

Міністерство освіти і науки України
Державний вищий навчальний заклад
“Національний гірничий університет”



Кафедра електропривода

Авторизований навчальний центр “Schneider Electric”

Розробив: Яланський О.А., доцент кафедри електропривода

м. Дніпропетровськ

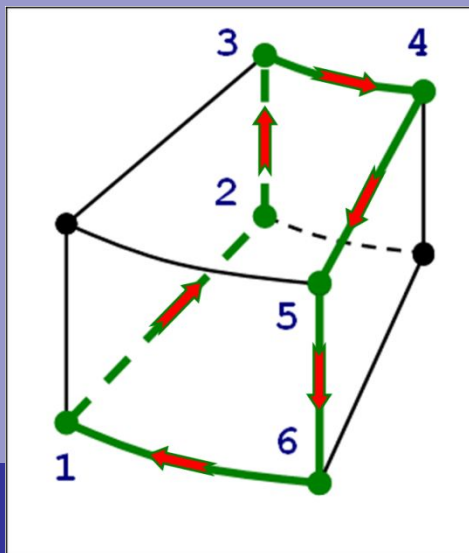
2012 - 2013

Цикловое управление манипулятором МП-9с с помощью ТМ-238

Цель работы: Рассмотреть различные подходы к решению одной типовой задачи циклового управления с использованием разных языков программирования и различных типов входных/выходных данных.

Цикловое управление манипулятором МП-9с с помощью ТМ-238

- Обеспечить движение схвата манипулятора по замкнутой траектории;
- Начальная установка руки и схвата выполняется вручную.



Глобальные переменные

- **i_** – входные переменные (магнитоуправляемые грекноны манипулятора);
- **q_** – выходные переменные (электроклапаны манипулятора);
- **x** – логическая переменная (**BOOL**);
- **w** – переменная типа «Слово» (**WORD**).

```
1  VAR_GLOBAL ←
2      i_xDown, i_xUp, i_xLeft, i_xRight, i_xFrwr, i_xBack: BOOL;
3      q_xDown, q_xUp, q_xLeft, q_xRight, q_xFrwr, q_xBack: BOOL;
4      q_xPressure, q_xTake: BOOL;
5      i_wWord, q_wWord: INT;
6  END_VAR
```

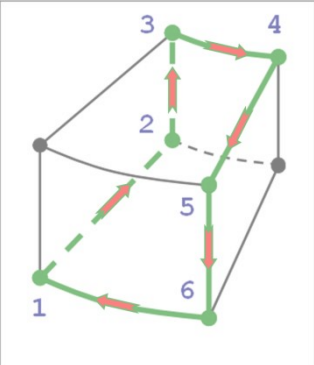
Базовые варианты реализации

- Используются глобальные переменные входов/выходов типа **BOOL**;
- Локальные вспомогательные переменные не требуются;
- Определив текущее положение схвата, можно задать движение по одной степени свободы к следующей точке траектории.


```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_LD
2 VAR
3 END_VAR

```



Реализация на языке лестничных диаграмм

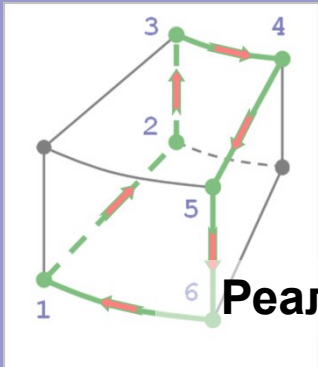
LD



```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_FBD
2 VAR
3 END_VAR

