



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Programowanie i transmisja cyfrowa w sterownikach PLC [N2Inf1-AMiWdIP>PLC]

Przedmiot

Kierunek studiów
Informatyka

Rok/Semestr
1/1

Studia w zakresie (specjalność)
Aplikacje mobilne i wbudowane dla Internetu
Przedmiotów

Profil studiów
ogólnoakademicki

Poziom studiów
drugiego stopnia

Język oferowanego przedmiotu
polski

Forma studiów
niestacjonarne

Wymagalność
obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład
12

Laboratorium
16

Inne (np. online)
0

Ćwiczenia
0

Projekty/seminaria
0

Liczba punktów ECTS

4,00

Koordynatorzy

dr inż. Roman Mielcarek
roman.mielcarek@put.poznan.pl

Wykładowcy

dr inż. Roman Mielcarek
roman.mielcarek@put.poznan.pl

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający ten przedmiot powinien posiadać: 1. Podstawową wiedzę z elektrotechniki, elektroniki, automatyki, techniki cyfrowej, logiki matematycznej, układów pomiarowych i układów wykonawczych. 2. Umiejętność rozwiązywania podstawowych zagadnień z układowego i programowego tworzenia określonych struktur logiczno-funkcjonalnych, wykreślnych sposobów prezentacji ich działania oraz tworzenia algorytmów obsługi układów z działaniem warunkowym. 3. Umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł. Ponadto w zakresie kompetencji społecznych student musi cechować się uczciwością, odpowiedzialnością, wytrwałością w rozwiązywaniu zagadnień przedmiotu, ciekawością poznawczą, kreatywnością i kulturą osobistą.

Cel przedmiotu

1. Przekazanie studentom podstawowej wiedzy o budowie, działaniu, programowaniu i zastosowaniu sterowników programowalnych oraz ich doboru do monitorowania i sterowania procesem technologicznym. 2. Przyswojenie zasad poprawnego tworzenia układu sterowania z wykorzystaniem sterownika PLC obejmujących: deklarację zmiennych układu, algorytm jego działania, tworzenie programu i jego weryfikację. 3. Zapoznanie studentów ze strukturą, konfiguracją i programowaniem portów szeregowych wybranych sterowników PLC, standardami RS transmisji i komunikacji ze systemami otwartymi oraz z zabezpieczeniem transmitowanych danych.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza:

1. Student ma uporządkowaną, podbudowaną teoretycznie wiedzę ogólną w zakresie własności i możliwości zastosowania sterowników PLC dla wybranych procesów technologicznych, sposobów ich programowania i testowania programu aplikacyjnego.
2. Student ma podbudowaną teoretycznie szczegółową wiedzę związaną z wybranymi zagadnieniami z zakresu programowania sterowników PLC.
3. Student ma wiedzę niezbędną do:
 - zaprojektowania układu automatyki z zastosowaniem sterownika PLC,
 - opracowania algorytmu przetwarzania i generacji sygnałów w sterowniku PLC,
 - zapewnienia komunikacji pomiędzy sterownikami PLC,
 - zaimplementowania algorytmu przetwarzania w sterowniku PLC.

Umiejętności:

W wyniku przeprowadzonych zajęć student potrafi:

- pozyskiwać informacje z literatury przedmiotu oraz innych źródeł, integrować je i dokonywać ich interpretacji,
- wykorzystać do formułowania i rozwiązywania zadań inżynierskich i prostych problemów badawczych metody analityczne, symulacyjne oraz eksperymentalne stosowane podczas ćwiczeń laboratoryjnych,
- zaproponować ulepszenia (usprawnienia) istniejących rozwiązań technicznych,
- zaprojektować i zaimplementować prosty układ automatyki na bazie sterownika PLC.
- zdefiniować i opisać rozwiązanie układowe dla określonego zadania,
- zaprojektować przyjęte rozwiązanie na wybranej platformie PLC,
- uruchomić i zweryfikować poprawność działania przyjętego rozwiązania układowego.

