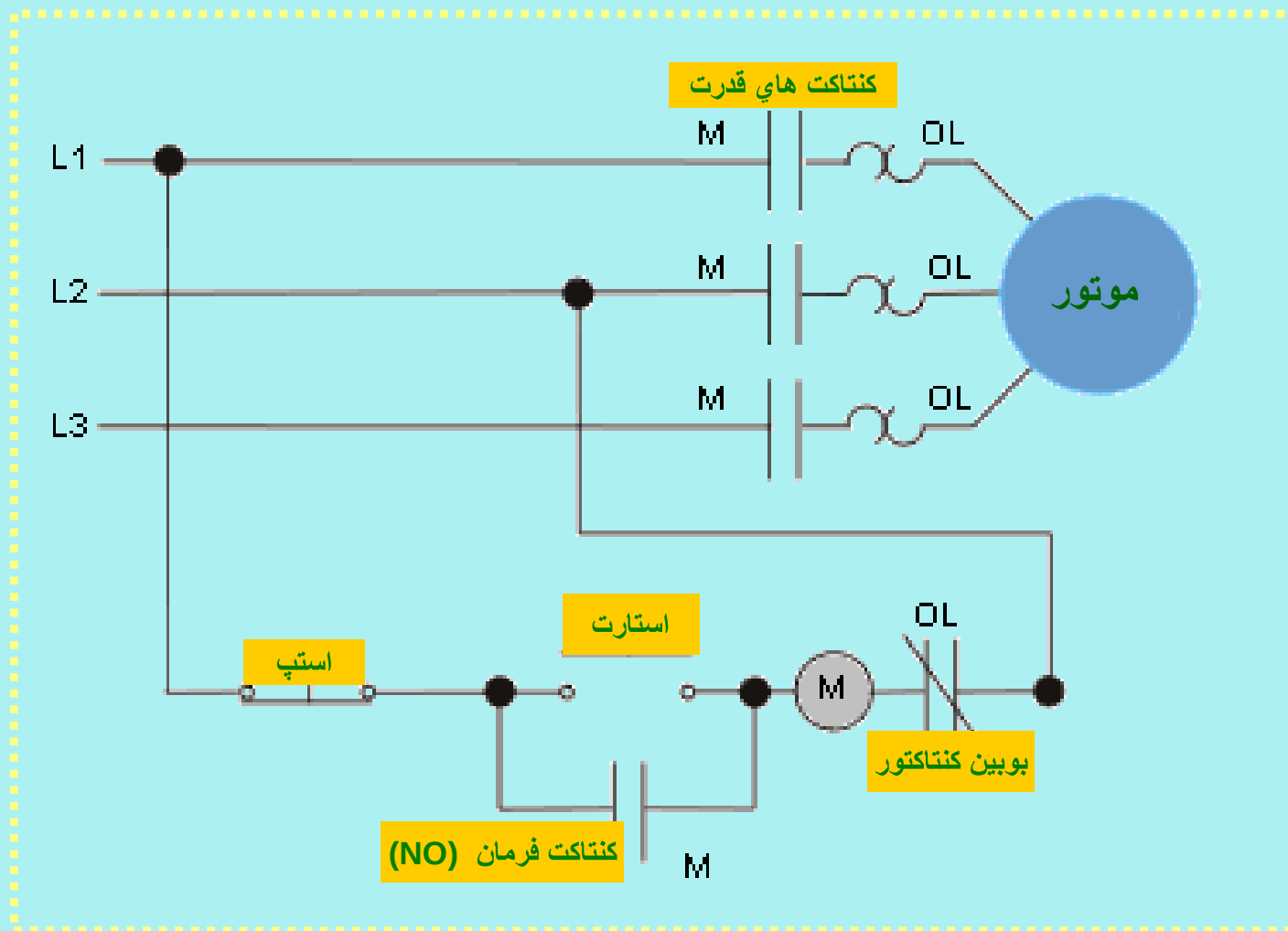
موتور را با PLC نيز مي توان راه اندازي كرد



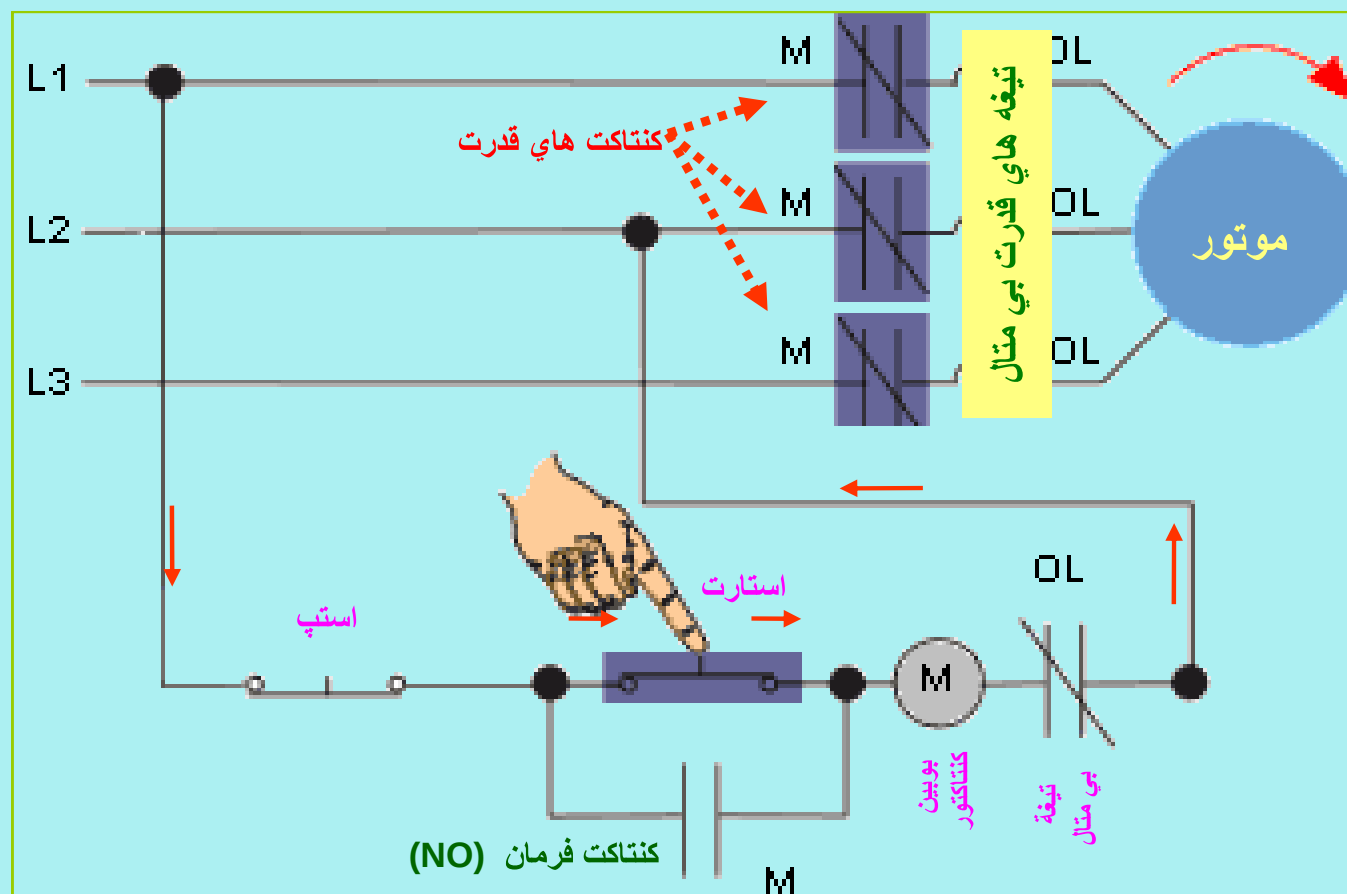
آشنایی با PLC



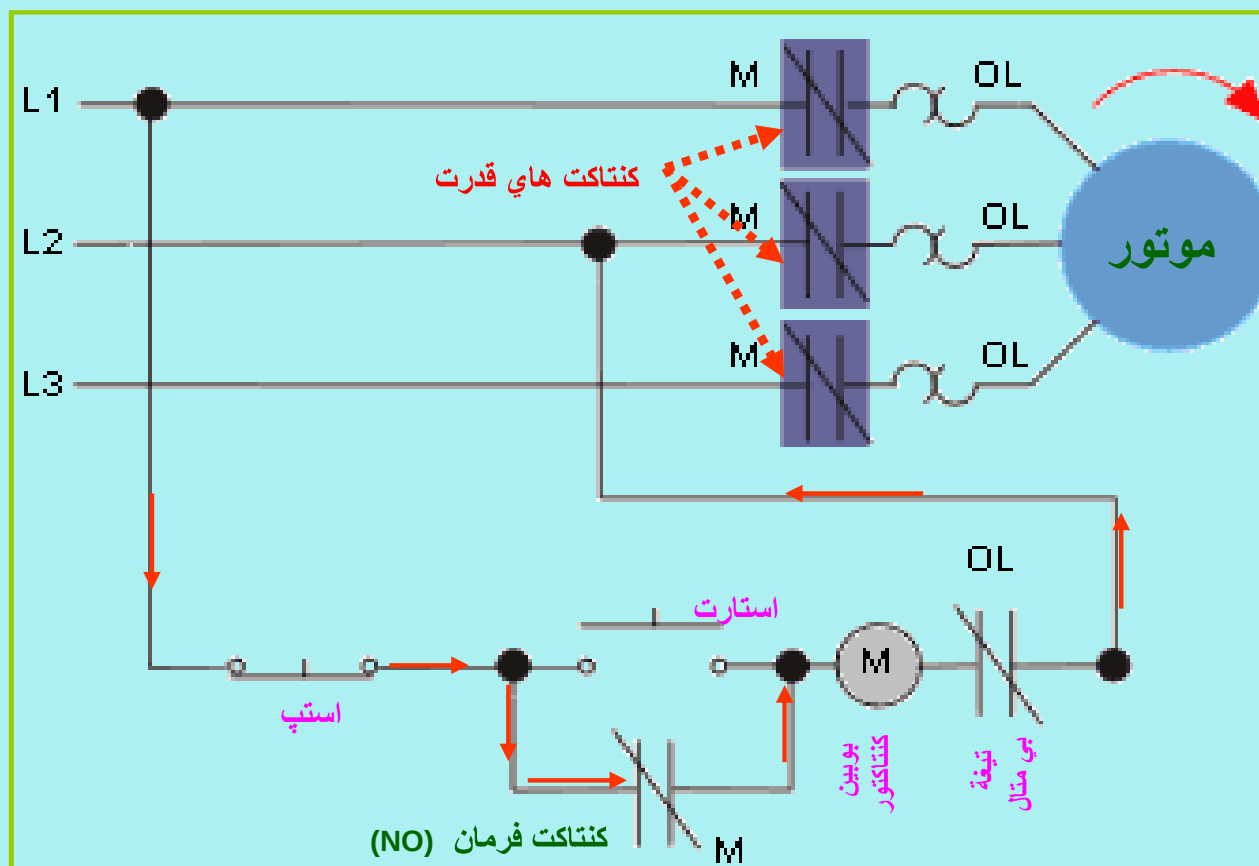
شكل زیر مدار روشن و خاموش کردن يك موتور سه فاز را نشان مي دهد.
 چگونگي بستن کليد هاي فشاري استارت و استپ را مي بينيد.
 بوبين کنتاکتور به صورت سري با اين کليدها بسته شده است .
 يك کنتاکت فرمان (Ma) از نوع NO با کليد استارت موازي شده است.



با فشار دادن کلید استارت مسیر جریان بوبین کنتاکتور مطابق شکل بسته می شود.
با برق دار شدن بوبین تیغه های قدرت بسته شده و موتور راه می افتد.



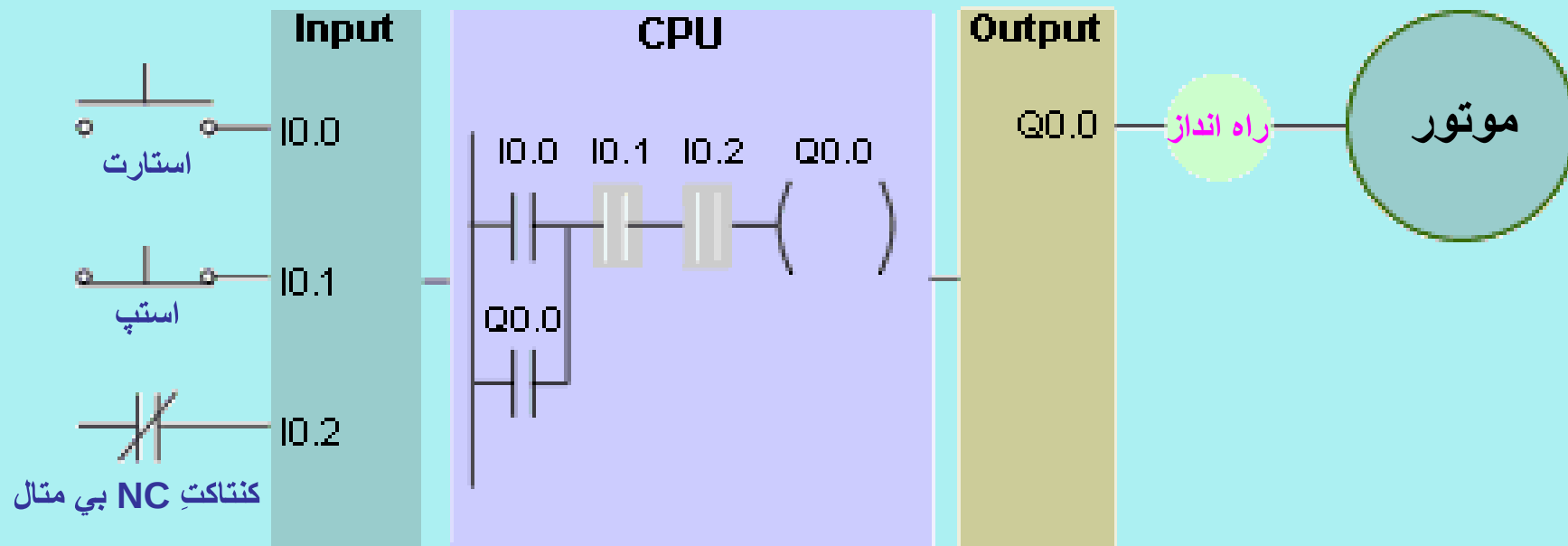
با برداشتن دست از روي استارت، مسير جريان بويين كنتاكتور، از طريق كنتاكت فرمان خودش بسته مي شود و تا زدن كليد استپ برق دار مي ماند.



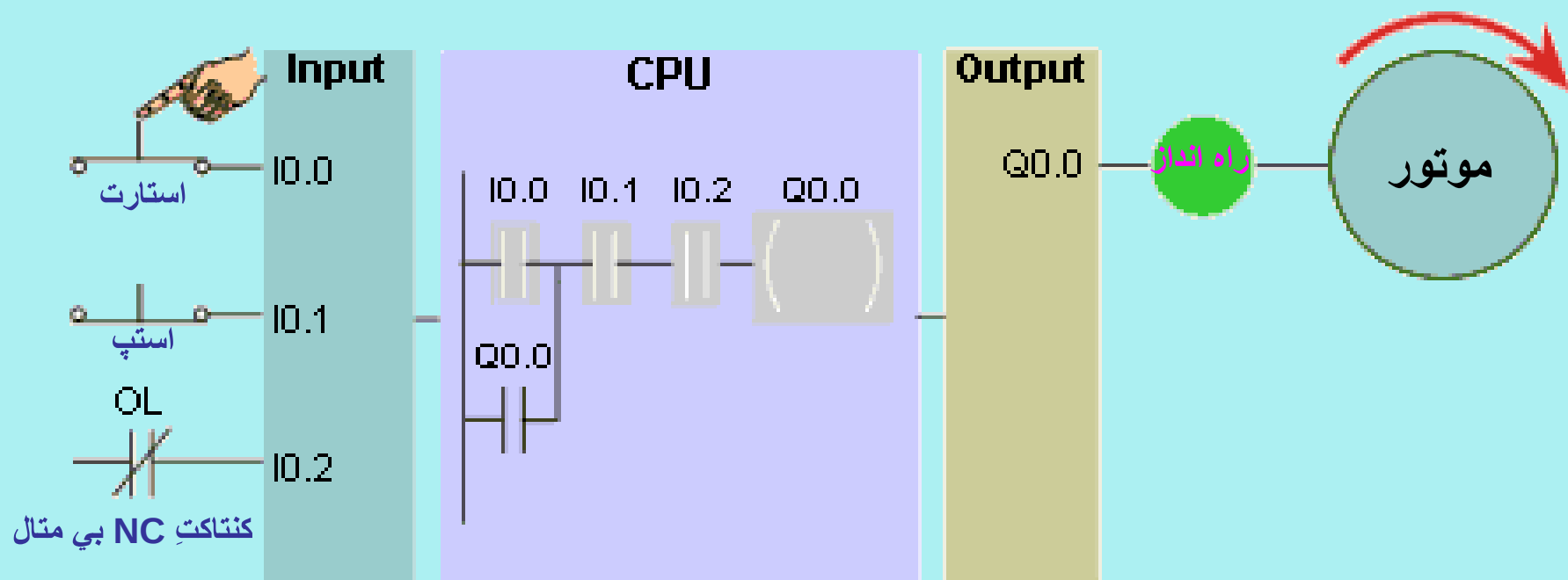
آشنایی با PLC



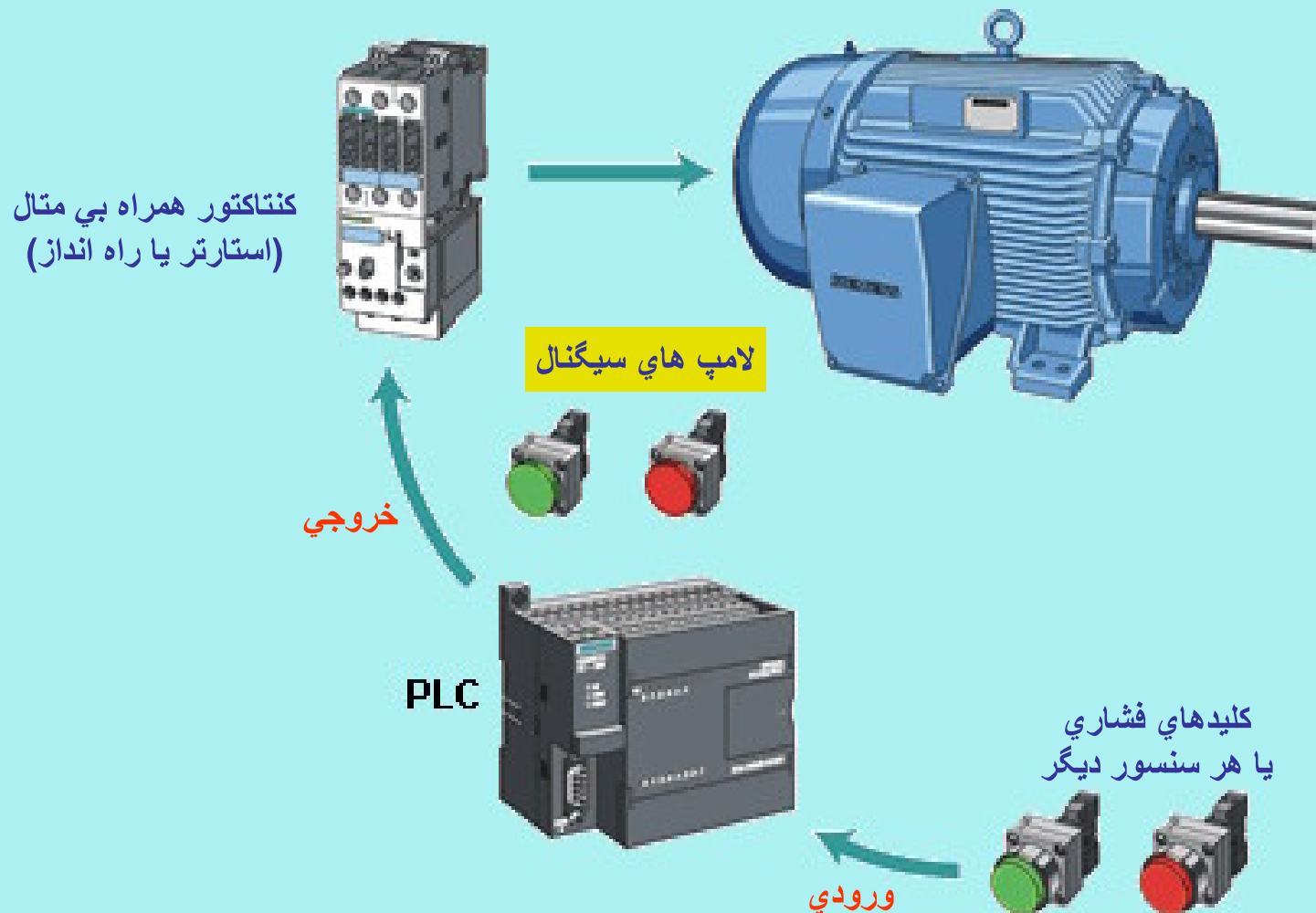
کلید استارت به ورودی 10.0 و کلید استپ را به ورودی 10.1 و کنتاکت بی متال را به ورودی 10.2 وصل می کنیم.
 واضح است که هر سه ورودی در داخل برنامه باید با هم AND شوند.
 بوبین استارتر را به خروجی Q0.0 وصل می کنیم و مطابق مدارهای قبلی کنتاکت NO بوبین Q0.0 را با استارت موازی می کنیم.
 کنتاکت NO در داخل خود PLC به صورت نرم افزاری موجود است و لازم نیست کنتاکتور، کنتاکت فرمان داشته باشد.



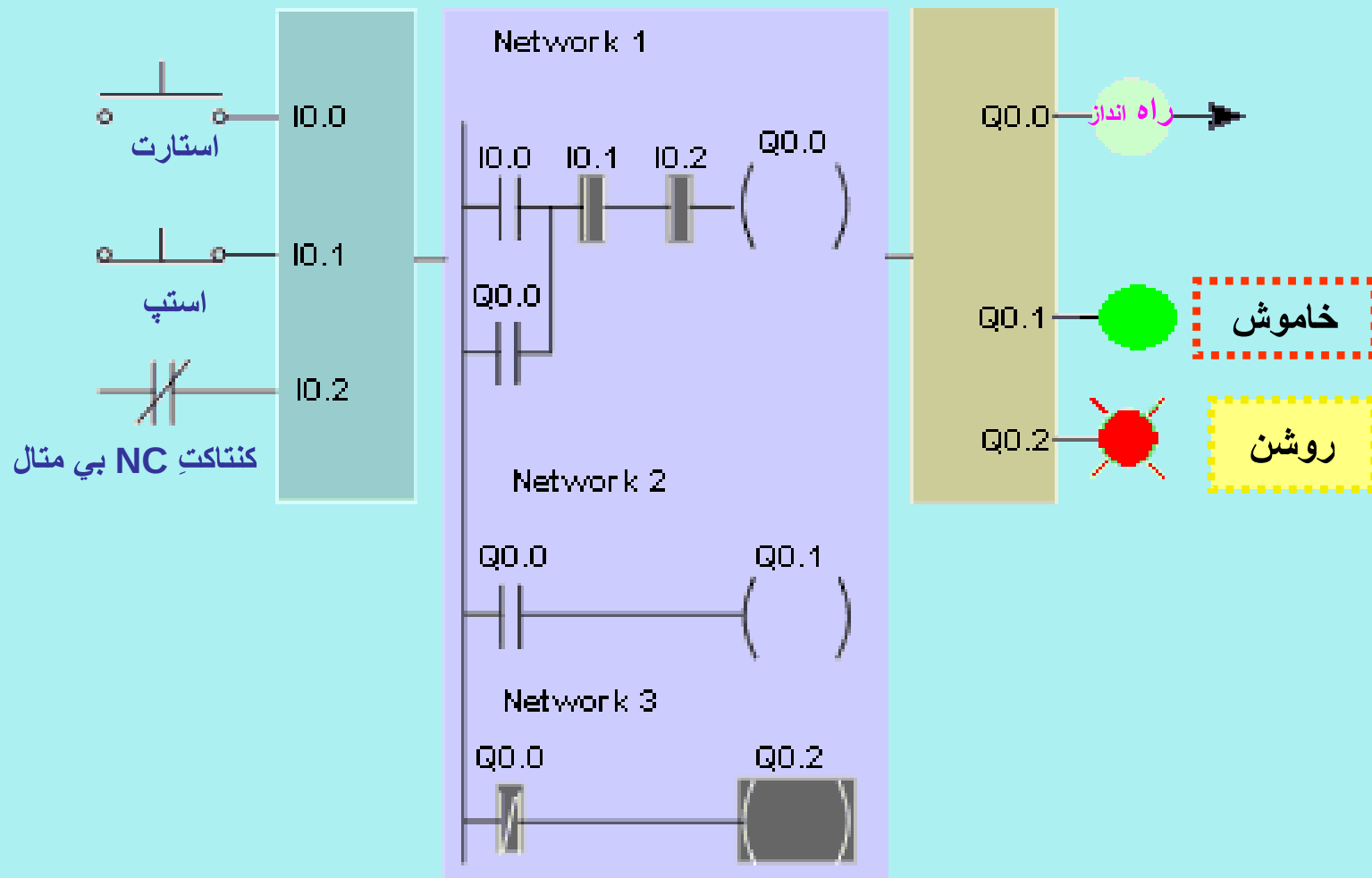
با زدن دگمه استارت ، ورودي I0.0 يك شده و راه رسيدن برق به Q0.0 و از آنجا به راه انداز هموار مي شود. در نتيجه موتور شروع به كار مي كند.



