



به نام خدا

برنامه نویسی PLC SIEMENS

با نرم افزار

SIMATIC MANAGER

مؤلف:

آرش برجی

فهرست مطالب

۱۶	❖ فصل ۱ / مفهوم PLC چیست؟
۱۷	کاربردهای گوناگون PLC در صنایع مختلف
۱۸	انواع PLC های شرکت زیمنس
۱۸	نحوه عملکرد PLC ها
۲۰	❖ فصل ۲ / آشنایی با سخت افزار PLC های زیمنس
۲۱	رک (RACK)
۲۲	ماژول منبع تغذیه (PS)
۲۴	ماژول CPU
۲۴	تقسیم بندی انواع CPU های سری ۳۰۰
۲۸	معرفی LED های روی CPU
۲۹	حافظه (MEMORY)
۳۰	تفاوت حافظه بارگذاری با حافظه کاری
۳۰	کارت حافظه
۳۰	بازنشانی SYSTEM MEMORY
۳۱	ماژول ورودی (INPUT MODULE)
۳۲	ورودی های دیجیتال (DIGITAL INPUT)
۳۵	ورودی آنالوگ (ANALOG INPUT)
۳۸	مفهوم رزولوشن یا دقت ماژول آنالوگ
۳۸	ماژول خروجی (OUTPUT MODULE)
۳۸	ماژول خروجی دیجیتال
۴۰	ماژول خروجی آنالوگ
۴۲	آشنایی با ماژول های ارتباطی IM

۴۲ انواع مژول‌های IM

۴۴ مژول دامی یا کاذب (DUMMY MODULE)

۴۴ نحوه نصب مژول‌های سری ۳۰۰

❖ فصل ۳ / آشنایی با محیط نرم‌افزار SIMATIC MANAGER

۴۷ ایجاد پروژه با استفاده از ابزار WIZARD

۵۲ ایجاد پروژه به روش دستی

۵۸ تغییر نام پروژه

❖ فصل ۴ / آشنایی با محیط برنامه‌نویسی و آغاز به کار برنامه‌نویسی

۶۰ فراخوانی بلوک‌های برنامه‌نویسی

۶۲ بلوک‌های سازماندهی یا (ORGANIZATION BLOCK) OB

۶۳ روش‌های برنامه‌نویسی

۶۴ آغاز به کار برنامه‌نویسی به روش خطی

۶۴ ورود به محیط ویرایشگر LAD/STL/FBD

۶۵ NETWORK

۶۶ OVERVIEWS پنجره

۶۷ تغییر زبان برنامه‌نویسی

❖ فصل ۵ / آشنایی با پوشه BIT LOGIC

۷۱ ایجاد شاخه موازی (BRANCH)

۷۳ آدرس‌دهی بیتی

۷۴ نحوه آدرس‌دهی (بیتی) در PLC های زیمنس

۷۶ تست برنامه نوشته شده

۷۹ دانلود برنامه به PLCSIM – CPU

❖ فصل ۶ / اجرای چندین پروژه در PLC (پروژه‌های مقدماتی)

۸۶ معرفی دستور SET و RESET

۸۹ آشنایی با فلگ‌ها

۹۴ معرفی فلیپ فلاپ

۹۶ تشخیص لبه‌های بالارونده و پایین‌رونده

۱۰۰ دستورات NOT و MIDLINE OUTPUT

❖ فصل ۷ / تعریف سیمبول (SYMBOL)

۱۰۴	انواع سیمبول‌ها
۱۰۵	۱- سیمبول‌های سراسری (GLOBAL SYMBOL)
۱۰۶	تشریح ستون‌های SYMBOL EDITOR
۱۰۷	نحوه فراخوانی سیمبول‌های ایجاد شده در SYMBOL EDITOR
۱۰۸	ویرایش سیمبول‌ها در ویرایشگر LAD/STL/FBD
۱۰۹	پیدا کردن و جایگزین نمودن یک سیمبول
۱۱۰	پاک کردن سیمبول
۱۱۱	فیلتر کردن سیمبول‌ها در جدول سیمبول
۱۱۲	دسترسی به SYMBOL TABLE از طریق HW CONFIG
۱۱۳	خارج کردن جدول سیمبول‌ها (EXPORT)
۱۱۴	وارد کردن جدول سیمبول‌ها (IMPORT)
۱۱۵	نحوه نمایش سیمبول‌ها در ویرایشگر LAD/STL/FBD
۱۱۶	۲- سیمبول‌های محلی (LOCAL SYMBOLS)

❖ فصل ۸ / آشنایی با فرمت اعداد در نرم‌افزار سیماتیک.

