

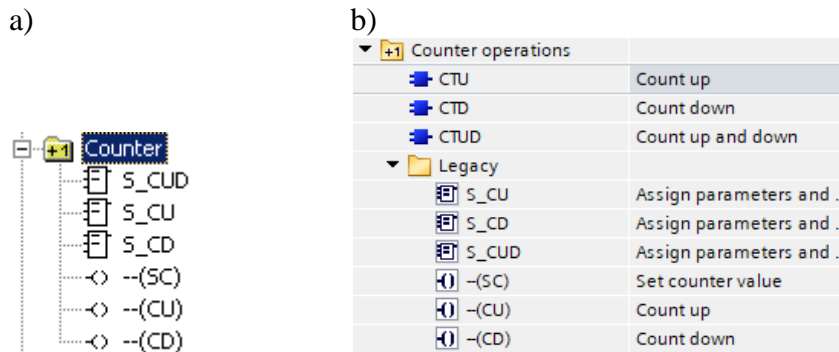
## PROGRAMOWALNE SYSTEMY MECHATRONIKI

Laboratorium nr 4

**Podstawy programowania sterowników PLC – liczniki**

### 1.1 Katalog Counter/Counter operations

W katalogu *Counter/Counter operations* znajdują się bloki umożliwiające zliczanie zdarzeń. W zależności od użytego oprogramowania mogą być dostępne bloki typu S7 counters oraz liczniki zgodne z IEC. **Zalecane jest zastosowanie liczników zgodnych z IEC (CTU, CTD, CTUD). Liczniki typu S7 są nadal dostępne w celu zapewnienia kompatybilności wstecznej, np. przy migracji programów pisanych na sterowniki S7 300/400.**



Rys. 1. a) Katalog *Counter* w STEP7 v.5.4, b) katalog *Counter operations* w TIA Portal V15

W katalogu *Counter* (STEP7) znajdują się następujące bloki (rys. 1.a):

- S\_CUD – licznik zliczający w górę i w dół,
- S\_CU – licznik zliczający w górę,
- S\_CD – licznik zliczający w dół,
- --(SC) – cewka ustawiająca wartość licznika,
- --(CU) – cewka zwiększająca wartość licznika,
- --(CD) – cewka zmniejszająca wartość licznika.

Te same bloki znajdują się w podkatalogu *Legacy* katalogu *Counter operations* w TIA Portal, są to:

#### a) Licznik zliczający w górę (S\_CU)

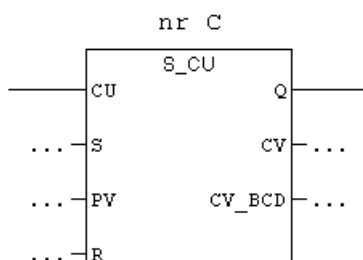
Licznik zliczający w górę S\_CU (rys. 2) zlicza narastające zbocza na wejściu CU, jeżeli jego stan jest mniejszy niż C#999.

Licznik może zostać zainicjowany wartością zapisaną na wejściu PV (np. stałą C#10), jeżeli na wejściu S pojawi się stan wysoki.

Stan licznika jest resetowany (ustawiany na wartość 0), jeżeli na wejściu R pojawi się stan wysoki.

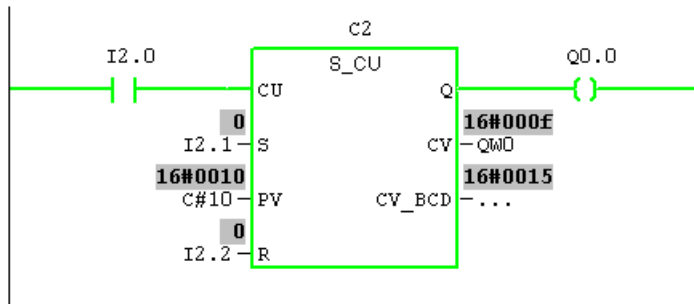
Na wyjściu Q licznika pojawia się wartość „1”, jeżeli stan zliczony jest większy od zera, oraz „0” jeżeli stan zliczony jest równy zero.

Wyjście CV podaje zliczoną wartość w formacie heksadecymalny, wyjście CV\_BCD w formacie BCD.



Rys. 2. Blok licznika zliczającego w górę

Przykład konfiguracji i działania licznika  $S\_CU$  przedstawiono na rys. 3.



