

صرف

وزارة التجارة والصناعة
مصلحة الكفاية الإنتاجية والتدريب المهني
الإدارة العامة للبرامج والمواصفات

الوحدة السادسة

أجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة

السنة الثانية

أعداد

مهندس / عاطف محمد علي
مهندس / السيد عبد السلام مبارك

مراجعة

مهندس / محمد عبد العزيز عزام
مدير عام
مجمع مراكز تدريب العاشر من رمضان

حقوق الطبع محفوظة لمصلحة الكفاية الإنتاجية والتدريب المهني

طبعة

٢٠٠٩

Handwritten signature or initials at the top left.



Handwritten text in Arabic script at the top left, below the signature.

Handwritten text in Arabic script, likely a date or reference number.

Handwritten text in Arabic script, possibly a title or subject line.

Large handwritten text in Arabic script, possibly a main heading or title.

Handwritten text in Arabic script, possibly a name or identifier.

Small handwritten text in Arabic script.

Two lines of handwritten text in Arabic script.

Small handwritten text in Arabic script.

Three lines of handwritten text in Arabic script.

Handwritten text in Arabic script at the bottom of the page.

Small handwritten text in Arabic script.

مقدمة

تعتبر اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة **Programmable Logic Controller** هي العمود الفقري الذي تعتمد عليه الصناعة في الوقت الحالى ولاهمية هذه الاجهزة تم اعداد هذه الوحدة التدريبية لتعطي دراسة تطبيقية لاستخدامات اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة فى الصناعة وتمكن المتدرب من رسم دوائر التحكم المطلوبة لبعض العمليات الصناعية وكتابة البرامج اللازمة لتنفيذ هذه العمليات وذلك من خلال اسلوب سهل ومتدرج يعتمد على استغلال المعارف والمهارات التى اكتسبها خلال الوحدة التدريبية وانه ليس من الضرورى ان يكون المتدرب ذا قدرة عالية فى تصميم البرامج لان هذا الهدف يتطلب دراسة متخصصة ومستفيضة بل الهدف هو الوصول بالمتدرب الى مرحلة يستطيع فيها قراءة البرامج ويكون لديه ثقافة والمام بالتقنية الخاصة باجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة وعلى علم بالاجهزة التى توصل مع اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة

أجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة (PLC) Programmable Logic Controller
هي أجهزة تنتمي لعائلة الكمبيوتر وتستخدم في المجالين الصناعى والتجارى وهناك العديد من
الشركات المصنعة لأجهزة PLC مثل :-

Siemens – Allen Bradley – Mitsubishi – Omron – LG

وكل شركة تتميز ببرمجياتها الخاصة بها ولكنها تعطى نفس الوظيفة المطلوبة من أجهزة ال

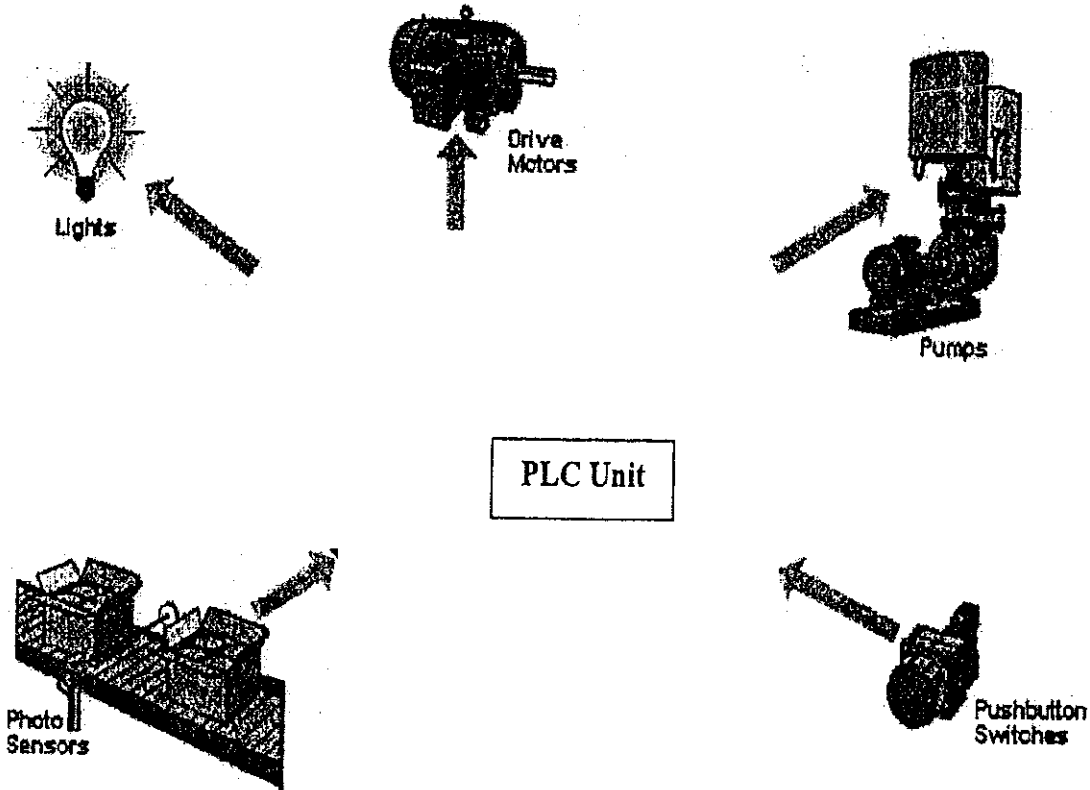
PLC

وظيفة PLC :-

التحكم فى الآلات والعمليات حيث يقوم بمراقبة المداخل ومن ثم اتخاذ القرارات بناء على

التوجيهات المعطاه له وبعد ذلك تنفيذ تلك القرارات على المخارج

ويوضح ذلك الشكل التالى

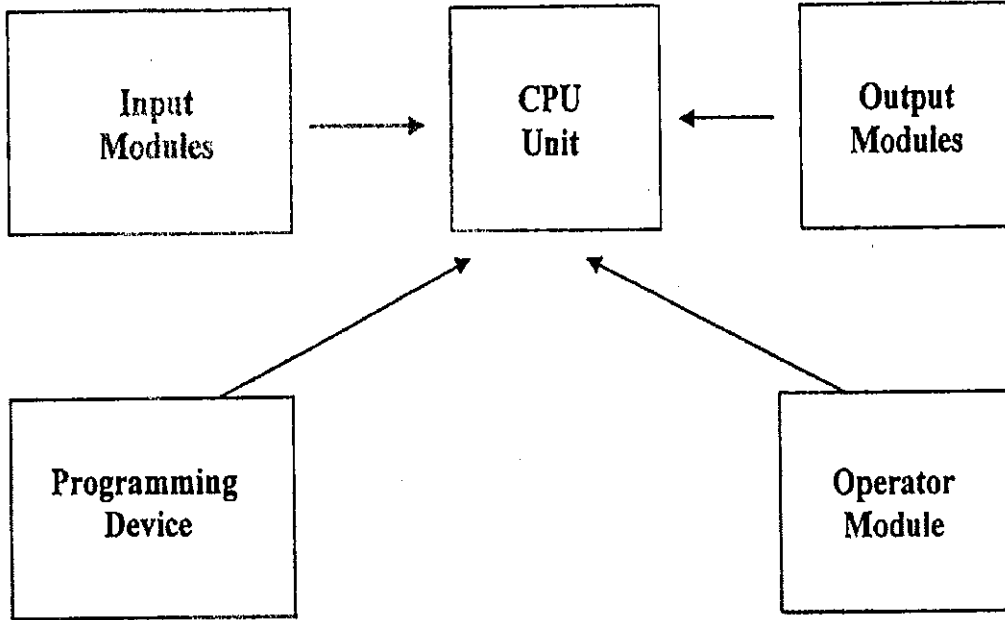


العناصر المتصلة بمداخل ال PLC مثل :- المفاتيح - الحساسات

العناصر المتصلة بمخارج ال PLC مثل :- المحركات الكهربائية - المصابيح - المضخات

مكونات اجهزة ال PLC :-

يوضح الشكل التالي ان اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة تتكون وظيفيا من



من الشكل السابق يتكون ال PLC من :-

- | | |
|-------------------------------|---------------------------|
| Input Modules | ١- وحدة الدخل |
| Central Processing Unit (CPU) | ٢- وحدة المعالجة المركزية |
| Output Modules | ٣- وحدة الخرج |
| Power Supply Unit | ٤- وحدة مصدر القدرة |
| Operator Module | ٥- وحدة المشغل |
| Programming Device | ٦- جهاز البرمجة |

• وفيما يلي سنتعرف على عمل وخصائص كل وحدة باختصار وكيفية ربطها مع بعضها البعض

- ١- وحدات الدخل :- هي وحدات تقوم باستقبال اشارات الدخل وتجهيزها لكي تستطيع وحدة المعالجة المركزية CPU التعامل معها وهي اما ان تكون رقمية او تماثلية
- ٢- وحدات الخرج :- هي وحدات تقوم باخراج الاشارات الكهربائية المطلوب اخراجها من قبل وحدة المعالجة المركزية CPU وهي اما ان تكون رقمية او تماثلية