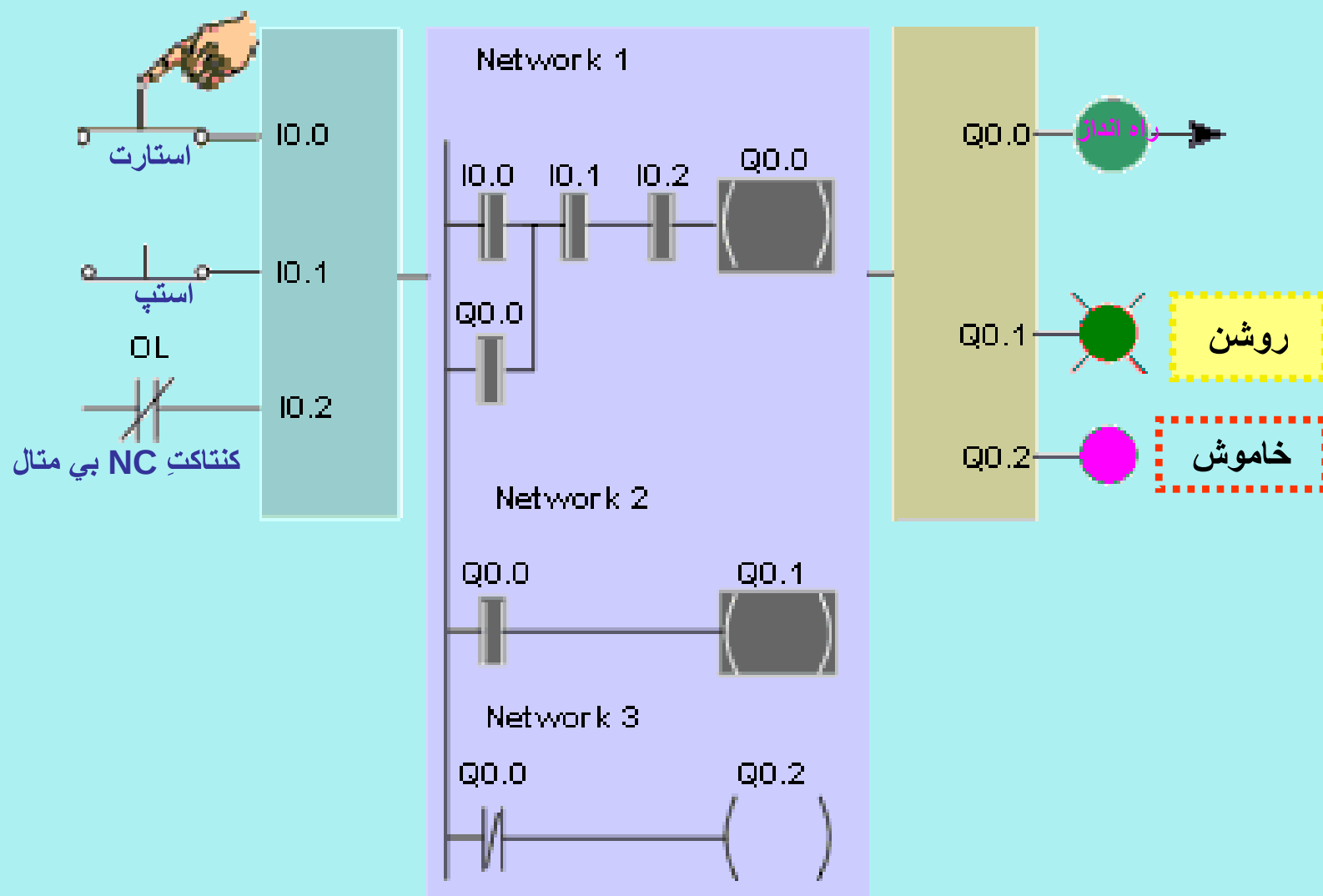
مدار قبلي را مي توان با اضافه نمودن لامپ هايي براي نمايش روشن و خاموش بودن موتور توسعه داد.
اگر موتور در حال كار باشد، سيگنال سبز، واگر خاموش باشد، سيگنال قرمز روشن شود.
در اين مثال سيگنال سبز را به خروجي Q0.1 و سيگنال قرمز را به Q0.2 وصل مي كنيم.



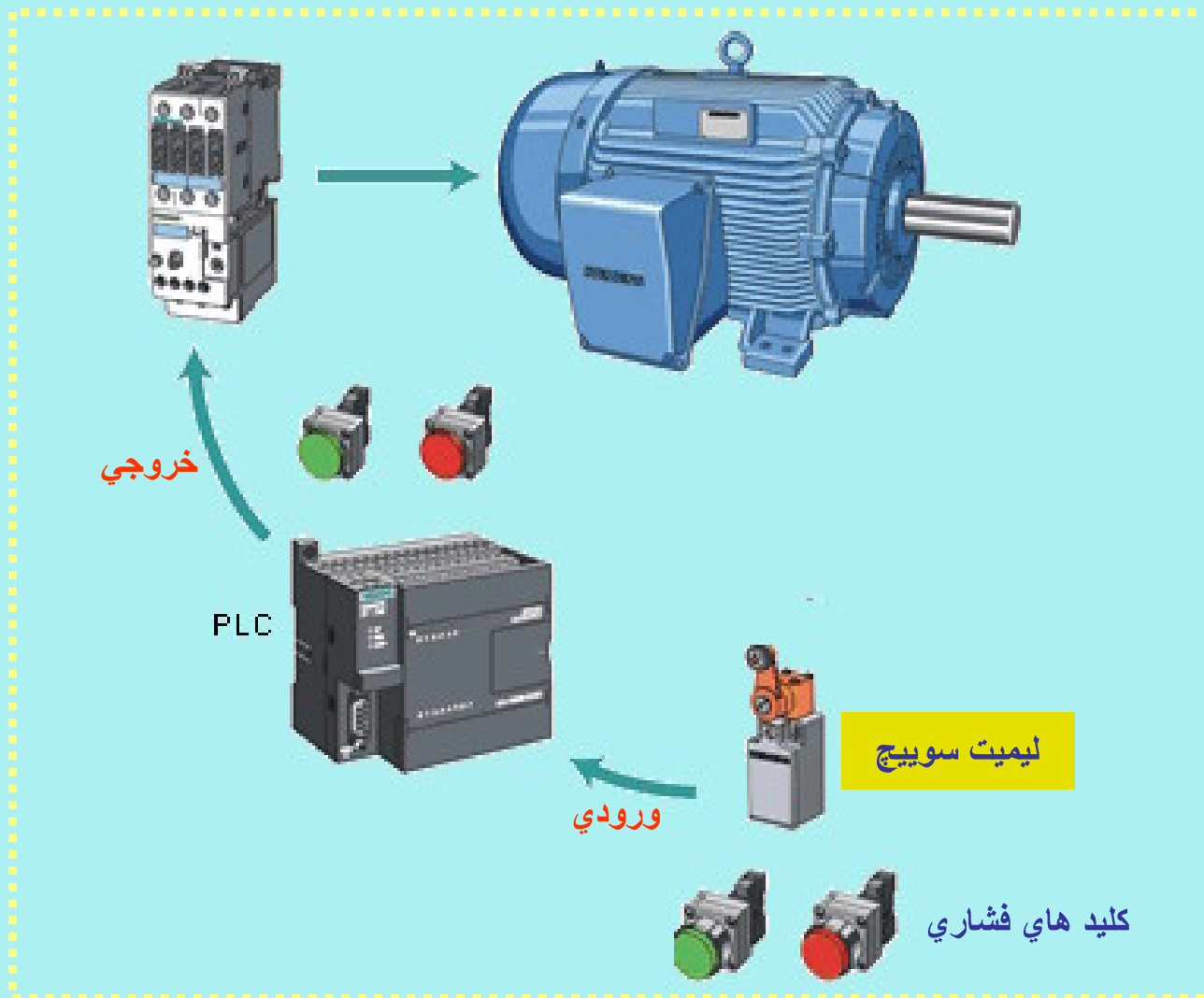
مطابق شکل Network2 را ايجاد مي کنيم. در داخل برنامه کنتاکت NO ديگر Q0.0 را به خروجي Q0.1 وصل مي کنيم.
 مطابق شکل Network3 را نيز ايجاد مي کنيم. و کنتاکت NC مربوط به Q0.0 را به خروجي Q0.2 وصل مي کنيم.
 مطابق شکل Network3 را نيز ايجاد مي کنيم. و کنتاکت NC مربوط به Q0.0 را به خروجي Q0.2 وصل مي کنيم.



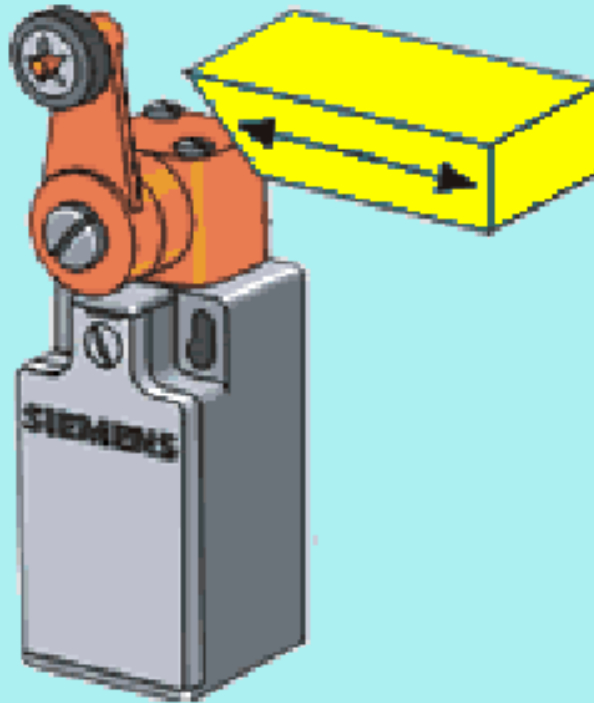
با راه افتادن موتور، بوبين Q0.0 يك مي شود و كنتاكتِ NO خود را بسته و كنتاكت NC خود را باز مي كند. همچنين چراغ سيگنال سبز روشن، و چراغ سيگنال قرمز خاموش مي شود.



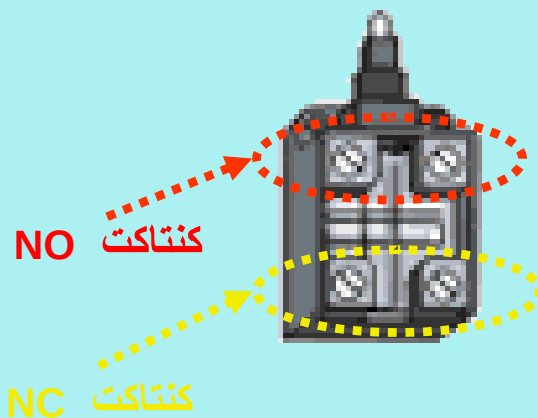
به مدار هاي قبلي يك ليميت سويچ اضافه مي كنيم.
 ليميت سويچ هم مي تواند موتور را متوقف كند و هم مي تواند آن را روشن كند.
 فرض كنيد موتور در اتفاقي باشد كه حتماً در حين كار موتور، بايد درب آن بسته باشد.
 باز و بسته بودن درب، توسط ليميت سويچ تشخيص داده مي شود و به طبع آن دستور لازم را به PLC مي دهد.



لیمیت سویچ ها، سنسور هاي مکانیکی هستند که حضور یا عدم حضور چیزی را تشخیص می دهند.



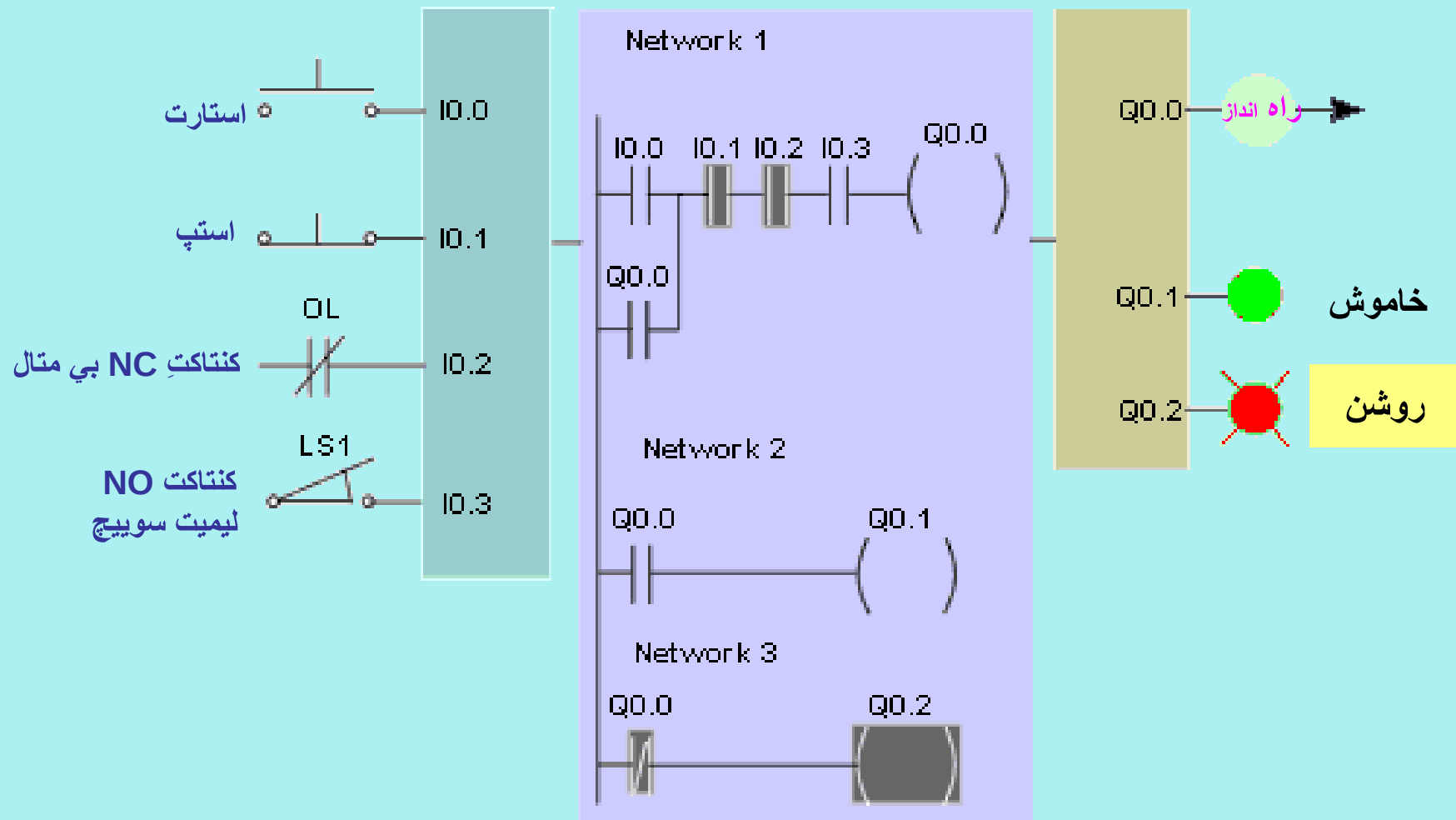
قبل و بعد از عمل کردن
لیمیت سویچ



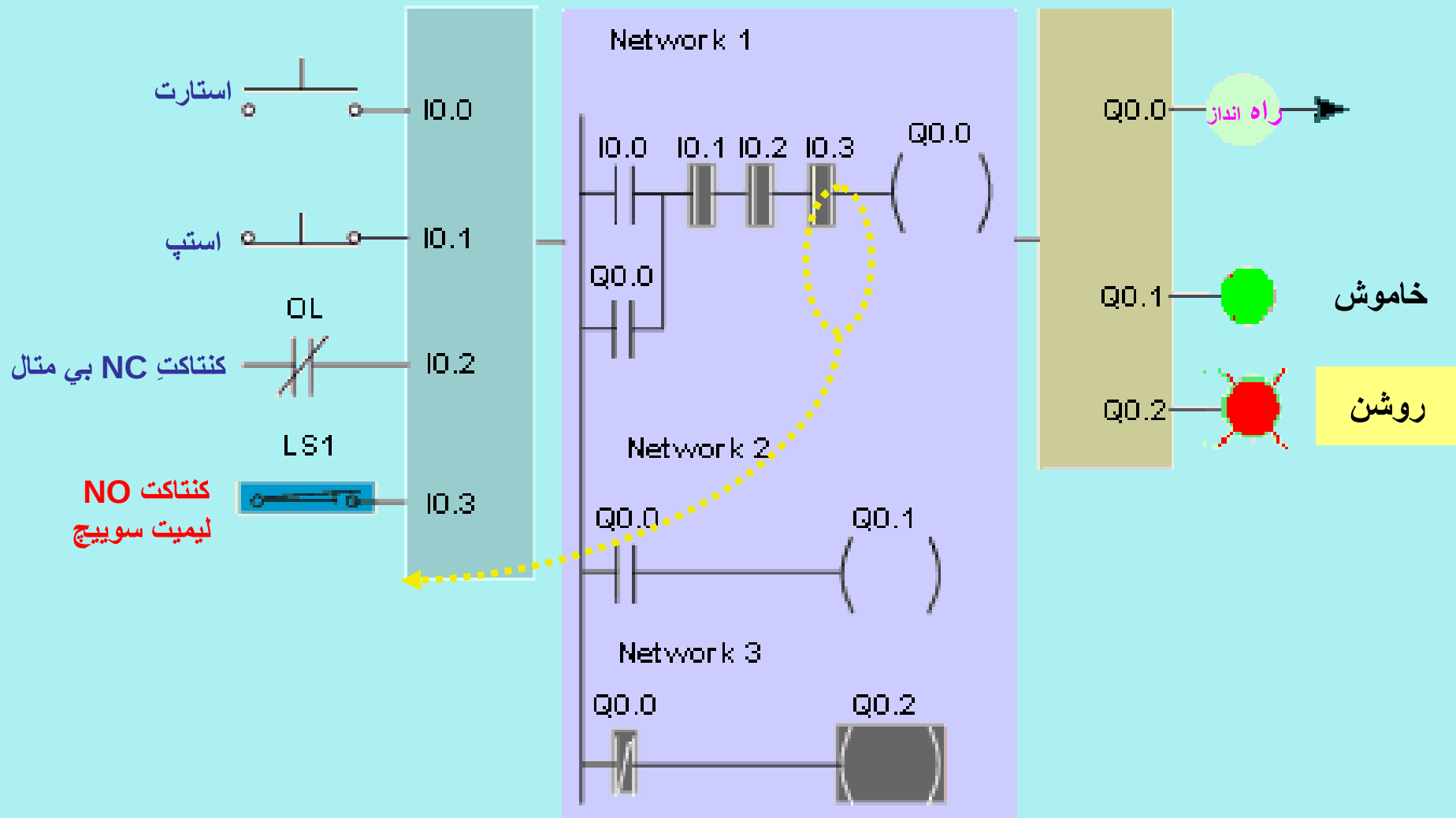
لیمیت سویچ ها هم دارای
کنتاکت های NC و NO می باشند.



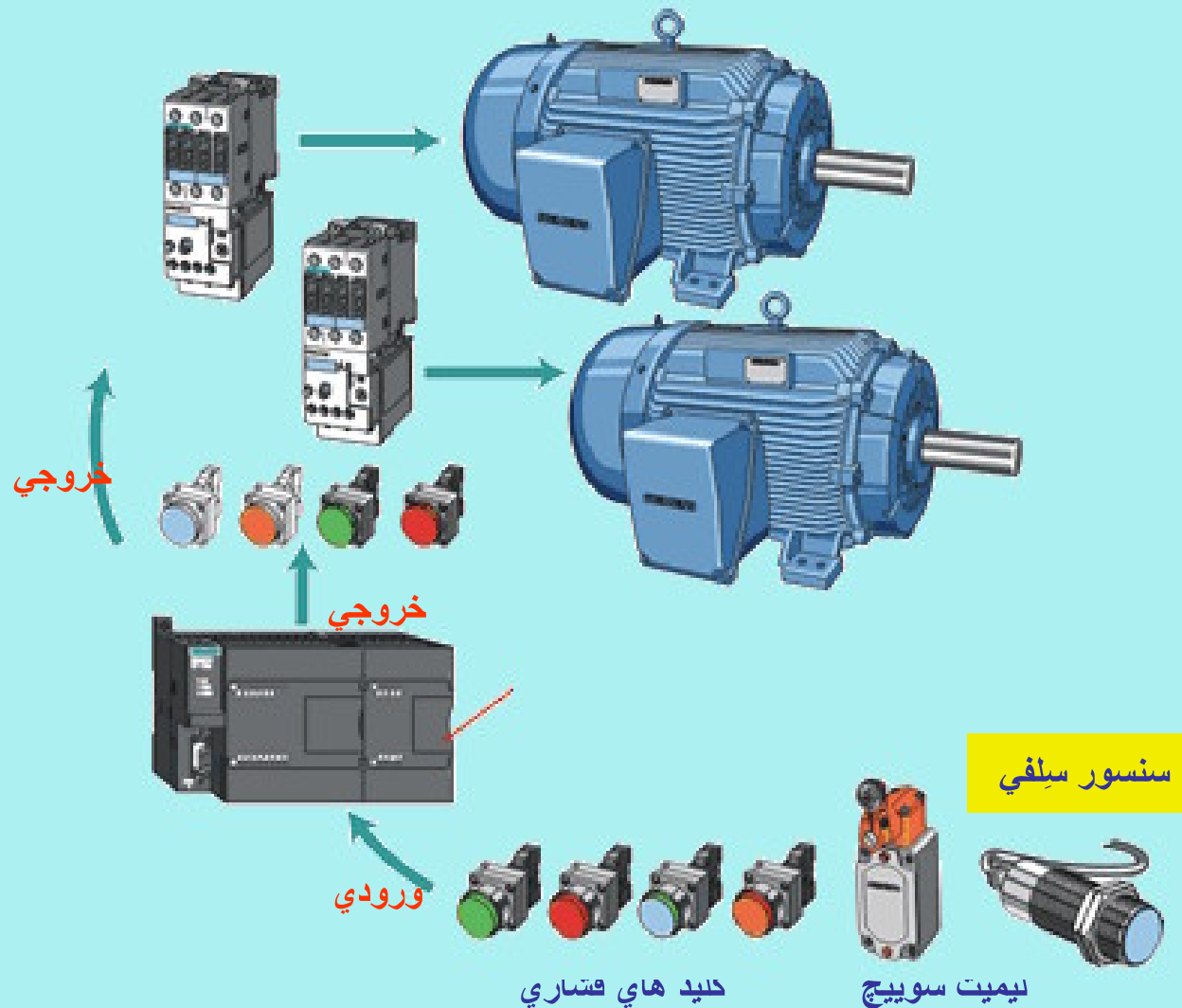
کنتاکت باز لیمیت سویچ را به ورودی IO.3 وصل می کنیم.
در Network1 آن را با ورودی های دیگر AND می کنیم.
واضح است این ورودی محدودیت دیگری در سر راه بوبین کنتاکتور می باشد.