۱۱۷	فرمت دسیمال (DECIMAL)
۱۱۸	فرمت باینری (BINARY)
۱۱۹	فرمت BCD
۱۲۰	هگزا (HEX)
۱۲۱	تبدیل DECIMAL به HEX
۱۲۲	اعداد صحیح (INTEGER)
۱۲۳	اعدا حقیقی یا اعشاری (REAL)
۱۲۴	تبدیل اعداد اعشاری به باینری
۱۲۵	تشریح آدرس‌دهی‌های فراتر از BIT

❖ فصل ۹ / مقایسه‌کننده‌ها (COMPARATOR)

۱۲۶	انواع مقایسه‌کننده‌ها
۱۲۷	بلوک شمارنده (COUNTER)
۱۲۸	شمارنده بالا شمار

۱۳۸.....	شمارنده پایین شمار
۱۳۸.....	شمارنده بالا و پایین شمار
۱۴۲.....	شمارنده‌های کویل یا بیتی
۱۴۲.....	MOVE بلوک
۱۴۳.....	بلوک تایمرها - TIMERS
۱۴۴.....	معرفی انواع تایمرها
۱۵۲.....	کلاک مموری (CLOCK MEMORY)
۱۶۰.....	دستورات بیتی تایمرها

❖ فصل ۱۰ / ادامه معرفی بلوک‌های برنامه‌نویسی

۱۶۲.....	تبدیل کننده‌ها (CONVERTING)
۱۶۵.....	دستورات پرش (JUMP)
۱۷۰.....	پوشه عملیات ریاضی - اعداد صحیح (INTEGER FUNCTION)
۱۸۰.....	پوشه عملیات ریاضی اعداد اعشاری (FLOATING-POINT)
۱۸۳.....	تبدیل درجه به رادیان و بلعکس
۱۸۴.....	پوشه SHIFT/ROTATE
۱۸۹.....	پوشه WORD LOGIC
۱۹۱.....	زمان دهی به پایه TV تایمر به صورت متغیر
۱۹۶.....	STATUES BITS

❖ فصل ۱۱ / بلوک‌های داده (DATA BLOCKS)

۲۰۰.....	انواع دیتا بلاک
۲۰۱.....	ایجاد دیتا بلاک اشتراکی
۲۰۵.....	آدرس دهی المان های داده
۲۰۶.....	بلوک DB CALL
۲۰۸.....	مانیتور کردن داده ها در دیتا بلاک
۲۱۰.....	ایجاد و نحوه استفاده (USER DEFINED DATA TYPE) UDT

❖ فصل ۱۲ / برنامه‌نویسی ساختار یافته

۲۱۴.....	ایجاد تابع FB
۲۱۵.....	تابع FC یا FUNCTION

۲۱۵	ایجاد تابع FC
۲۴۰	تفاوت‌های FC با FB
۲۴۰	ذخیره‌سازی تابع FC و یا FB در LIBRARIES (کتابخانه نرم‌افزار)
۲۴۳	❖ فصل ۱۳ / پردازش سیگنال آنالوگ
۲۴۴	حسگر یا سنسور (SENSOR)
۲۴۴	ورودی آنالوگ
۲۴۴	انواع سیگنال‌های آنالوگ ورودی
۲۴۷	تنظیمات سخت‌افزاری مazzoل ورودی آنالوگ
۲۵۰	رزولوشن (RESOLUTION) و یا حد تفکیک
۲۵۱	تبديل سیگنال آنالوگ ولتاژی به دیتا
۲۵۱	آدرس‌دهی سیگنال‌های ورودی آنالوگ
۲۵۲	مقایسه کردن سیگنال آنالوگ
۲۵۳	فرمول‌نویسی جهت مقیاس‌نمودن سیگنال ورودی آنالوگ
۲۵۴	استفاده از تابع SCALE (FC105) جهت مقیاس کردن ورودی آنالوگ
۲۶۰	سیگنال‌های جریانی
۲۶۱	انواع سیگنال‌های جریانی استاندارد
۲۶۲	تبديل سیگنال‌های جریانی به دیتا
۲۶۳	سیگنال‌های ترموکوبل
۲۶۳	تبديل سیگنال ترموکوبل به دیتا
۲۶۵	سیگنال‌های RTD
۲۶۶	تبديل سیگنال RTD به دیتا
۲۶۶	تنظیمات آنالوگ ورودی در CPU های کامپکت
۲۶۸	خروجی آنالوگ
۲۶۸	انواع سیگنال‌های خروجی آنالوگ
۲۷۱	از اسکیل خارج کردن سیگنال خروجی آنالوگ (UNSCALING)
۲۷۱	از اسکیل خارج کردن سیگنال خروجی آنالوگ توسط فرمول‌نویسی
۲۷۲	از اسکیل خارج کردن سیگنال خروجی آنالوگ توسط تابع FC106