Kompetencje społeczne:

W wyniku przeprowadzonych zajęć student zdobędzie wymienione niżej kompetencje. Zaliczenie przedmiotu oznacza, że student:

- rozumie, że w dziedzinie sterowników PLC i ich programowania dokonuje się stała modernizacja, wymagająca stałego doskonalenia umiejętności ich stosowania,
- zna przykłady i rozumie przyczyny, które mogą doprowadzić do wadliwie działających układów ze sterownikiem PLC,
- potrafi odpowiednio określić priorytety służące realizacji określonego zadania z dziedziny programowania sterowników PLC.

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Efekty kształcenia przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Ocena formująca:

a) w zakresie wykładów:

- na podstawie odpowiedzi na pytania dotyczące materiału omówionego na poprzednich wykładach,

b) w zakresie laboratoriów:

- na podstawie oceny bieżącego postępu realizacji zadań.

Ocena podsumowująca:

a) w zakresie wykładów weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez: • ocenę wiedzy wykazanej na pisemnym teście zaliczeniowym o charakterze problemowym: 10÷15 pytań otwartych z tematyki wykładów bez prawa korzystania z notatek wykładowych; punktacja (podana w zależności od stopnia trudności pytania w skali 1÷3 punktów; ocena dostateczna od 51% maksymalnej

liczby punktów.

- omówienie wyników testu,

b) w zakresie laboratoriów weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez:

- ocenę umiejętności związanych z realizacją ćwiczeń laboratoryjnych, ocena ta obejmuje także umiejętność

pracy w zespole.

- ocenę ciągłą, na każdym zajęciach (odpowiedzi ustne) – premiowanie przyrostu umiejętności posługiwania się poznanymi zasadami i metodami,

- ocenę sprawozdania przygotowywanego w przypadku nie ukończenia danego ćwiczenia na zajęciach laboratoryjnych; (skutkuje to także koniecznością dokończenia ćwiczenia poza zajęciami) oraz ocenę sprawozdania z zadania problemowego zadanego do własnego rozwiązania.

Uzyskiwanie punktów dodatkowych za aktywność podczas zajęć laboratoryjnych, a szczególnie za:

- omówienia dodatkowych aspektów zagadnienia,

- efektywność zastosowania zdobytej wiedzy podczas rozwiązywania zadanego problemu,

- uwagi związane z udoskonaleniem materiałów dydaktycznych,

- wskazywanie trudności percepcyjnych studentów umożliwiające bieżące doskonalenia procesu dydaktycznego.

Treści programowe

Program 6 2-godzinnych wykładów obejmuje następujące zagadnienia:

1. Omówienie: tematyki przedmiotu, literatury i warunków zaliczenia. Wprowadzenie: definicja sterownika PLC; sterownik swobodnie programowalny. Przegląd produktów PLC różnych firm. Sterowniki kompaktowe i modułowe: charakterystyka, konfiguracja, kompletacja zestawu. Moduły rozszerzeniowe sterownika. Terminal operatorski. Języki programowania sterowników PLC.

Przełączniki programowalne – charakterystyka i możliwości na przykładzie sterowników: LOGO

(Siemens), Alpha XL (Mitsubishi Electric), Need (Relpol) i Easy (Moeller). Obwody układów we/wy.

Sterownik AlphaXL: miejsce sterownika w hierarchii sterowników PLC, budowa i możliwości rozbudowy, sygnały wejściowe i wyjściowe, funkcje terminala operatorskiego. Wprowadzanie sygnałów

analogowych. Komunikacja z otoczeniem. Oprogramowanie narzędziowe AL-VLS i jego funkcje: bloki

funkcyjne. Programowanie sterownika Alpha XL: tworzenia funkcji logicznych, przetwarzania sygnałów

dwustanowych, bloki i układy pamięciowe, licznikowe, arytmetyczne, czasowe, komunikacyjne

i specjalne.