```



Реализация на языке диаграмм функциональных блоков

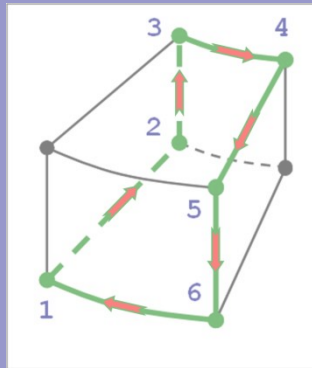


FBD

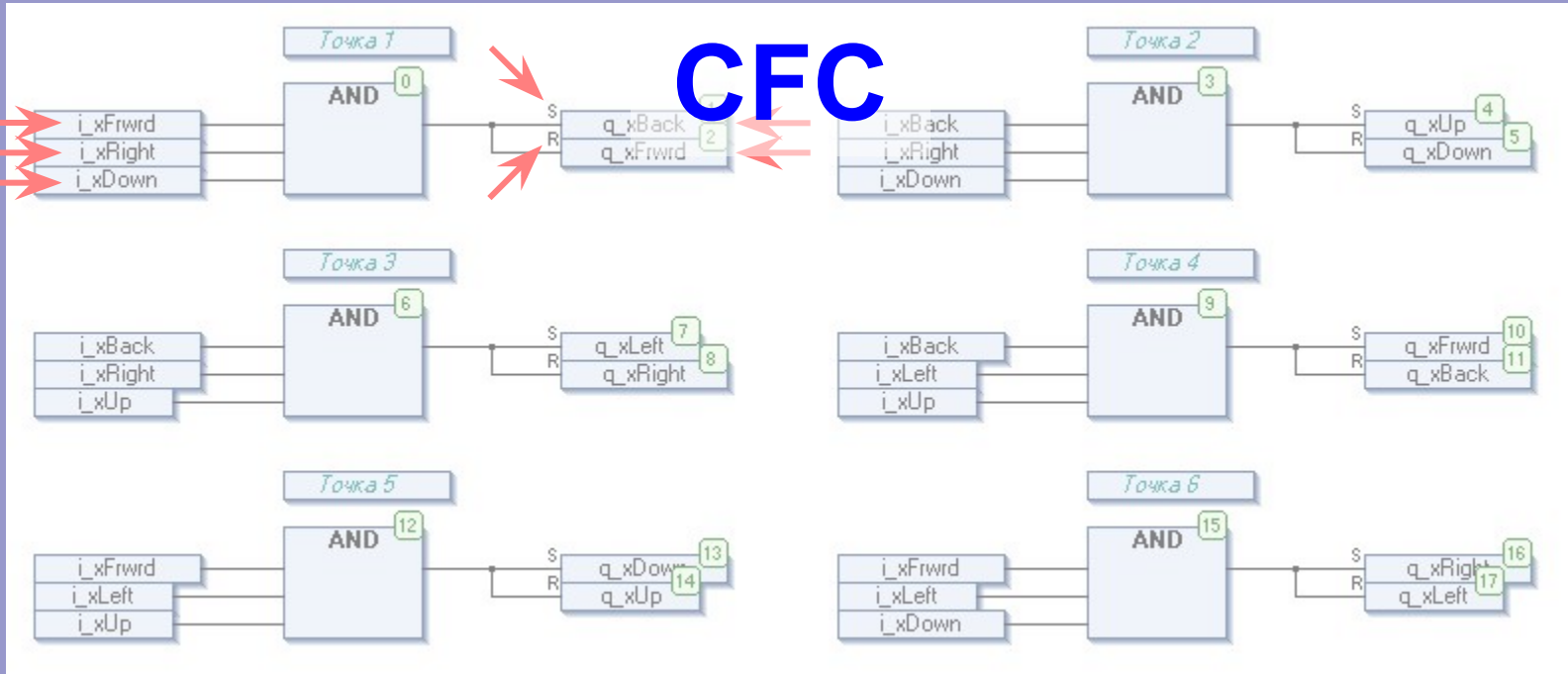

```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_CFC
2 VAR
3 END_VAR

```



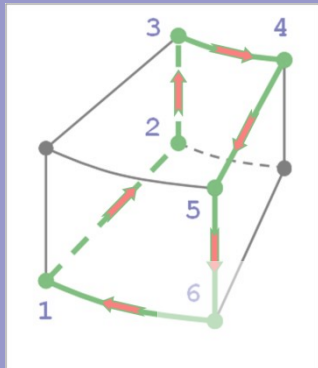
Реализация на языке непрерывных функциональных схем



```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_ST
2 VAR
3 END_VAR

```



Реализация на языке структурированного текста

```

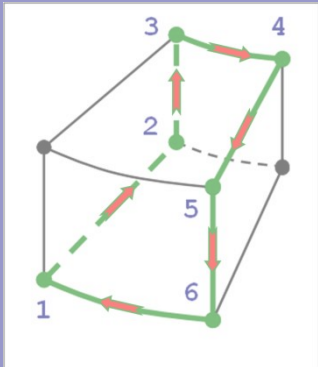
1 //Точка 1:
2 IF GVL.i_xFrwrд AND GVL.i_xRight AND GVL.i_xDown THEN
3   GVL.q_xBack := TRUE; //Включить Назад
4   GVL.q_xFrwrд := FALSE; //Выключить Вперед
5
6 //Точка 2:
7 ELSIF GVL.i_xBack AND GVL.i_xRight AND GVL.i_xDown THEN
8   GVL.q_xUp := TRUE; //Движение Вверх
9   GVL.q_xDown := FALSE;
10
11 //Точка 3:
12 ELSIF GVL.i_xBack AND GVL.i_xRight AND GVL.i_xUp THEN
13   GVL.q_xLeft := TRUE; //Движение Влево
14   GVL.q_xRight := FALSE;
15
16 //Точка 4:
17 ELSIF GVL.i_xBack AND GVL.i_xLeft AND GVL.i_xUp THEN
18   GVL.q_xFrwrд := TRUE; //Движение Вперед
19   GVL.q_xBack := FALSE;
20
21 //Точка 5:
22 ELSIF GVL.i_xFrwrд AND GVL.i_xLeft AND GVL.i_xUp THEN
23   GVL.q_xDown := TRUE; //Движение Вниз
24   GVL.q_xUp := FALSE;
25
26 //Точка 6:
27 ELSIF GVL.i_xFrwrд AND GVL.i_xLeft AND GVL.i_xDown THEN
28   GVL.q_xRight := TRUE; //Движение Вправо
29   GVL.q_xLeft := FALSE;
30
31 END_IF;

```

```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_SFC
2 VAR
3 END_VAR