❖ فصل ۱۴ / نحوه واپرینگ مازولهای دیجیتال و آنالوگ.....

۲۷۷.....	نحوه واپرینگ مازولهای دیجیتال.....
۲۷۹.....	نحوه واپرینگ مازولهای آنالوگ.....

❖ فصل ۱۵ / توابع آزمون.....

۲۸۴.....	روش‌های تست و بررسی برنامه.....
۲۸۵.....	قابلیت‌های جدول VAT.....
۲۸۵.....	ایجاد جدول VAT.....
۲۸۹.....	فورس‌کردن یا تحمیل مقادیر به متغیرها (FORCING).....

❖ فصل ۱۶ / انواع روش‌های راهاندازی CPU های زیمنس

۲۹۳.....	راهاندازی WARM.....
۲۹۳.....	راهاندازی HOT.....
۲۹۳.....	راهاندازی COLD.....
۲۹۴.....	تعیین روش راهاندازی برای CPU.....
۲۹۴.....	تعیین حافظه‌های ماندگار.....

❖ فصل ۱۷ / بررسی بلوک‌های سازماندهی (OBS (ORGANIZATION BLOCKS)).....

۳۰۰	انواع OB ها.....
۳۰۱	روندهای OB ها.....
۳۰۲	OB های راهانداز.....
۳۰۶	OB10-17 وقفه‌های زمانی - TIME OF DAY INTERRUPTS (TOD) -
۳۰۹	وقفه تأخیر زمانی - (OB20-OB23) TIME DELAY INTERRUPTS -
۳۱۲	وقفه‌های سیکلی - CYCLIC INTERRUPTS -
۳۱۶	وقفه‌های سختافزاری - (HARDWARE INTERRUPTS) -
۳۲۰	بلوک‌های سازماندهی خطا (DIAGNOSTIC INTERRUPTS) -

❖ فصل ۱۸ / بررسی و معرفی فانکشن‌ها و فانکشن بلک‌های پر کاربرد (SFC-SFB).....

۳۲۸.....	پوشه BIT_LOGIC.....
۳۳۰.....	پوشه CLK_FUNC.....
۳۳۴.....	نحوه فعال‌سازی RTM برای یک خروجی.....
۳۳۷.....	فانکشن‌های IEC _ TC.....

۳۳۷ کانتر بالا شمار..... SFB0
۳۳۸ کانتر پایین شمار..... SFB1
۳۳۹ کانتر بالا/پایین شمار..... SFB2
۳۴۰ تایمر پالس (TP)..... SFB3
۳۴۱ تایمر تأخیر در وصل (TON)..... SFB4
۳۴۲ تایمر تأخیر در قطع (TOF)..... SFB5
۳۴۲ STP – SFC46
۳۴۳ (WAIT) – SFC47
۳۴۴ BLKMOV – SFC20
۳۴۵ FILL-SFC21
۳۴۷ توابع IEC
۳۴۹ توابع مقایسه کننده دو زمان