2. Kanał binarny, podstawowe definicje: kodowanie transmisyjne, modulacja, szybkość modulacji i tran-

smisji. Struktura urządzenia końcowego transmisji danych UKTD. Interfejsy: RS232, RS422, RS485

i USB do komunikacji ze sterownikiem PLC: parametry, sygnały, sterowanie przekazem danych.

Komunikacja Alpha XL z otoczeniem: dodatkowy port komunikacyjny RS232: konfigurowanie

komunikacji: ze sterownikiem nadrzędnym za pomocą modemu lub radiomodemu w sieci GSM.

Sterownik kompaktowy FX: charakterystyka sprzętowa rodziny FX; wprowadzanie i wyprowadzanie

sygnałów binarnych, analogowych i transmisyjnych do/z sterownika. Możliwości i ograniczenia

modułowej rozbudowy sterownika; urządzenia zewnętrzne współpracujące ze sterownikiem.

3. FX. Urządzenia wewnętrzne – operandy instrukcji logicznych i zaawansowanych; kolejność działań

w pętli programowej i czas cyklu pętli. Charakterystyka instrukcji sterownika: elementy programu

drabinkowego; instrukcje podstawowe sterownika: tworzenia funkcji logicznych prostych i blokowych, różniczkowania stanu zmiennej binarnej, pamięci stanu punktu binarnego sieci logicznej, przełączników

licznikowych i czasowych. Systemowe zmienne binarne stanu i inicjalizacji oraz zmienne liczbowe

stanu i diagnostyczne. Obsługa przerwań zewnętrznych i czasowych. Szybkie liczniki.

4. FX. Charakterystyka instrukcji zaawansowanych i ich zapis dla operacji 16 i 32 bitowych; instrukcje

zmiany kolejności wykonywania programu; instrukcje porównania, przesłania, dekodowania i enkodowania;

arytmetyka przetwarzania sterownika: zakresy zmiennych liczbowych, instrukcje

arytmetyczne i logiczne; notacja czwórkowa zapisu operandów binarnych; adresowanie indeksowe;

operacje zmiennoprzecinkowe. Programowanie sekwencji stanów SFC: procesy cykliczne i wielo-

stanowe: graf stanów procesu i sieć stanów: dekompozycja stanów i określenie warunków przejścia;

budowa sieci sekwencji stanów w oprogramowaniu narzędziowym: markery stanów, stany startowe,

rozejście/zejście alternatywne i równoległe stanów procesu, instrukcje zmiany kolejności wykonywania

funkcji stanów i wyjścia z sekwencji SFC; kolejność tworzenia programu PLC z sekwencją SFC.

5. Sterownik kompaktowy FX: Programowanie szeregowych portów komunikacji zewnętrznej: konfiguracja

sprzętowa; instrukcje obsługi wbudowanych portów szeregowych sterownika. Moduły inteligentne

komunikacji zewnętrznej: RS i sieciowe.

6. Nadmiarowe zabezpieczenie danych szeregowych. Kody liniowe w zapisie macierzowym i wielomia-

nowym; własności kodów liniowych. Macierz kontrolna i generująca; odległość Hamminga, rozkład wag, zdolność detekcyjna i korekcyjna kodu. Wielomianowe kodowanie szeregowo „w biegu”.

Zaawansowane Instrukcje kodowania nadmiarowego w sterowniku FX. Kodowanie i dekodowanie wielomianowe w sterowniku FX.

Ćwiczenia laboratoryjne są wykonywane w 2-osobowych grupach na 8 2-godzinnych zajęciach.