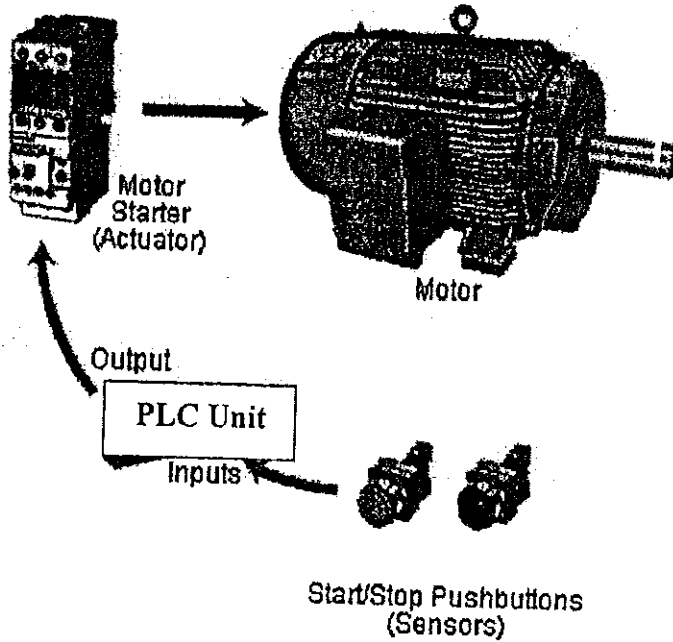
٣- مصدر القدرة :- توفير متطلبات الطاقة لجهاز PLC

٤- وحدة المشغل :- يتمكن المستخدم العادي من خلالها تشغيل جهاز PLC

بالنسبة للوحدات الاضافية الاخرى سنتعرض لها فيما بعد

مثال على عمل اجهزة PLC :-

بايجاز بسيط نستطيع التعرف على عمل اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة فمن خلال المثال الموضح بالشكل التالي نرى التتابع الذي يحدث في اغلب عمليات التحكم التي تتم عن طريق اجهزة PLC حيث يتم ضغط المفتاح الضاغط المتصل مع وحدة الدخل لجهاز PLC وحسب البرنامج المخزن في ذاكرة الجهاز داخل وحدة المعالجة المركزية CPU تقوم هذه الوحدة باصدار امر لوحدة الخرج المتصل بها مشغل المحرك فيعمل المحرك



• مما سبق نستنتج ان يحتوى اى نظام تحكم صناعى يعتمد على ال PLC على العناصر

التالية :-

Sensors

١- الحساسات

PLC

٢- اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة

Actuators

٣- المشغلات

اسلوب التحكم السابق Hard – Wired Control :-

قبل تصميم واختراع اجهزة ال PLC كانت معظم عمليات التحكم فى العمليات الصناعية تتم بتوصيل مجموعة من المفاتيح والمرحلات مع بعضها البعض ويتم رسم هذه الدوائر قبل تنفيذها ثم اختيار العناصر حسب المواصفات المطلوبة ثم تتم عملية التركيب والتنفيذ وعند حدوث اى عطل فى دائرة التحكم يتم اجراء العديد من القياسات والاختبارات وهذا يتطلب الكثير من الوقت والجهد والمال
وإذا تطلب الامر اجراء تطوير فى اداء العملية الصناعية من زيادة خطوط الانتاج او تغيير وظيفة معينة يتطلب ذلك تغيير دائرة التحكم بالكامل واجراء دائرة جديدة تناسب المتطلبات الجديدة وهذا يتطلب الكثير من الوقت والجهد والمال
وبذلك تم التفكير فى تصميم اجهزة ال PLC وتم ذلك خلال ثورة الكمبيوتر ودخوله العديد من المجالات الصناعية والتجارية

مميزات استخدام اجهزة ال PLC :-

- ١- حجم صغير
- ٢- سهولة وسرعة فى تغيير طريقة عمل نظام التحكم
- ٣- وظائف تحكم وكشف اخطاء متكاملة
- ٤- نظام مراقبة فوري
- ٥- انخفاض التكلفة

النظام الثنائى Binary System :-

كما درسنا فيما سبق فانه يوجد العديد من انظمة العد وحيث ان اجهزة ال PLC تنتمى لعائلة الكمبيوتر و تقوم بتخزين المعلومات على هيئة (0,1) وهذا يقابل كهربائيا (on , Off) وهو ما يسمى بالنظام الثنائى

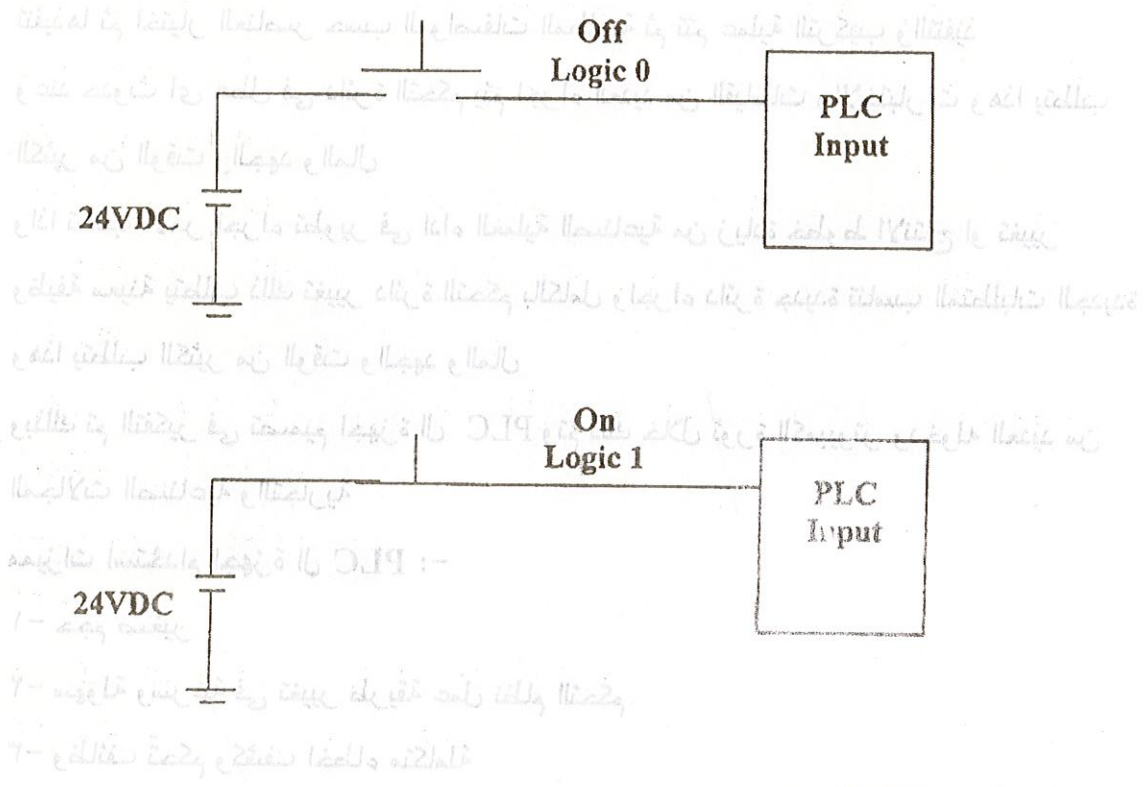
المنطق 0 والمنطق 1 (Logic 0 , Logic 1) :-

يستطيع الحاكم المنطقى المبرمج التعامل مع الاشارات الرقمية والتمائلية ولكن وحدة CPU لاتستطيع التعامل الا مع الاشارات الرقمية (on, off) ويستخدم النظام الثنائى لتعريف الاشارات الرقمية (1,0)

حيث يعبر المنطق 1 عن وجود الإشارة on

و يعبر المنطق 0 عن وجود الإشارة off

والمثال التالي يوضح الاشارات الرقمية



الحساس Sensor :-

لايمكن التعامل مع اجهزة PLC على انها اجهزة مستقلة يمكن فهمها بدون معرفة بعض العناصر والوحدات الى تستخدم معها في المجال الصناعي

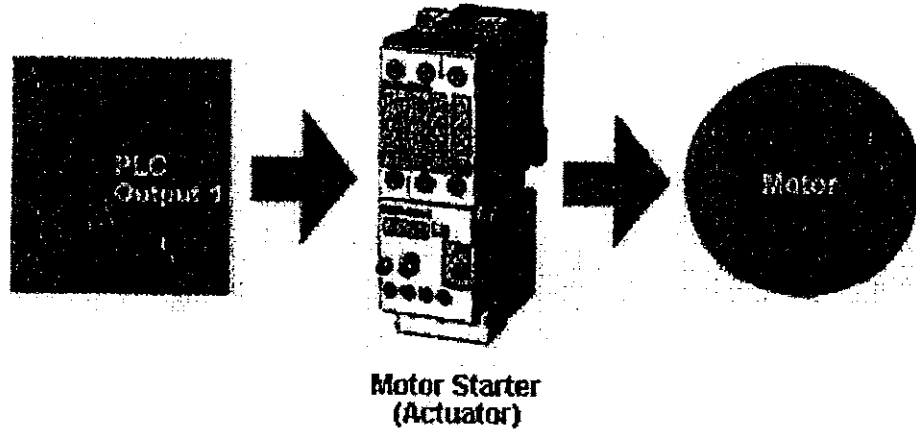
فالحساس هو عنصر يقوم بتحويل الحالات الفيزيائية الى اشارات كهربائية يستطيع جهاز PLC التعامل معها عن طريق وحدات الدخل وابسط مثال للحساس هو الخلية الضوئية ومن مدخلات الاشارة لوحدة PLC المفتاح الضاغط