```



Реализация на языке диаграмм состояний



SFC

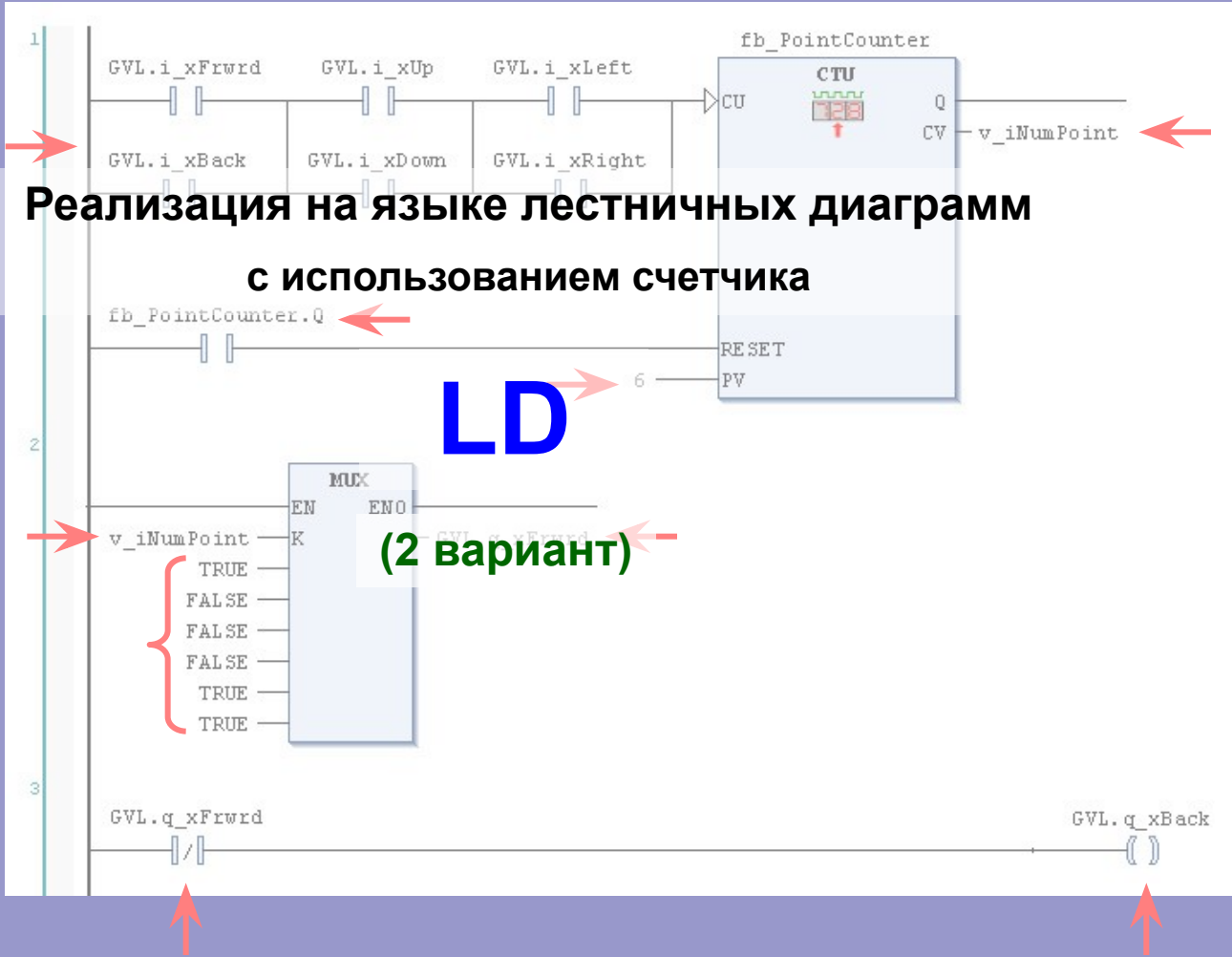
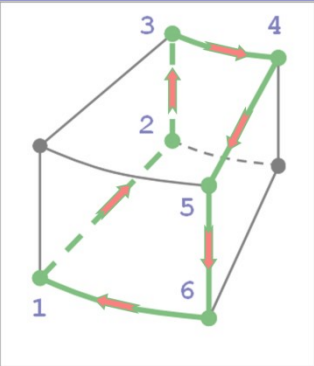
Дополнительные варианты реализации

- Возможно использование вспомогательных локальных переменных и функциональных блоков;
- При попадании в точку траектории увеличиваем значение счетчика номера текущей точки;
- В соответствии с номером текущей точки задаем движение к следующей точке траектории.

```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_LD_2
2 VAR
3     v_iNumPoint: INT;
4     fb_PointCounter: CTU;
5 END_VAR

