

Г. Г. Ордуянц В. Я. Тойбич В. В. Шипилов

ПРОГРАММИРОВАНИЕ ЛОГИЧЕСКОГО КОНТРОЛЛЕРА В СРЕДЕ LOGO!SOFT НА ПРИМЕРЕ УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОМ-МАНИПУЛЯТОРОМ

Екатеринбург УГЛТУ 2024

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Уральский государственный лесотехнический университет» (УГЛТУ)

Кафедра управления в технических системах и инновационных технологий

Г. Г. Ордуянц В. Я. Тойбич В. В. Шипилов

ПРОГРАММИРОВАНИЕ ЛОГИЧЕСКОГО КОНТРОЛЛЕРА В СРЕДЕ LOGO!SOFT НА ПРИМЕРЕ УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОМ-МАНИПУЛЯТОРОМ

Методические указания для проведения практических работ для обучающихся по направлениям «Автоматизация технологических процессов и производств» и «Управление в технических системах» очной и заочной форм обучения

> Екатеринбург УГЛТУ 2024

Печатается по рекомендации методической комиссии Инженерно-технического института УГЛТУ.

Протокол № 2 от 5 октября 2023 г.

Рецензент – доцент кафедры управления в технических системах и инновационных технологий, канд. техн. наук С. П. Санников

Предназначены для всех обучающихся, осваивающих образовательные программы всех направлений и специальностей высшего образования, реализуемых в УГЛТУ.

Редактор Н. Ф. Тофан Оператор компьютерной верстки О. А. Казанцева

Подписано в печать 21.06.2024		
Плоская печать	Формат 60×84/16	Поз. 21
<u>Заказ №</u>	Печ. л. 0,93	<u>Тираж 10 экз.</u>

Редакционно-издательский сектор РИО УГЛТУ Сектор оперативной полиграфии РИО УГЛТУ

Предисловие

Методическое руководство предназначено для практических работ по дисциплине «Программирование контроллеров» на действующем роботе-манипуляторе. Студентам необходимо выбрать один из представленных вариантов из табл. на с. 10 и составить программу управления роботомманипулятором на языке FBD (функционально-блочные диаграммы), провести ее эмуляцию и защитить свой отчет.

Для построения программы рекомендуется воспользоваться методическими указаниями «Программируемый логический контроллер *Siemens* и основы программирования в среде *Siemens LOGO!Soft* с примерами» Г. Г. Ордуянц, В. Я. Тойбича, В. В. Шипилова.

Краткое описание робота-манипулятора

На рис. 1 приведена схема разработанного и изготовленного на кафедре УТСИТ УГЛТУ робота-манипулятора.

Технические характеристики робота-манипулятора:									
Вес обрабатываемой модели	до 10 кг								
Скорость вращения модели	9 об/мин								
Угол поворота в горизонтальной плоскости	180 град.								
Диапазон углов наклона стрелы	0-35 град.								
Скорость подъема штока регулируется	0–1,2 м/мин								
Габариты установки д × ш × в	1,7 × 1,0 × 2,1 м								
Bec	120 кг								
Общая установленная мощность	1,8 КВт								
Напряжение питания	3 x 380 B								



Рис. 1. Робот-манипулятор

На раме (1) установлена стойка (2) с телескопически выдвигающимся штоком (5). Приводом выдвижения служат электродвигатель (15) и клиноременная передача на пару «винт – гайка», находящиеся внутри стойки и штока. Турель (7) и шток соединены между собой посредством ступицы, а мотор-редуктор (12) обеспечивает поворот турели в горизонтальной плоскости. Рамка (8) имеет общую ось (6) с турелью (7), а электродвигатель (11) посредством пары «винт – гайка» позволяет менять угол наклона рамки (8)

в вертикальной плоскости. Электродвигатель (10) и редуктор (9) задают скорость вращения стрелы (4), на конце которой закреплена модель (3). Электроаппаратура установлена в силовом шкафу (14), а контроллер и органы управления в пульте управления (13).