المفتاح الضاغط

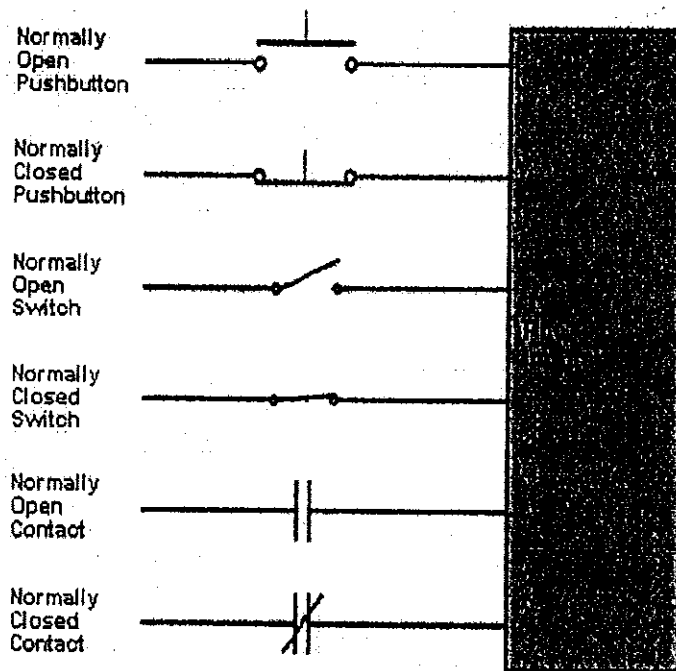
-: Actuator المشغل

هي وحدات تقوم بتحويل الاشارات الكهربائية القادمة من وحدة الخرج لاجهزة PLC لحالات فيزيائية ومثال على ذلك مشغل المحرك



-: Digital Inputs المدخل الرقمية

يتم التعبير عنها بحالتين (on , off) ومن الامثلة على ذلك :-
المفتاح الضاغط - المفتاح الحدي - الحساس التقاربي
ويمكن حصر بعض رموزها من خلال الشكل التالي



رموز المدخل الرقمية

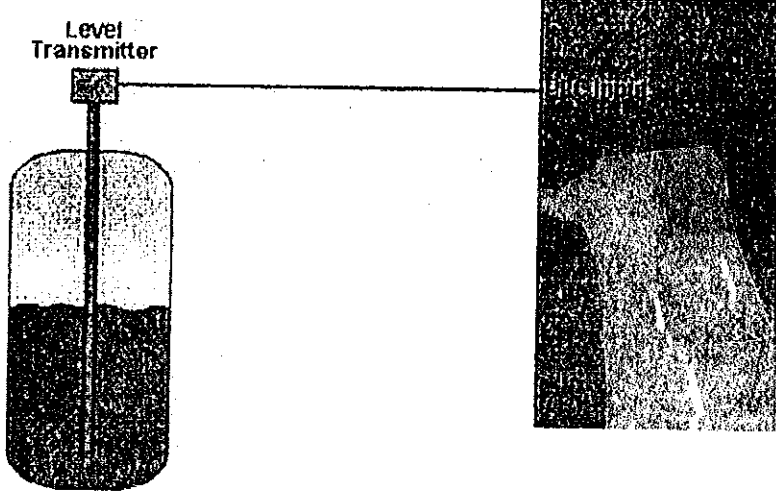
المداخل التماثلية Analog Inputs :-

هي مداخل تتغير من قيمة صغيرة الى قيمة كبرى ولها عدة اشكال قياسية مثل :-

0-20mA , 4-20mA , 0-10V

ومن الشكل التالي نرى مثالا على ذلك حساس قياس مستوى سائل حيث ينخفض ويرتفع الجهد

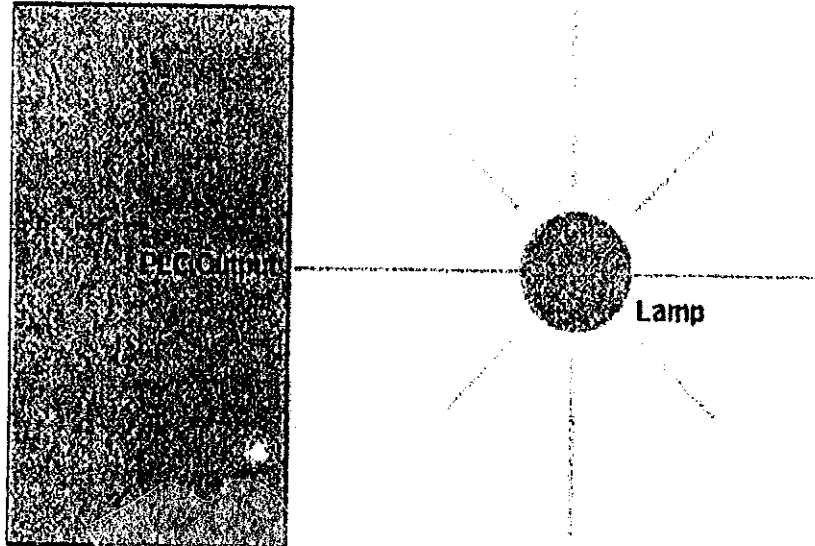
عند المدخل التماثلي لجهاز PLC حسب انخفاض وارتفاع مستوى السائل



المخارج الرقمية Digital Output :-

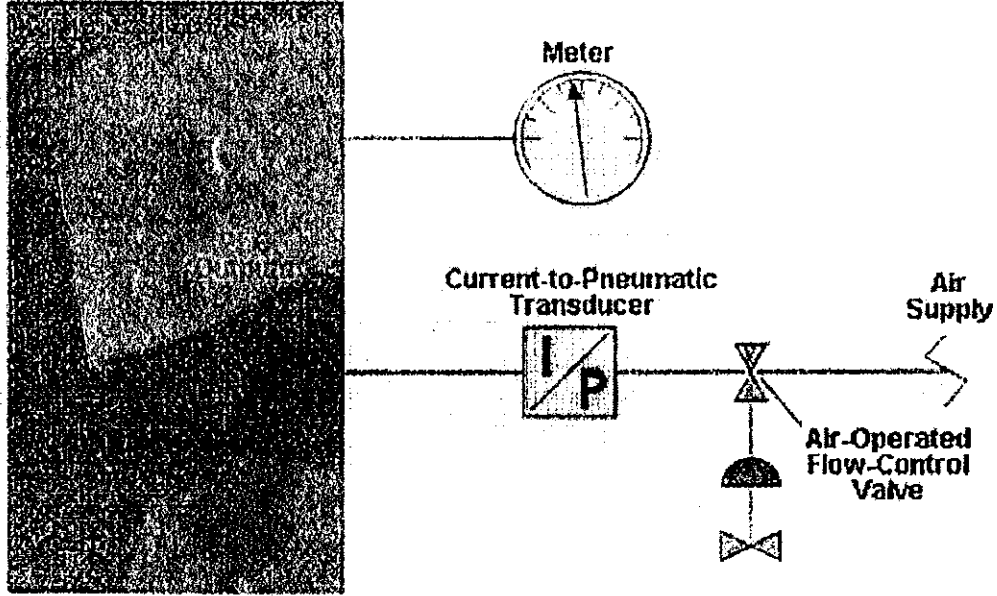
هي مثل المداخل الرقمية عدا انها توصل على مخارج اجهزة PLC وابطسط مثال على ذلك اللمبة

حسب الشكل التالي



المخارج التماثلية Analog Output :-

ومثال على ذلك تغيير قيمة المخرج التماثلي لجهاز PLC من 0-10V لقيادة مؤشر بيان او التحكم في تدفق الهواء المضغوط في أنظمة التحكم النيوماتيكي حسب الشكل التالي



وحدة المعالجة المركزية CPU :-

هي نظام دقيق يعتمد عليه جهاز PLC لاتخاذ القرارات وهي تحتوي ايضا على ذاكرة النظام والوظيفة الاساسية هي مراقبة المداخل ومن ثم اتخاذ القرارات على المخارج بناء على الاوامر المعطاه بالبرنامج المخزن في ذاكرة النظام

مثال على العمليات التي تقوم بها هذه الوحدة :-

١- العدادات

٢- المؤقتات

٣- مقارنة البيانات

٤- العمليات الحسابية

طرق كتابة برنامج PLC :-

يمكن كتابة برنامج التحكم باحدى الطرق التالية التي سيتم دراستها فيما بعد :-

Ladder Diagram (LAD)

١- المخطط السلمى

Function Block Diagram (FBD)

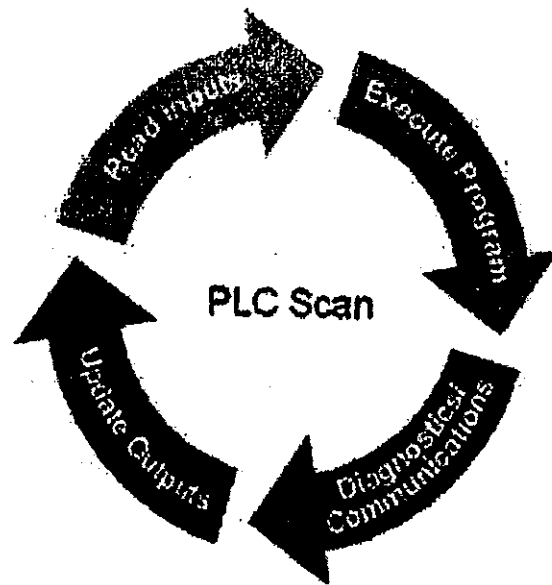
٢- المخطط الصندوقى الوظيفى

Statement List (STL)

٣- قائمة الاجراءات

دورة عمل اجهزة التحكم المنطقية القابلة للبرمجة PLC Scan :-
يتم تنفيذ البرنامج داخل جهاز PLC خلال عملية متكررة تسمى دورة العمل وخلال الشكل التالي نجد ان هذه العملية تمر بعدة مراحل هي :-