```



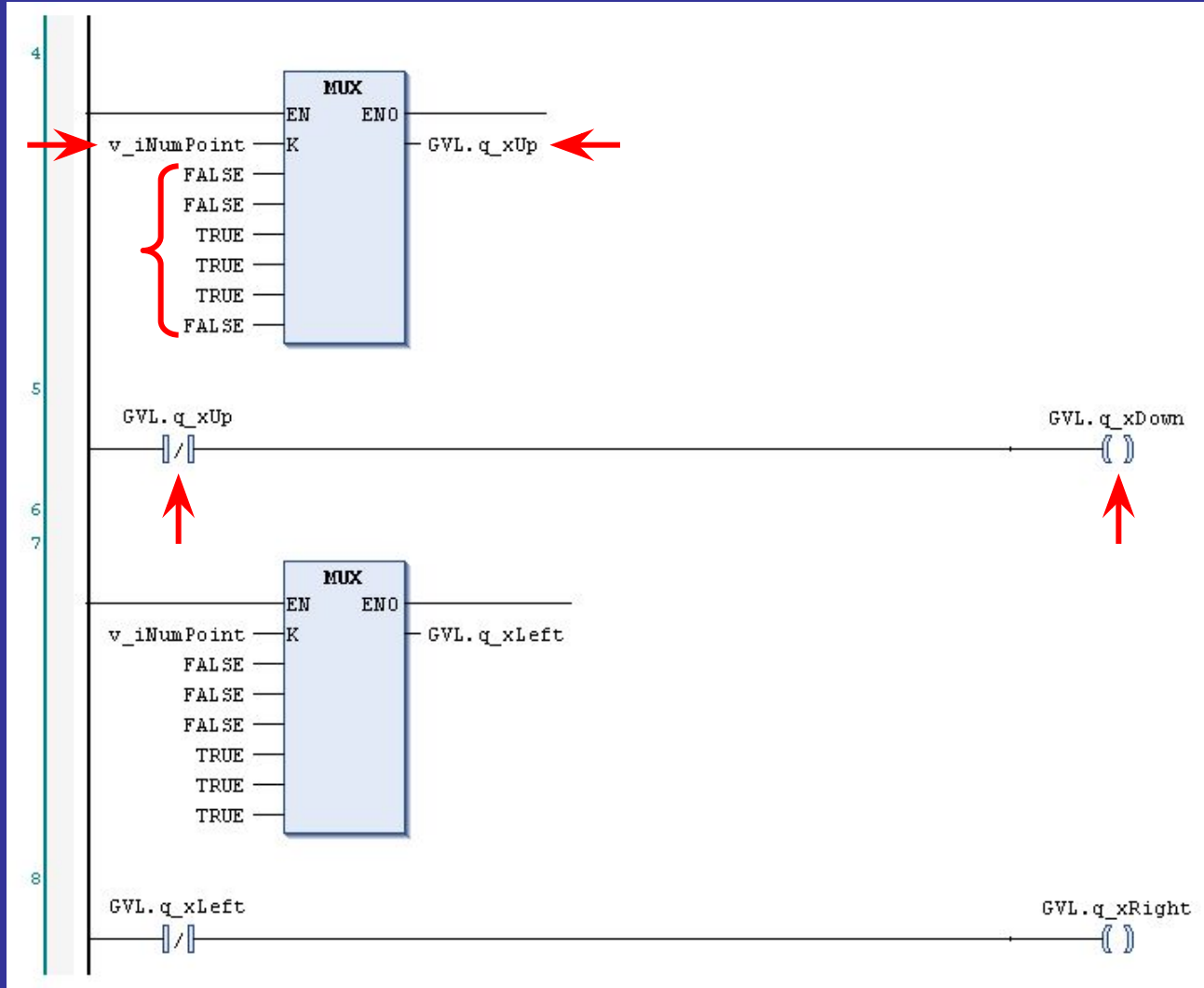
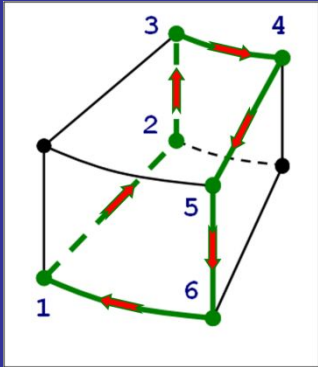
**Реализация на языке лестничных диаграмм
с использованием счетчика**

LD

(2 вариант)

...Окончание

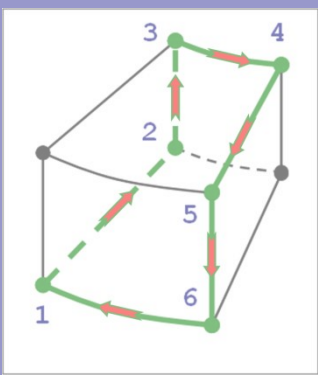
```
1 PROGRAM POU_Robo_Control_LD_2
2 VAR
3     v_iNumPoint: INT;
4     fb_PointCounter: CTU;
5 END_VAR
```



```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_CFC_2
2 VAR
3     fb_PointCounter: CTU;
4 END_VAR