В качестве контроллера управления был выбран SiemensLogo! OBA7 с дополнительными дискретными расширителями ввода и вывода. Микровыключателями контролируется положение штока (вверх/вниз), бесконтактные датчики FESTOSME-8M-DS-24V-K-2.5-0E применены для контроля положения при повороте турели в горизонтальной плоскости, а частотный преобразователь MITSUBISHI D740 для управления двигателем перемещения штока вверх/вниз. Для коммутации силовой части были выбраны контакторы фирмы ABB B6-30-01c обмотками на напряжение 24 вольта переменного тока. Питание контроллера, датчиков угла поворота стрелы и арматуры управления, таких как кнопки, тумблеры, осуществляется напряжением 24 вольта постоянного тока. Контроллер оценивает работоспособность датчиков положения и выхода поворотной турели на заданную позицию по выбранному алгоритму.

Индикация состояния и работы всей системы отображается на пульте оператора с возможностью оперативного вмешательства в рабочий процесс в автоматическом и ручном режимах. Установлены следующие органы управления (кнопки и переключатели):

«Пуск» – возможен только с парковочного места;

«Стоп» – остановка робота в любом положении со сбросом выбранного режима;

«Пауза» – приостановка агрегатов и временное отключение барьера безопасности с возможностью продолжения выполнения выбранного алгоритма;

«Авария» – остановка выбранного алгоритма и аварийное снятие напряжения вводным пускателем, снятие аварии кнопкой «стоп»;

«Тест/Цикл» – позволяет выбрать тестовый пробный проход или цикловой режим с возможностью изменения количества циклов;

«Автомат/Ручное» – переводит управление в автоматический или ручной режим. При переключении тумблера «Автомат/Ручное» происходит остановка выбранного алгоритма и переход в ручной режим работы без последующего продолжения выполнения алгоритма. В ручном режиме оператор имеет возможность управлять стрелой кнопками «вверх», «вниз», «вправо», «влево». Наклон стрелы можно изменять независимо от выбранного режима работы кнопками «↑», «↓».

ПЛК и модули расширения

Внешний вид ПЛК SiemensLOGO! изображен на рис. 2.



Рис. 2. Лицевая панель ПЛК SiemensLOGO!

Контроллер SiemensLogo! OBA7 с дополнительными дискретными расширителями ввода и вывода, напряжением питания 24 вольта постоянного тока, позволяет решить программно-функциональные задачи без применедорогостоящих ПЛК. Программируется ния с помошью языков FBD (Function Block Diagram) или LAD (Ladder Diagram) с использованием программного пакета LOGO! SoftComfort для ПК или напрямую клавишами на лицевой панели ПЛК. Имеет встроенный интерфейс Ethernet, предназначенный для программирования, соединения с другими LOGO! *ОВА7*, или *ОВА8* (до 8 ПЛК), или компонентами автоматизации семейства SIMATIC. Также присутствует слот для карт памяти SD.

Логический модуль *Siemens LOGO! 12/24 RCE* является компактным, функционально законченным универсальным изделием, предназначенным для построения простейших устройств автоматики с логической обработкой информации с возможностью простейших сетевых коммуникаций.

Технические характеристики Siemens LOGO! 12/24 RCE:

– напряжение питания: 12 или 24 В;

- ток потребления: 60...175 мА при 12 В, 40...100 мА при 24 В;
- защита от неправильной полярности напряжения;

– количество входов: 8 (входы I1(AI3), I2(AI4), I7(AI1), I8(AI2) могут использоваться для ввода аналоговых сигналов 0...10 В. Входы I3, I4, I5, I6

могут использоваться для подсчета импульсов, следующих с частотой до 5 кГц);

- количество выходов: 4 релейных выхода (замыкающие контакты);

- Ethernet: 10/100 Мбит/с.