- | | |
|----------------------------|-------------------------|
| Read Input | ١- قراءة حالة المداخل |
| Execute Program | ٢- تنفيذ البرنامج |
| Diagnostics/Communications | ٣- عملية الفحص والاتصال |
| Update Outputs | ٤- تحديث حالة المخارج |



دورة عمل أجهزة PLC

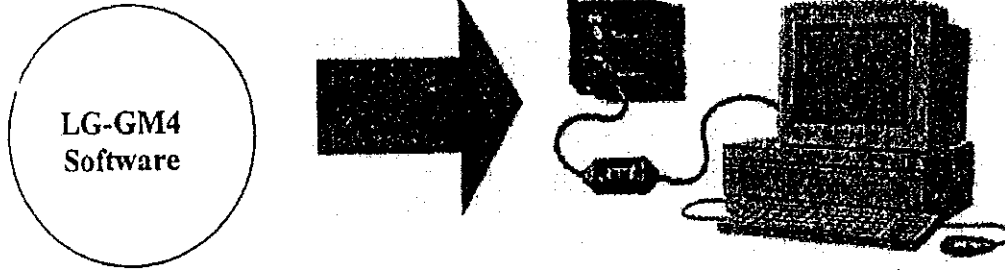
اما بالنسبة لزمان دورة العمل فهو يعتمد على عدة عوامل لعل ابرزها :-

- ١- حجم البرنامج .
- ٢- عدد المداخل والمخارج المستخدمة
- ٣- حجم متطلبات الاتصال المطلوبة

البرمجيات software :-

البرمجيات هي اى معطيات تكون فى هيئة معينة تجعل الكمبيوتر او اجهزة PLC قابلة للاستخدام من قبل المستخدم User وهى تحتوى على الاوامر او البرامج التى تتحكم باجهزة PLC

والشكل التالي يوضح المقصود بالبرمجيات



الاجهزة Hardware :-

الاجهزة هي جميع المعدات مثل :- كابلات التوصيل - جهاز البرمجة

حجم الذاكرة Memory Size :-

عندما نتحدث عن ذاكرة PLC فان 1K تعنى 1024 Bit وهذا بسبب النظام الثنائى المستخدم

فى انظمة الكمبيوتر واجهزة PLC بمعنى اخر سعة الذاكرة يمكن ان تكون

1024 Word او 1024 Byte او 1024 Bit

رموز الملامسات Contact Symbol :-

تستخدم طريقة كتابة البرامج LAD باجهزة ال PLC رموز شائعة وهى تمثل عناصر التحكم

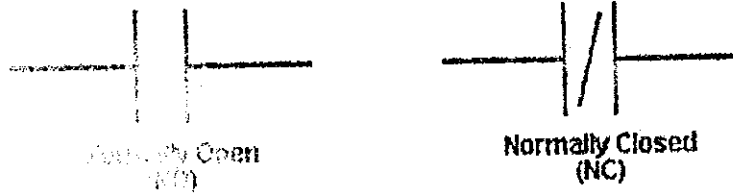
والاوامر والرمزان الموضحان بالشكل التالى هما اكثر استخداما فى طريقة ال LAD

فالرمز الاول هو ملامس NO المفتوح فى الوضع العادى (Normally Open) يكون فى حالة

توصيل عندما يكون Bit التحكم فى حالة 1 والعكس صحيح

والرمز الثانى هو ملامس NC المغلق فى الوضع العادى (Normally Closed) يكون فى حالة

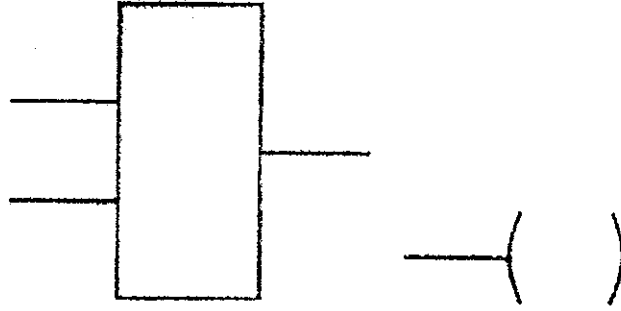
توصيل عندما يكون Bit التحكم فى حالة 0 والعكس صحيح



رموز الملامسات الأكثر استخداما

-: Coils and Boxes الرموز والصناديق

الملفات تمثل المرحلات التي تعمل عندما يتم توصيل القدرة لها عندما تعمل الملفات فهذا يعني ان العنصر المتصل بوحدة الخرج الخاصة بجهاز PLC سيعمل وذلك عن طريق ضبط Bit التحكم على 1 اما بالنسبة للصناديق فهي تمثل العديد من الوظائف والاوامر مثل العدادات - المؤقتات - العمليات الحسابية والشكل التالي يوضح ذلك



رموز الملفات والصناديق

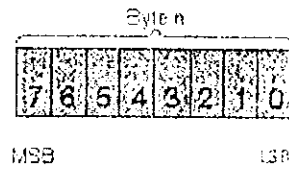
-: Data Types أنواع البيانات

١- البت BIT , BOOL :-

هي قيمة ثنائية يمكن ان تكون 0 او 1

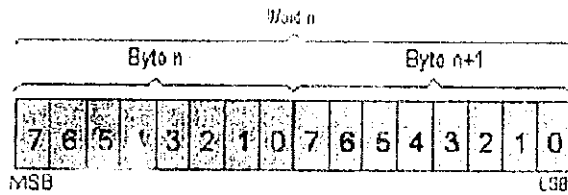
٢- البايت BYTE :-

هي عبارة عن ثمانية خانات كما بالشكل التالي ويساوي 8Bits



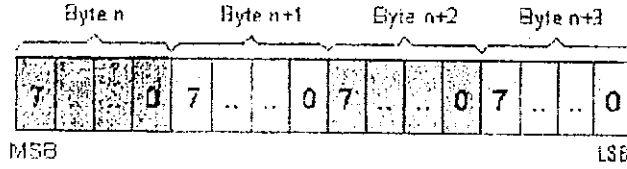
٣- الكلمة WORD :-

هي عبارة عن ١٦ بت وتساوي ٢ بايت كما بالشكل التالي



٤- الكنمة المزدوجة DOUBLE WORD :-

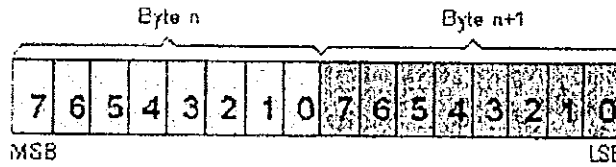
هي عبارة عن ٣٢ بت وتساوي ٤ بايت كما موضح بالشكل التالي



٥- العدد الصحيح INTEGER NUMBER :-

هو عبارة عن ١٦ بت وهي اعداد لها اشارة في المدى من -32768 حتى +32768

كما بالشكل التالي :-



• بت الاشارة Sign Bit رقم ١٥ كالتالي :-

0 يعني ان اشارة العدد الصحيح موجبة

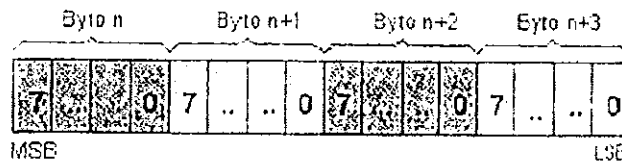
1 يعني ان اشارة العدد الصحيح سالبة

٦- العدد الصحيح المزدوج DOUBLE INTEGER NUMBER :-

هو عبارة عن ٣٢ بت وهي اعداد لها اشارة في المدى من -2147483647 حتى

+2147483647

كما بالشكل التالي :-



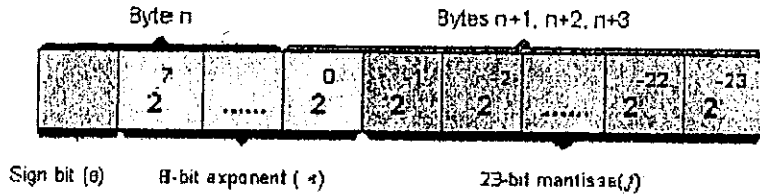
• بت الاشارة Sign Bit رقم ٣١ كالتالي :-

0 يعني ان اشارة العدد الصحيح موجبة

1 يعني ان اشارة العدد الصحيح سالبة

٧- العدد الحقيقي REAL NUMBER :-

هو عبارة عن ٣٢ بت وتسمى أيضا بالاعداد ذات الفاصلة العائمة
المدى السالب من $-3.402823E+38$ الى $-1.175495E-38$
المدى الموجب من $+1.175495E-38$ الى $+3.402823E+38$
كما موضح بالشكل التالي :-



حيث :-

S : عندما تكون 0 فان العدد موجب وعندما تكون 1 فان العدد سالب

f : الجزء العشري

e : الاس

- Basic functions الدوال الاساسية

يجب ان نتعرف على اساليب العنونة داخل اجهزة PLC قبل التطرق للدوال الاساسية والمتقدمة
لما تمثله من اهمية قصوى في فهم طرق برمجة اجهزة PLC ويمكن تقسيم اساليب العنونة الى

١- العنونة المطلقة Absolute Addressing :-

وهي تتكون بصفة عامة من جزأين هما :-

• معرفة العنوان Address Identifier

• موقع الذاكرة Memory Location

ويتم التعامل مع الوحدات طبقا لما يلي :-

I : يعبر عن الدخل

Q : يعبر عن الخرج

M : يعبر عن الذاكرة

T : يعبر عن المؤقت

C : يعبر عن العدادات

اما بالنسبة لموقع الذاكرة فهو يحدد عنوان البايت والبت المراد التعامل معه
ويمكن تقسيم العنونة المطلقة الى عدة انواع هي :-

