EGE ÜNİVERSİTESİ EGE MYO

MEKATRONİK PROGRAMI

PROGRAMLANABİLİR DENETLEYİCİLER

SIRALI İŞLEMLER İÇİN DRUM CONTROLLER FONKSİYON BLOĞU

Tambur Denetleyici fonksiyon bloğu (%DR)

- Açıklama Tambur denetleyici, dış olaylara göre adım değiştiren bir elektromekanik tambur denetleyiciye benzer bir prensiple çalışır. Her bir adımda kam milinin yüksek noktası, kontrol sistemi tarafından icra edilen bir buyruk verir. Tambur denetleyici için bu yüksek noktalar herbir adım için 1 durumu ile sembolize edilir ve kontrol bitleri olarak bilinen çıkış bitleri %Qi.j'ye veya dahili bitler %Mi'ye atanır.
- Aşağıdaki resimde, bir tambur denetleyici fonksiyon bloğu gösterilmiştir.



23.02.2015 Yrd.Doç.Dr. Dilşad Engin PLC Ders Notları • Parametreler Tambur denetleyici fonksiyon bloğu, aşağıdaki parametrelere sahiptir:

Parametre	Etiket	Değer
Numara	%DRi	0-3 Kompakt Kontrolör; 0-7 Modüler Kontrolör
Mevcut adım numarası	%DRi.S	0-%DRi.S-7. Okunabilen ve yazılabilen word. Yazılan değer, bir onluk (decimal) anlık değer almak zorundadır. Yazıldığında, fonksiyon bloğunun bir sonraki icrasında etkisini gösterir.
Adım sayısı		1 ila 8 <mark>(</mark> varsayılan)
Adım 0'a dön girişi (veya komutu)	R (Reset)	1 durumunda, tambur denetleyiciyi adım 0'a set eder.
İlerle girişi (veya komutu)	U (Up)	Yükselen kenar tambur denetleyicinin bir adım iler- lemesine neden olur ve kontrol bitlerini günceller.
Çıkış	F (Full)	Mevcut adımın son tanımlanan adıma eşit olduğunu belirtir. İlişkilendirilmiş %DRi.F test edilebilir. (örneğin, %DRi.F=1, eğer %DRi.S= konfigüre edi- len adım sayısı -1 ise)
Kontrol bitleri		Adımla ilgili ve Konfigürasyon Editöründe tanımlan- mış çıkışlar ve dahili bitler (16 kontrol biti)

23.02.2015 Tambur Denetleyici Fonksiyon Blogunun Çalışması

- Açıklama Tambur denetleyici aşağıdakilerden oluşur:
- Sekiz adımda (0-7) organize edilmiş bir sabit veri matrisi ve 0'dan F'ye kadar numaralanmış sütunlarda düzenlenmiş 16 veri biti (adımın durumu).
- Ya %Q0.i veya %Q1.i çıkışlarına ya da %Mi dahili bitlerine karşılık gelen bir kontrol bitleri listesi. Mevcut adım sırasında, kontrol bitleri bu adım için tanımlanmış ikilik durumları alır.
- Aşağıdaki tablodaki örnek, tambur denetleyicinin ana karakteristiklerini özetler.

Sütun	0	1	2		D	E	F
Kontrol Bitleri	%Q0.1	%Q0.3	%Q1.5		%Q0.6	%Q0.5	%Q1.0
Adım 0	0	0	1		1	1	0
Adım 1	1	0	1		1	0	0
	_	_					
Adım 5	1	1	1		0	0	0
Adım 6	0	1	1		0	1	0
Adım 7	1	1	1		1	0	0

- Çalışma Yukarıdaki örnekte, adım 5, mevcut adımdır, kontrol bitleri %Q0.1, %Q0.3 ve %Q1.5, 1 durumuna; kontrol bitleri %Q0.6, %Q0.5 ve %Q1.0, 0 durumuna set edilmiştir.
- Mevcut adım numarası, U girişindeki her bir yükselen kenarda (veya U buyruğunun etkinleştirilmesiyle) bir arttırılır. Mevcut adım, program tarafından değiştirilebilir.

 Zamanlama Diyagramı Aşağıdaki diyagram, tambur denetleyici çalışmasının zamanlamasını gösterir.