Każde z 8 stanowisk ćwiczeniowych wyposażone jest w komputer klasy PC z oprogramowaniem narzędziowym do programowania sterowników oraz w sterownik PLC firmy Mitsubishi Electric typu Alpha XL oraz FX. Na każdym komputerze znajdują się treści zadań ćwiczeniowych a także literatura producenta dotycząca sterowników PLC w j. polskim i j. angielskim. Zadania ćwiczeniowe polegają na napisaniu programu, jego uruchomieniu i przetestowaniu, aż do osiągnięcia poprawności działania. W ramach jednego ćwiczenia, w zależności od tematu ćwiczenia, grupa wykonuje od jednego do kilku zadań. Każdy student może otrzymać dydaktyczne oprogramowanie narzędziowe do danego typu sterownika, przeznaczone do pisania i testowania programów napisanych przez siebie.

Tematyka ćwiczeń:

1. Wprowadzenie do programowania sterownika Alpha (AL): komunikacja ze sterownikiem; symulacja i monitorowanie programu; programowanie elementów układów pamięciowych – przerzutników i ich synteza. Programowanie 3-bitowego licznika szeregowego z dekoderek stanów. Wizualizacja stanu licznika i dekodera na panelu operatorskim oraz licznika programowego.
2. AL: Nadajnik i odbiornik ramki asynchronicznej.
3. AL: Symulator przepompowni: programowanie układów sterowania pompą i przetwornika poziomu wody w zbiorniku.
4. Wprowadzenie do programowania sterowników FX: program narzędziowy GX-Developer: komunikacja ze sterownikiem; symulacja i monitorowanie programu; instrukcje podstawowe; przerzutniki; programowanie funkcji logicznych; układ sterowania impulsowego z pamięcią. Programowanie przekaźników czasowych (timerów) i licznikowych: rodzaje timerów i liczników;
5. FX. Programowanie SFC : Odczyt bezpośredni przetwornika poziomu ze symulatora przepompowni.
6. AL: Koder szeregowy wg $g(x)$ dla kodu $(n,k) = (7,4)$.
7. FX: Koder wielomianowy $(16,8)$.
8. FX: Obsługa portu szeregowego. Transfer szeregowy poprzez łącze RS485 pomiędzy dwoma sterownikami.

Metody dydaktyczne

Wykład:

Prezentacja multimedialna lub prezentacja programowania sterownika za pomocą programu narzędziowego.

Ćwiczenia laboratoryjne:

Dyskusja dotycząca tematu ćwiczenia, programowanie zadania i jego weryfikacja, wykonywanie eksperymentów zespołowych.

Literatura

Podstawowa:

1. R. Mielcarek: Programowanie zagadnień transmisyjnych w sterownikach PLC. WPP, Poznań 2019.
2. R. Mielcarek: Programowanie sterowników PLC. WPP, Poznań 2012.
3. Legierski, J. Wyrwał, J. Kasprzyk, J. Hajda: Programowanie sterowników PLC. Wydawnictwo Pracowni Komputerowej Jacka Skalmierskiego, Gliwice 1998.
4. J. Kwaśniewski: Programowalne sterowniki przemysłowe w systemach sterowania. Wydawnictwo: Katedra Automatyzacji Procesów AGH, Kraków 1999.
5. W. Mielczarek: Szeregowo interfejsy cyfrowe. Helion, 1993.
6. S.Flaga: Programowanie sterowników PLC w języku drabinkowym. BTC 2010.

Uzupełniająca:

1. www.mitsubishi-automation.pl: Sterowniki PLC Mitsubishi Electric: podręczniki: programowania, komunikacji i sieci przemysłowych sterowników Alpha i FX
2. www.siemens.com: Sterowniki PLC Simens: podręczniki programowania i komunikacji sterowników Logo i Simatic.
3. www.relpol.pl: Sterownik Need – zastosowanie i programowanie.
4. www.moeller.pl: Sterowniki Easy: własności, programowanie, zastosowanie.

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	100	4,00
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	28	1,00
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwiiw/egzaminu, wykonanie projektu)	72	3,00