```

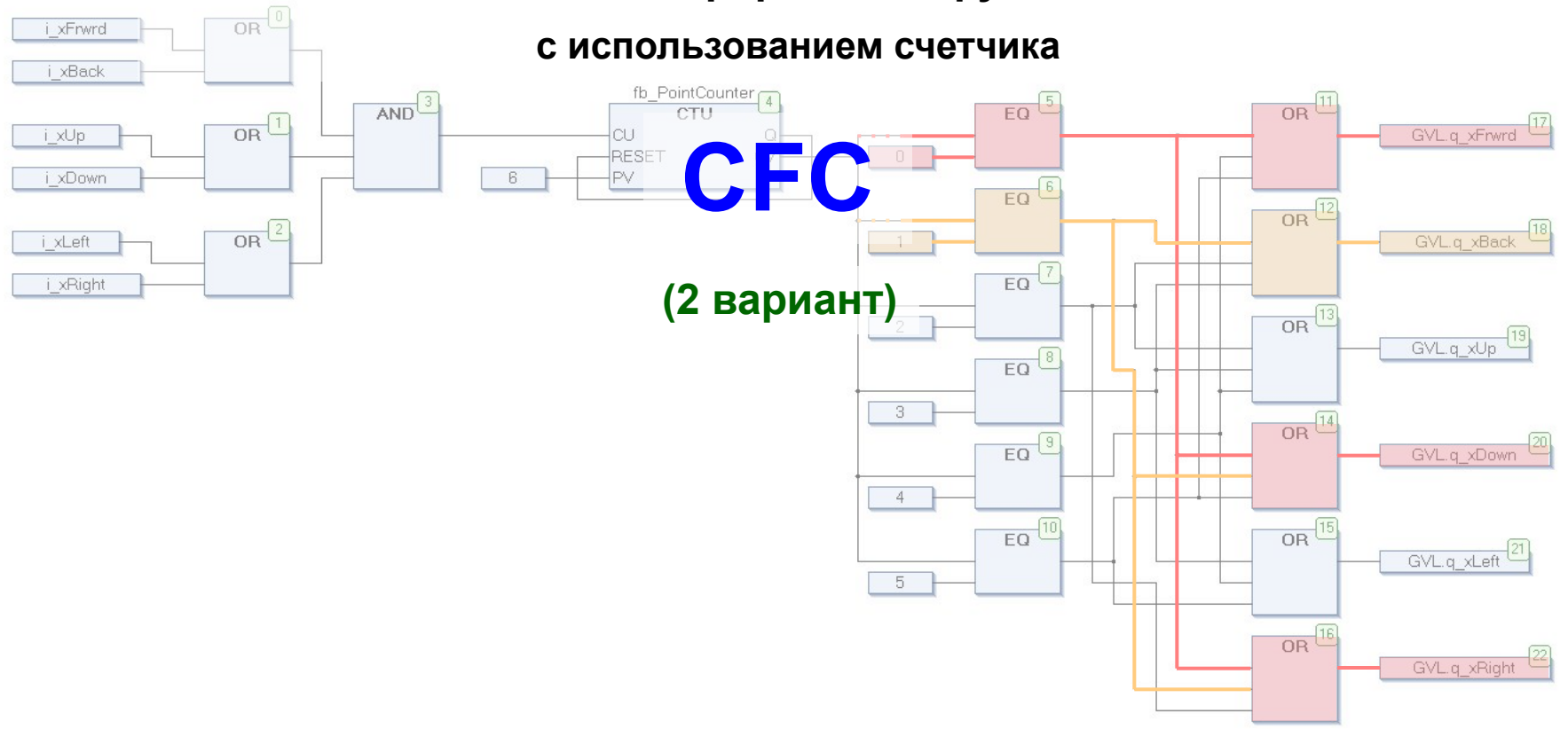


Реализация на языке непрерывных функциональных схем

с использованием счетчика

CFC

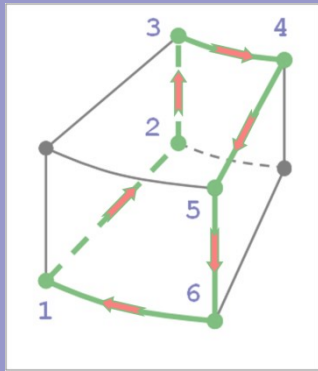
(2 вариант)



```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_ST_2
2 VAR
3     v_xVar1, v_xVar2: BOOL;
4     v_xMem: BOOL := FALSE;
5     v_iNumPoint : INT;
6 END_VAR

```



Реализация на языке структурированного текста с использованием программного счетчика

```

//Находится ли манипулятор в произвольной крайней точке?
v_xVar1 := (GVL.i_xFrwrд OR GVL.i_xBack) AND (GVL.i_xRight OR GVL.i_xLeft) AND (GVL.i_xUp OR GVL.i_xDown);
//Детектор фронта сигнала v_xVar1:
v_xVar2 := v_xVar1 AND NOT v_xMem;
v_xMem := v_xVar1;
//Вычисление номера точки:
IF v_xVar2 THEN
    v_iNumPoint := v_iNumPoint + 1;
    IF v_iNumPoint > 6 THEN v_iNumPoint := 1; END_IF;
END_IF;
//Установка манипулятора в требуемую точку, определяемую номером текущей точки:
CASE v_iNumPoint OF
1: GVL.q_xBack := TRUE; GVL.q_xFrwrд := FALSE; GVL.q_xDown := TRUE; GVL.q_xUp := FALSE; GVL.q_xRight := TRUE; GVL.q_xLeft := FALSE;
2: GVL.q_xBack := TRUE; GVL.q_xFrwrд := FALSE; GVL.q_xDown := FALSE; GVL.q_xUp := TRUE; GVL.q_xRight := TRUE; GVL.q_xLeft := FALSE;
3: GVL.q_xBack := TRUE; GVL.q_xFrwrд := FALSE; GVL.q_xDown := FALSE; GVL.q_xUp := TRUE; GVL.q_xRight := FALSE; GVL.q_xLeft := TRUE;
4: GVL.q_xBack := FALSE; GVL.q_xFrwrд := TRUE; GVL.q_xDown := FALSE; GVL.q_xUp := TRUE; GVL.q_xRight := FALSE; GVL.q_xLeft := TRUE;
5: GVL.q_xBack := FALSE; GVL.q_xFrwrд := TRUE; GVL.q_xDown := TRUE; GVL.q_xUp := FALSE; GVL.q_xRight := FALSE; GVL.q_xLeft := TRUE;
6: GVL.q_xBack := FALSE; GVL.q_xFrwrд := TRUE; GVL.q_xDown := TRUE; GVL.q_xUp := FALSE; GVL.q_xRight := TRUE; GVL.q_xLeft := FALSE;
END_CASE;

```

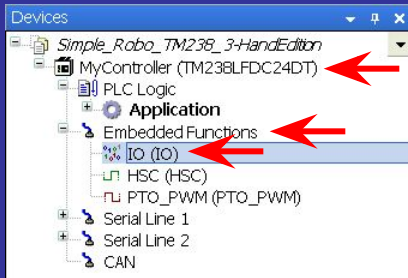
ST

(2 вариант)

Дополнительные варианты реализации

- Используются глобальные переменные входов/выходов типа **WORD**;
- Возможно использование вспомогательных локальных переменных и функциональных блоков;
- При попадании в точку траектории увеличиваем значение счетчика номера текущей точки;
- В соответствии с номером текущей точки задаем движение к следующей точке траектории.