Базовые параметры контроллера: интегрированный дисплей, библиотеки встроенных функций, программная память, рассчитанная на использование до 400 встроенных функций на одну программу. Все модули *LOGO!* монтируются на профильную DIN-рейку 35 мм или на вертикальную плоскую поверхность. Объединение логических модулей и модулей расширения в единое устройство осуществляется преимущественно через внутреннюю шину. Базовые логические модули оснащены 8 входными и 4 выходными дискретными каналами. Использовались дополнительные дискретные модули расширения ввода и вывода *LOGO! DM8* с 4 дискретными входами и 4 дискретными выходами. Технические характеристики *LOGO! DM8*:

– напряжение питания: 12 или 24 В;

- ток потребления: 30...140 мА при 12 B, 20...75 мА при 24 B;

- количество входов: 4;

– количество выходов: 4 релейных выхода (замыкающие контакты).

Максимальное поддерживаемое контроллером количество дискретных входов – 24, дискретных выходов – 16. Благодаря этому, а также модульной конструкции, обеспечиваются высокая универсальность и свобода в реализации алгоритмов управления. Дополнительно для этих логических модулей доступна широкая гамма модулей расширения, добавляющая гибкие возможности адаптации к требованиям решаемых задач.

Варианты программ управления создаются студентами в среде LOGO!Soft на любом ПК и могут быть загружены в память робота для проверки последовательности выполнения операций в режиме реального времени.

Алгоритм движения органов манипулятора

Алгоритм поведения робота-манипулятора складывается из технологических требований производства с учетом ограничений, вызванных конструктивными особенностями. Изменение углов поворота турели, углов наклона стрелы и высоты подъема штока достигается путем перестановки соответствующих датчиков, контролирующих положение в пространстве этих органов. Частотный преобразователь позволяет задавать различные характеристики скоростей вращения электродвигателя подъема и опускания штока, включая участки разгона и торможения. На рис. 3 приведена схема расположения позиций поворота турели манипулятора (вид сверху).



Пульт управления

Рис. 3. Позиции поворота турели манипулятора

Работа манипулятора всегда должна начинаться с «парковочного места» и заканчиваться также «парковочным местом», характеристика которого приведена ниже.

1. Выдвижной шток полностью вдвинут в стойку, т. е. находится в крайнем нижнем положении.

2. Стрела не вращается и максимально наклонена вниз.

3. Турель находится в позиции № 0 (рис. 3).

При подаче питания включите главный автоматический выключатель SF1, о наличии вводного напряжения информирует контрольная лампа HL7 «Сеть», а затем выключатели SF2 и SF3 на панели управления. Поверните ключ-бирку по часовой стрелке, загорится индикаторная лампа HL6 «включено», запускается вводной контактор безопасности, и напряжение питания поступает на схему. Через некоторое время (5–10 с) робот готов к работе.

Автоматический режим работы выбирается переключателем «Авт/Руч» и индикацией выбранного режима лампой «Автомат». Если выбран автоматический режим, лампа горит. Данный режим работы предназначен для выполнения запрограммированной технологической программы и позволяет работать в следующих режимах, выбираемых переключателем «Тест/Цикл».

«Тест» – позволяет выбрать тестовый пробный проход (перед первым пуском в автоматическом режиме рекомендуется использовать именно этот режим, т. к. он позволяет на начальном этапе скорректировать работу робота или определить различные отклонения работы установки). Робот-манипулятор разово проходит технологический цикл работы и возвращается на парковочное место после выполнения заданной программы.

«Цикл» – цикловой режим с возможностью изменения количества циклов, позволяет выбрать количество повторяющихся технологических циклов с последующим возвращением агрегатов установки на парковочное место после выполнения заданной программы.

Заданный режим работы отображается индикацией одноименных ламп «Тест» или «Цикл».

Пуск робота-манипулятора в автоматическом режиме возможен только с «парковочного места».

После выполнения заданной программы и возврата агрегатов установки в парковочную зону лампа «Пуск» мигает, что сообщает о выполнении заданной программы, подтверждается выполнение кнопкой «Стоп».