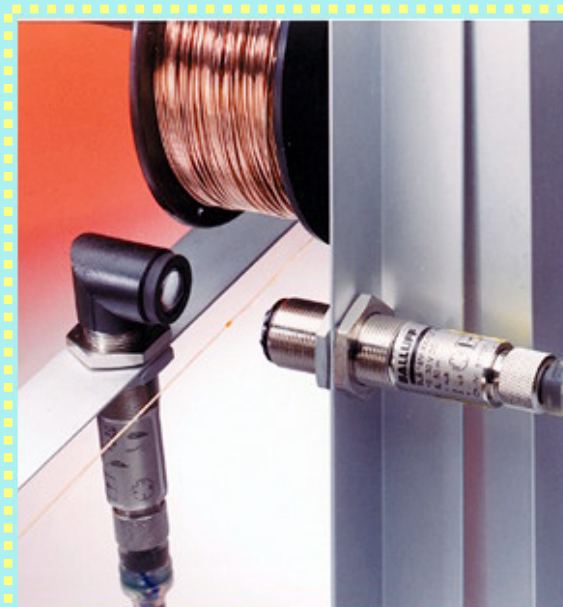
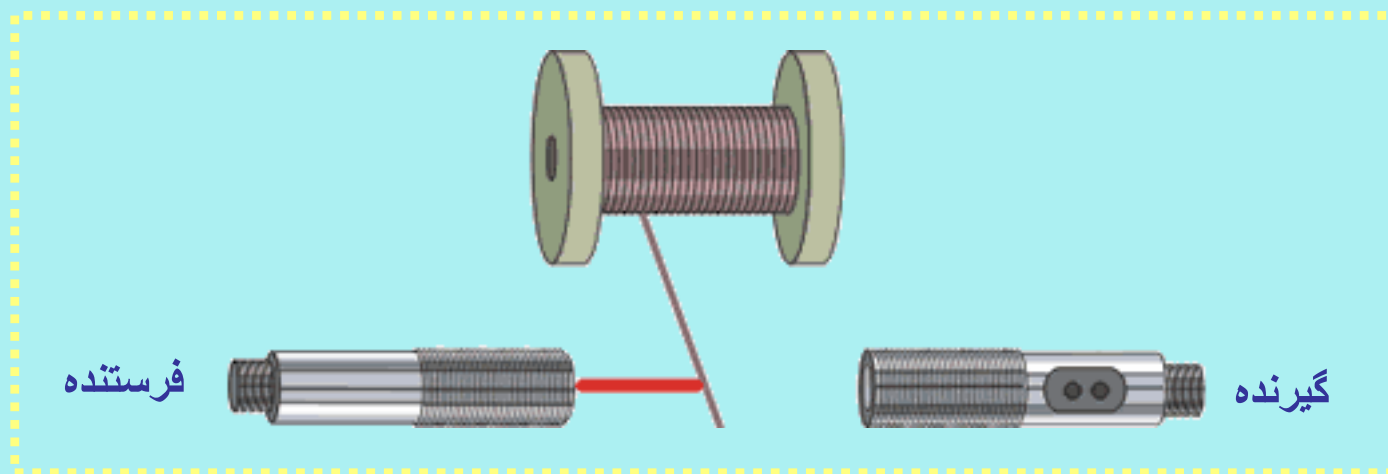
با عمل کردن لیست سوئیچ (بسته شدن در)، ورودی IO.3 يك مي شود و مدار را آماده استارت مي كند.



به همین ترتیب ابزار و تجهیزات صنعتی و تجاری را می توان اضافه کرد.
و در صورت لزوم ، خود PLC را نیز می توان با ماژول های توسعه I/O وسعت داد.
در ورودی ها می توان حسگرهای خازنی، سلفی، فتوالکتریک یا ... قرار داد و موتورها و تجهیزات را کنترل کرد.



در شکل زیر از يك موتور براي باز كردن قرفره استفاده می شود.
اما باید در هر لحظه ضخامت سیم یا نخ قرفره کنترل شود.
برای این کار از سنسورهاي فتوالكتريك ليزري استفاده می شود. این سنسورها دارای يك فرستنده و يك گیرنده میباشد.



شکل صنعتی و واقعی



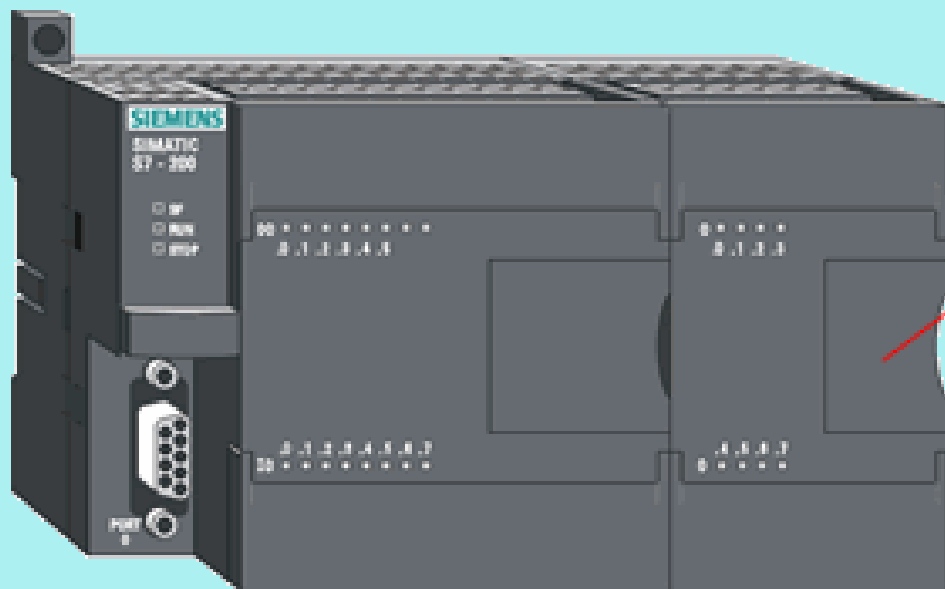
PLC ها بايد با سيگنال هاي پيوسته يا آنالوگ نيز، همانند سيگنال هاي ديجيتال كار كنند.
محدوده سيگنال هاي قابل تشخيص PLC عبارت است از:

0 تا 10 ولت

4 تا 20 ميلي آمپر

سيگنال هاي آنالوگ براي نمايش مقادير قابل تغيير مانند سرعت، حرارت، وزن، فشار و سطح به كار مي روند.

PLC فقط سيگنال هاي ديجيتال را مي شناسد.
بنابراين براي شناساندن سيگنال آنالوگ بايد از يك ماجول اضافي استفاده كنيم.
اين ماجول سيگنال آنالوگ را به ديجيتال تبديل مي كند.



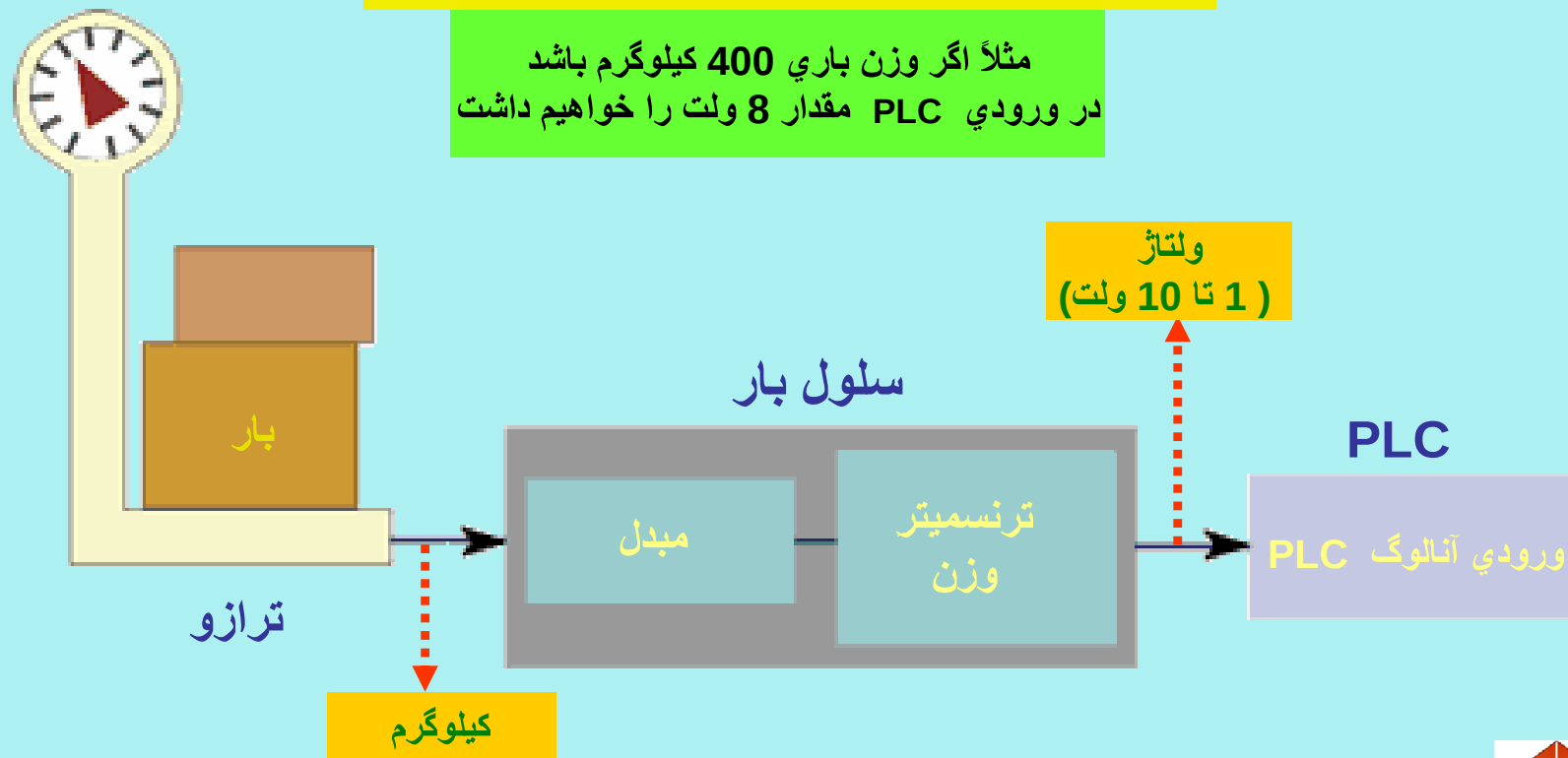
ماجول آنالوگ



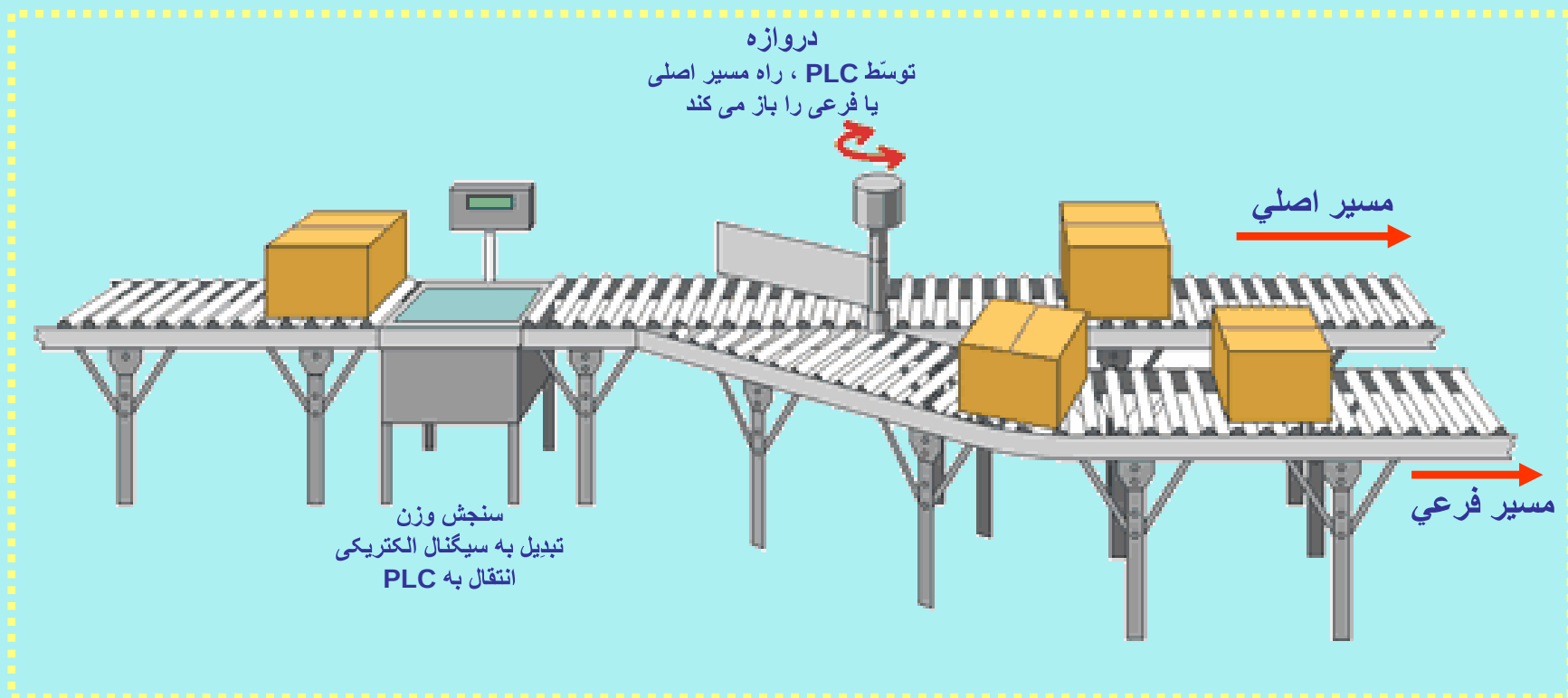
بارها، روي ترازو اندازه گيري مي شوند و فرض بر اين است كه محدوده وزن بارها از 0 تا 500 كيلوگرم باشد.
خروجي ترازو به يك سلول بار داده مي شود كه وظيفة اين سلول تغيير وزن به ولتاژ است.
اگر ورودي آنالوگ PLC مقادير 0 تا 10 ولت باشد، سلول بار بدین صورت عمل مي كند:

50 Kg	→	1 V
100 Kg	→	2 V
200 Kg	→	4 V
400 Kg	→	8 V
500 Kg	→	10 V

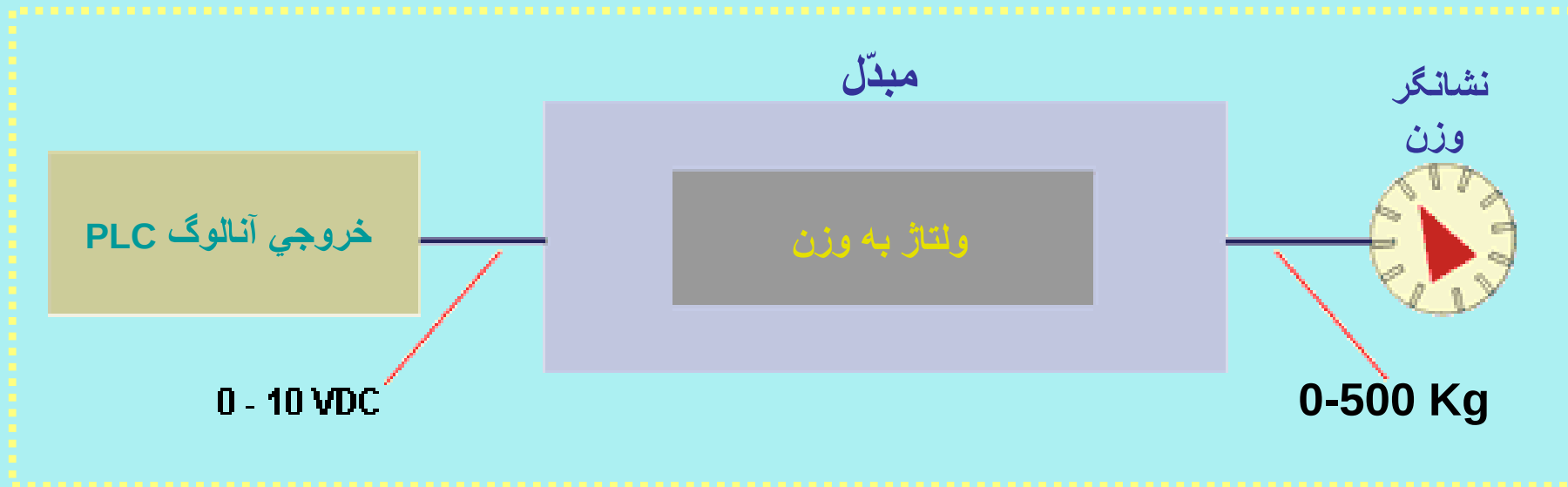
مثلاً اگر وزن باري 400 كيلوگرم باشد
در ورودي PLC مقدار 8 ولت را خواهيم داشت



مثالي از کاربرد سيستم مثال قبل را در شكل زير مي بينيد.
 بارها روي تسمه نقاله حركت كرده و به يك ترازو مي رسند.
 بسته هايي كه وزن آنها بالاي ۴۰۰ كيلوگرم است مي توانند روي مسير اصلي، به راه خود ادامه دهند.
 بسته هاي زير اين مقدار بايد توسط مسير فرعي كنار گذاشته مي شوند.
 PLC دروازه را كنترل مي كند و مسير بسته ها را با توجه به وزن آنها را تعيين مي كند.



خروجي آنالوگ براي تجهيزاتى به كار مى رود كه بايد به سطوح ولتاژ يا جريان عكس العمل نشان دهند. خروجي آنالوگ مي تواند به **شيرهاي كنترلي**، **درايو موتورها**، **نشانگرهاي آنالوگ** يا **ترنسميترهاي فشار** وصل شود. معمولاً وسايل كنترلي توسط مبدل ها (Transducer ها) كنترل مي شوند، كه وظيفة آنها گرفتن سيگنال ها، تقويت ، تضعيف يا تبديل آنها به سيگنال هاي ديگر است. در مثال زير سيگنال خروجي 0 تا 10 ولتي PLC، يك نشانگر آنالوگ 0 تا 500 كيلوگرمي را كنترل مي كند.



تایمرها و شمارنده ها



تایمرها وسایلی هستند که گذر زمان را می شمارند.
مثال بارز استفاده از تایمرها، چراغ راهنمایی است که مدت تغییر بین دو سیگنال را کنترل می کنند.



چراغ راهنمایی مثالی از کاربرد تایمرها



شکل های زیر دو نمونه تایمر را نشان می دهند.
با برق شدن قسمت راه انداز، تایمر شروع به کار میکند و پس از سپری کردن
زمان تنظیم شده خود، کنتاکت های NC و NO تغییر وضعیت می دهند.

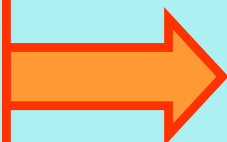


راه انداز

کنتاکت های
NC و NO



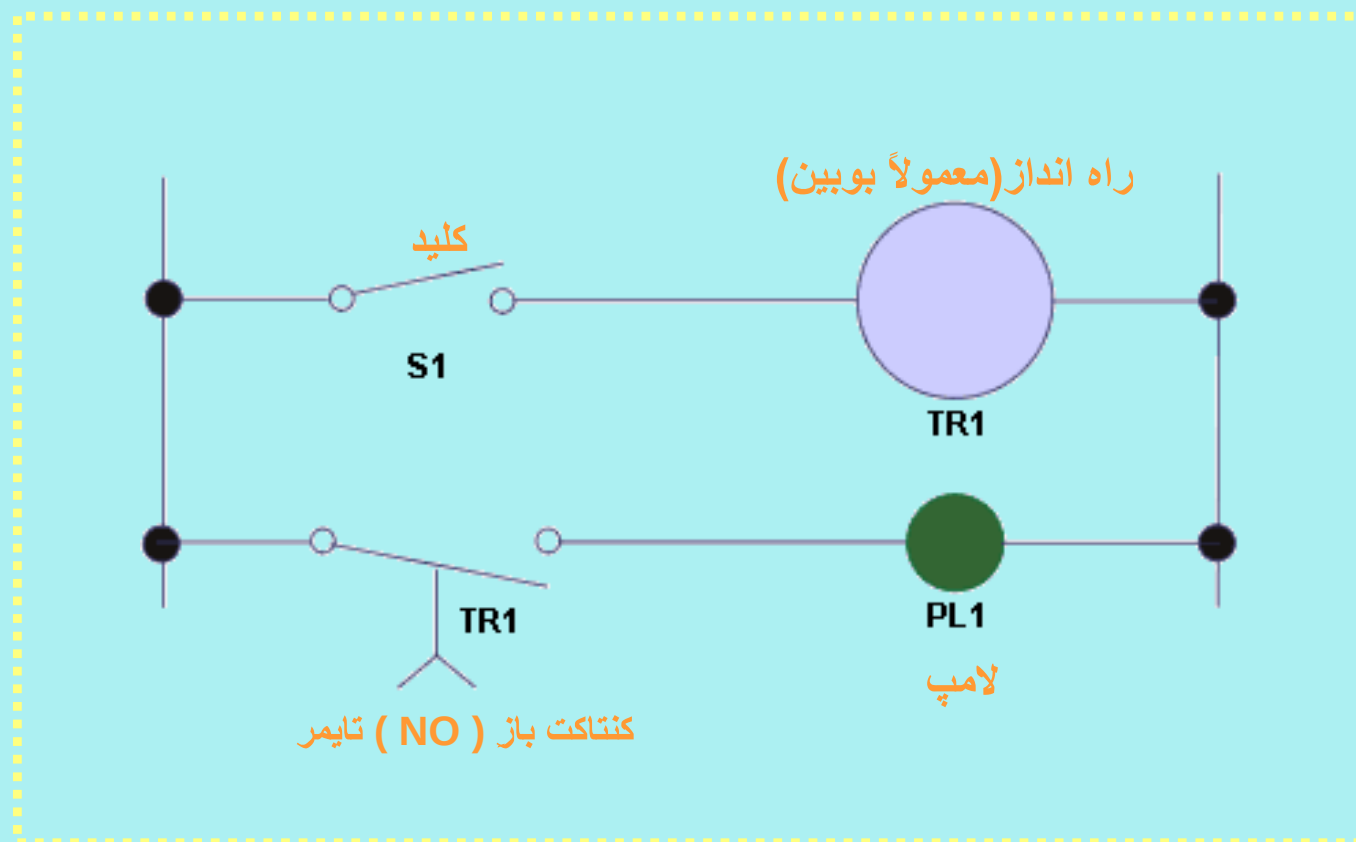
PLC ها در داخل خود تعداد زیادی از این تایمرها و با قابلیت های بالا دارند.
 مثلاً S7-200 تعداد ۲۵۶ عدد تایمر با سه نوع مختلف دارد.
 صرفه جویی اقتصادی در پروژه های اتوماسیون بزرگ لازم به توضیح نیست.