١-١ العنونة الفورية Immediate addressing

٢-١ العنونة المباشرة Direct addressing

٣-١ العنونة غير المباشرة للذاكرة Memory Indirect addressing

٢- العنونة الرمزية Symbolic addressing

وتستخدم هذه الطريقة لجعل عملية فحص البرنامج اسهل حيث يتم اعطاء المدخل او المخرج او
مواقع الذاكرة رموز واسماء يمكن قراءتها وتشير الى الوظيفة ولكن يجب تعريف هذه الرموز في
برنامج خاص وحفظها حتى يستطيع المبرمج التعامل معها
امثلة :-

%QX3.1.4 4th output of no.1 slot on no.3 base (1bit)

%IW2.4.1 1st word input of no.4 slot on no.2 base (16 bits)

%MD 48 48th double word memory

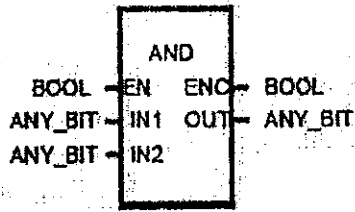
%MW40.3 3rd bit of 40th word memory

البوابات المنطقية Logic Gates :-

١- بوابة (و) AND Gate :-

الدخل :-

الرمز



EN : تنفذ الوظيفة في حالة الدخل يساوي ١

١ : الدخل IN1

٢ : الدخل IN2

يمكن ان يكون عدد المدخل ٨ دخل

الخروج :-

OUT : نتيجة الخرج

ENO : بدون اي اخطاء تكون قيمته ١

الوظيفة :-

يكون خرج بوابة AND يساوى $OUT=1$ عندما يكون كلا الدخيلين يساوى 1

$IN2=1$ و $IN1=1$

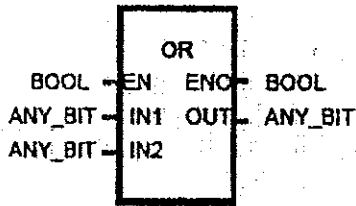
جدول الحقيقة لبوابة AND :-

IN1	IN2	OUT
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

٢- بوابة (أو) OR Gate

الدخل :-

الرمز



EN : تنفذ الوظيفة في حالة الدخل يساوى 1

IN1 : الدخل 1

IN2 : الدخل 2

يمكن ان يكون عدد المدخل 8 دخل

الخرج :-

OUT : نتيجة الخرج

ENO : بدون اى اخطاء تكون قيمته 1

الوظيفة :-

يكون خرج بوابة OR يساوى $OUT=1$ عندما يكون اى الدخيلين يساوى 1 أو $IN2=1$

جدول الحقيقة لبوابة OR :-

IN1	IN2	OUT
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

٣- بوابة النفي NOT Gate :-

الدخل :-

EN : تنفذ الوظيفة في حالة الدخل يساوي ١

IN : الدخل الذي يتم عكسه

الخرج :-

OUT : نتيجة الخرج

ENO : بدون اي اخطاء تكون قيمته ١

الوظيفة :-

يكون خرج بوابة NOT يساوي $OUT=1$ عندما $IN=0$

يكون خرج بوابة NOT يساوي $OUT=0$ عندما $IN=1$

جدول الحقيقة لبوابة NOT:-

IN	OUT
0	1
1	0

٤- بوابة XOR Gate :-

الدخل :-

EN : تنفذ الوظيفة في حالة الدخل يساوي ١

الدخل ١ : IN1

الدخل ٢ : IN2

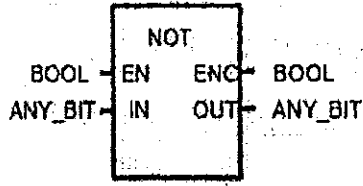
يمكن ان يكون عدد المدخل ٨ دخل

الخرج :-

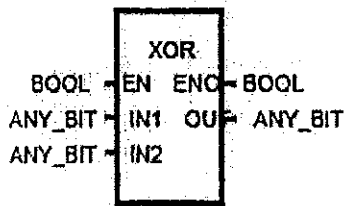
OUT : نتيجة الخرج

ENO : بدون اي اخطاء تكون قيمته ١

الرمز



الرمز



الوظيفة :-

يكون خرج بوابة XOR يساوي $OUT=1$ عندما يكون الدخيلين مختلفين

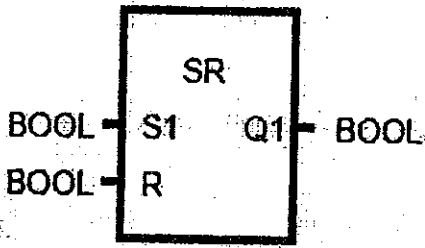
$IN2=1$ و $IN1=0$ أو $IN2=0$ و $IN1=1$

جدول الحقيقة لبوابة XOR :-

IN1	IN2	OUT
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

الدوال المتقدمة Advanced Functions :-

الرمز



١- الفلابات Flip-Flop :-

القلاب SR

الدخل :

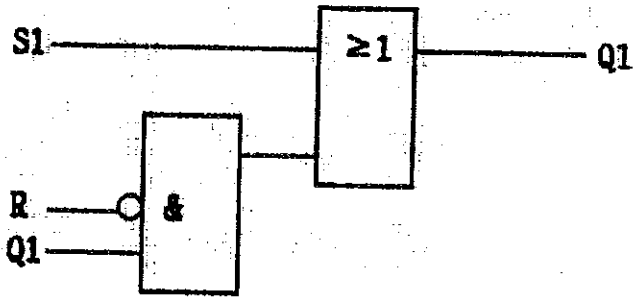
Set : S1

Reset : R

الخرج :

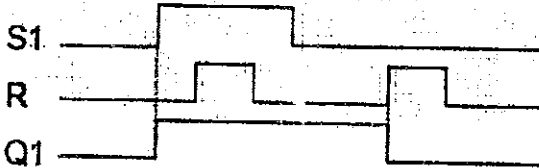
نتيجة العملية : Q1

الدائرة المكافئة :-



ويبين المخطط التالي كيفية عمل SR

Time Chart



جدول الحقيقة لقلاب SR:-

S1	R	Q1
0	0	No change
0	1	0
1	0	1
1	1	1

٢- المؤقتات Timers :-

تعتبر المؤقتات من اهم الدوال المتقدمة ضمن امكانيات اجهزة PLC فهي تستخدم لحساب الفارق الزمني لاضاءة الاشارات المرورية حسب الشكل التالي

يتم حجز كلمة ذاكرة لكل مؤقت في ذاكرة اجهزة PLC ويعتمد عدد المؤقتات التي يمكن الحصول عليها حسب امكانيات وحدة المعالجة المركزية CPU وقبل البدء في التعرف على المؤقتات وأنواعها سنتعرف على بعض المواضيع ذات العلاقة بالمؤقتات

قيمة التوقيت Time Value :-

تستخدم لحفظ قيمة التوقيت على صورة شفرة ثنائية تمثل عدد الوحدات وعندما يتم تحديث المؤقت يتم انقاص قيمة التوقيت بمقدار واحد خلال مدة زمنية يتم تحديدها من خلال قاعدة التوقيت

قاعدة التوقيت Time Base :- تستخدم لحفظ قاعدة التوقيت في صورة شفرة ثنائية

٢-١ المؤقت النبضي Pulse Timer :-

الدخل :

IN : شرط بدء العملية

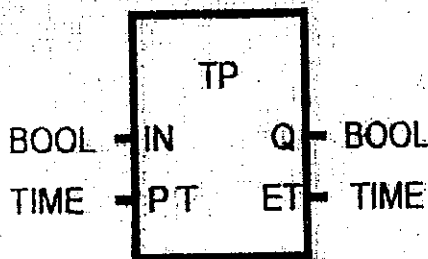
PT : الزمن المحدد

الخرج :

Q : نتيجة العملية

ET : الزمن المنقضى

الرمز



الوظيفة:-

إذا كان $IN=1$ فإن $Q=1$ فقط خلال الزمن المحدد PT

- عندما يساوى الزمن المنقضى ET الزمن المحدد PT فإن $Q=0$

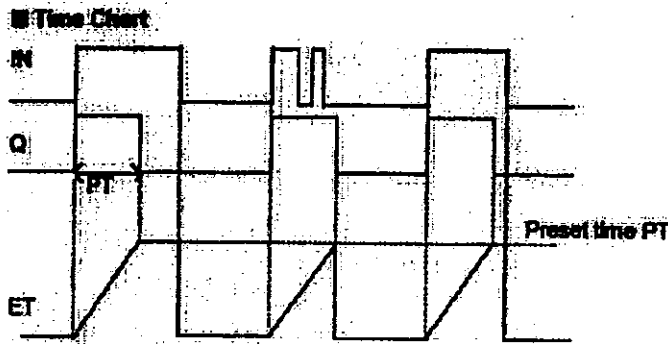
- إذا كان $IN=1$ يتم البدء فى حساب الزمن المنقضى ET وتثبت قيمته عندما يساوى

الزمن المحدد PT

- إذا كان $IN=0$ فإن الزمن المنقضى $ET=0$ بعد ان يساوى الزمن المنقضى ET

الزمن المحدد PT

ويبين المخطط التالى كيفية عمل المؤقت :-



٢-٢ المؤقت ذو الفصل

المتأخر off-Delay Timer :-

الدخل :