В ходе выполнения заданной программы в автоматическом режиме оператор имеет возможность временной приостановки выполнения технологического цикла кнопкой «Пауза». Данный режим приостанавливает выполнение программы с возможностью дальнейшего продолжения выполнения технологического цикла с временным отключением системы безопасности установки. При включенном режиме «Пауза» лампа «Пауза» мигает, повторное нажатие кнопки «Пауза» отключает данный режим.

При работе в автоматическом режиме оператор имеет возможность остановки выполнения заданной программы без последующего ее продолжения кнопкой «Стоп». Возврат в парковочную зону осуществляется с помощью ручного режима.

Варианты заданий для самостоятельной работы приведены в табл. В соответствии с выбранным вариантом (табл. на с. 10) необходимо разработать на ПК программу управления роботом-манипулятором, провести ее отладку и эмуляцию.

После проверки преподавателем программа может быть перемещена в память ПЛК и опробована в действии.

Варианты алгоритма движений частей манипулятора

,	Операции														
№ варианта	шток вверх	ШТОК ВНИЗ	стрела вверх	стрела вниз	поворот от 0 до 1	поворот от 0 до 2	поворот от 1 до 0	поворот от 2 до 0	поворот от 1 до 2	поворот от 2 до 1	вращение стрелы включить	вращение стрелы выключить	выдержка времени 3 с	выдержка времени 5 с	выдержка времени 8 с
1	1	7	_	_	2	_	6	_	_	_	3	5	4	_	_
2	5	8	1	7	_	2	_	6	_	_	3	_	_	4	_
3	—	—	—	_	1	—	_	6	3	—	2	5	4	—	_
4	6	10	4	9	3	—	_	8	5	—	1	_	2	7	_
5	1	9	2	7	_	3	8	—	_	6	4	_	5	—	_
6	—	—	3	7	_	1	8	—	_	5	2	6	4	—	_
7	2	8	1	3	4	—	9	—	_	—	5	7	6	_	—
8	—	—	2	4	5	_	—	8	7	—	1	6	3	_	_
9	2	8	5	9	1	_	_	7	4	—	_	3	6	_	_
10	—	—	2	9	—	1	8	—	—	4	5	7	3	6	—
11	1	9	2	8	3	—	_	7	5	—	4	10	—	6	—
12	3	10	1	9	2	—	_	8	6	—	4	8	5	—	7
13	2	8	—	—	—	1	7	—	—	5	3	—	6	4	—
14	5	9	3	10	—	2	_	7	—	—	1	6	4	8	_
15	—	—	4	8	1	—	9	—	5	7	3	10	2	6	—
16	1	5	—	—	—	4	_	8	—	—	2	6	3	7	—
17	2	8	1	9	3	—	7	—	—	—	4	6	—	—	5
18	1,6	4,9	_	_	2	_	8	_	_	_	3	7	_	5	_
19	3	11	2	10	1	_	_	9	7	_	4	6	5	8	_
20	2	6	4	7	_	1	11	_	_	3	8	10	9	_	5
21	5	10	1	11	_	2	_	9	_	_	3,6	4,8	4	7	_
22	1	5	3	6	4	_	9	_	_	—	2	8	7	_	_
23	2	6	1	8	3	_	9	_	_	_	4	7	_	5	_