❖ فصل ۱۹ / کنترل کننده های PID

۳۵۱ انواع سیستم کنترلی
۳۵۲ چگونگی عملکرد کنترل کننده PID
۳۵۴ معرفی ضرایب P.I.D
۳۵۴ تعریف خطای ماندگار
۳۵۶ تأثیر تغییر هریک از ضرایب بر روی منحنی کنترلی
۳۵۷ محاسبه ضرایب PID
۳۵۷ انواع لوپ کنترلی
۳۵۸ پیاده سازی کنترل کننده های PID در PLC
۳۶۷ کاربرد کنترل کننده تناسبی - انتگرالی
۳۶۷ کاربرد کنترل کننده تناسبی - مشتق گیر
۳۶۸ کاربرد کنترل کننده PID
۳۶۸ کار با برنامه PID CONTROL PARAMETER ASSIGNMENT

❖ فصل ۲۰ / اتصال انکودر به PLC

۳۷۱ انکودر چیست و کاربرد آن در صنعت چیست؟
۳۷۲ انواع انکودر

۳۷۲	انکودر خطی (LINEAR ENCODER)
۳۷۲	انکودرهای چرخشی افزایشی (ROTARY ENCODER)
۳۷۴	مفهوم رزوولوشن (دقت) انکودر
۳۷۵	انواع انکودر چرخشی افزایشی براساس نوع شفت
۳۷۵	انکودرهای چرخشی مطلق
۳۷۶	اتصال انکودر چرخشی افزایشی به PLC
۳۷۸	نحوه سیم کشی انکودر افزایشی به PLC
۳۸۰	شمارش مداوم یا COUNT CONTINUOUSLY
۳۸۳	محاسبه فرکانس FREQUENCY COUNTING
۳۸۳	شمارش مداوم یا COUNT CONTINUOUSLY توسط تابع SFB47
۳۸۴	معرفی پایه های اصلی و مهم تابع SFB47
۳۸۶	محاسبه فرکانس در مد FREQUENCY COUNTING توسط تابع SFB48
۳۸۷	محاسبه فرکانس شفت متصل به انکودر
۳۸۷	محاسبه مسافت طی شده توسط انکودر و یا اندازه گیری طول محصول

❖ فصل ۲۱ / شبکه PROFIBUS

۳۸۹	پیکربندی شبکه پروفیباس (PROFIBUS)
۳۹۰	انواع سرویس های مختلف شبکه PROFIBUS
۳۹۱	آشنایی با اتصالات فیزیکی شبکه PROFIBUS
۳۹۱	کانکتور PROFIBUS
۳۹۳	REPEATER
۳۹۴	اجزای اصلی PROFIBUS DP
۳۹۴	بررسی اتصال PROFIBUS ET200M در شبکه
۳۹۵	پیکربندی شبکه PROFIBUS در یک سیستم DP MASTER
۴۰۱	برقراری ارتباط بین دو PLC سری ۳۰۰ در شبکه PROFIBUS
۴۰۹	برقراری ارتباط بین PLC S7 300 با درایو MICRO MASTER440

❖ فصل ۲۲ / نکات کاربردی کار با PLC

۴۱۳	پیکربندی ماژول های IM
۴۱۵	محافظت از برنامه CPU

۴۱۷	تنظیم حداکثر و حداقل زمان سیکل اسکن CPU
۴۱۸	DIAGNOSTIC BUFFER
۴۱۹	نصب فایل GSD
۴۱۹	تنظیمات درایورها و کابل‌های ارتباطی
۴۲۰	آپلود برنامه از PC به CPU
۴۲۱	پاک کردن کامل برنامه از روی PLC
۴۲۲	قابلیت REWIRING
۴۲۴	مرجع داده‌ها یا REFERENCE DATA
۴۲۸	ابزار GO TO LOCATION
۴۲۹	آشنایی با ابزار MODULE INFORMATION
۴۳۰	مقایسه بلوک‌ها (COMPARE BLOCKS)
۴۳۲	بایگانی و بازیابی پروژه
۴۳۴	محافظت از بلوک‌های برنامه‌نویسی
۴۳۷	محاسبه حجم برنامه نوشته شده
۴۳۹	❖ فصل ۲۳ / نمونه پروژه واقعی

مقدمه ناشر

خط مشی انتشارات مؤسسه فرهنگی هنری دیباگران تهران در عرصه کتاب های با کیفیت عالی است که بتواند خواسته های بر روز جامعه فرهنگی و علمی کشور را تا حد امکان پوشش دهد.