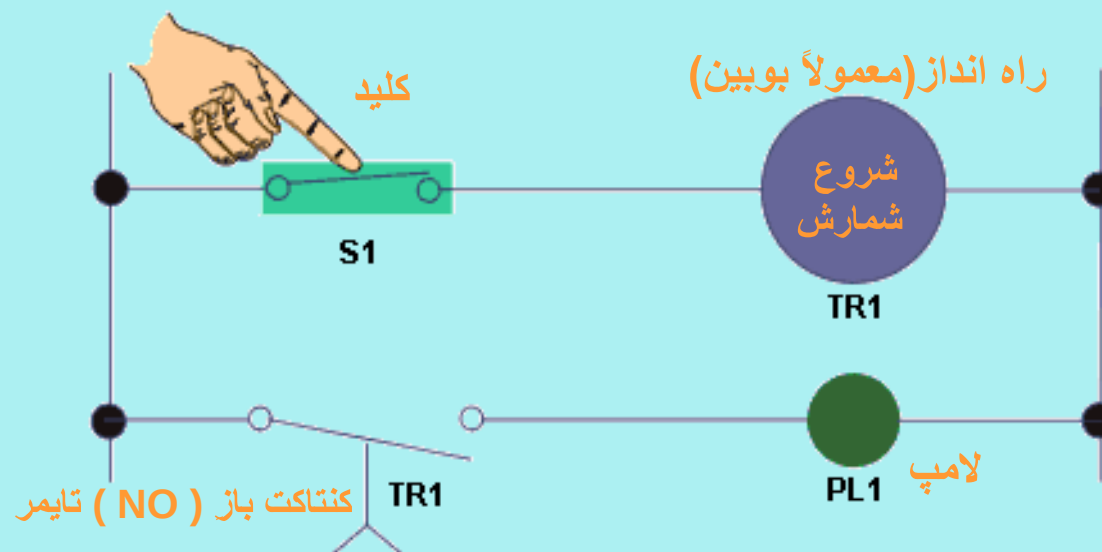
S7-200 تعداد ۲۵۶ عدد تایمر با سه نوع مختلف دارد

آشنایی با PLC

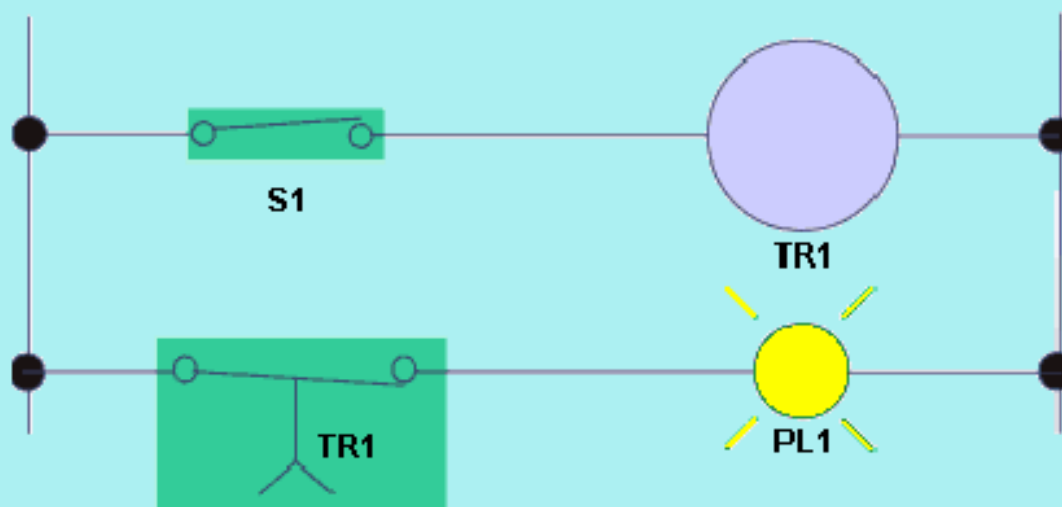
در مثال زیر کلید S1 ، تایمر TR1 را که روی 5 ثانیه تنظیم شده است، راه می اندازد.
به محض اینکه تایمر، سیگنال فعال ساز خود را (در اینجا S1) دریافت می کند، برای تغییر وضعیت خود
باید زمان تنظیم شده خود را سپری کند.
به عبارتی این تایمر از نوع **ON Delay** می باشد.



به محض بسته شدن کلید S1 تایمر شروع به شمارش میکند



پس از سپری شدن زمان تنظیمی، تایمر عمل میکند. (کنتاکت NO بسته می شود) و لامپ روشن می شود.



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



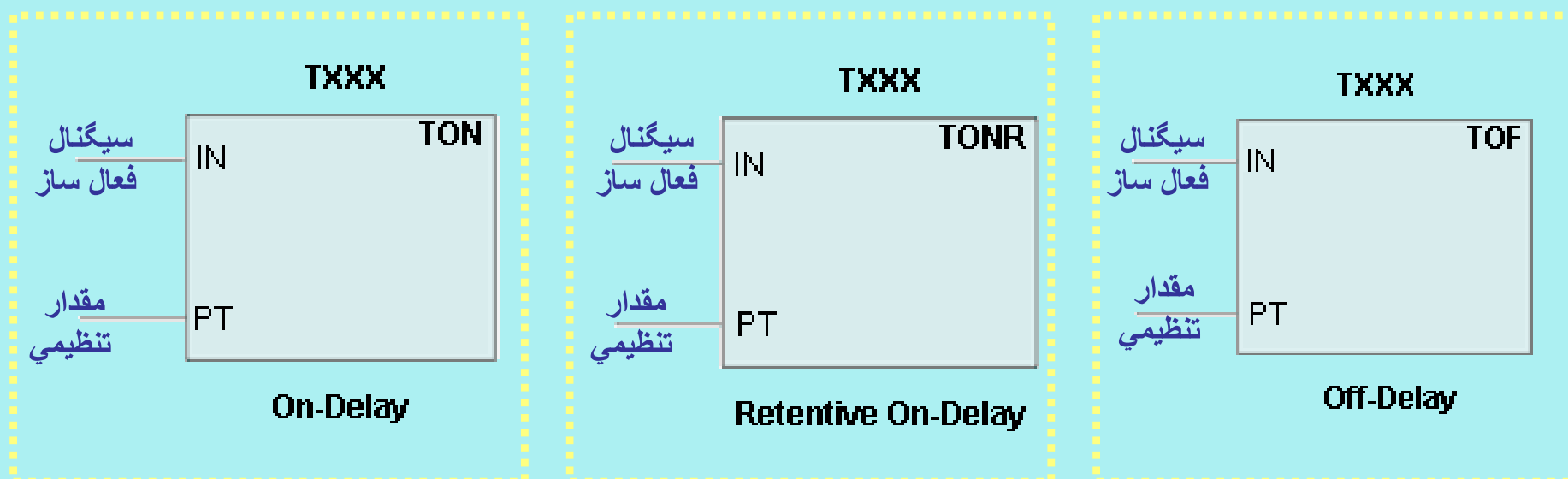
تایمرها در زبان LAD به صورت يك جعبه نشان داده مي شوند.
 وقتي تایمر، سیگنال فعال ساز خود را دریافت کند، شروع به شمارش مي کند و به طور مداوم زمان جاري خود را با مقدار تنظيمي مقایسه مي کند. تا زماني که زمان جاري از زمان تنظيمي کمتر باشد، خروجي صفر باقي مي ماند.
 ولي هنگامي که به زمان تنظيمي رسید، خروجي خود را يك مي کند.
 S7200 سه نوع تایمر دارد:

ON-Delay (TON)

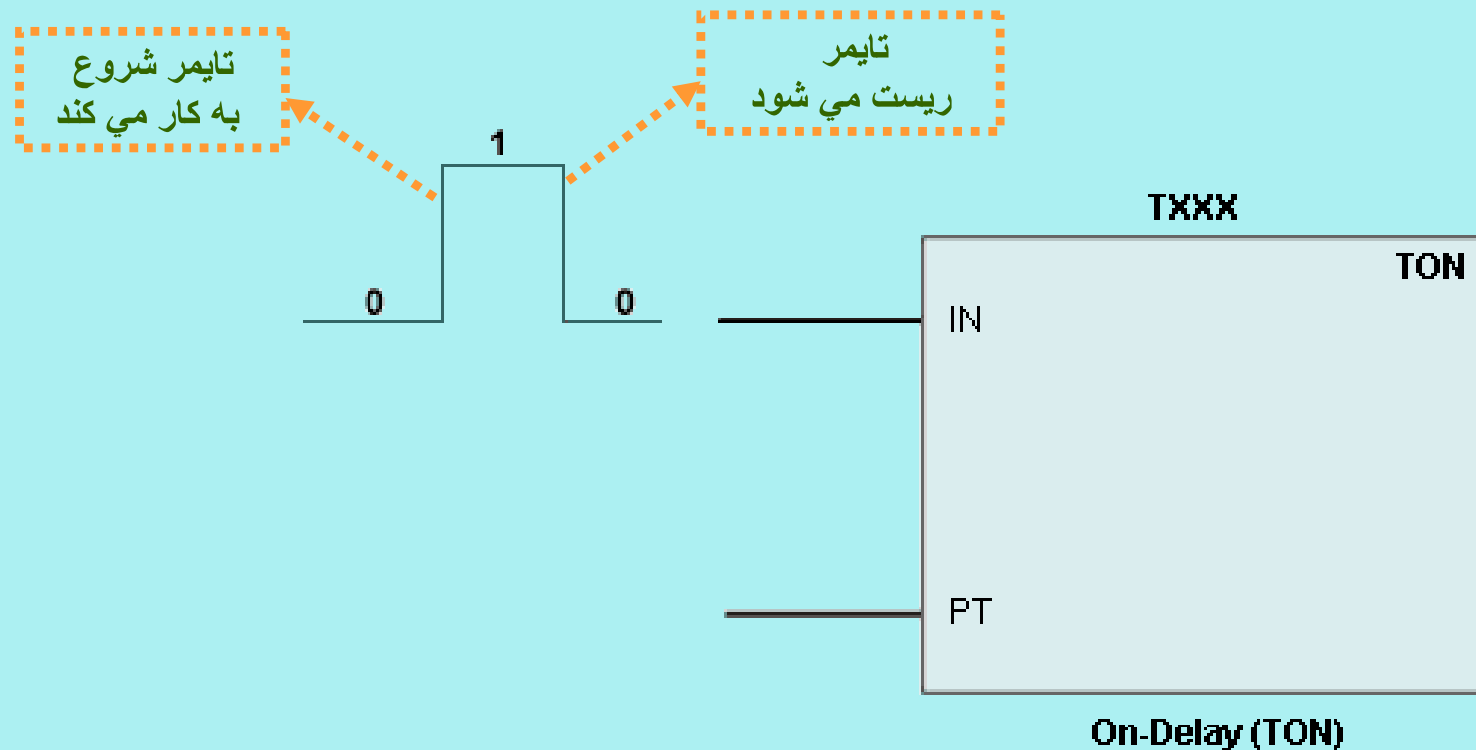
Off-Delay (TOF)

ON-Delay از نوع محافظ (TONR)

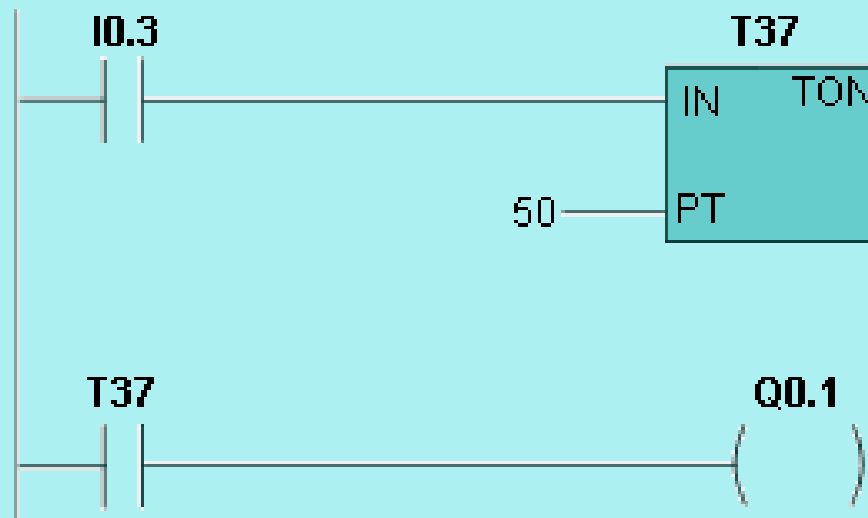
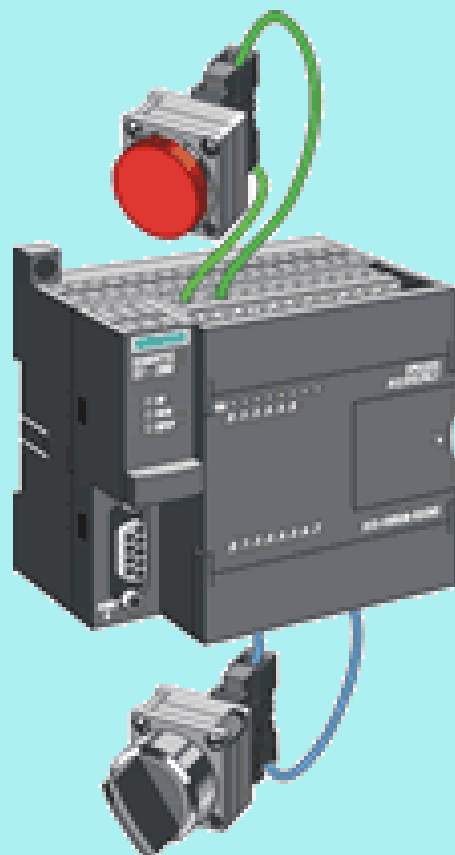
هر سه نوع روي دقت يك ميلي ثانيه، ده ميلي ثانيه و صد ميلي ثانيه تنظيم مي شوند. که به ترتيب مي توانند تا زمان 32.767 ثانيه، 327.67 ثانيه و 3276.7 ثانيه بشمارند.



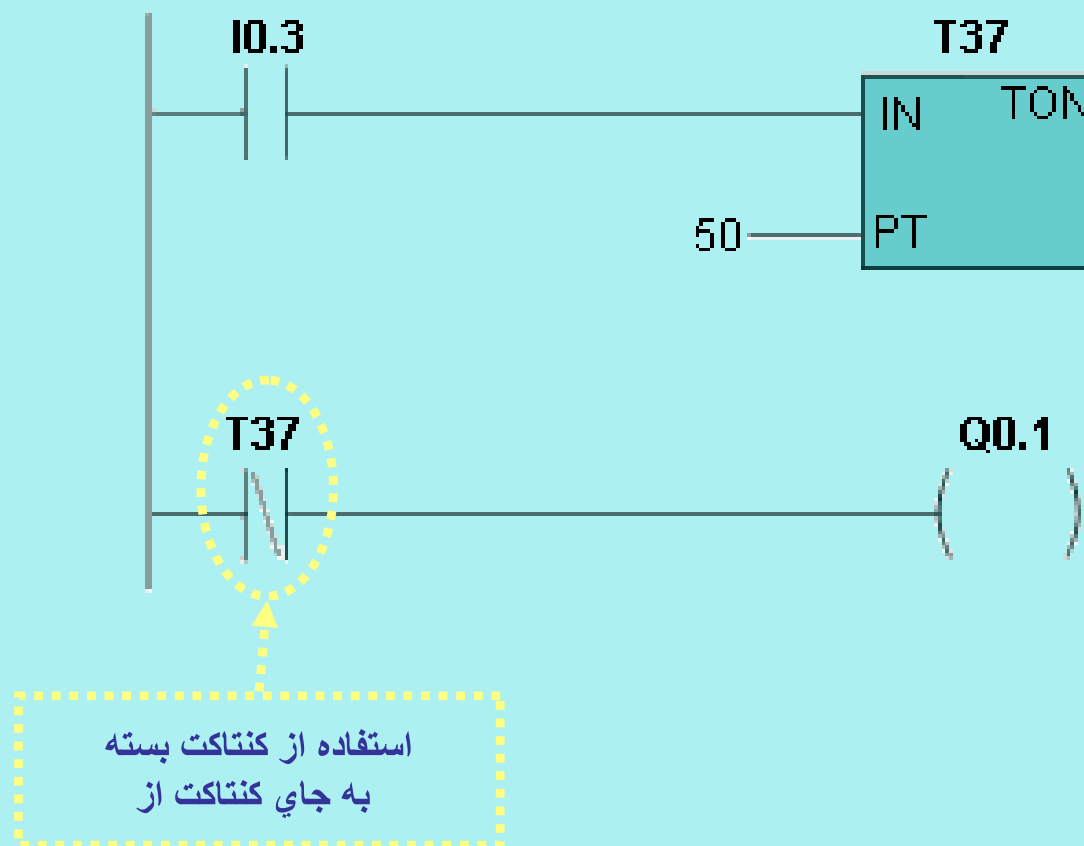
وقتي ورودی (IN) تایمر يك مي شود تایمر بلافاصله شروع به شمردن مي نماید.



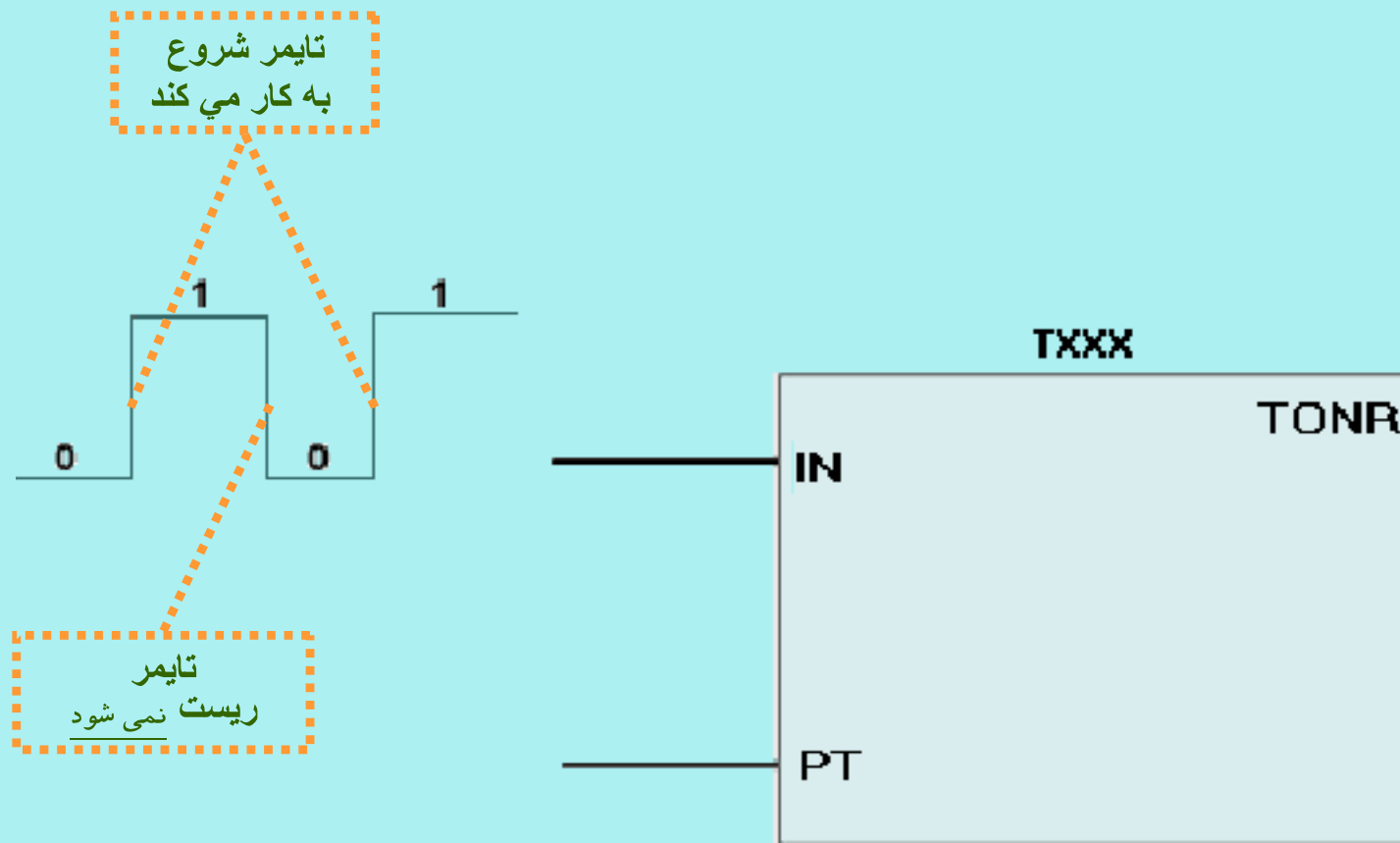
در يك مثال ساده، يك كليد به ورودی I0.3 و يك لامپ به خروجی Q0.1 وصل می شود.
 وقتی كليد زده می شود، ورودی I0.3 يك می شود و تایمر T37 را كه روی 50 ثانيه و روی پایه 100 میلی ثانيه
 تنظیم شده است را فعال می كند. بنابراین تایمر بعد از 5 ثانيه $(5 \times 100ms = 5s)$ می ایستد و لامپ روشن می شود.
 اگر كليد را در حین شمارش تایمر قطع و وصل كنیم، تایمر از اول شروع به كار می كند (ریست می شود).



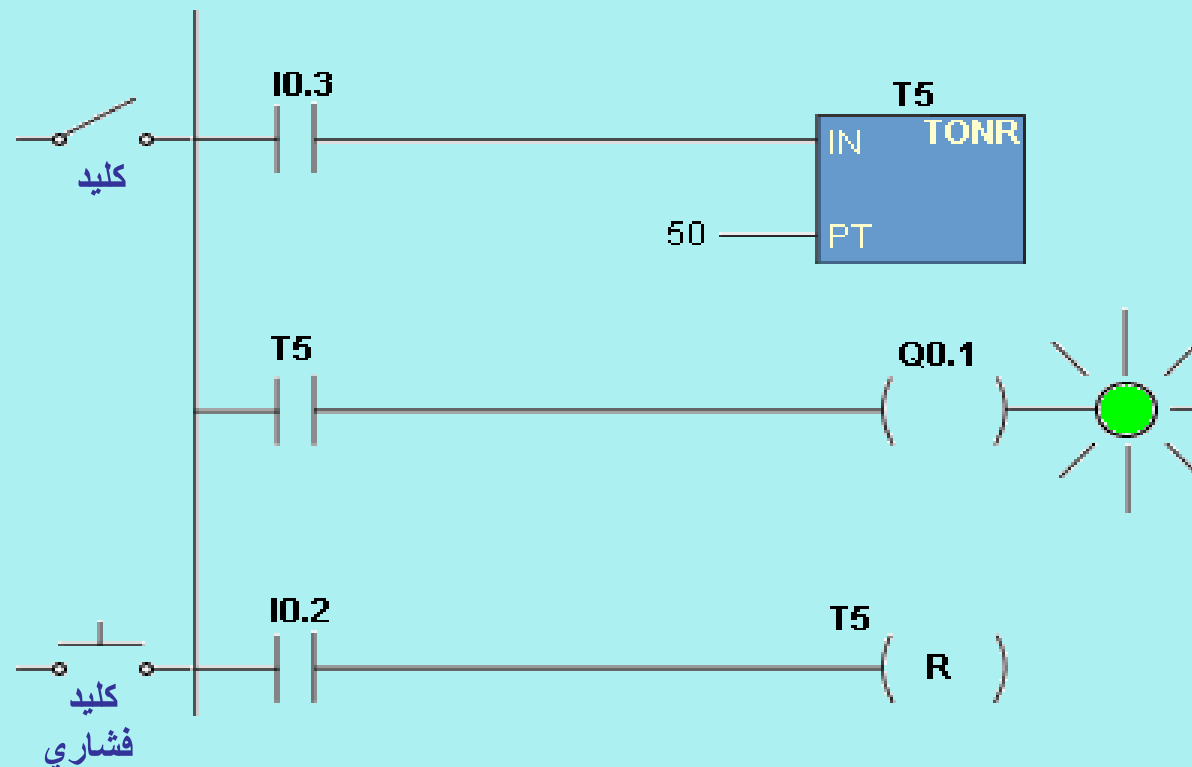
در مثال قبل اگر از کنتاکت بسته تایمر به جای کنتاکت باز آن استفاده کنیم، وضعیت لامپ برعکس می شود. یعنی با زدن کلید، لامپ به مدت 5 ثانیه روشن می ماند و بعد خاموش می شود.