IN : شرط بدء العملية

PT : الزمن المحدد

الخرج :

Q : نتيجة العملية

ET : الزمن المنقضى

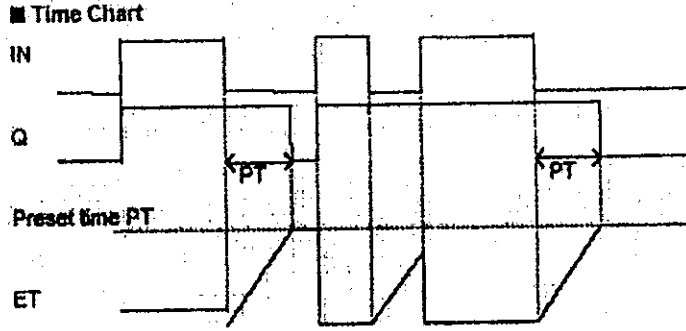
الوظيفة :-

- إذا كان $IN=1$ فإن $Q=1$ وعندما يكون $IN=0$ وينقضى الزمن المحدد PT فإن $Q=0$

- عندما يكون $IN=0$ يظهر الزمن المنقضى ET

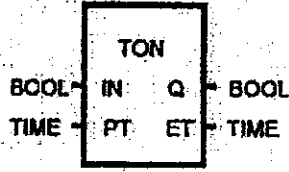
- إذا تغير IN الى 1 قبل ان يصل ET الى الزمن المحدد فيكون $ET=0$ مرة اخرى

ويبين المخطط التالي كيفية عمل المؤقت :-



٢-٣ المؤقت ذو التوصيل المتأخر On-Delay Timer :-

الرمز



الدخل :

IN : شرط بدء العملية

PT : الزمن المحدد

الخرج :

Q : نتيجة العملية

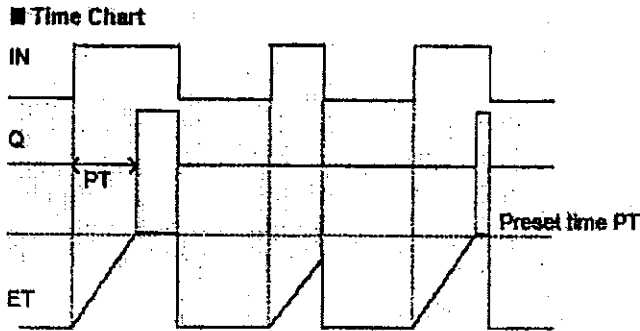
ET : الزمن المنقضى

الوظيفة :-

- عندما يكون $IN=1$ يتم البدء في حساب وظهور الزمن المنقضى ET
- عندما يتغير $IN=0$ قبل ان يصل الزمن المنقضى ET الى الزمن المحدد PT فان $ET=0$

- اذا تغير IN الى 0 بعد ان تكون $Q=1$ فان Q تتغير الى 0

ويبين المخطط التالي كيفية عمل المؤقت :-



٣- العدادات Counters

تعطى وظائف العدادات الموجودة بأجهزة PLC نفس الوظيفة التي يمكن الحصول عليها من العدادات الميكانيكية السابقة وبصفة عامة استخدام العدادات يكون احد الحالتين التاليين :-

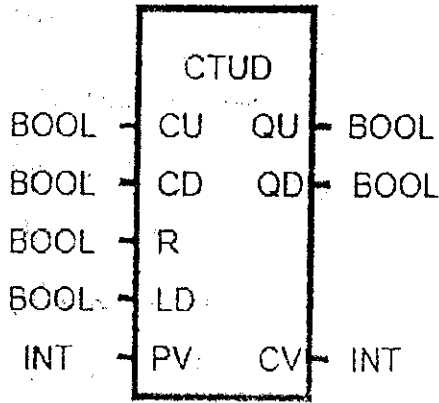
- العد حتى قيمة معطاه لجهاز PLC ثم تنفيذ لاحد الاوامر

- تنفيذ احد الاوامر عندما يصل العداد بقيمة العد للقيمة المعطاه لجهاز PLC

ومن ابرز استخدامات العدادات عمليات العد عند التعبئة على خطوط الانتاج مثل جمع مجموعة من العلب في صندوق واحد حسب الشكل الموضح

٣-١ العداد التصاعدي التنازلي Up/Down Counter :-

الرمز



CU : طرف العد التصاعدي

CD : طرف العد التنازلي

R : طرف تصفير العداد

LD : تحميل قيمة سابق ضبطها

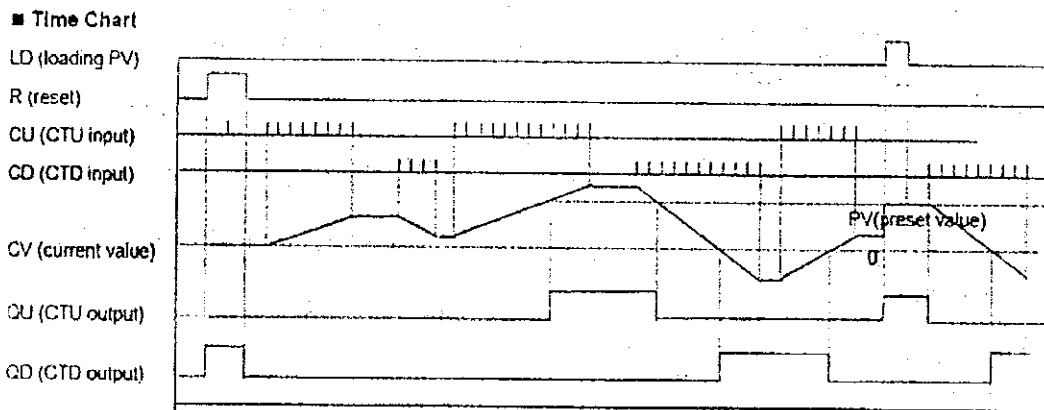
PV : القيمة السابق ضبطها

QU : خرج العد التصاعدي

QD : خرج العد التنازلي

CV : قيمة العد الحالية

ويبين المخطط التالي كيفية عمل العداد التصاعدي التنازلي :-



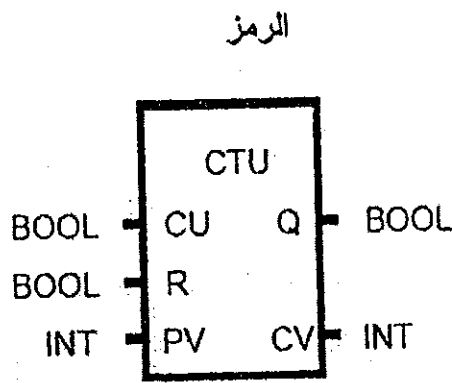
الوظيفة :-

- تزيد القيمة الحالية CV بمقدار 1 مع كل تغير للدخل CU من 0 الى 1

- نقل القيمة الحالية CV بمقدار 1 مع كل تغير للدخل CD من 0 الى 1
- يكون مقدار القيمة الحالية CV من -32768 الى +32768
- عندما تكون LD=1 يتم تحميل قيمة القيمة السابق ضبطها (PV) في القيمة الحالية (CV)
- عندما يكون الدخل R=1 يتم تصفير القيمة الحالية اي CV=0
- عندما تساوى قيمة القيمة الحالية CV قيمة القيمة السابق ضبطها PV اي (CV=PV) فان QU=1

- عندما تساوى قيمة القيمة الحالية CV الصفر او قيمة سالبة فان قيمة QD=1

٢-٣ العداد التصاعدي Up Counter :-



CU : طرف العد التصاعدي

R : طرف تصفير العداد

PV : القيمة السابق ضبطها

Q : تزايد خرج العداد

CV : قيمة العد الحالية

ويبين المخطط التالي كيفية عمل العداد

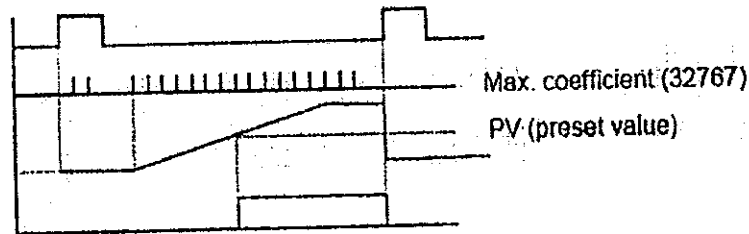
Time Chart

R (Reset input)

CU (CTU input)

CV (current value)

Q (CTU output)



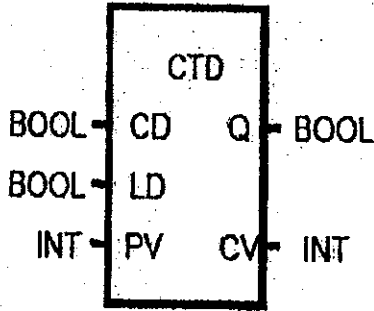
الوظيفة :-

- تزايد قيمة العد الحالية CV بمقدار 1 مع كل تغير للدخل CU من 0 الى 1
- تزايد قيمة العد الحالية CV فقط حتى تصل الى القيمة 23767 وتثبت عند هذه القيمة
- عندما يكون الدخل R=1 يتم تصفير قيمة العد الحالية اي CV=0
- Q=1 عندما تكون قيمة العد الحالية CV تساوى او اكبر من قيمة القيمة السابق ضبطها