Карта входов/выходов



I/O Configuration I/O Mapping

Channels

Variable	Mapping	Channel	Address	Type	Default Value	Unit	Description
Inputs							
Application.GVL.i_wWord		IW0	%IW0	WORD			
		I0	%IX0.0	BOOL			Fast Input
		I1	%IX0.1	BOOL			Fast Input
		I2	%IX0.2	BOOL			Fast Input
		I3	%IX0.3	BOOL			Fast Input
		I4	%IX0.4	BOOL			Fast Input
		I5	%IX0.5	BOOL			Fast Input
		I6	%IX0.6	BOOL			Fast Input
		I7	%IX0.7	BOOL			Fast Input
		I8	%IX1.0	BOOL			
		I9	%IX1.1	BOOL			
		I10	%IX1.2	BOOL			
		I11	%IX1.3	BOOL			
		I12	%IX1.4	BOOL			
		I13	%IX1.5	BOOL			
Outputs							
Application.GVL.q_wWord		QW0	%QW0	WORD			
		Q0	%QX0.0	BOOL			Fast Output
		Q1	%QX0.1	BOOL			Fast Output
		Q2	%QX0.2	BOOL			Fast Output
		Q3	%QX0.3	BOOL			Fast Output
		Q4	%QX0.4	BOOL			
		Q5	%QX0.5	BOOL			
		Q6	%QX0.6	BOOL			
		Q7	%QX0.7	BOOL			
		Q8	%QX1.0	BOOL			
		Q9	%QX1.1	BOOL			

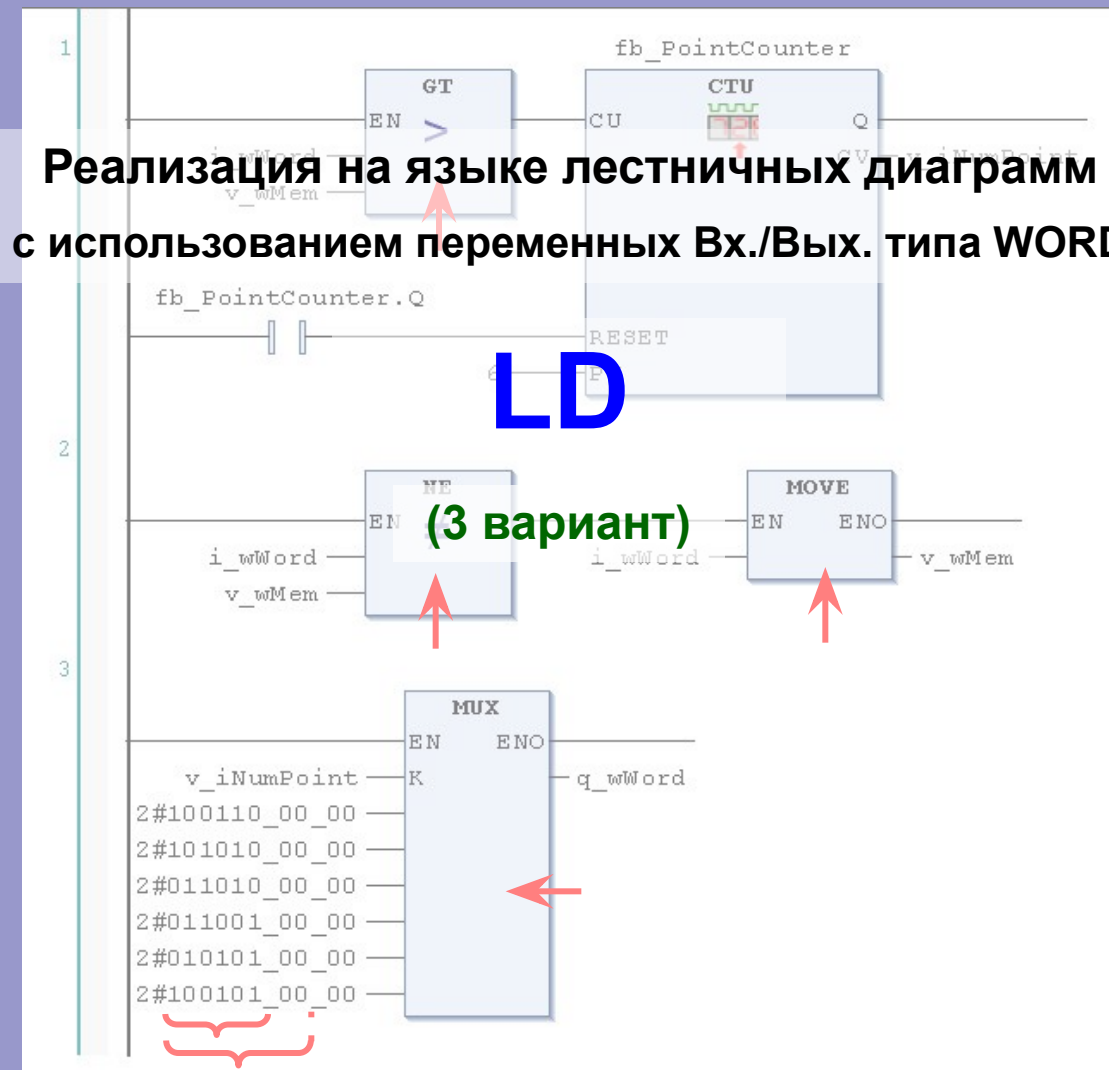
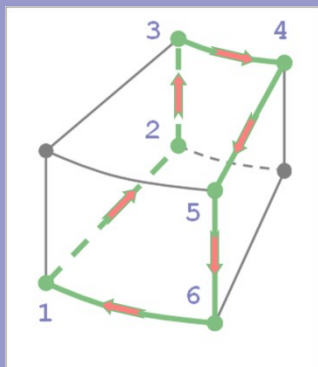
Reset mapping Always update variables