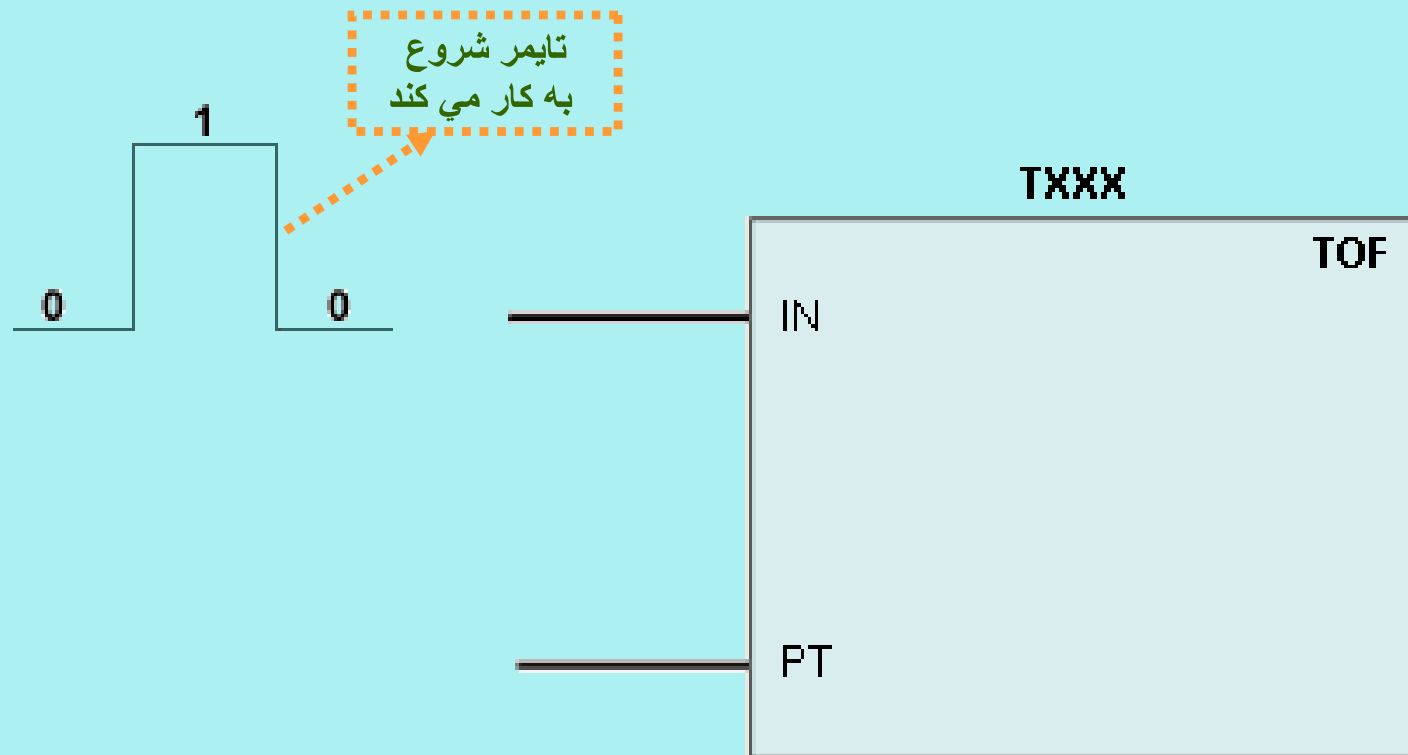
این تایمر شبیه تایمر TON عمل می کند یعنی با يك شدن سیگنال فعال ساز (IN) ، شروع به کار می کند. تنها فرقی این است که اگر در حین شمردن ورودیش صفر شود، به شمردن خود تا رسیدن به زمان تنظیمی ادامه می دهد. با يك شدن مجدد سیگنال فعال ساز، تایمر دوباره شروع به کار می کند.
برای ریست کردن، باید از کلید دیگری استفاده کرد.



با زدن کلید، تایمر شروع به کار می کند و بعد از ۵ ثانیه لامپ روشن می شود.
ولی اگر بعد از ۲ ثانیه کلید را قطع کنیم، تایمر موقتاً از کار می افتد. با زدن مجدد کلید تایمر به کار خود ادامه می دهد (از ۲ ثانیه شروع می کند تا به ۵ ثانیه برسد).
برای ریست کردن مطابق شکل زیر از یک کلید فشاری (پوش باتن) استفاده می کنیم. در حالت فوق اگر بعد از ۲ ثانیه پوش باتن را هم بزنیم، با وصل مجدد کلید اصلی، تایمر از صفر ثانیه شروع به کار می کند.

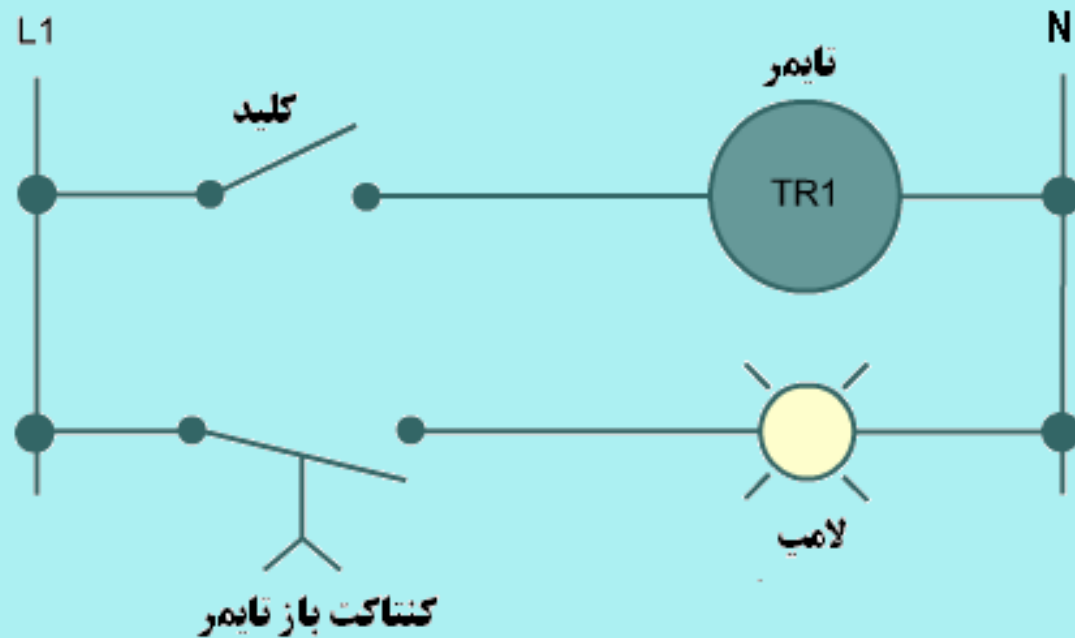


برعکس تایمر TON ، این تایمر بعد از صفر شدن سیگنال فعال ساز خود، شروع به کار می کند.



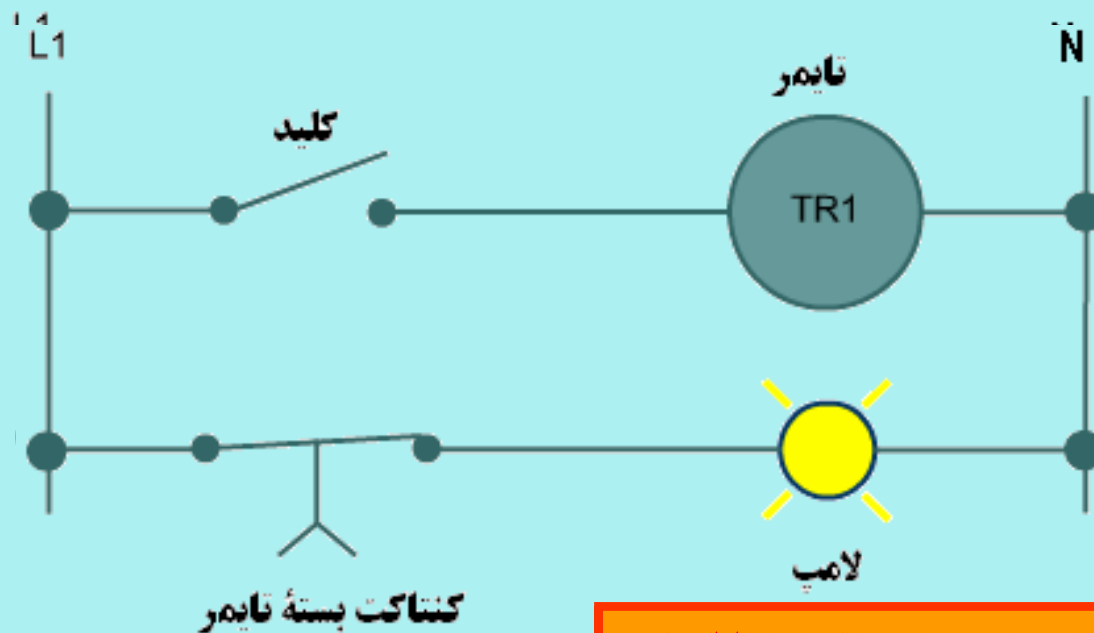
تفاوت دو تایمر نوع Off-Delay, ON-Delay





ON Delay

با زدن کلید تایمر شروع به کار کرده و بعد از سه ثانیه لامپ روشن می شود.

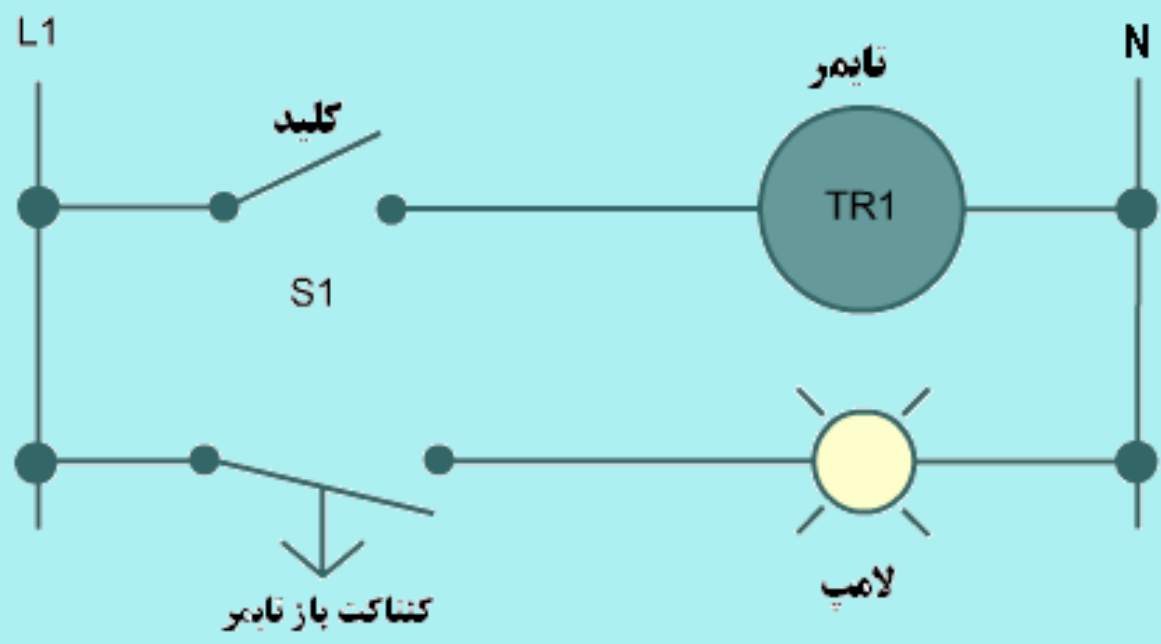


اگر از کنتاکت بسته تایمر استفاده کنیم، وضعیت لامپ معکوس می شود.

برای امتحان دوباره، اینجا را کلیک کنید.

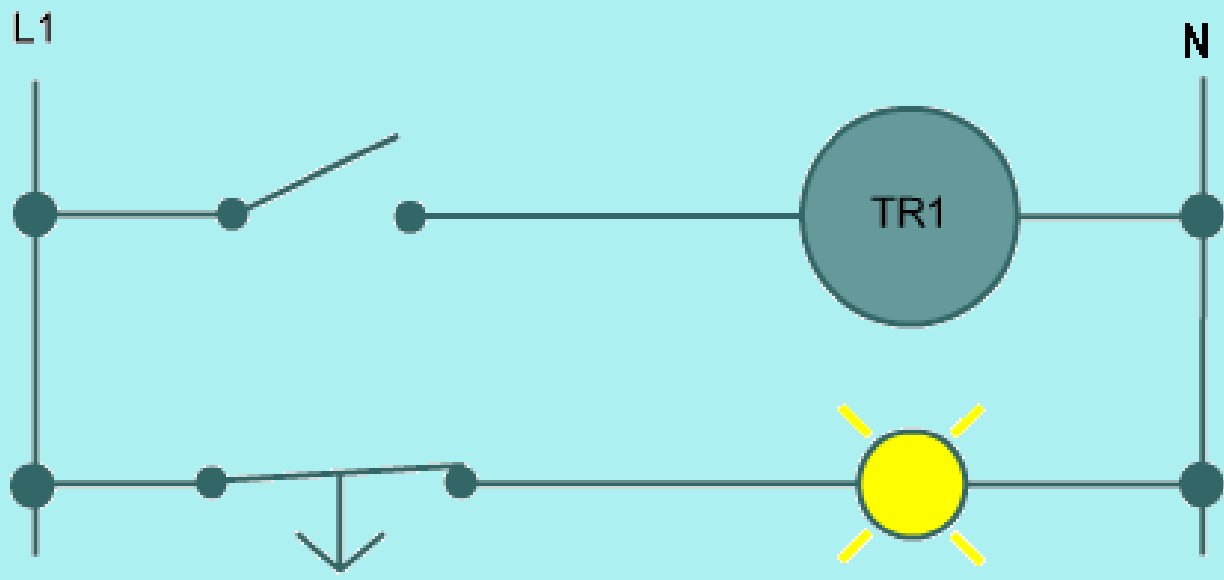
برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید





OFF Delay

با زدن کلید لامپ روشن می شود ولی تایمر با قطع آن کار خواهد کرد.



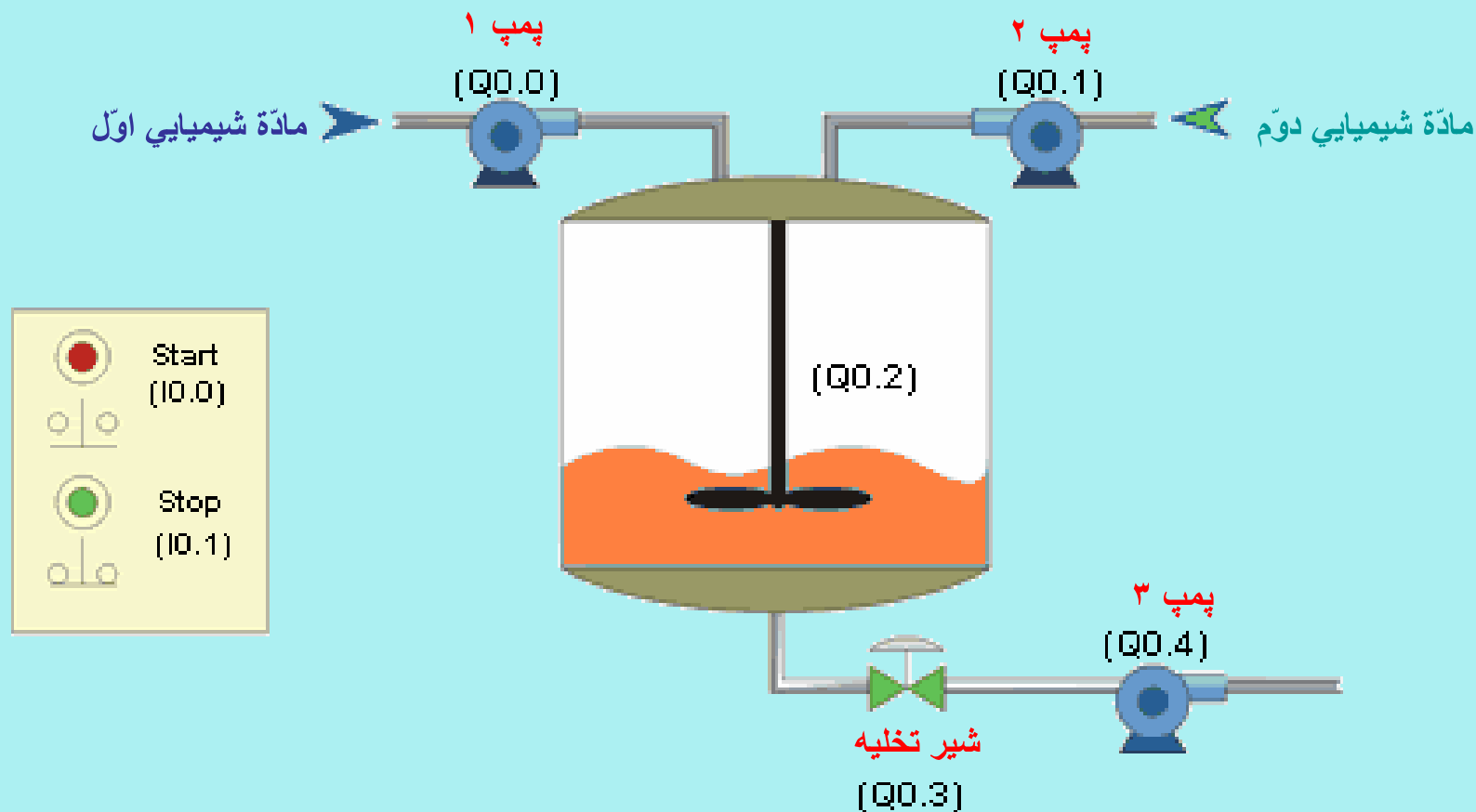
اگر از کنتاکت بسته تایمر استفاده کنیم، وضعیت لامپ معکوس می شود.

S7-200 دارای ۲۵۶ عدد تایمر است.
مطابق جدول زیر شماره تایمر، نوع و دقت آنرا تعیین می نماید.

نوع تایمر	دقت (میلی ثانیه)	بیشترین مقدار (ثانیه)	شماره تایمر
TONR	1 ms	32.767 ثانیه	T0, T64
	10 ms	327.67 ثانیه	T1-T4, T65-T68
	100 ms	3276.7 ثانیه	T5-T31, T69-T95
TON, TOF	1 ms	32.767 ثانیه	T32, T96
	10 ms	327.67 ثانیه	T33-T36, T97-T100
	100 ms	3276.7 ثانیه	T37-T63, T101-T255

مثال صنعتي کاربرد تایمرها به صورت زیر است.

دو ماده شیمیایی وارد يك مخزن می شوند، و پس از مخلوط شدن تخلیه می شوند بدین صورت که:
 با زدن دکمه استارت پمپ ۱ به مدت ۵ ثانیه، ماده شیمیایی اول را به داخل مخزن ریخته و خاموش می شود.
 پمپ ۲ به مدت ۳ ثانیه، ماده شیمیایی اول را به داخل مخزن ریخته و خاموش می شود.
 موتور همزن به مدت ۷۰ ثانیه این دو ماده را هم می زند. پس از توقف آن، شیر تخلیه و پمپ ۳ محصول نهایی را تخلیه می کنند.



شمارنده ها



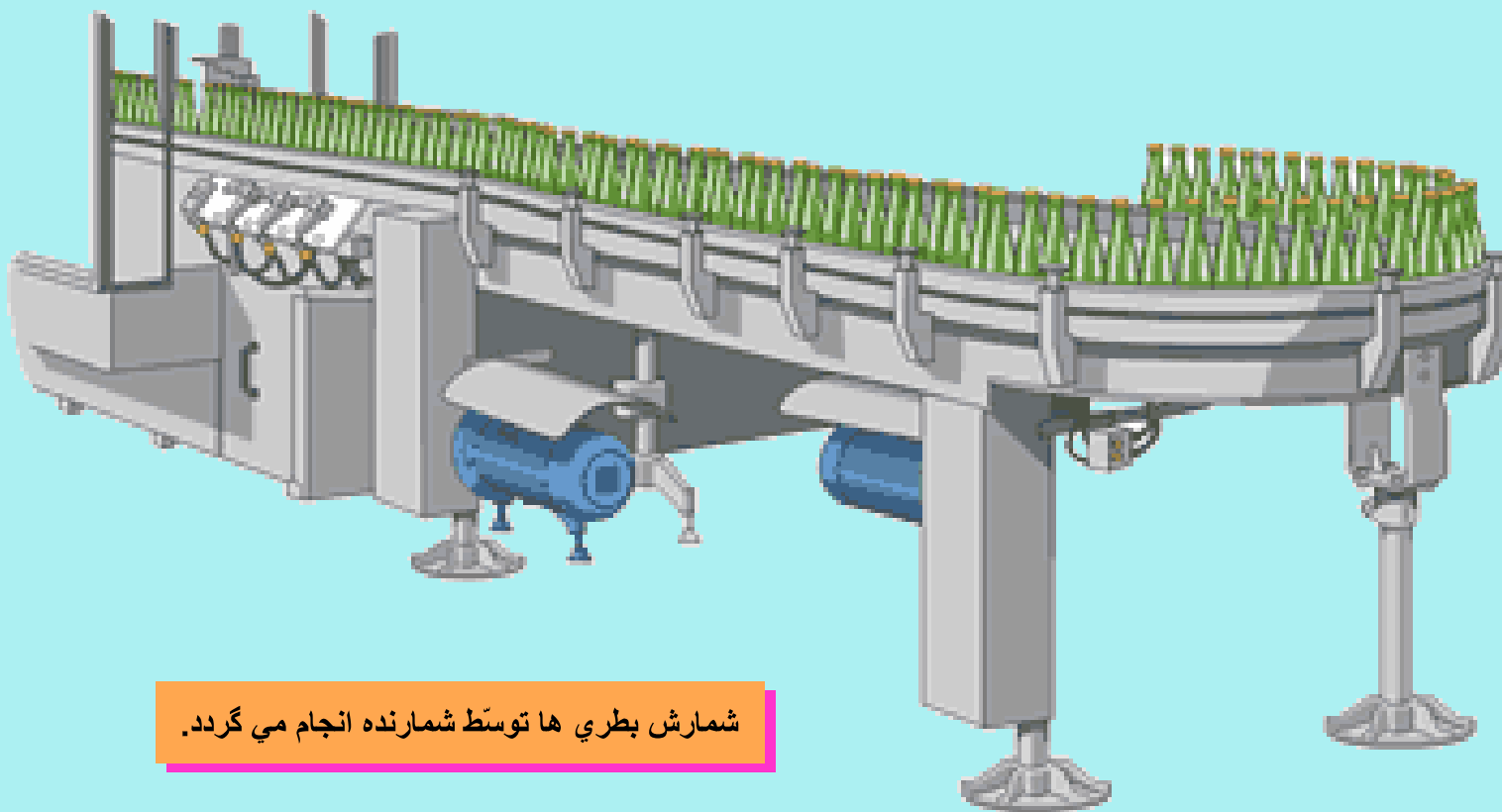
برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



شمارنده هاي موجود در PLC مانند شمارنده هاي مكانيكي عمل مي كنند.
يعني مقدار شمرده شده را با مقدار تنظيمي خود، چك كرده و به يكي از حالت هاي زير سيستم را كنترل مي كنند:

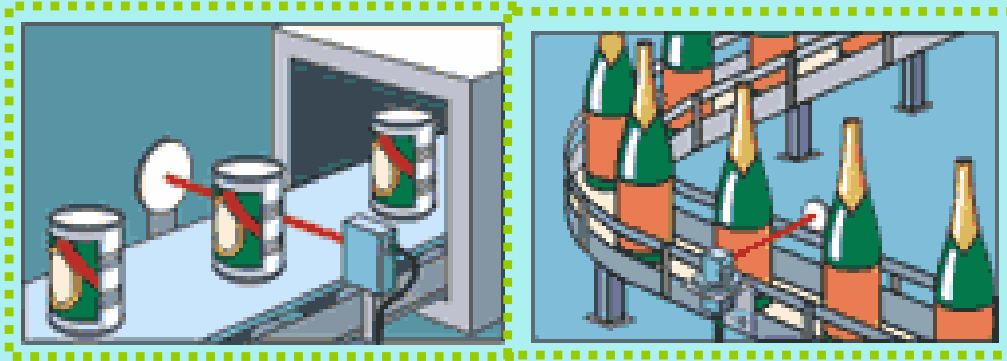
✓ شمارش را انجام داده، و به محض رسيدن به عدد تنظيمي كاري را انجام مي دهند.
(مانند دستگاه "بطري پرکني" (شکل زیر) که باید بطري ها را شمرده و به صورت ۶ تايي بسته بندي نمايد).