Rys. 3. Przykład zastosowania licznika  $S\_CU$

### b) Licznik zliczający w dół ( $S\_CD$ )

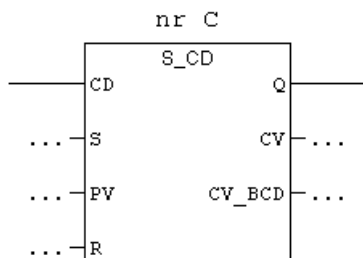
Licznik zliczający w dół  $S\_CD$  (rys. 4) zmniejsza o jeden stan licznika, jeżeli na wejściu **CD** wystąpi zbocze narastające, a wartość licznika jest większa od zera (konieczne wprowadzenie wartości początkowej).

Licznik może zostać zainicjowany wartością zapisaną na wejściu **PV** (np. stałą  $C\#10$ ), jeżeli na wejściu **S** pojawi się stan wysoki.

Stan licznika jest resetowany (ustawiany na wartość 0), jeżeli na wejściu **R** pojawi się stan wysoki.

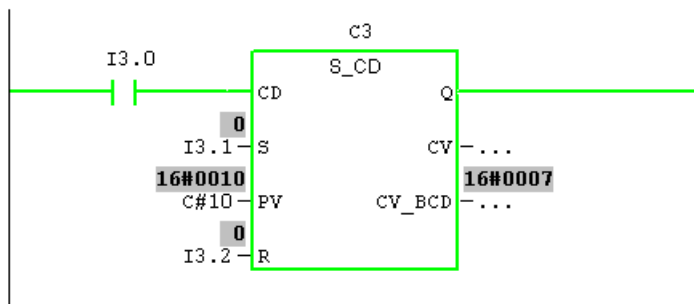
Na wyjściu **Q** licznika pojawia się wartość „1”, jeżeli stan zliczony jest większy od zera, oraz „0” jeżeli stan zliczony jest równy zero.

Wyjście **CV** podaje zliczoną wartość w formacie heksadecymalny, wyjście **CV\_BCD** w formacie BCD.



Rys. 4. Blok licznika zliczającego w dół

Przykład konfiguracji i działania licznika  $S\_CD$  przedstawiono na rys. 5.

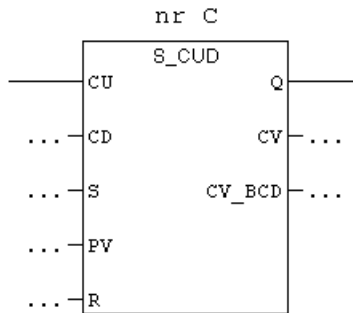


Rys. 5. Przykład zastosowania licznika  $S\_CD$

**c) Licznik zliczający w górę i w dół (S\_CUD)**

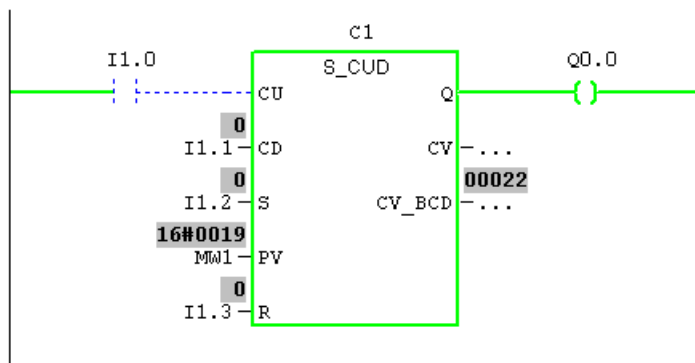
Licznik zliczający w górę i w dół (S\_CUD), rys. 6, jest połączeniem dwóch poprzednich liczników.

Wejście zliczające w górę to **CU**, wejście zliczające w dół to **CD**.



Rys. 6. Blok licznika zliczającego w dół

Przykład konfiguracji i działania licznika S\_CD przedstawiono na rys. 7.



Rys. 7. Przykład zastosowania licznika S\_CD

## Katedra Mechaniki Stosowanej i Robotyki

Wydział Budowy Maszyn i Lotnictwa, Politechnika Rzeszowska

W TIA dostępne są nowe typy liczników, zgodne z IEC. Wymagają one zainicjalizowania bloku danych **DB** typu *instance*. Są to:

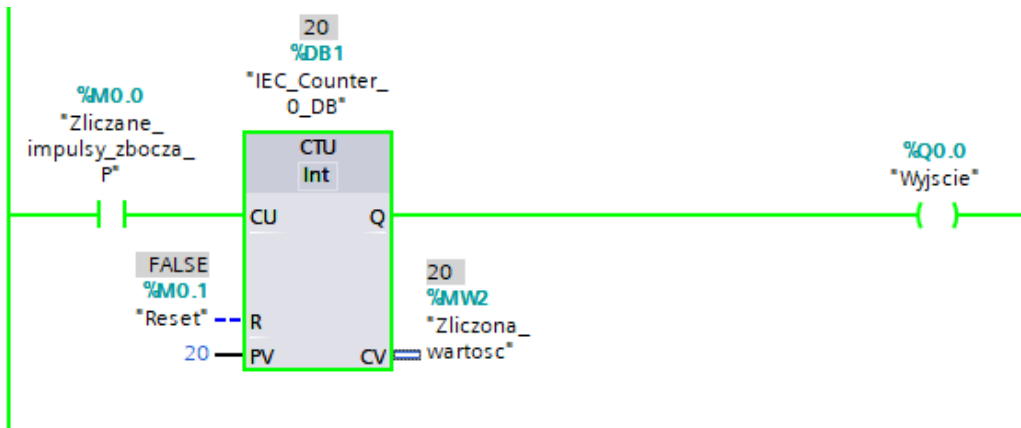
### d) Licznik zliczający w górę (CTU)

Licznik zliczający w górę *CTU* (rys. 8) zlicza narastające zbocza na wejściu **CU**.

Stan licznika jest resetowany (ustawiany na wartość 0), jeżeli na wejściu **R** pojawi się stan wysoki.

Na wyjściu **Q** licznika pojawia się wartość „1”, jeżeli stan zliczony jest większy lub równy wartości **PV**, oraz „0” jeżeli stan zliczony mniejszy od **PV**.

Wyjście **CV** podaje zliczoną wartość w formacie dziesiętnym.



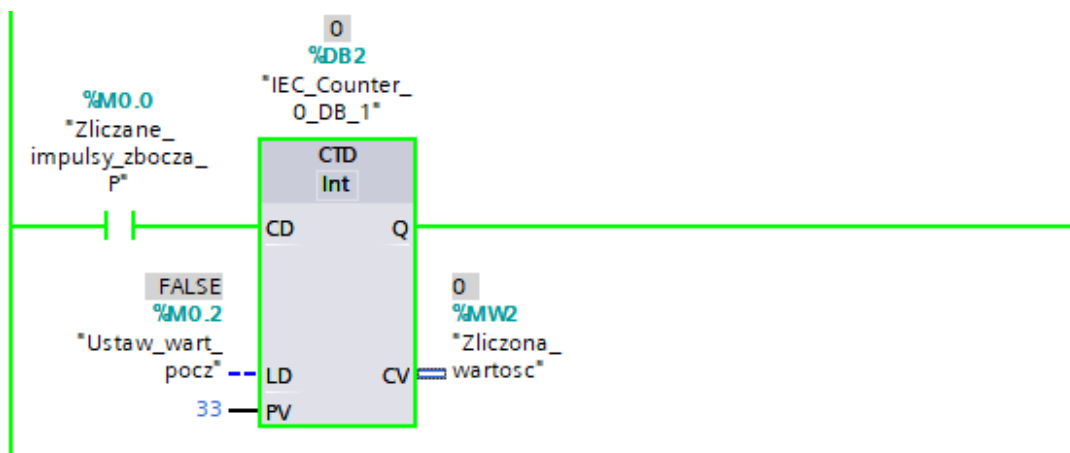
Rys. 8. Licznik IEC zliczający w górę *CTU*

### e) Licznik zliczający w dół (CTD)

Licznik zliczający w dół *CTD* (rys. 9) zlicza narastające zbocza na wejściu **CD**, dekrementując stan licznika na wyjściu **CV**.

Stan licznika jest ustawiany na wartość początkową **PV**, jeżeli na wejściu **LD** pojawi się stan wysoki.

Na wyjściu **Q** licznika pojawia się stan wysoki, jeżeli stan zliczony jest mniejszy lub równy wartości „0”.