23.02.2015 Tambur Denetleyicileri Programlama ve Yapılandırma

- Açıklama Aşağıdaki, bir tambur denetleyiciyi programlamak ve yapılandırmak için bir örnektir.
- %I0.1 girişinin 1 yapıldığı her zaman, ilk 6 çıkış (%Q0.0 ila%Q0.5) ardarda aktive edilir. %I0.0 girişi, çıkışları 0'a reset eder.

Programlama Örneği

 Aşağıdaki resim, bir tambur denetleyici fonksiyon bloğu ile birlikte dönüştürülebilir ve dönüştürülemez programlama örneklerini verir.



Ladder diyagramı

BLK %DR1 LD %I0.0 R LD %I0.1 U OUT_BLK LD F ST %Q0.8	LD R LD U LD ST	%I0.0 % DR1 %I0.1 %DR1 % DR1.F %Q0.8
ST %Q0.8 END_BLK		

Dönüştürülebilir program Dönüştürülemez program

- Yapılandırma Aşağıdaki bilgi, yapılandırma sırasında tanımlanır:
- >Adımların sayısı: 6
- Her bir tambur denetleyici adımı için çıkış durumları (kontrol bitleri).

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
Step 1 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Step 2 :	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Step 3 :	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Step 4 :	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Step 5 :	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Step 6 :	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

1:	%Q0.0	4 :	%Q0.1	
2 :	%Q0.2	5 :	%Q0.3	
3 :	%Q0.4	6 :	%Q0.5	



SORU1: Sonraki sayfadaki şekilde görülen bir yıkama kazanı uygulaması yapılmak isteniyor.

• Start butonuna basıldığında sırasıyla:

1) V1 vanası açılır.

2) Kazan dolunca V1 kapanır ve 5 sn.boyunca V3 açılarak kazana deterjan eklenir.

3) Deterjan eklendikten sonra M1 motoru 10 sn. devrede kalır.

4) 10sn. Sonunda M1 devreden çıkar, V2 açılarak kazanın suyu boşaltılır.

5) Kazan tamamen boşaldıktan sonra deterjan eklemeden (V3 vanası açılmayacak)

aynı işlemler tekrarlanarak durulama işlemi gerçekleştirilir.

6)Tekrar start butonuna basılması için sistem hazır vaziyette bekler.

Aşağıdaki I/O giriş-çıkışları kullanın:

%I0.0 = Start Butonu, %I0.1 =Kazan Üst Seviye, %I0.2 =Kazan Alt Seviye %Q0.0 = M1 otomatik çalış, %Q0.1= V1 otomatik aç, %Q0.2= V2 otomatik aç, %Q0.3= V3 otomatik aç

Drum(tambur denetleyici) bloğunu kullanarak kontrol devresini oluşturun.



CEVAP1: Bu soruda öncelikle yapmamız gereken Drum fonksiyonunun(Tambur Denetleyicinin) konfigürasyonudur. Aşağıda %DR0 üzerinde yapılan ayarları görmektesiniz. Bu ayarlamadan sonra programın yapısını arka sayfada görebilirsiniz.

Drum Controllers		×
Drum: %DR		OK
Symbol:		Cancel
Number of Steps: 8	Outputs: %Q?.? or %M?	Previous Next
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 Step 0: I	Bit 0: %Q0.0 Bit 8: Bit 1: %Q0.1 Bit 9: Bit 2: %Q0.2 Bit 10: Bit 3: %Q0.3 Bit 11: Bit 4: Bit 12: Bit 5: Bit 13: Bit 6: Bit 14: Bit 7: Bit 15:	Help

NOT: <u>Drum fonksiyonu kullandığınızda R(Reset) girişini mutlaka kullanın.</u> Bu harici şartlardan dolayı oluşabilecek kilitlenmelerde gerekli olacaktır.



RUNG 2 DETERJANIN KAZANA EKLENMESİ (V3) %DR0.S = 2 %TM0 %M1 IN Q TYPE TON ТΒ 1 sec - + -1 -+--ADJ Y -+-%TM0.P 5 -+--+--+-RUNG 3 KARIŞTIRICININ DETERJANLI YIKAMA İÇİN ÇALIŞMASI (M1) %DR0.S = 3 %TM1 %M2 IN Q TYPE TON ТΒ 1 sec ADJ Y %TM1.P 10 -+--+--+--+--+-