✓ كاري را تا رسيدن به عدد تنظيمي، انجام مي دهند.

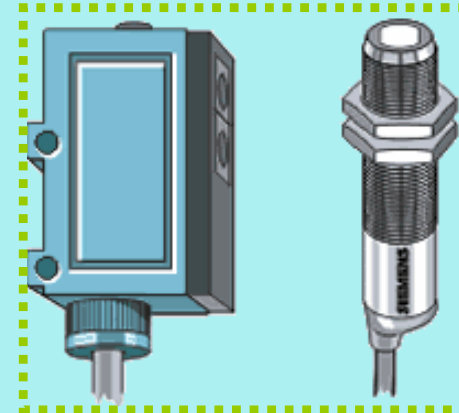


شمارش بطري ها توسط شمارنده انجام مي گردد.

در مثال قبل، باید سنسورهایی نظیر سنسور های فتو الکتریک و آلتراسونیک، برای تشخیص عبور بطري ها به کار روند، و پس از تشخیص ، شمارنده را فعال کنند.



شمارش بطري ها توسط سنسور فتوالکتریک



دو نمونه سنسور فتوالکتریک



شمارش بطري ها توسط سنسور آلتراسونیک



یک نمونه سنسور فتوالکتریک



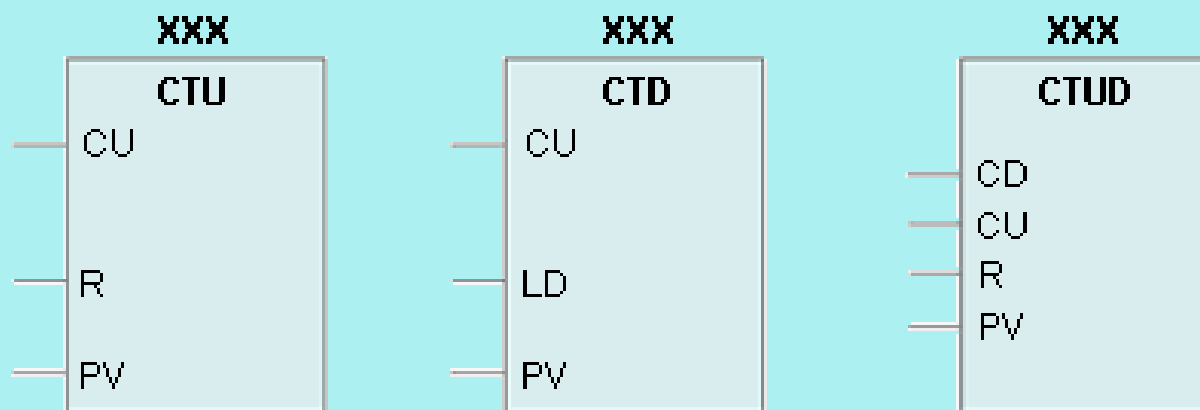
در شکل زیر يك نمونه شمارنده مکانیکی را مشاهده مي کنید.
 شمارش با دریافت پالس از طرف سنسورها انجام مي پذیرد
S7-200 در داخل خود ۲۵۶ شمارنده و با سه نوع مختلف دارد و در صورت استفاده
از آن ، نيازي به شمارنده هاي مکانیکی نیست. (مانند تایمرها)



شمارنده ها در زبان LAD به صورت يك كادر، نشان داده مي شوند.
 هر وقت ورودی آن از صفر به يك تغيير كند، خروجی آن يك شماره تغيير مي كند.
 شمارنده ها با توجه به ورودی انتخاب شده، رو به بالا و يا رو به پايين مي شمارند.
 ۱-۲-۳-۴-۵-۶-۷ شمارش رو به بالا است.
 ۷-۶-۵-۴-۳-۲-۱ شمارش رو به پايين است.
 بر اساس مطلب فوق، S7-200 سه نوع شمارنده دارد:

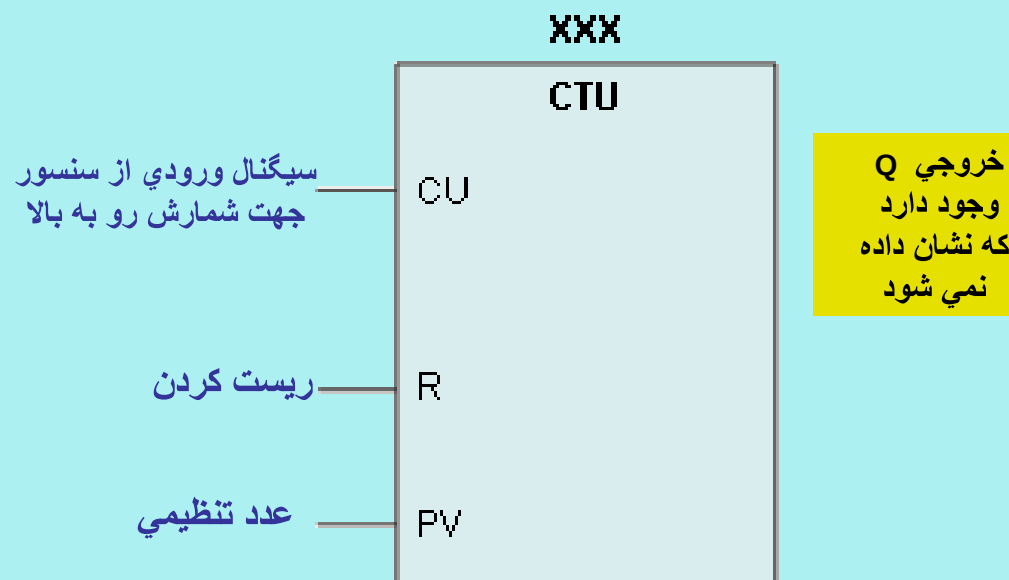
شمارنده رو به بالا (CTU)
 شمارنده رو به پايين (CTD)
 شمارنده دو جهته (CTUD)

CT به معنای کانتر (شمارنده)، U به معنای بالا (UP) و D به معنای پايين (Down)

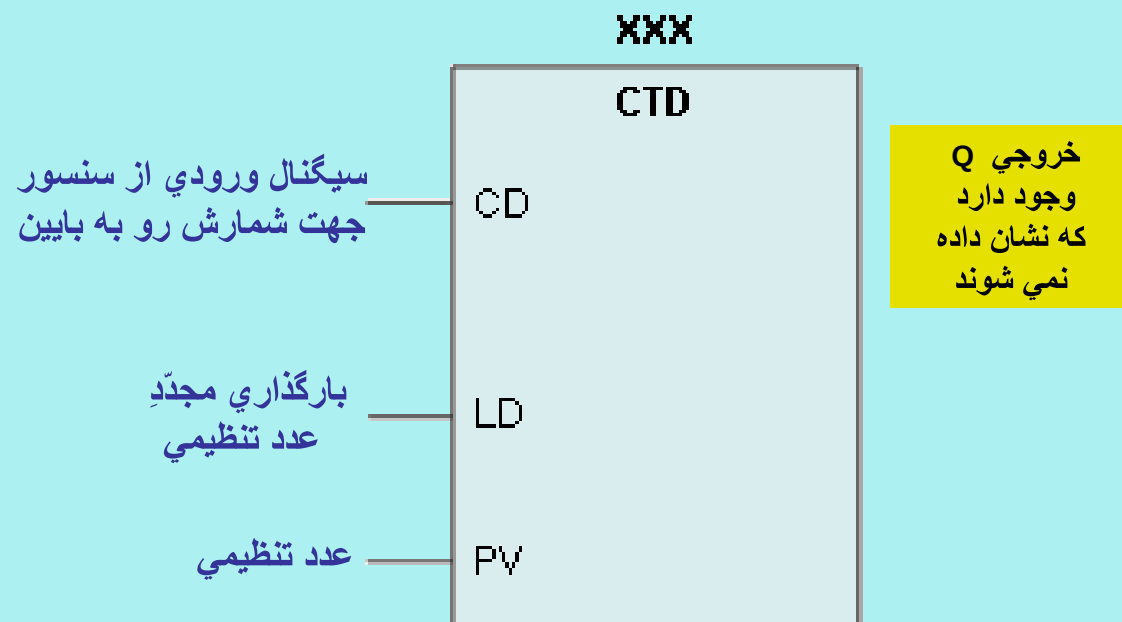


شمارنده ها از C0 تا C255 شماره گذاری می شوند. و قادرند تا عدد ۳۲۷۶۷+ بشمارند. هم نام بودن شمارنده ها مجاز نمی باشد.

خروجي سنسورها در هر بار حس کردن عبور اشیاء، از صفر به يك تغییر مي یابد .
 این سیگنال به ورودی CU شمارنده داده می شود و يك عدد می شمارد.
 شمارنده ها خروجی Q دارند که روی خودشان نشان داده نمی شود . ولی در مسیرهای دیگر استفاده می شود.
 هر وقت مقدار شمرده شده بزرگتر یا مساوی مقدار تنظیمی (مثلاً ۶) شود، خروجی شمارنده يك می شود.
 از ورودی R، برای صفر کردن مقدار شمرده شده و آغاز شمارش مجدد استفاده می شود.



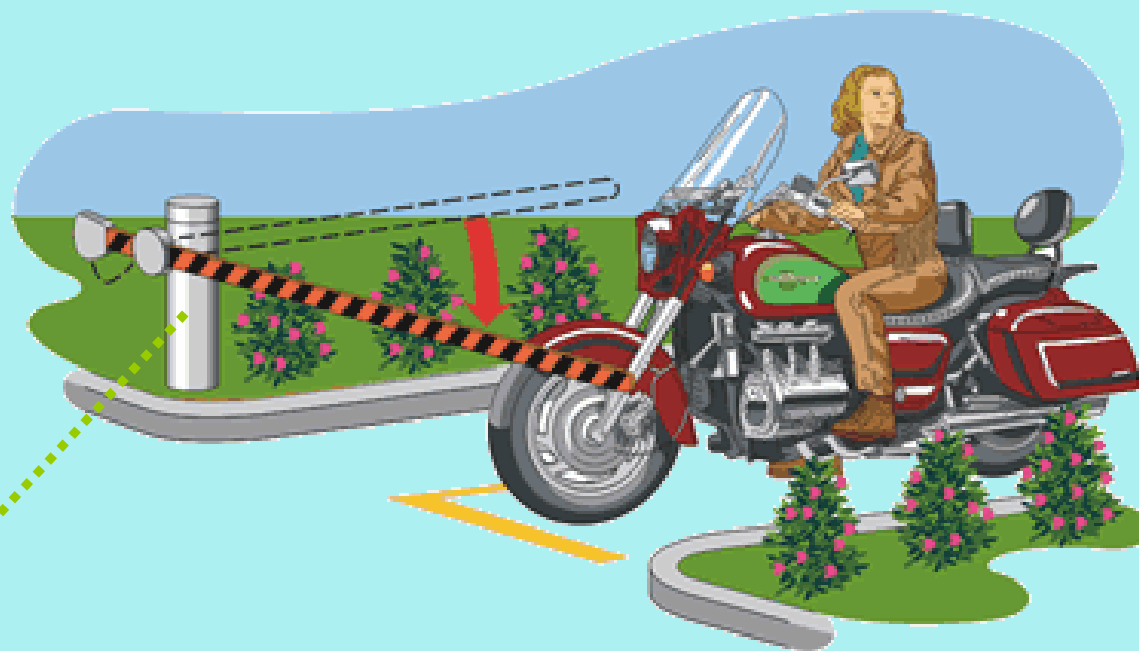
سیگنال سنسور به ورودی CD داده می شود. و شمارنده از مقدار تنظیمی، یکی کم می کند. وقتی مقدار شمارنده به صفر رسید، خروجی آن یک می شود. در این حالت شمارنده خود به خود ریست شده و منتظر آمدن سیگنال، روی ورودی LD خود و برای شروع شمارش مجدد می ماند.



این شمارنده، کار دو شمارنده قبل را به صورت همزمان انجام می دهد.
 دو خروجی QD و QU دارد که روی آن نشان داده نمی شود.
 سیگنال افزایش به ورودی CU داده می شود و یک عدد می شمارد. هر وقت مقدار شمرده شده
 بزرگتر یا مساوی مقدار تنظیمی شود، خروجی QU یک می شود.
 ورودی R، برای صفر کردن مقدار شمرده شده و آغاز شمارش مجدد استفاده می شود.
 سیگنال کاهش به ورودی CD داده می شود و یک عدد از مقدار تنظیمی کم می کند. هر وقت مقدار شمرده شده
 صفر شود، خروجی QD صفر می شود و منتظر سیگنال LD برای بارگذاری مجدد مقدار تنظیمی می ماند.



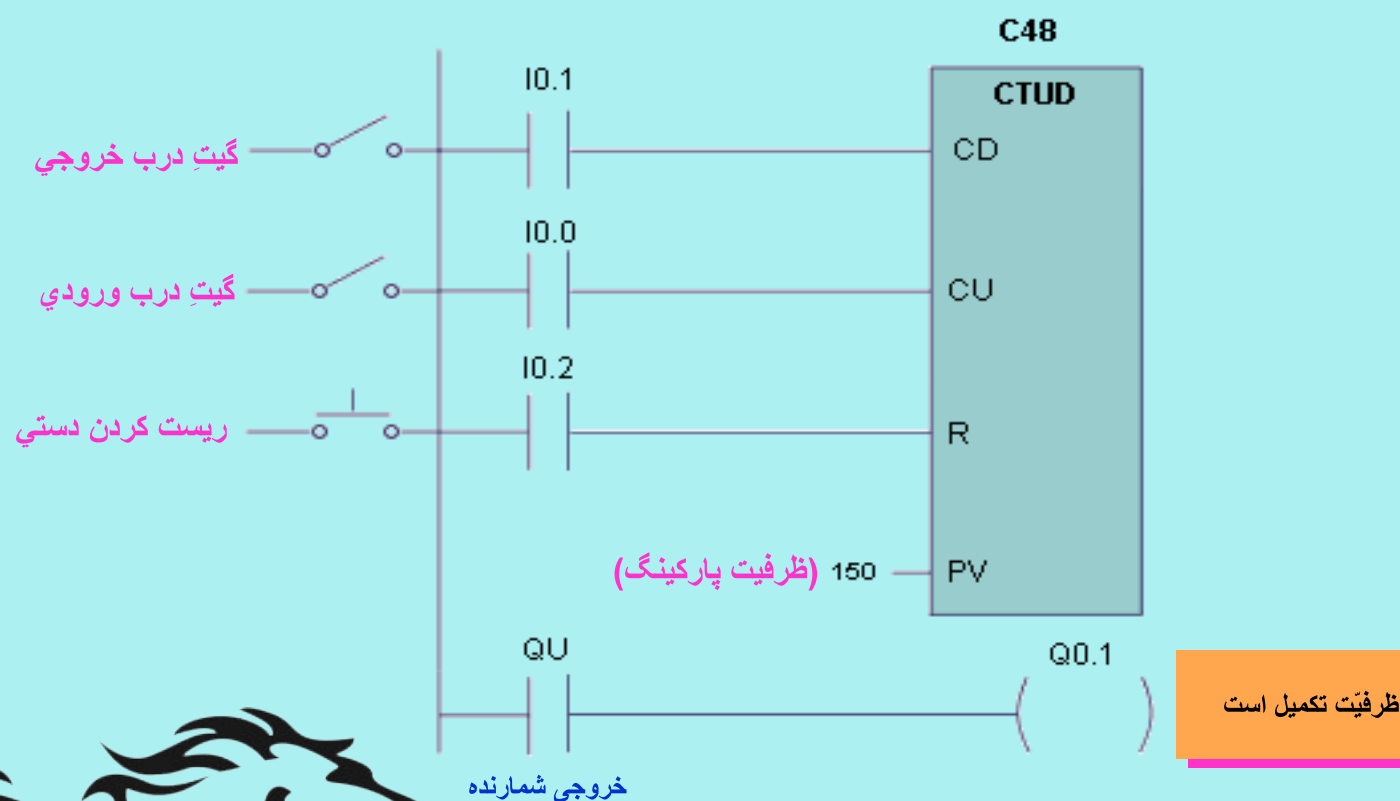
یکی از کاربردهای شمارنده ها، استفاده در ورودی- خروجی پارکینگ ها می باشد.
 هر وقت وسیله نقلیه ای از در ورودی وارد شود به مقدار شمارنده یکی اضافه شود و هرگاه خارج شود یک شماره کم شود.
 ظرفیت پارکینگ (مثلاً ۱۵۰ ماشین) را به مقدار تنظیمی یا PV می دهیم.
 در صورتی که مقدار شمارنده به مقدار PV رسید باید تابلوی "ظرفیت تکمیل است" روشن شود



گیت، مانند کلید عمل می کند
 و در هر بار بالا و پایین رفتن،
 در حقیقت مانند کلید
 یکبار باز و بسته می شود.



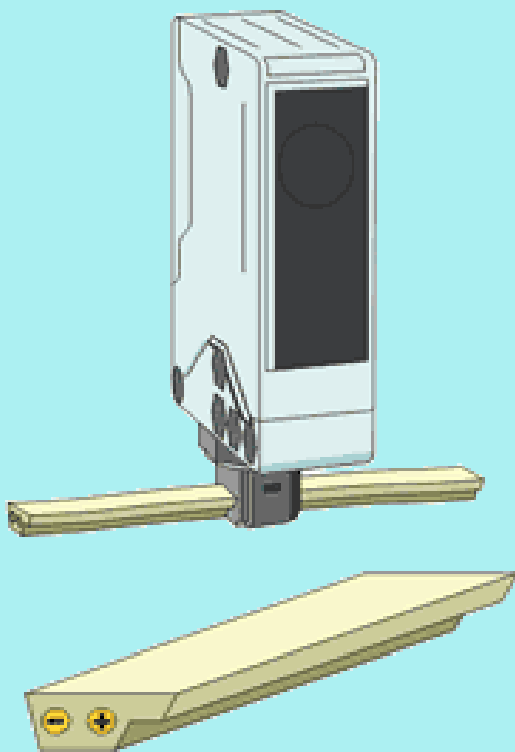
کلید گیت خروجی را به ورودی I0.1 می دهیم و در برنامه PLC آن را به ورودی CD مربوط به شمارنده می دهیم.
 کلید گیت ورودی را به ورودی I0.0 می دهیم و در برنامه PLC آن را به ورودی CU مربوط به شمارنده می دهیم.
 مقدار تنظیمی شمارنده را برابر با ظرفیت پارکینگ در نظر می گیریم.
 هرگاه تعداد وسایل نقلیه وارد شده به مقدار تنظیمی رسید، خروجی QU شمارنده، یک می شود.
 این خروجی را به Q0.1 و آنرا به تابلوی اعلام تکمیل ظرفیت وصل می کنیم.