= Create new variable = Map to existing variable

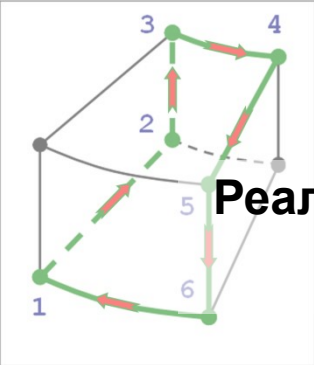
```

1  PROGRAM POU_Robo_Control_LD_3
2  VAR
3      v_wMem: WORD;
4      fb_PointCounter: CTU;
5      v_iNumPoint: INT;
6  END_VAR

```



```
1 PROGRAM POU_Robo_Control_CFC_3
2 VAR
3     v_wMem: WORD;
4     fb_PointCounter: CTU;
5 END_VAR
```



Реализация на языке непрерывных функциональных схем с использованием переменных Вх./Вых. типа WORD

CFC

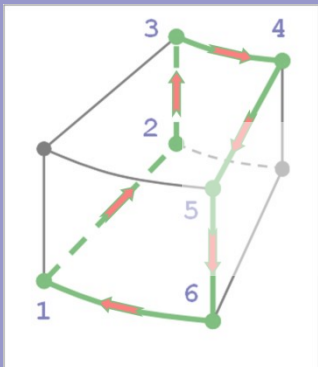
(3 вариант)



```

1 PROGRAM POU_Robo_Control_ST_3
2 VAR
3     v_xVar: BOOL;
4     v_wMem: WORD;
5     v_iNumPoint: INT;
6 END_VAR

```



Реализация на языке структурированного текста с использованием переменных Вх./Вых. типа WORD

```

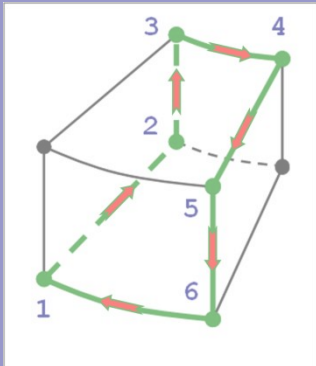
1 //Детектор замыкания любого геркона (с выявлением фронта):
2 IF GVL.i_wWord > v_wMem THEN v_xVar := TRUE; ELSE v_xVar := FALSE; END_IF;
3 v_wMem := GVL.i_wWord;
4 //Вычисление номера точки:
5 v_iNumPoint := v_iNumPoint + 1;
6 END_IF;
7 //Установка манипулятора в требуемую точку, определяемую номером текущей точки:
8 CASE v_iNumPoint OF
9 // Q9 Q8 Q7 Q6 Q5 Q4 Q3 Q2 Q1 Q0
10 // Down | Up | Back | Wr | Right | Left | Take / Presure | не исп. | не исп.
11 1: GVL.q_wWord := 2#100110_00_00;
12 2: GVL.q_wWord := 2#101010_00_00;
13 3: GVL.q_wWord := 2#011001_00_00;
14 4: GVL.q_wWord := 2#011001_00_00;
15 5: GVL.q_wWord := 2#010101_00_00;
16 6: GVL.q_wWord := 2#100101_00_00;
17 END_CASE;
18 // ВНИМАНИЕ! В случае необходимости использования выходов Q1 и Q0 их значения
19 // необходимо задавать, используя функцию OR, например:
20 //1: GVL.q_wWord := 2#100110_00_00 OR 2#01_00;
21 //2: GVL.q_wWord := 2#101010_00_00 OR 2#10_00;
22 //3: GVL.q_wWord := 2#011010_00_00 OR 2#01_00;