PV

٣-٢ العداد التنازلي Down Counter :-

الرمز



CD : طرف العد التنازلي

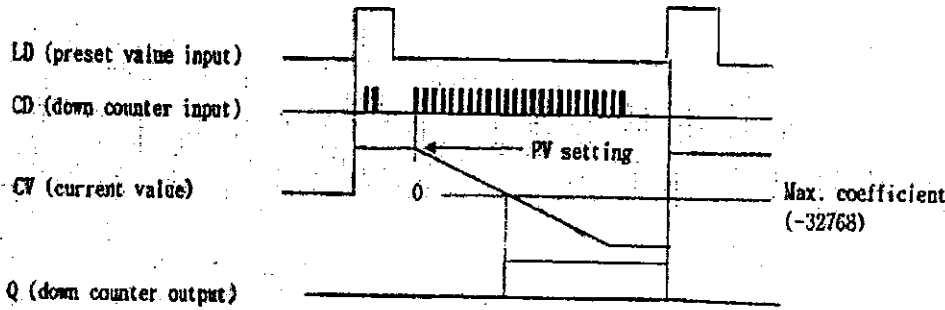
LD : تحميل القيمة السابق ضبطها

PV : القيمة السابق ضبطها

Q : نقل خرج العداد

CV : قيمة العد الحالية

وبين المخطط التالي كيفية عمل العداد التنازلي:-



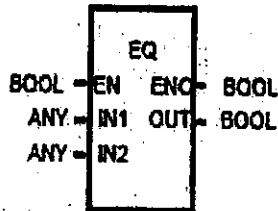
الوظيفة :-

- نقل قيمة العد الحالية CV بمقدار 1 مع كل تغير للدخل CU من 0 الى 1
- نقل قيمة العد الحالية CV فقط حتى تصل الى القيمة -23767 وتثبت عند هذه القيمة
- عندما يكون الدخل LD=1 يتم تحميل قيمة PV في قيمة العد الحالية اي CV=PV
- Q=1 عندما تكون قيمة العد الحالية CV تساوى الصفر او قيمة سالبة

٤- المقارنات Comparators :-

٤-١ مقارن يساوى Equal Compare(EQ) :-

الرمز



EN : تنفيذ الوظيفة في حالة EN=1

IN1 : القيمة التي يتم المقارنة بها

IN2 : القيمة التي يتم مقارنتها

ENO : بدون اى خطأ فان ENO=1

OUT : نتيجة المقارنة

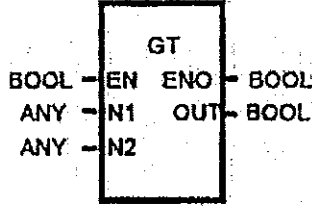
الوظيفة :-

- اذا كان كان $IN1=IN2$ فان الخرج يساوى 1

- فى جميع الحالات الاخرى فان الخرج يساوى 0

٢-٤ مقارن اكبر من **Greater Than Compare(GT)** :-

الرمز



EN : تنفيذ الوظيفة فى حالة $EN=1$

IN1 : القيمة التى يتم المقارنة بها

IN2 : القيمة التى يتم مقارنتها

ENO : بدون اى خطأ فان $ENO=1$

OUT : نتيجة المقارنة

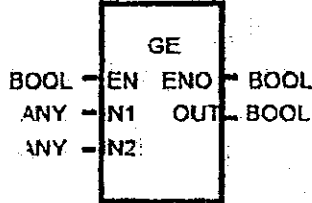
الوظيفة :-

- اذا كان كان $IN1>IN2$ فان الخرج يساوى 1

- فى جميع الحالات الاخرى فان الخرج يساوى 0

٣-٤ مقارن اكبر من او يساوى **Greater than or Equal Compare(GE)** :-

الرمز



EN : تنفيذ الوظيفة فى حالة $EN=1$

IN1 : القيمة التى يتم المقارنة بها

IN2 : القيمة التى يتم مقارنتها

ENO : بدون اى خطأ فان $ENO=1$

OUT : نتيجة المقارنة

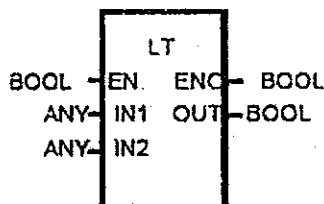
الوظيفة :-

- اذا كان كان $IN1 \geq IN2$ فان الخرج يساوى 1

- فى جميع الحالات الاخرى فان الخرج يساوى 0

٤-٤ مقارن اقل من **Less than Compare(LT)** :-

الرمز



EN : تنفيذ الوظيفة فى حالة $EN=1$

IN1 : القيمة التى يتم المقارنة بها

IN2 : القيمة التي يتم مقارنتها

ENO=1 : بدون اى خطأ فان

OUT : نتيجة المقارنة

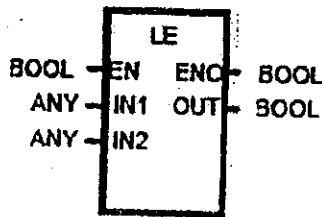
الوظيفة :-

- اذا كان $IN1 < IN2$ فان الخرج يساوى 1

- فى جميع الحالات الاخرى فان الخرج يساوى 0

:- Less than or Equal Compare (LE) : مقارنة اقل من او يساوى

الرمز



EN : تنفيذ الوظيفة فى حالة $EN=1$

IN1 : القيمة التي يتم المقارنة بها

IN2 : القيمة التي يتم مقارنتها

الخرج :-

ENO=1 : بدون اى خطأ فان

OUT : نتيجة المقارنة

الوظيفة :-

- اذا كان $IN1 \leq IN2$ فان الخرج يساوى 1

- فى جميع الحالات الاخرى فان الخرج يساوى 0

1-1 مقدمة عن وحدة ED-4260 :-

جهاز التحكم المنطقى القابلة للبرمجة التعليمى PLC موديل ED-4260 هى وحدة متطورة

للتدريب على استخدام وحدة البرمجة المنطقية وهى تتكون من :-

- وحدة التحكم المنطقى القابلة للبرمجة (PLC)

- تزجة التجارب

- وحدة محاكاة الادخال والايخراج

- وحدة التغذية

يمكن ضبط المدخلات والمخرجات المختلفة بعمل محاكاة للوحدات (خاصية داخلية) في وحدة التحكم المنطقي (PLC) التدريبية وبالتالي يمكن ان تعمل التجارب الخاصة بوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة (PLC) بشكل الى

ترجة التجارب ED-4260 للوحدة التدريبية مصممة لوضع ثلاثة وحدات للادخال والايخراج

- وحدة الادخال (IM-4260-2) وهي وحدة قادرة على الادخال الرقمي
- وحدة الاخراج (OM-4260-3) هي قادرة على القيام بالعرض الرقمي
- وحدة المحاكاة (وحدة التحكم في الموضع Position Control Module) هي قادرة على الحركة الخطية والحركة الدورانية

عدد نقاط الادخال والايخراج لترجة التجارب ٣٢ نقطة للادخال والايخراج وتوصل طرفين للادخال وطرفين للاخراج بوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة (PLC)

٢-١ الاجزاء الاساسية لوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة (PLC) التدريبية ED-4260

١-٢-١ مكونات وحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة (PLC) التدريبية

(GLOFA-GM4)

- وحدة التغذية
- وحدة معالجة البيانات المركزية (CPU)
- وحدة الادخال (16 Points)
- وحدة الاخراج (16 Points)
- الوحدة الاساسية للتحكم المنطقي القابلة للبرمجة (8 Points)
- ٢-٢-١ مكونات التزجة التدريبية :-
 - وحدة الادخال (IM-4260-2)
 - وحدة الاخراج (OM-4260-3)
 - وحدة التحكم في الموضع (PM-4260-4)
 - وحدة التغذية (PS-4260)
- ترجة التجارب (اطراف الادخال والايخراج ٦٤ طرف)
- ٣-٢-١ ملحقات التزجة التدريبية :-
 - مجموعة اطراف توصيل
 - كابل تغذية ٢٢٠ فولت متردد

- كابل RS-232

- قرص برنامج التشغيل

- كابل توصيل التزجة التدريبية بجهاز الكمبيوتر

٣-١ خصائص الوحدة :-

١-٣-١ خصائص وحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة (PLC) (GLOFA-GM4)

يمكن توصيل الوحدة بالواحدت التالية

- وحدة الادخال التماثلية (AD-4260)

- وحدة الاخراج التماثلية (DA-4260)

- وحدة العداد (HSC-4260)

- وحدة التحكم فى الموضع (POS-4260)

- وحدة التحكم PID (PID-4260)

- وحدة محول الحرارة الى جهد (حساس حرارة) (TC-4260)

٢-٣-١ المواصفات التوضيحية للوحدة :-

- وحدة التحويل التماثلية الرقمية (AD-4260-5)

- وحدة التحويل الرقمية التماثلية (DA-4260-6)

- وحدة التغذية واطراف النقل (PT-4260-7)

- وحدة المغير ووحدة القياس (PM-4260-8)

- وحدة الحساس الحرارى (SU-4260-9)

- وحدة التحكم الضوئى (PC-4260-10)

- وحدة مفتاح الطوارئ (ES-4260-11)

- وحدة المرحل (RL-4260-12)

- وحدة مفتاح الادخال من النوع A (AS-4260-13)

- وحدة مفتاح الادخال من النوع B (BS-4260-14)

- وحدة الطنين والاضاءة (BL-4260-15)