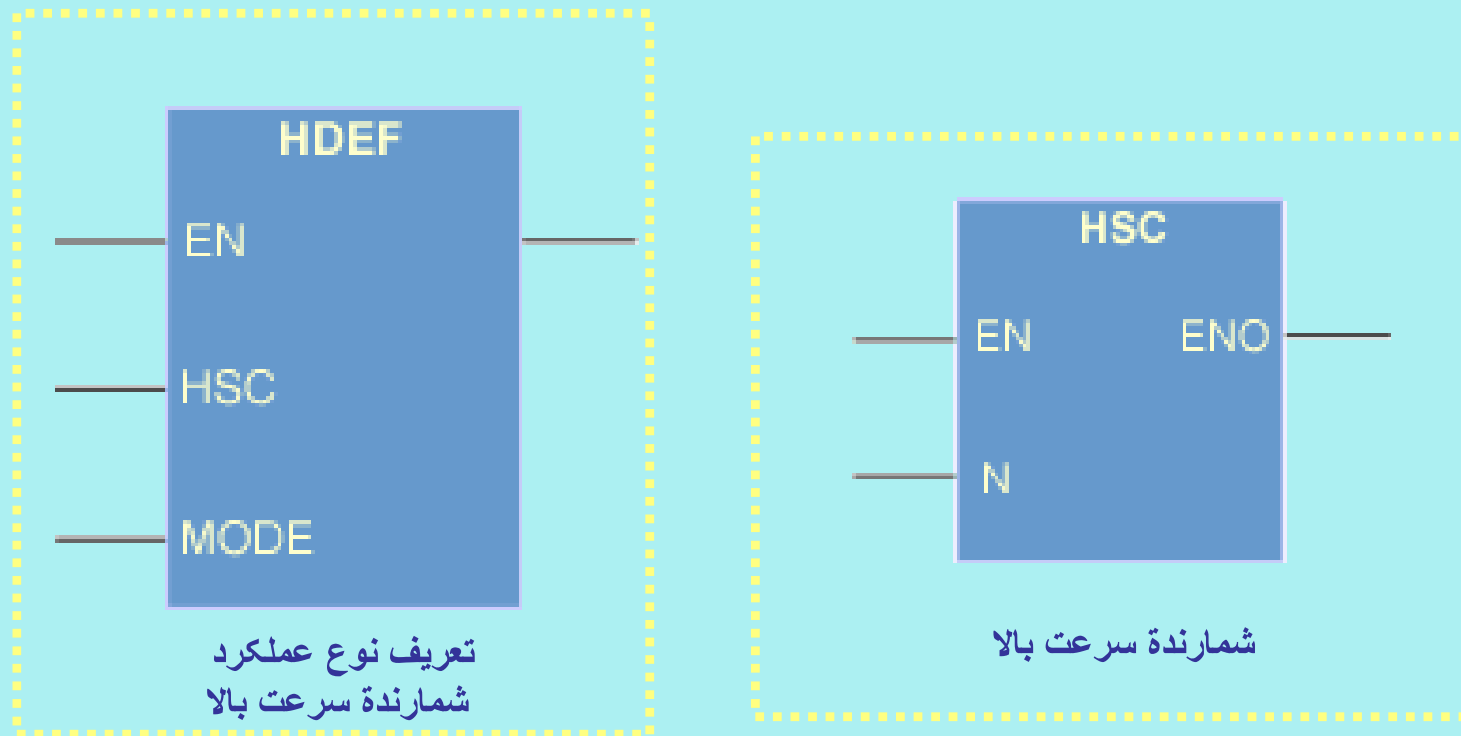
POWEREN.IR



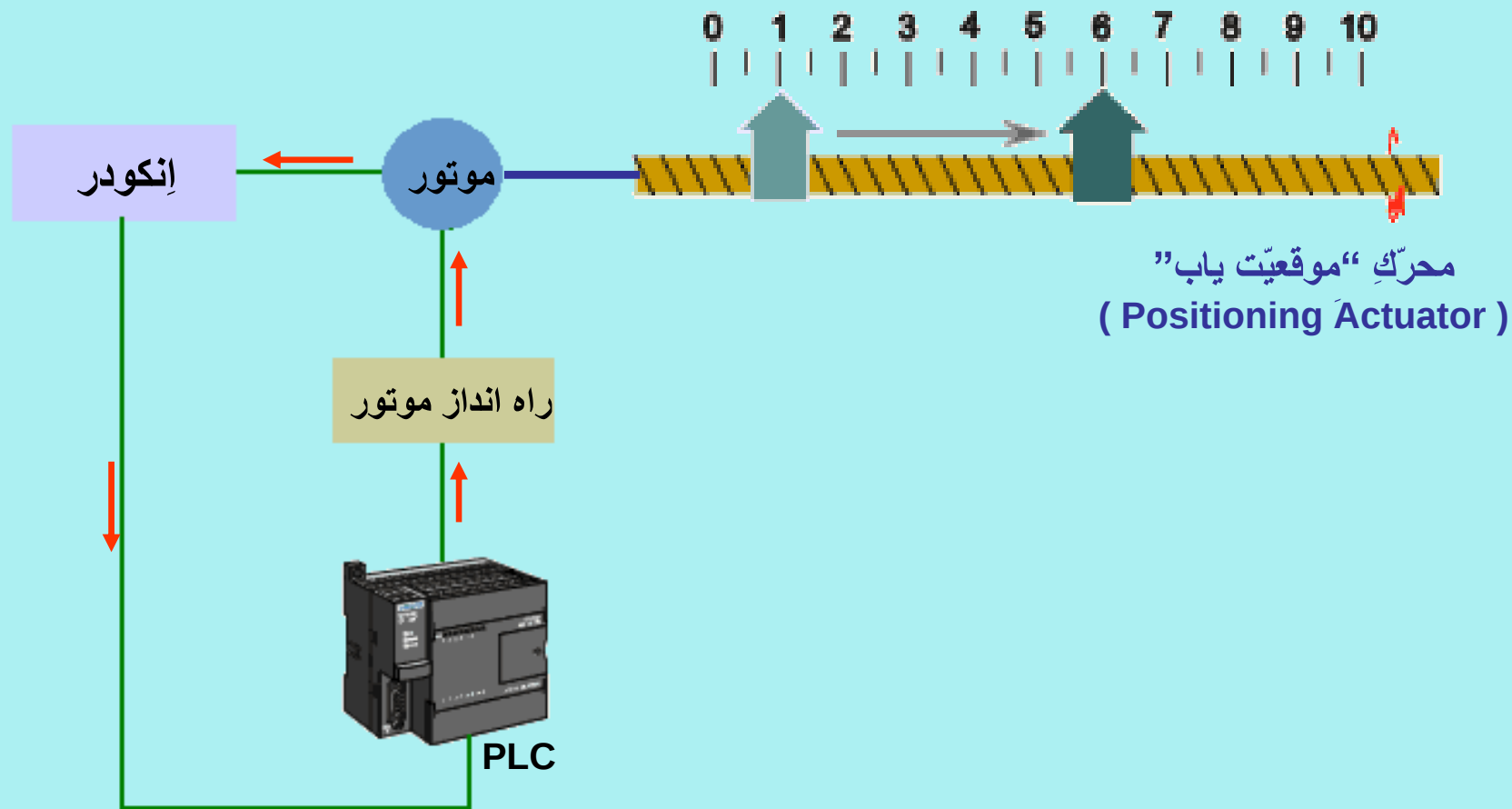
موضوعات پیشرفته تر



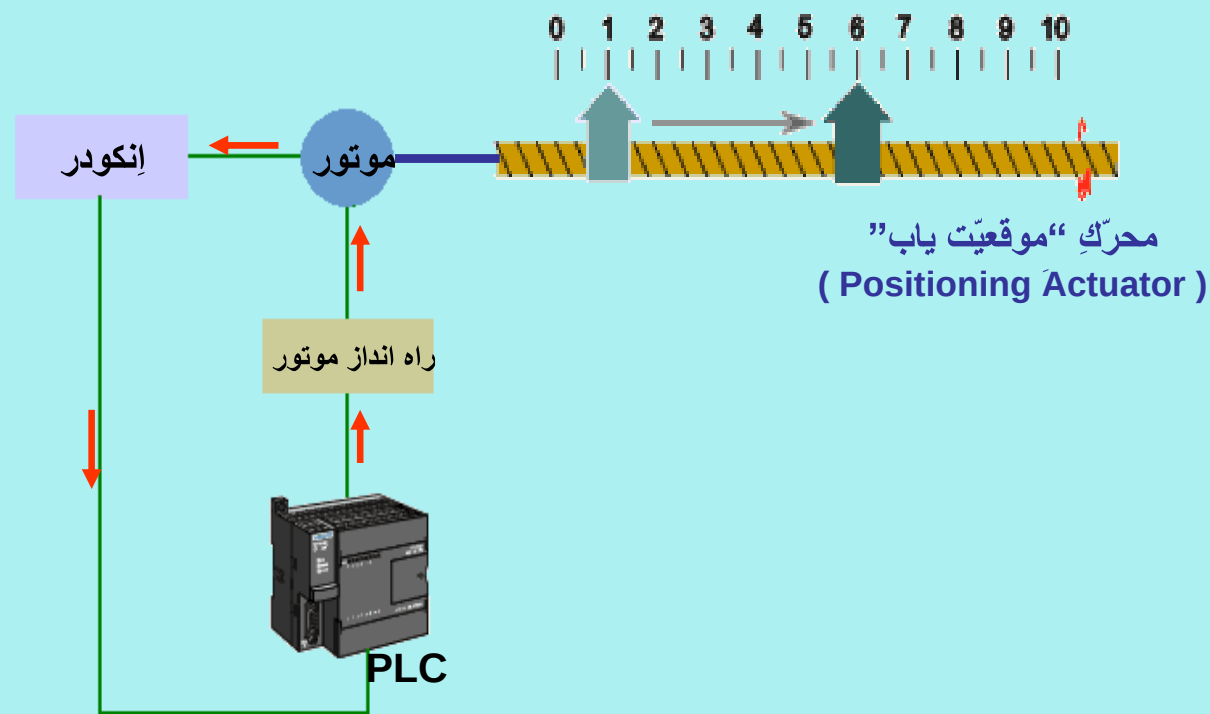
بعضی انواع PLC ها مانند S7-221 و S7-222 چهار شمارنده های سرعت بالا با نام های (HSC0, HSC3, HSC4, HSC5) دارند. بعضی ها هم شش عدد از این شمارنده ها (از HSC0 تا HSC5) دارند. از جعبه تعریف نوع عملکرد، برای اختصاص یکی از ۱۲ حالت ممکن کار استفاده می شود. این شمارنده ها ورودی هایی به عنوان Clock، کنترل مستقیم، ریست و استارت دارند. بیشترین فرکانس Clock بسته به حالت کار و ولتاژ، ۳۰ KHz می باشد.



یکی از کاربردهای شمارنده های سرعت بالا، استفاده آنها در موقعیت یابی است.
در شکل زیر، موتوری توسط یک PLC کنترل می شود.
شفت موتور به یک "انکودر" و یک "موقعیت یاب" متصل شده است.
وقتی موتور می چرخد، انکودر، یک سری پالس می فرستد.
در این مثال، برنامه، یک شیء را از موقعیت ۱ تا موقعیت ۶ حرکت خواهد داد.



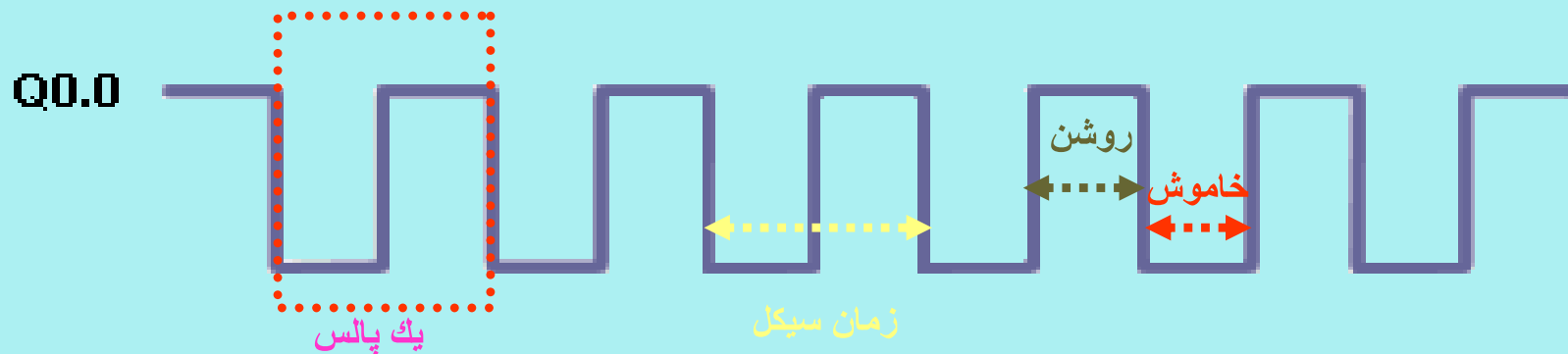
فرض کنید، انکودر در يك دور كامل موتور، ۶۰۰ پالس تولید کند.
 موتور براي يك شماره حرکت شيء، ۱۰۰۰ دور باید بزند. بنابراین براي حرکت از شماره ۱ تا ۶، باید ۵۰۰۰ دور بزند.
 شمارنده باید براي شمردن ۳۰۰۰۰۰۰ شماره برنامه ریزی شود. (پالس در هر دور ۶۰۰ * دور ۵۰۰۰)
 سپس موتور را متوقف کند.



انکودر

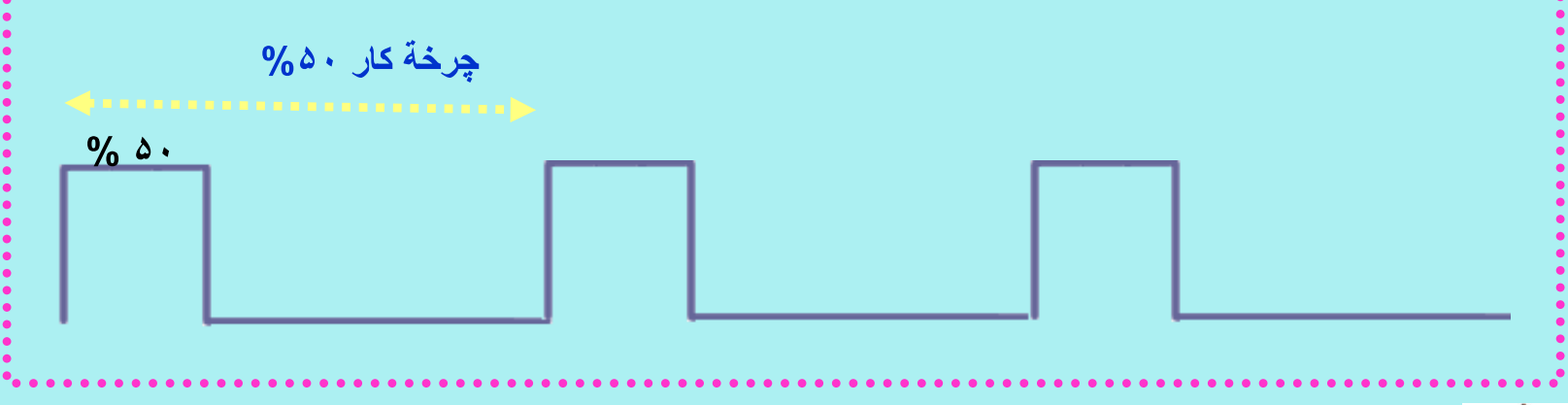
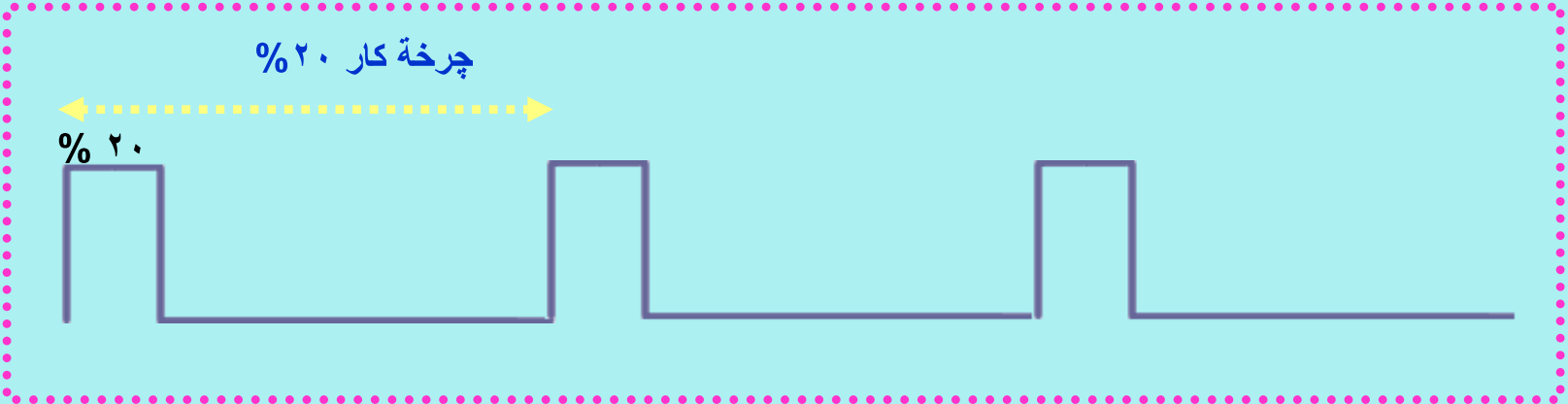
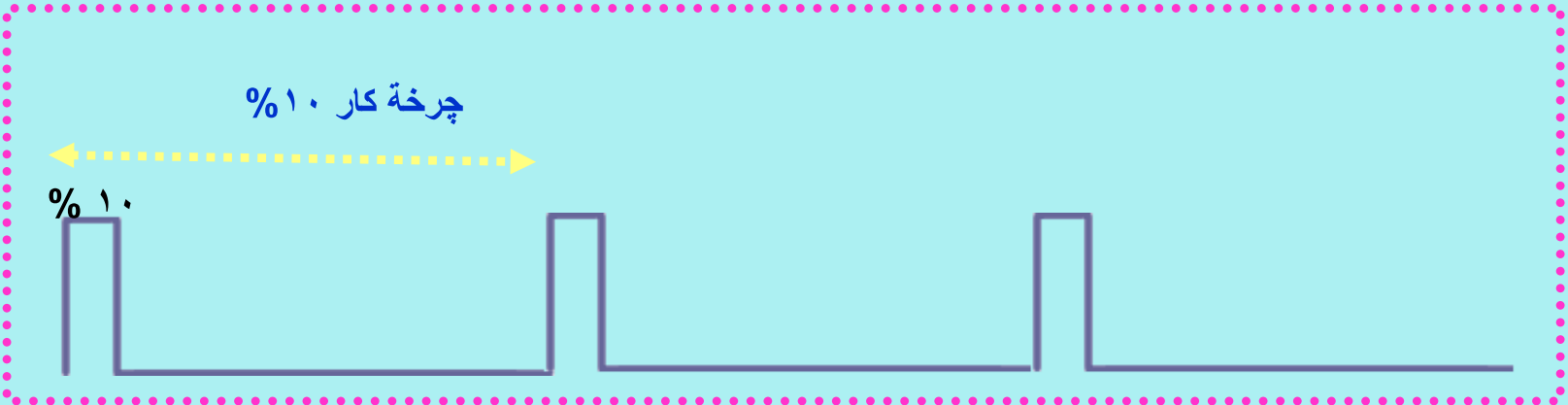
PLC برنامه های خود را از بالا به پایین و یکی پس از دیگری اجرا می کند.
 وقفه ها دستورالعمل هایی هستند که باید PLC ، آنها را قبل از اتمام یک دور ”مرور برنامه های خود“ اجرا نماید.
 مثلاً در ساعت ۴ بعد از ظهر چهارشنبه هر هفته، موتورهای و روشنایی ها خاموش شده و ساعت ۸ صبح شنبه، دوباره روشن شوند.
 وقفه های S7-200 شامل موارد زیر است:
 ۱- ارتباطات شبکه ای
 ۲- وقفه های ورودی-خروجی
 ۳- وقفه های برنامه ریزی شده در زمان خاص

از قطار پالسی خروجی (PTO)، جهت فراهم کردن یک سری پالس، برای وسایل خاصی نظیر ”موتورهای پله ای“ استفاده می گردد.
 PTO ، موج مربعی با چرخه کار ۵۰٪ تولید می کند. (یعنی نصف پالس خاموش و نصف دیگر روشن)
 پالس مربعی شکل زیر، مثلاً ۲۰ ms روشن و ۲۰ ms خاموش است.

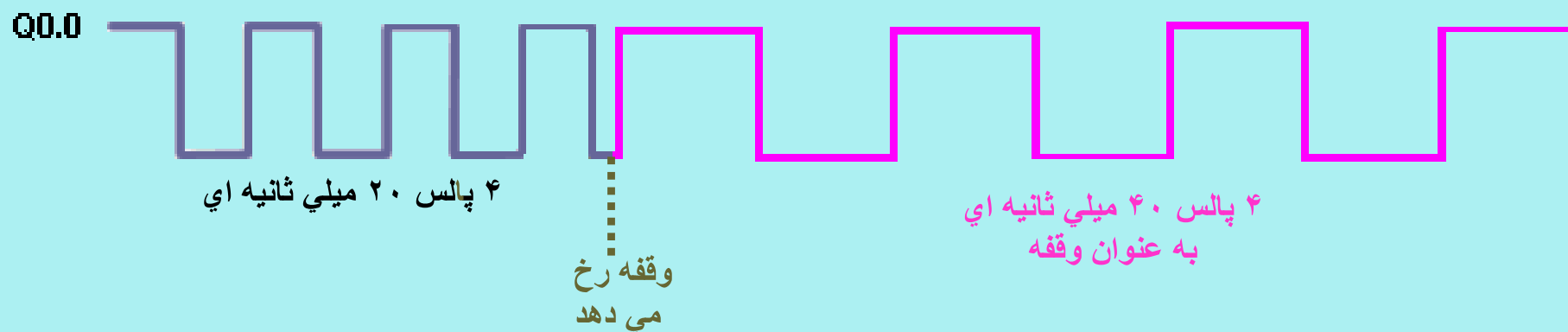


قطار پالسی

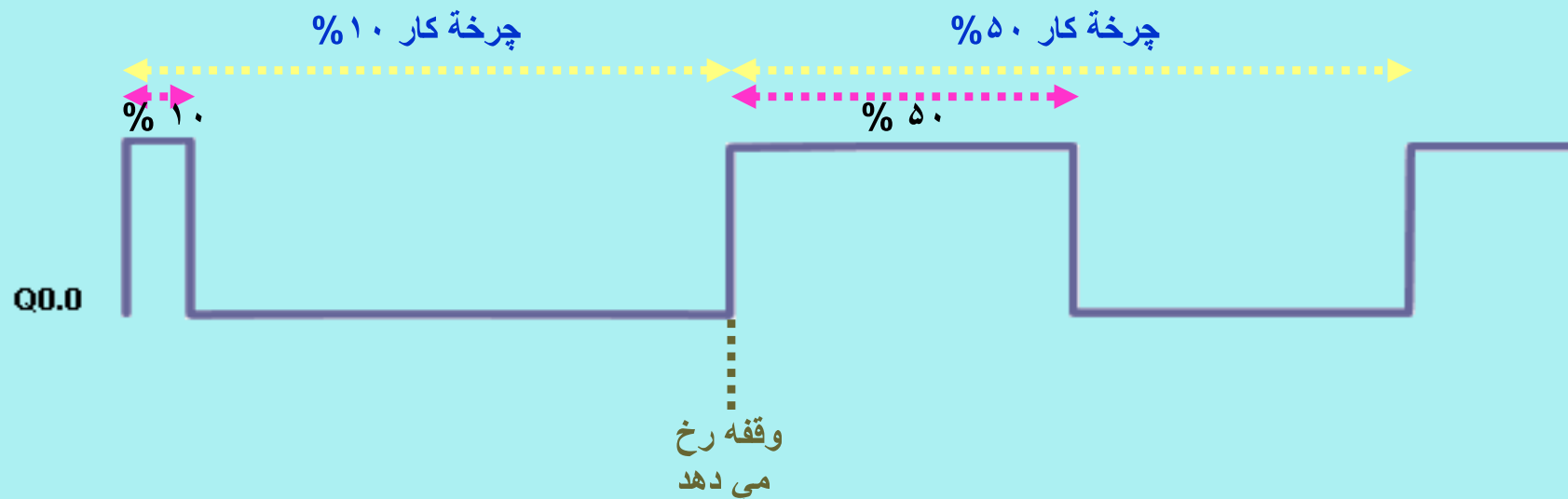
مفهوم چرخه کار را در صفحه بعد ببینید.



تعداد پالس ها و چرخه کار ، با وقوع وقفه تغییر می نماید.
مثلاً در شکل فوق بعد از ۴ پالس، وقفه ای با ۴ پالس و زمان ۴۰ میلی ثانیه روشن رخ می دهد

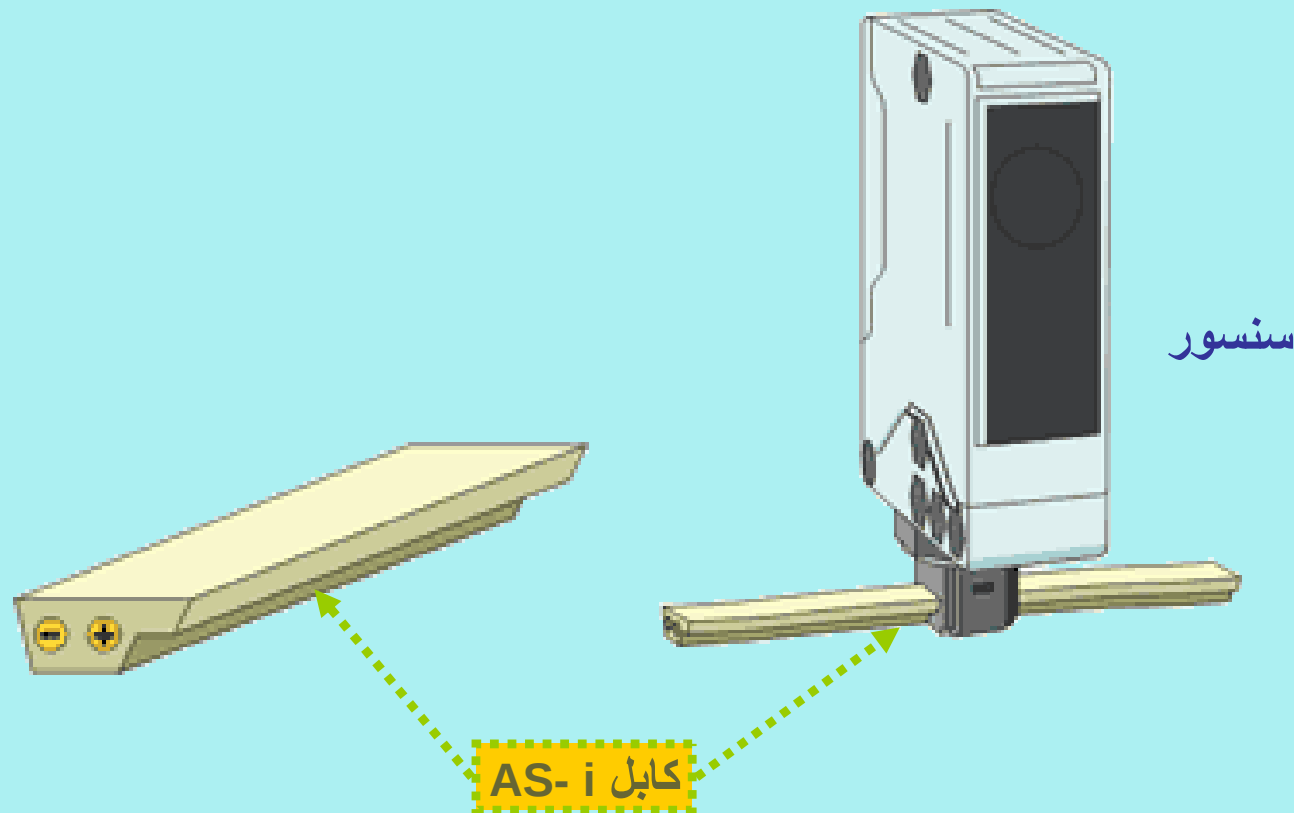


PWM پالس هایی با زمان سیکل برابر اما با چرخه کار متفاوت تولید می کند.
در مثال زیر خروجی Q0.0 پالسی با چرخه کار ۱۰٪ (یعنی ۱۰٪ روشن و ۹۰٪ خاموش) تولید می کند.
در این حین، وقفه ای با چرخه کار ۵۰٪ (یعنی ۵۰٪ روشن و ۵۰٪ خاموش) رخ می دهد.