```

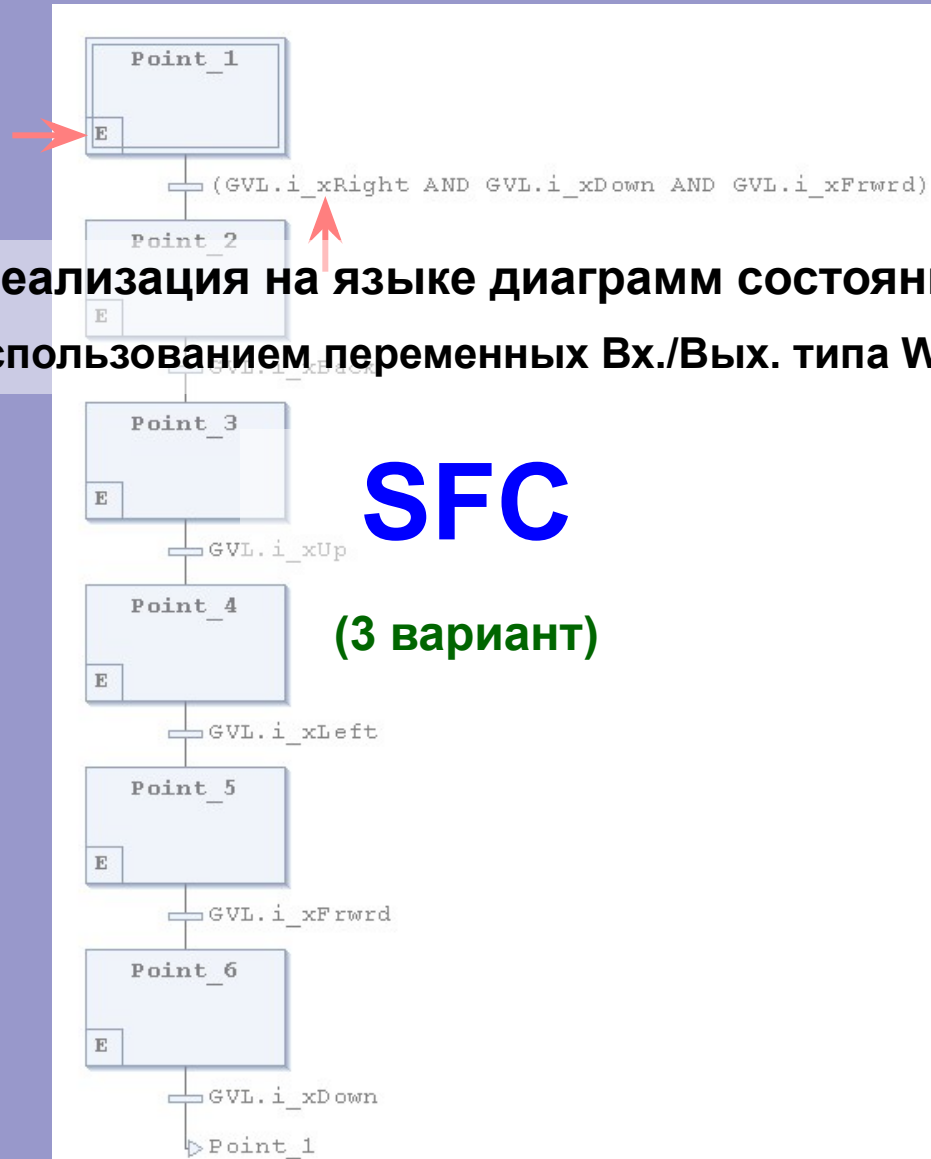
ST

(3 вариант)

```
1 PROGRAM POU_Robo_Control_SFC_3
2 VAR
3 END_VAR
```



Реализация на языке диаграмм состояний
с использованием переменных Вх./Вых. типа WORD



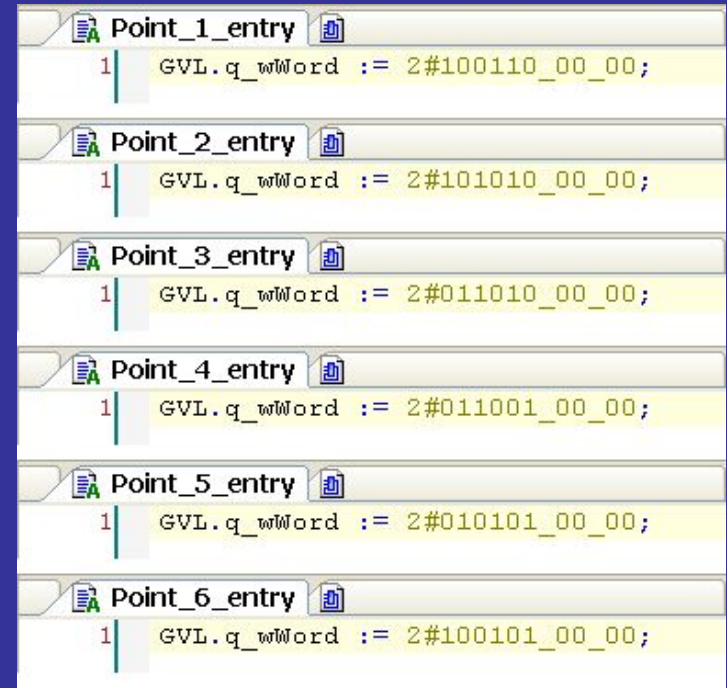
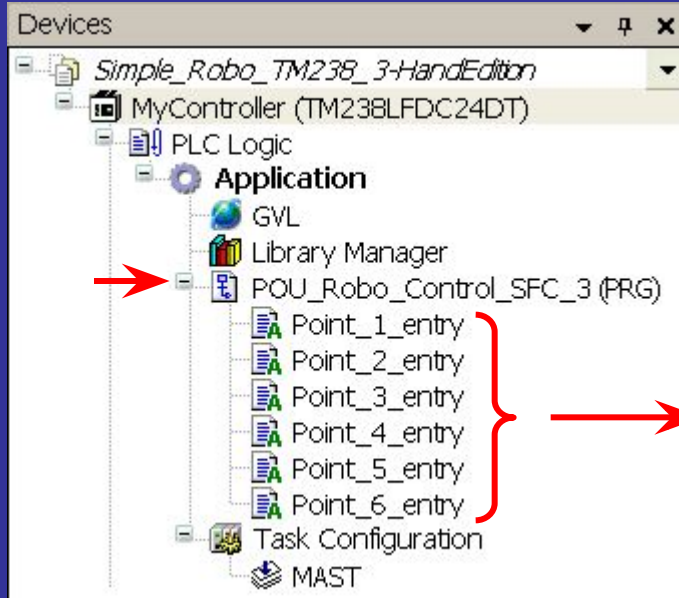
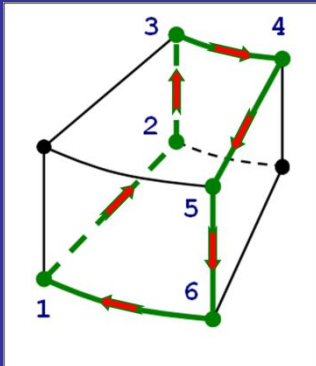
SFC

(3 вариант)

См. далее...

```
1 PROGRAM POU_Robo_Control_SFC_3
2 VAR
3 END_VAR
```

...Окончание



Задание

- Составить программы для обеспечения движения схвата манипулятора по заданной траектории;
- По требованию преподавателя реализовать движение схвата по разветвленной траектории;
- По требованию преподавателя реализовать возвратно-поступательное движение схвата по разомкнутой траектории.