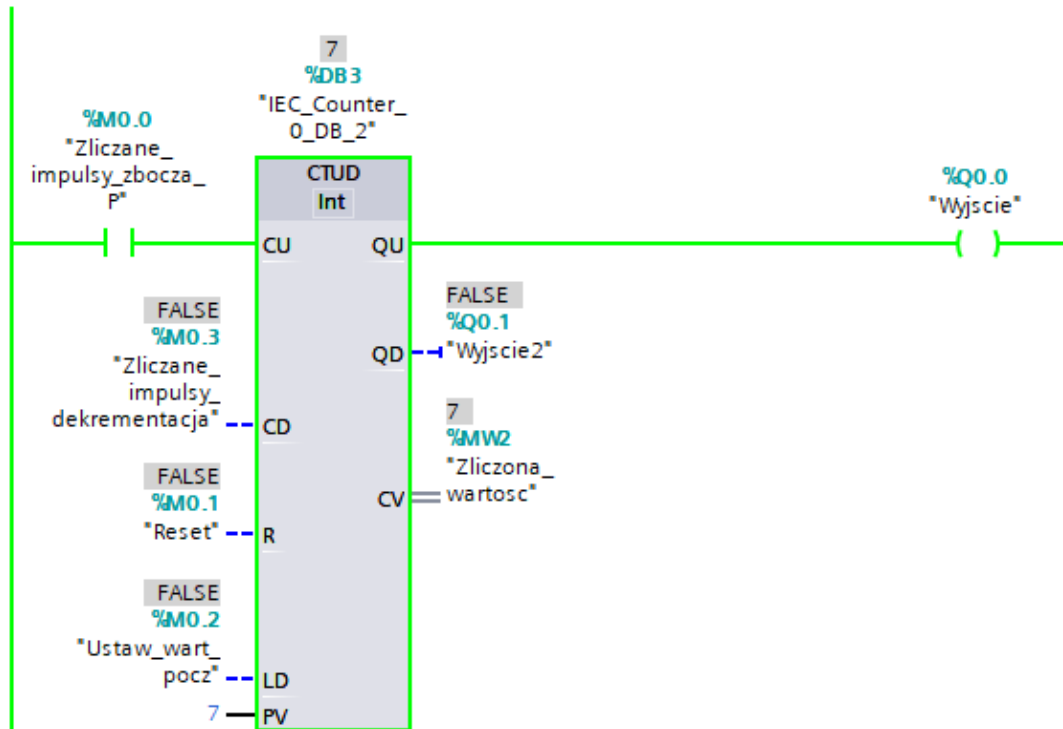
Rys. 9. Licznik IEC zliczający w dół *CTD*

f) Licznik zliczający w górę i dół (CTUD)

Licznik zliczający w górę i dół *CTUD* (rys. 10) jest połączeniem licznika *CTU* i *CTD* IEC. Zlicza narastające zbocza na wejściu *CU*, inkrementując stan licznika na wyjściu *CV* oraz narastające zbocza na wejściu *CD*, dekrementując stan licznika na wyjściu *CV*.

Stan licznika jest ustawiany na wartość początkową *PV*, jeżeli na wejściu *LD* pojawi się stan wysoki. Stan licznika jest resetowany, jeżeli na wejściu *R* pojawi się stan wysoki.

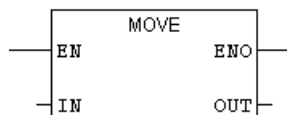
Na wyjściu *QU* licznika pojawia się wartość „1”, jeżeli stan zliczony jest większy lub równy wartości *PV*. Na wyjściu *QD* licznika pojawia się stan wysoki, jeżeli stan zliczony jest mniejszy lub równy wartości „0”.



Rys. 10. Licznik IEC zliczający w górę i dół *CTUD*

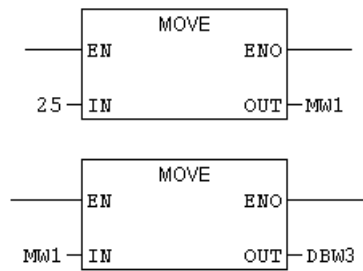
1.2. Katalog *Move*

W katalogu *Move* znajduje się instrukcja *Move* (rys. 11). Jej działanie polega na przepisaniu wartości z wejścia *IN* do adresu zapisanego na wyjściu *OUT*, po ustawieniu stanu wysokiego na wejściu *EN*. Umożliwia przepisanie stałej wartości o długości 8, 16, 32 bitów do innej stałej o określonej długości (8,16 lub 32 bity).



Rys. 11. Blok instrukcji *Move*

Przykład zastosowania instrukcji *Move* przedstawiono na rys. 12.