از مفهوم PWM نترسید.

واسطه سنسورها یا AS-I ، سیستمی برای شبکه کردن وسایل دیجیتالی مانند سنسورها می باشند.
تا همین اواخر، برای موازی کردن تجهیزات، سیم کشی زیادی لازم بود.
این سیستم با یک کابل ۲ رشته ای جلوی سیم کشی پیچیده را می گیرد.
سنسورها باید این قابلیت را داشته باشند.

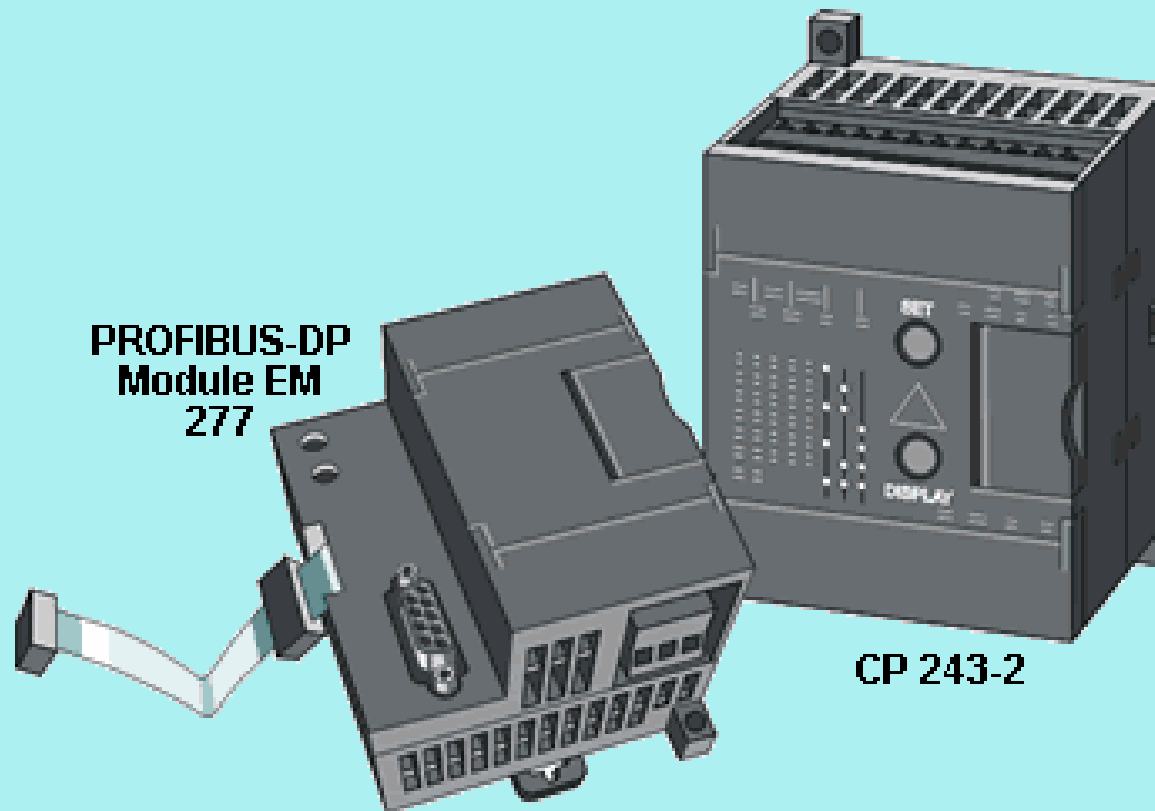


اطلاعات بین وسایل هوشمند از قبیل PLCها، کامپیوترها، درایو ها، محرک ها و سنسورها، توسط شبکه محلی (LAN) انجام می پذیرد.

PROFIBUS DP و واسطه سنسور AS-i مثالی از این شبکه هاست.

ماجول PROFIBUS DP EM 277 ، امکان ارتباط S7-200 را به شبکه فراهم می کند..

پروسسور CP 243-2 امکان ارتباط S7-200 را با تجهیزات AS-i فراهم می کند.



PROFIBUS-DP
Module EM
277

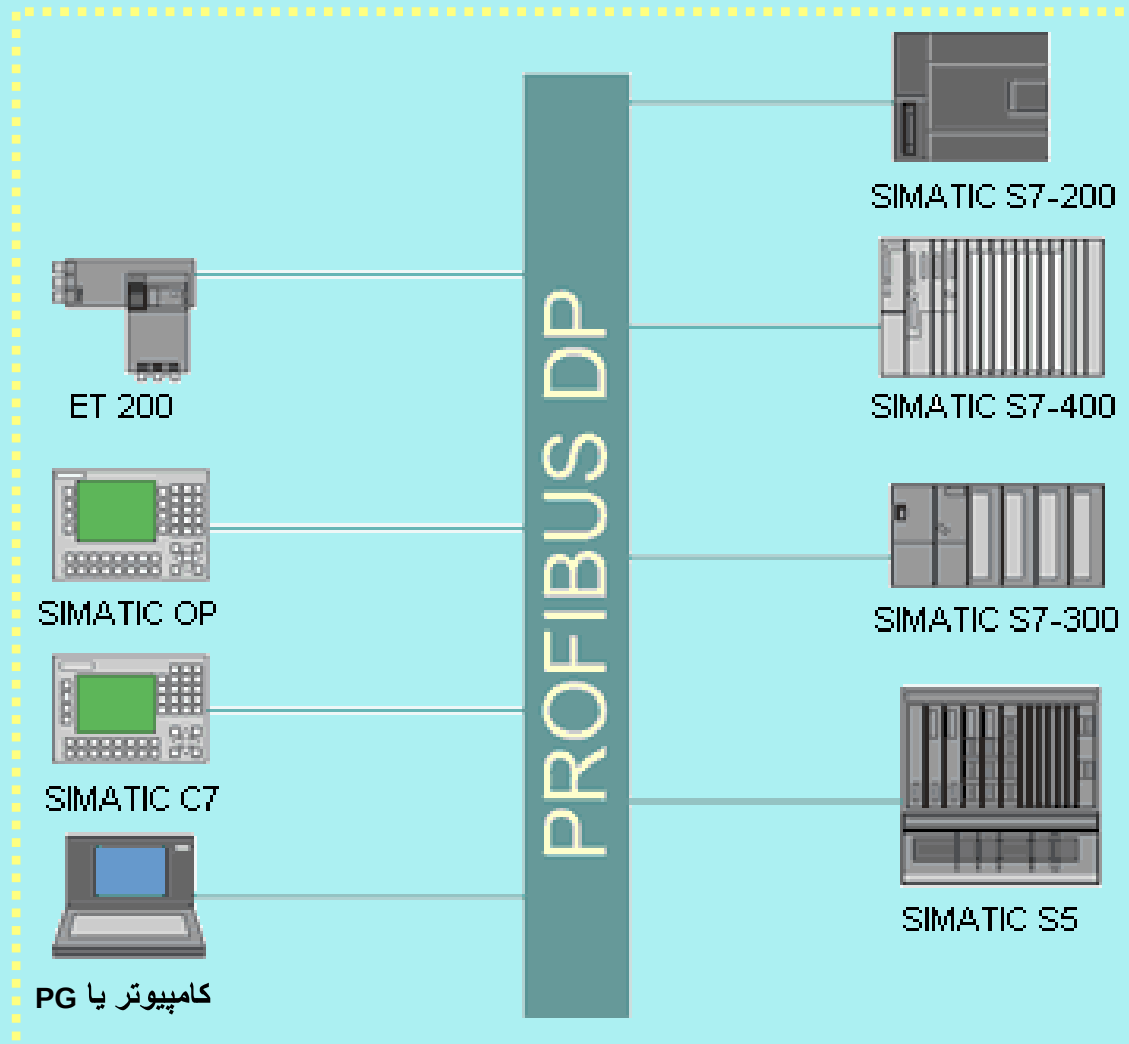
CP 243-2



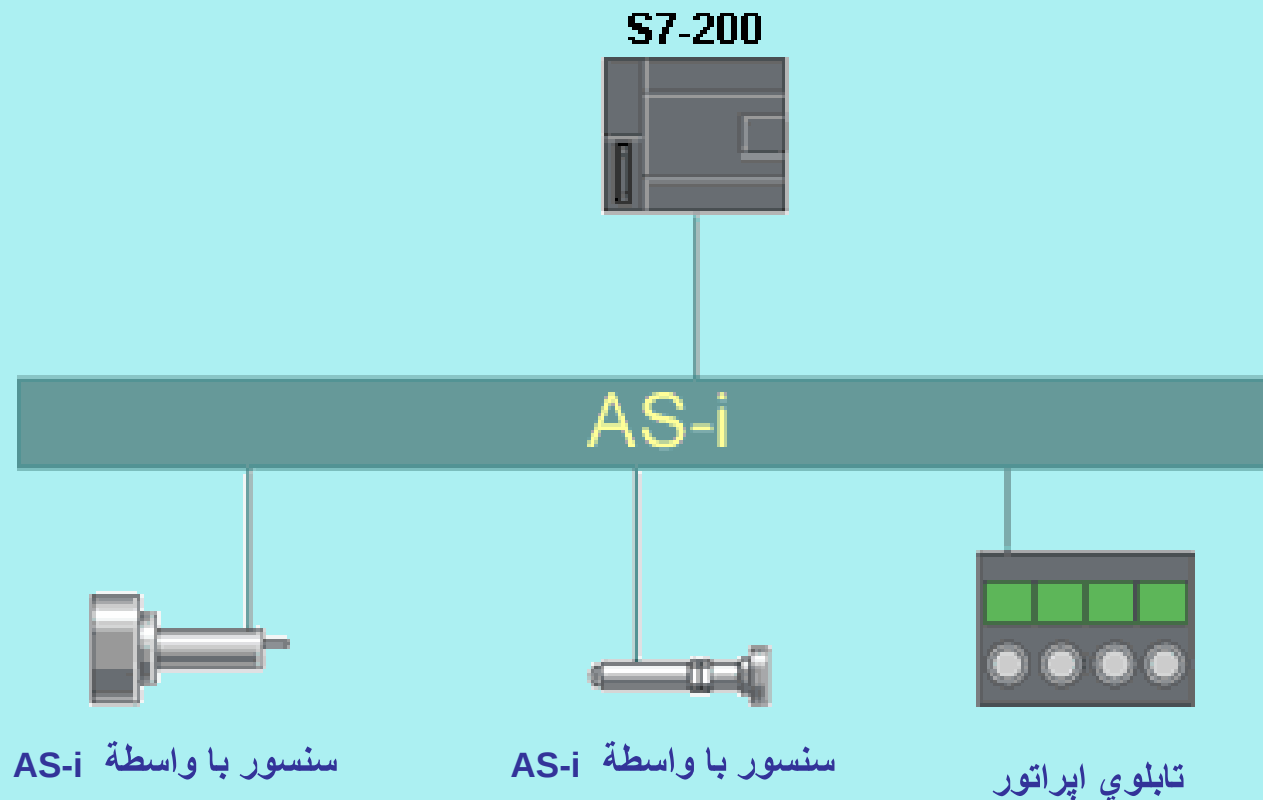
PROFIBUS-DP کاربرد زیادی در تولید و اتوماسیون دارد. و کاربردهایی نظیر حفاظت موتورها، کنترل کلیدهای قدرت، روشنایی ها و اندازه گیریها توان دارد. در شکل زیر انواع PLC ها و تجهیزات کنترلی و مانیتورینگ، توسط این کابل به هم متصل شده اند، و کار کنترل یک فرایند پیچیده را به دقت انجام می دهند.



ماحول PROFIBUS-DP
برای S7-200



PLC توسط ماجول هاي خروجي و با كابل AS-i با سنسورها ارتباط برقرار مي كند.



مقدمه ای بر ابزار دقیق



مقدمه ای بر ابزار دقیق



ابزار دقیق (Instrumentation) مهمترین علم در کنار PLC است.
و بدون دانستن آن عملاً PLC کاربرد چندانی ندارد

در يك پروسه صنعتي امكان وجود مخازن، حوضچه ها، لوله ها و... وجود دارد كه اطلاعات دما، فشار، سطح، شار و... بايد در هر لحظه از زمان نمونه برداري شده و به صورت ورودي هاي آنالوگ به سيستم اتوماسيون انتقال يابد. PLC علاوه بر جمع آوري اطلاعات مربوط به وضعيت ورودي هاي ديجيتال (مانند كليدها، سنسورها و روشن يا خاموش بودن موتور-ها-پمپ ها و...) بايد از وضعيت ورودي هاي آنالوگ هم با خبر باشد. تبديل كميتهاي فزيكي فوق به سيگنالهاي PLC توسط ترنسмитرها (Transmitter) انجام مي شود



ترنسмитر سطح



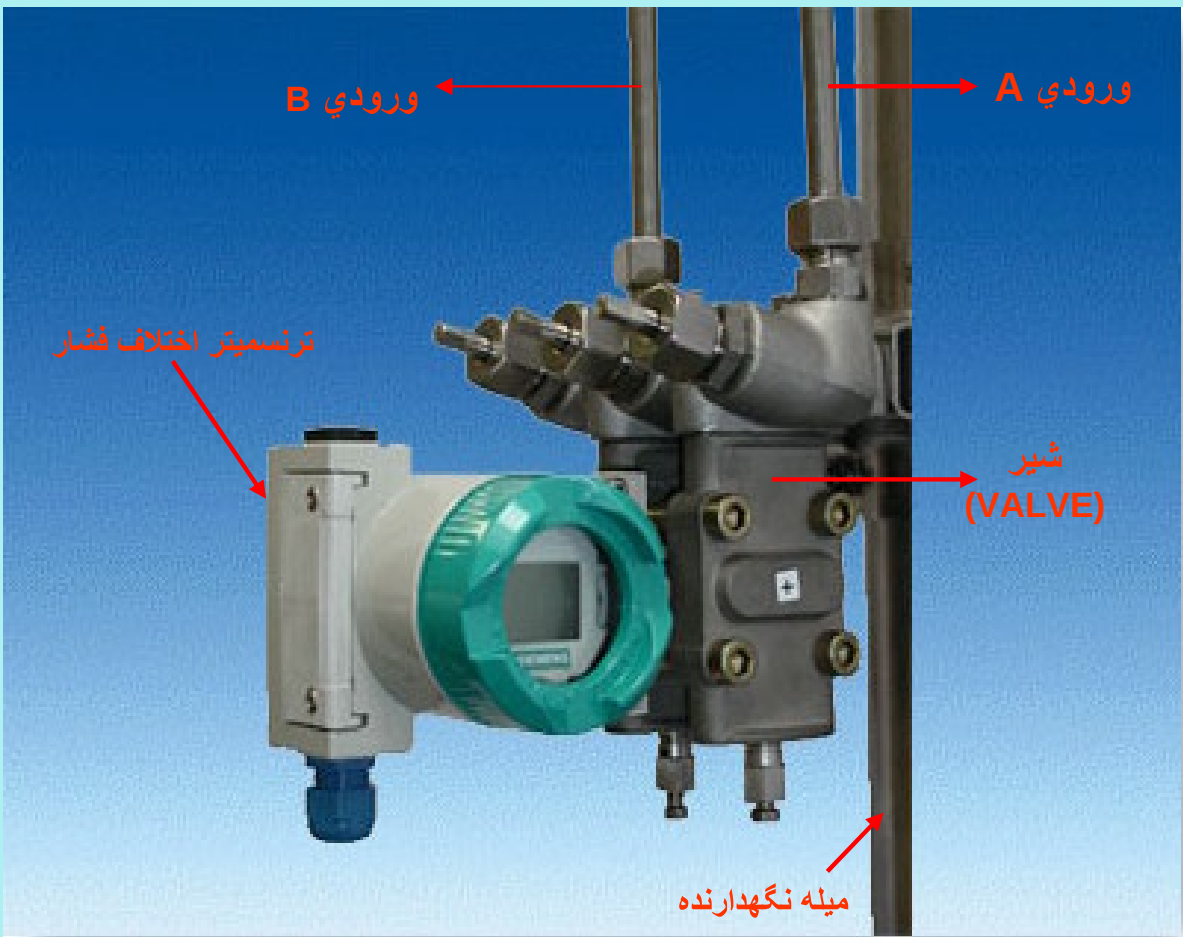
ترنسмитر فشار



ترنسмитر دما



ترنسмитر شار



شار عبوری از لوله
توسط ترنس‌میتور شار
به PLC
فرستاده می‌شود

برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



انواع PLC هاي زيمنس

آشنایی با PLC



برای جلو رفتن، روی صفحه کلیک کرده و یا کلید Space را فشار دهید



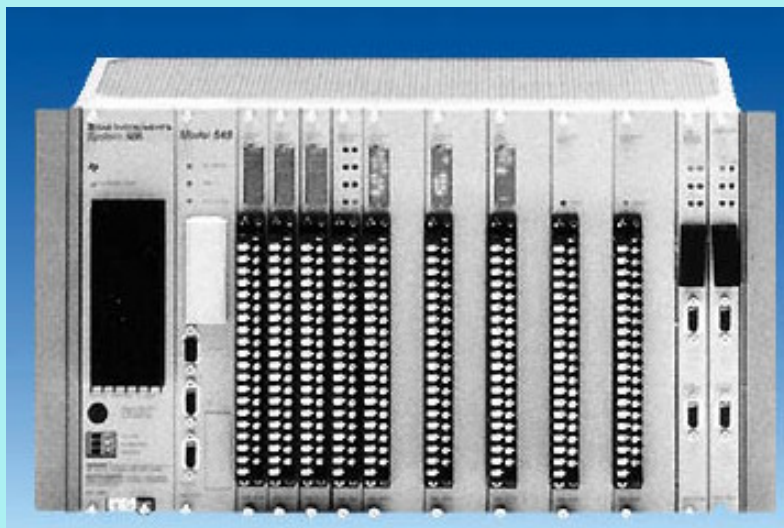
PLC های زیمنس که با عنوان SIMATIC عرضه می شوند به دو صورت **Compact** و **ماجولار** عرضه می شوند.
در نوع **Compact**، اجزای PLC به صورت یکپارچه در کنار هم قرار می گیرند.
ولی در نوع **مدولار** اجزا به صورت جدا از هم بوده و هر کدام به طور مجزا روی ریل سوار می شوند.



نوع مدولار (Modular)

نوع Compact





SIMATIC 505

این نوع PLC ها به صورت Compact بوده و در حال حاضر استفاده چندانی ندارند



SIMATIC S5

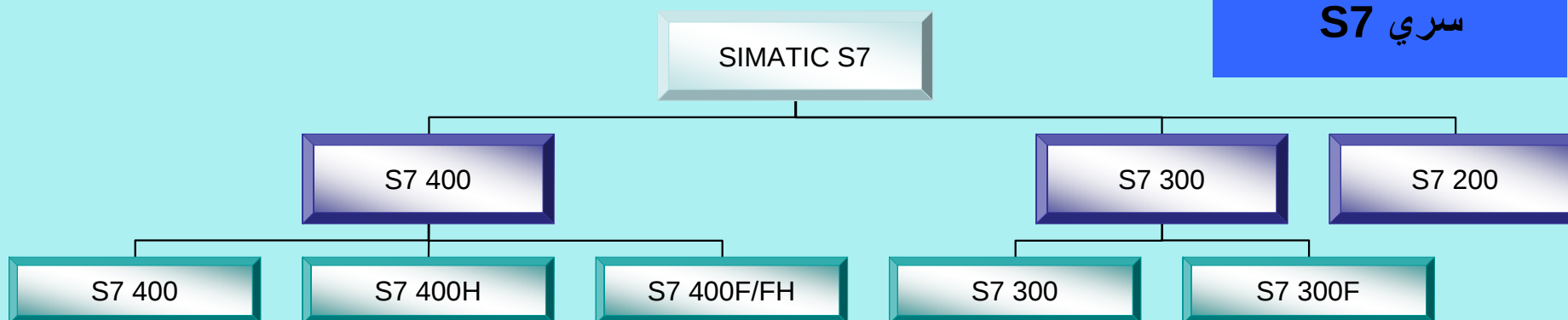
این نوع PLC ها قدیمی هستند و در دو نوع Compact و ماجولار وجود دارند



LOGO!

کنترل کننده ارزان قیمت و ساده‌ای که به صورت Compact ساخته می‌شود. برنامه ریزی آن، هم از طریق دگمه‌های روی آن و هم از طریق کامپیوتر انجام می‌شود.

سری S7



S7 200

از نوع compact بوده و يك Mini PLC تلقي مي گردد.
ارزان قيمت بوده ولي براي انجام اتوماسيون
ساده و پيچيده استفاده مي شود.

S7 300

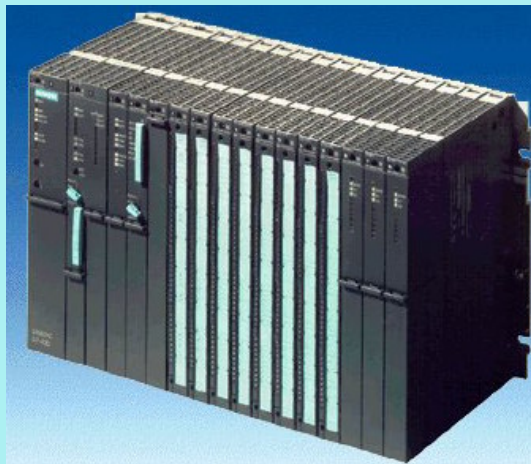
S7 300 يك Mini PLC از نوع ماجولار با
حوزه عملکرد كوچك و متوسط است.
و به راحتي قابل توسعه است.

S7 300C از خانواده S7 300 است، با اين تفاوت كه
CPU آن همراه يك يا ماجول I/O (ورودي-خروجي)
به صورت Compact است.



S7- 300F

در کارخانه هایی که نیاز به امنیت بالایی دارند کاربرد دارد.
همانند S7 300 است ولی دارای
ماجول های Failsafe (ایمنی در برابر قطعی) می باشد.



S7- 400

در کارخانه هایی که نیاز به امنیت بالایی دارند کاربرد دارد.
همانند S7 300 است ولی دارای
ماجول های Failsafe (ایمنی در برابر قطعی) می باشد.



S7- 400H

دو عدد CPU به عنوان پشتیبان در کنار هم قرار
داده شده اند به طوری که در صورت بروز خطا
روی یکی از آنها ، بلافاصله CPU دومی فعال شده
و امکان بروز اشکال را به حداقل می رساند.



S7-400F/FH

بر پایه S7-400H به همراه ET200M و ماژول هاي Failsafe براي كارهايي كه نياز به درجه ايمني بالا دارند.



SIMATIC C7

در پروژه هاي با حوزه عملکرد كوچك کاربرد دارد .
تركيبي از S7 300 و برد اپراتور است.
براي كاربردهاي صنعتي بسيار مناسب است.
با ماژول هاي S7-300 قابل توسعه است.