هر کتاب دیباگران تهران، یک فرصت جدید شغلی و علمی

حمد و سپاس ایزد منان را که با الطاف بیکران خود این توفیق را به ما ارزانی داشت تا بتوانیم در راه ارتقای دانش عمومی و فرهنگی این مرز و بوم در زمینه چاپ و نشر کتب علمی و آموزشی گامهایی هر چند کوچک برداشته و در انجام رسالتی که بر عهده داریم، مؤثر واقع شویم.

گستردگی علوم و سرعت توسعه روزافزون آن، شرایطی را به وجود آورده که هر روز شاهد تحولات اساسی چشمگیری در سطح جهان هستیم. این گسترش و توسعه، نیاز به منابع مختلف از جمله کتاب را به عنوان قدیمی ترین و راحت ترین راه دستیابی به اطلاعات و اطلاع رسانی، بیش از پیش برجسته نموده است.

در این راستا، واحد انتشارات مؤسسه فرهنگی هنری دیباگران تهران با همکاری اساتید، مؤلفان، مترجمان، متخصصان، پژوهشگران و محققان در زمینه های گوناگون و مورد نیاز جامعه تلاش نموده برای رفع کمبودها و نیازهای موجود، منابعی پُربار، معتربر و با کیفیت مناسب در اختیار علاقمندان قرار دهد.

کتابی که در دست دارید تأثیف "جناب آقای آرش برجی" است که با تلاش همکاران ما در نشر دیباگران تهران منتشر گشته و شایسته است از یکایک این گرامیان تشکر و قدردانی کنیم.
با نظرات خود مشوق و راهنمای ما باشید

با ارائه نظرات و پیشنهادات و خواسته های خود، به ما کمک کنید تا بهتر و دقیق تر در جهت رفع نیازهای علمی و آموزشی کشورمان قدم برداریم. برای رساندن پیام هایتان به ما از رسانه های دیباگران تهران شامل سایتها فروشگاهی و صفحه اینستاگرام و شماره های تماس که در صفحه شناسنامه کتاب آمده استفاده نمایید.

مدیر انتشارات

مؤسسه فرهنگی هنری دیباگران تهران
dibagaran@mftplus.com

پیشگفتار مولف

خداوند را بسیار شاکرم که توانستم نگارش این کتاب را با تمام دشواری‌ها به پایان برسانم. تجربیات بیش از ۱۴ سال حضور در صنعت و تدریس در شاخه‌های مختلف از جمله نرمافزار SIMATIC و اتوماسیون صنعتی را در قالب واژگان گرد هم آورده‌ایم تا بتوانیم قدمی کوچک در راستای بالا بردن سطح علمی علاقمندان به صنعت برق در حوزه اتوماسیون صنعتی برداریم. در این کتاب تلاش شد که مطالب به صورت کاملاً کاربردی و در عین حال با زبانی ساده جهت درک بهتر مطالب از سوی خوانندگان عزیز ارائه گردد؛ لذا امیدوار هستیم که با مطالعه این کتاب و همچنین تکرار مطالب در نرمافزار از سوی خوانندگان باعث پیشرفت و یادگیری اصولی گردد.

در پایان تک‌تک واژگان این کتاب را به همسر و پسرم عزیزم آبتهن که آرامش زندگیم را مديون آنها هستیم تقدیم می‌کنم.

آرش برجی

۱۴۰۱ شهریور

مقدمه

امروزه در بین کشورهای صنعتی، رقابت فشرده و شدیدی در ارائه راهکارهایی برای کنترل بهتر فرایندهای تولید، وجود دارد که مدیران و مسئولان صنایع در این کشورها را بر آن داشته است تا تجهیزاتی مورد استفاده قرار دهند که سرعت و دقت عمل بالایی داشته باشند. بیشتر این تجهیزات شامل سیستم‌های استوار بر کنترلهای قابل برنامه‌ریزی (PLC) هستند. در بعضی موارد که لازم باشد می‌توان PLC‌ها را با هم شبکه کرده و با یک کامپیوتر مرکزی مدیریت نمود تا بتوان کار کنترل سیستم‌های بسیار پیچیده را نیز با سرعت و دقت بسیار بالا و بدون نقص انجام داد. قابلیت‌هایی از قبیل توانایی خواندن انواع ورودی‌ها (دیجیتال، آنالوگ، فرکانس بالا...)، توانایی انتقال فرمان به سیستم‌ها و قطعات خروجی (ناظیر مانیتورهای صنعتی، موتور، شیربرقی،...) و همچنین امکانات اتصال به شبکه، ابعاد بسیار کوچک، سرعت پاسخگویی بسیار بالا، ایمنی، دقت و انعطاف‌پذیری زیاد این سیستم‌ها باعث شده که بتوان کنترل سیستم‌ها را در محدوده وسیعی انجام داد.