Окончание таблицы

	Операции														
№ варианта	шток вверх	ШТОК ВНИЗ	стрела вверх	стрела вниз	поворот от 0 до 1	поворот от 0 до 2	поворот от 1 до 0	поворот от 2 до 0	поворот от 1 до 2	поворот от 2 до 1	вращение стрелы включить	вращение стрелы выключить	выдержка времени 3 с	выдержка времени 5 с	выдержка времени 8 с
24	1	5			_	4	_	8	_	_	2	6	3	7	_
25	5	9	3	10	_	2	_	7	—	—	1	6	4	8	—
26	2	8			_	1	7	—	—	5	3	—	6	4	—
27	1	9	2	8	3	—	_	7	5	—	4	10	_	6	—
28	—	_	2	9	—	1	8	—	_	4	5	7	3	6	—
29	2	8	5	9	1	—	_	7	4	—	3	10	6	_	—
30	_	_	2	4	5	_	_	8	7	—	1	6	3	_	_
31	2	8	1	3	4	_	9	_	_	_	5	7	6	_	_
32	2	8	1	9	3	_	7	_	_	_	4	6	_	_	5
33	3	11	2	10	1	_	_	9	7	_	4	6	5	8	_
34	1	10	2	8	—	3	9	—	—	7	4	—	5	—	—
35	4	6	1	7	—	2	_	5	_	—	3	4	_	—	—
36	2	6	1	8	3	—	9	—	_	—	4	7	_	5	—
37	1	5	3	6	4	—	9	—	_	—	2	8	7	—	—
38	2	6	4	7	—	1	11	—	_	3	8	10	9	—	5
39	5	10	1	11	_	2	_	9	_	_	3,6	4,8	4	7	_

Требования безопасности во время лабораторной работы

1. Постоянно наблюдайте за работой манипулятора в процессе работы:

– по сигнализации на панели управления электронного устройства;

– по контрольным точкам программ возврат рабочих органов станка «в исходное состояние»;

– по характеру и величине линейных перемещений и вращательных движений рабочих органов станка и другого оборудования;

– по отклонениям характера и уровня шума различных механизмов;

– по четкости выполнения узлами оборудования различных технологических команд.

2. При переходе с одной программы на другую обратите внимание на правильную расстановку углов и положения стрелы, определяющие точки «исходного состояния» рабочих органов для начала работы по программе. Помните, что неправильно установленные углы и положение стрелы могут привести к ударам подвижных органов оборудования о неподвижные и вращающиеся части робота.

3. Не допускайте попадания различных жидкостей на клеммники, разъемы, датчики и другое электрооборудование и элементы автоматики.

4. Не оставляйте включенное или работающее оборудование без присмотра. В случае кратковременного отлучения от станка полностью выключите все оборудование.

5. Все подготовительные работы на станке проводите в их обесточенном состоянии или в режиме «парковка»:

– по установке приспособлений, заготовок, деталей и т. д.;

– по регулировке механических узлов и систем смазки.

6. Не работайте без ограждения вращающихся частей в рабочей зоне станка.

7. Не вмешивайтесь в автоматический цикл работы станка с помощью переключателей, кнопок, других элементов на панели управления, кроме «Режим пауза», «Стоповая кнопка» или «Стоповая аварийная кнопка».

8. Убедитесь, что возле движущихся частей манипулятора нет людей и препятствий.

9. Не пытайтесь остановить вращающиеся части манипулятора рукой или каким-либо предметом.

Примечание! В случае аварийной ситуации в ходе выполнения заложенной программы роботом-манипулятором нажмите аварийную кнопку: агрегаты установки остановятся, дальнейшее продолжение выполнения программы в автоматическом режиме будет невозможно. Для сброса аварии нажмите «Стоп». После устранения аварийной ситуации верните агрегаты в парковочную зону с помощью ручного режима.

После выполнения заданной программы и возврата агрегатов установки в парковочную зону лампа «Пуск» мигает, что сообщает о выполнении заданной программы, подтверждение осуществляется кнопкой «Стоп».

В ходе работы с роботом-манипулятором возникают различные ситуации, которые отображаются в пульте управления, что позволяет оперативно контролировать работу всей установки.

Список рекомендованной литературы

1. Иванов, В. Н. Программирование логических контроллеров : учебное пособие. – Москва : СОЛОН-Пресс, 2021. – 356 с.

2. Siemens : [сайт]. – URL: www.siemens.ru/logo/ (дата обращения: 02.05.2024).

3. Logo system manual OBA6 OBA7. Руководство по эксплуатации. – URL: https://clck.ru/3BLCPG (дата обращения: 02.05.2024).

Для заметок

Для заметок