Rys. 12. Przykład zastosowania instrukcji *Move*

### 1.3. Katalog *Comparator*

Często występuje sytuacja, gdy chcemy zatrzymać licznik w przypadku zliczenia do określonej wartości, lub nie chcemy go zatrzymywać, ale gdy zliczona wartość przekroczy jakiś próg, chcemy zrealizować pewne działanie. W tej sytuacji przydatne są bloki z katalogu *Comparator operations*. Katalog ten zawiera bloki umożliwiające realizację porównań zmiennych typu INT, DINT oraz REAL. Dostępne są m. in. operatory ==, >, >=, <>, <, <=.

| Comparator operations    |                               |
|--------------------------|-------------------------------|
| <input type="checkbox"/> | CMP == Equal                  |
| <input type="checkbox"/> | CMP <> Not equal              |
| <input type="checkbox"/> | CMP >= Greater or equal       |
| <input type="checkbox"/> | CMP <= Less or equal          |
| <input type="checkbox"/> | CMP > Greater than            |
| <input type="checkbox"/> | CMP < Less than               |
| <input type="checkbox"/> | IN_Range Value within range   |
| <input type="checkbox"/> | OUT_Range Value outside range |
| <input type="checkbox"/> | -(OK)- Check validity         |
| <input type="checkbox"/> | -(NOT_OK)- Check invalidity   |
| <input type="checkbox"/> | Variant                       |

Rys. 13. Katalog *Comparator operations* w TIA Portal V15

### 3. Zadania do wykonania:

- Zrealizować licznik modulo „X” zliczający impulsy na wejściu **I0.[nr\_zespołu-1]** sterownika i sygnalizujący na wyjściu **Q0.[nr\_zespołu-1]** każdorazową obecność stanu „X”. Aktualnie zliczaną wartość wyświetlać na wyświetlaczu BCD. Liczbę „X” podaje tabela 1.
- Wykonać program realizujący licznik zliczający w górę (zbocza narastające na wejściu **I0.[nr\_zespołu-1]**) i w dół (zbocza narastające na wejściu **I1.[nr\_zespołu-1]**), sygnalizujący zliczony stan na wyświetlaczu BCD oraz na wyjściach Q0.0-Q0.7, gdy zliczona wartość znajdzie się w odpowiednich przedziałach podanych w tabeli 1. Np. gdy stan licznika zawiera się w zakresie 1, to załączone jest tylko wyjście Q0.0, a na wyświetlaczu BCD wyświetlona jest cyfra 1, itd.

Tabela 1. Wartości X oraz zakresów dla poszczególnych zespołów

| Nr zespołu | X  | zakres 1 | zakres 2 | zakres 3 | zakres 4 | zakres 5 | zakres 6 | zakres 7 | zakres 8   |
|------------|----|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|------------|
| 1          | 9  | 0 do 1   | 2 do 4   | 5 do 6   | 7 do 9   | 10 do 11 | 12 do 15 | 16 do 20 | 21 i wzwyż |
| 2          | 4  | 0 do 2   | 3 do 7   | 8 do 11  | 12 do 13 | 14 do 19 | 20 do 22 | 23 do 25 | 26 i wzwyż |
| 3          | 11 | 0 do 6   | 7 do 9   | 10 do 14 | 15 do 16 | 17 do 21 | 22 do 25 | 26 do 29 | 30 i wzwyż |
| 4          | 7  | 0 do 5   | 6 do 8   | 9 do 11  | 12 do 14 | 16 do 21 | 22 do 26 | 27 do 33 | 34 i wzwyż |
| 5          | 12 | 0 do 4   | 5 do 9   | 10 do 14 | 15 do 19 | 20 do 24 | 25 do 29 | 30 do 34 | 35 i wzwyż |
| 6          | 8  | 0 do 3   | 4 do 7   | 8 do 11  | 12 do 15 | 16 do 17 | 18 do 21 | 22 do 27 | 28 i wzwyż |
| 7          | 5  | 0 do 7   | 8 do 13  | 14 do 20 | 21 do 27 | 28 do 34 | 35 do 41 | 42 do 48 | 49 i wzwyż |
| 8          | 3  | 0 do 6   | 7 do 13  | 14 do 22 | 23 do 25 | 26 do 29 | 30 do 34 | 35 do 39 | 40 i wzwyż |

## **Katedra Mechaniki Stosowanej i Robotyki**

Wydział Budowy Maszyn i Lotnictwa, Politechnika Rzeszowska

### **4. Sprawozdanie powinno zawierać:**

1. Wstęp teoretyczny.
2. Opis realizowanych zadań.
3. Listingi programów z komentarzem dotyczącym funkcji poszczególnych linii kodu.
4. Opis działania programów z ilustracją graficzną na podstawie działania PLC.
5. Wnioski.