❖ مفهوم کنترلهای قابل برنامه‌ریزی PLC

در سیستم‌های اتوماسیون وظیفه اصلی کنترل بر عهده PLC است که با گرفتن اطلاعات از طریق ترمینال‌های ورودی، وضعیت ماشین را حس کرده و نسبت به آن پاسخ مناسبی برای ماشین فراهم می‌کند. امکان تعریف مدهای مختلف برای ترمینال‌های ورودی/خروجی یک PLC، این امکان را فراهم کرده تا بتوان PLC را مستقیماً به المان‌های دیگر وصل کرد. علاوه‌بر این PLC شامل یک واحد پردازشگر مرکزی (CPU) نیز است که برنامه کنترلی مورد نظر را اجرا می‌کند. این کنترلر آنقدر قدرتمند است که می‌تواند هزارها I/O را در مدهای مختلف آنالوگ یا دیجیتال و همچنین هزارها تایмер/کانتر را کنترل نماید. همین امر باعث شده بتوان هر سیستمی، از سیستم کنترل ماشین‌هایی با چند I/O که کار ساده‌ای مثل تکرار یک سیکل کاری کوچک انجام می‌دهند گرفته تا سیستم‌های بسیار پیچیده تعیین موقعیت و مکان‌یابی را کنترل نمود. این سیستم می‌تواند بدون نیاز به سیم‌بندی و قطعات جانبی و فقط از طریق نوشتن چند خط برنامه تا صدها تایمر را در آن واحد کنترل و استفاده نماید.

❖ نقش کنترلهای قابل برنامه‌ریزی (PLC) در اتوماسیون صنعتی

در یک سیستم اتوماسیون، PLC به عنوان قلب سیستم کنترلی عمل می‌کند. هنگام اجرای یک برنامه کنترلی که در حافظه آن ذخیره شده است، PLC همواره وضعیت سیستم را بررسی می‌کند. این کار را

با گرفتن فیدبک از قطعات ورودی و سنسورها انجام می‌دهد. سپس این اطلاعات را به برنامه کنترلی خود منتقل می‌کند و نسبت به آن در مورد نحوه عملکرد ماشین تصمیم‌گیری می‌کند و درنهایت فرمان‌های لازم را به قطعات و دستگاه‌های مربوطه ارسال می‌کند.

❖ چگونه PLC را بیاموزیم؟

برای اینکه بهصورت کاربردی و با دیدگاه صنعتی، کار با PLC را فراگیرید می‌بایست علاوه بر داشتن یک رفنس مناسب، به حل پروژه‌های گوناگون بپردازید، چراکه با اجرای پروژه‌های گوناگون (از طیف‌های مختلف در صنعت) می‌توان به توانمندی قابل قبولی جهت ورود به صنعت پیدا نمود. از این‌رو ما در این کتاب به حل چندین پروژه مختلف خواهیم پرداخت و درواقع آموزش را بهصورت پروژه محور شروع خواهیم نمود تا در حین حل پروژه‌های مختلف با چالش‌های مختلفی روبرو شویم. (کار با PLC ها متشكل از چالش‌های ریزودرست خواهد بود) لذا با عبور از این چالش‌ها می‌توان به توانمندی مناسبی دست پیدا نمود. در این کتاب سعی شده است مطالب بهصورت کاملاً کاربردی و به دور از هرگونه توضیحات تئوری پیچیده بیان شود تا خواننده محترم بتواند بعد از مطالعه این کتاب به درک درستی از برنامه‌نویسی برسد.

سخن آخر:

با توجه به اینکه هیچ آموزشی خالی از اشکال نمی‌باشد؛ لذا بعد از مطالعه دقیق کتاب چنانچه نظر، پیشنهاد و یا انتقادی داشتید، می‌توانید از طریق آدرس Email زیر نظرات خود را با ما در میان بگذارید:

Arash_Borji64@yahoo.com