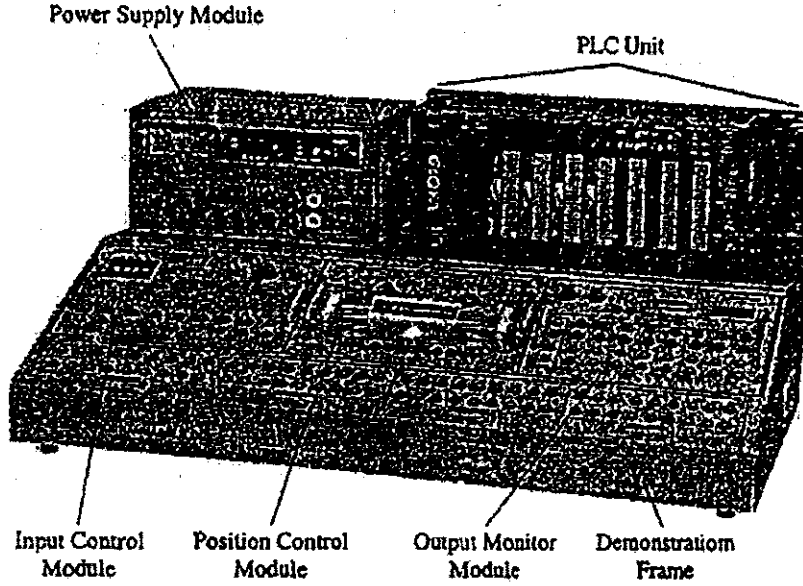
- وحدة التوزيع الكهربائية (EM-4260-16)

- وحدة توزيع البيانات الخاصة بوحدة ال PLC (EE-4260-4)

- وحدة الادخال والاخراج الاضافية (ED-4260-5)

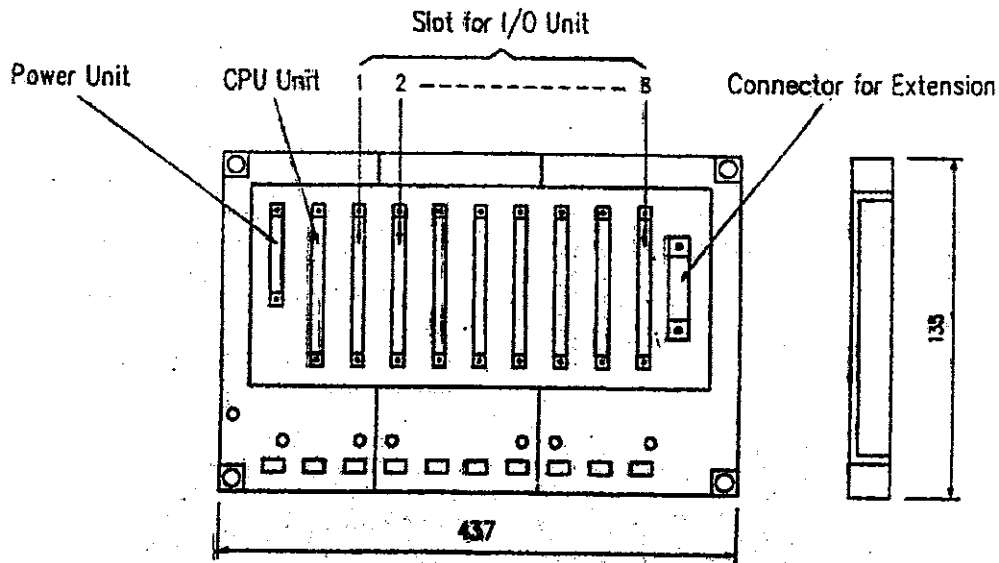
١-٢ تزرجة التجارب :-

يوضح الشكل التالي استخدامات وتطبيقات تزرجة التجارب ED-4260 لوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة (PLC) مع وحدتي المحاكاة للادخل والايخراج ووحدة التجارب لامكانية توصيلهم مع وحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة

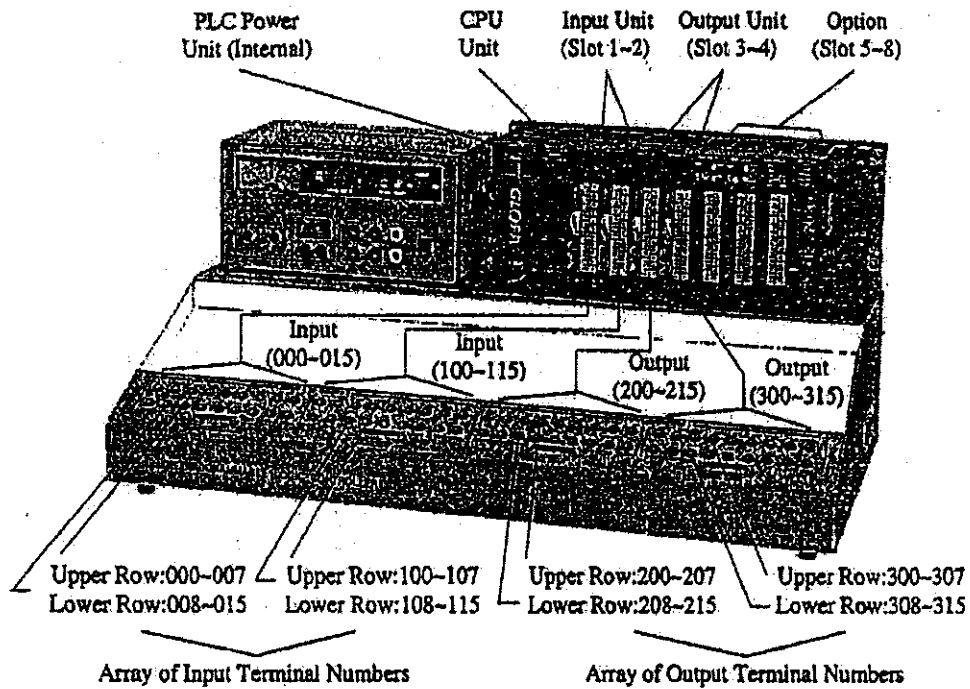


تتضمن تزرجة التجارب وحدة الادخال (IM-4260) ووحدة الاخراج المرئية (OM-4260-3) ووحدة التحكم في الموضع (PM-4260-4) وتتضمن ايضا وحدة التغذية لتزرجة التجارب وكذلك وحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة وكذلك وحدة التغذية الخاصة بوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة

١-١-٢ مكونات وحدة الادخال والايخراج لوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة واطراف توصيله يوضح الشكل التالي الارقام الموضحة على اطراف التوصيل لوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة حيث يمكن تركيب الكروت عليها وتعطى لكل كارت رقم واحد بعنوان واحد فقط في وحدة التحكم المنطقي القابل للبرمجة (PLC) (ED-4260) التدريبية تُستخدم الفتحات (1&2) كوحدة ادخال والفتحات (3&4) كوحدة اخراج وباقي الفتحات تستخدم لتركيب وحدات الخصائص

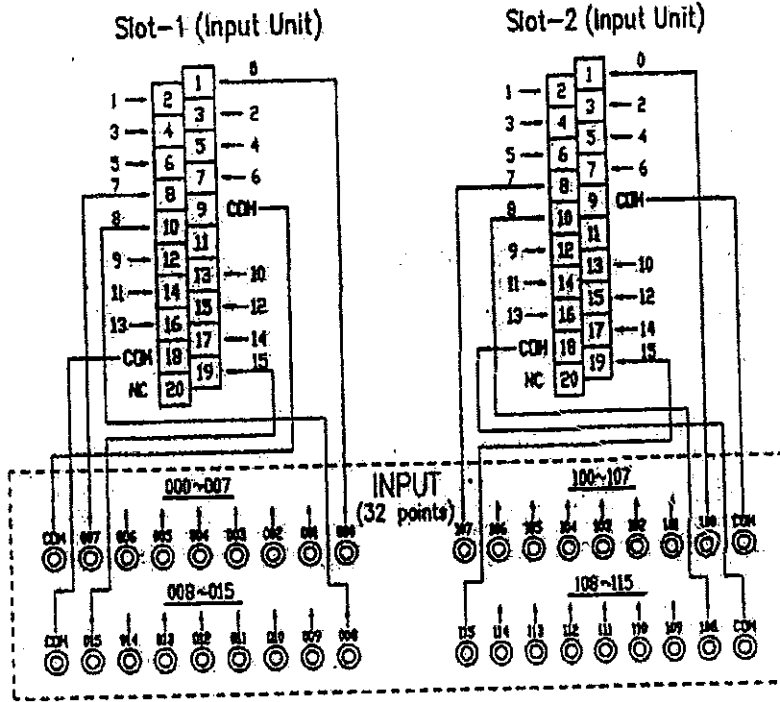


يوضح الشكل التالي الفرق بين اطراف التوصيل لوحدة الإدخال والإخراج وتزججة التجارب لوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة ووحدة التغذية لوحدة ال PLC ووحدة الإدخال والإخراج لوحدة معالج البيانات المركزي (CPU)



يوضح الشكل التالي توصيل الاطراف لوحدة الإدخال الخاصة بوحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة واطراف التوصيل الخاصة بتزججة التجارب وطرف المدخل الاول الوحيد الذي يتكون من ١٦ نقطة

تعنون اول ثمانى نقط من 000-007
 تعنون الثمانى نقط الاخرى من 008-015
 اما بالنسبة لطرف الدخل الثانى هو ايضا يتكون من ١٦ نقطة
 تعنون اول ثمانى نقط من 100-107
 تعنون الثمانى نقط الاخرى من 108-115



٢-١-٢ وحدة التغذية :-

وحدة التغذية الملحقة بوحدة التحكم القابلة للبرمجة توفر التغذية اللازمة لتشغيل وحدة التجارب الخاصة بوحدة التحكم المنطقى القابلة للبرمجة وايضا توفر التغذية اللازمة لتشغيل اجهزة المحاكاة
 ملاحظة :-

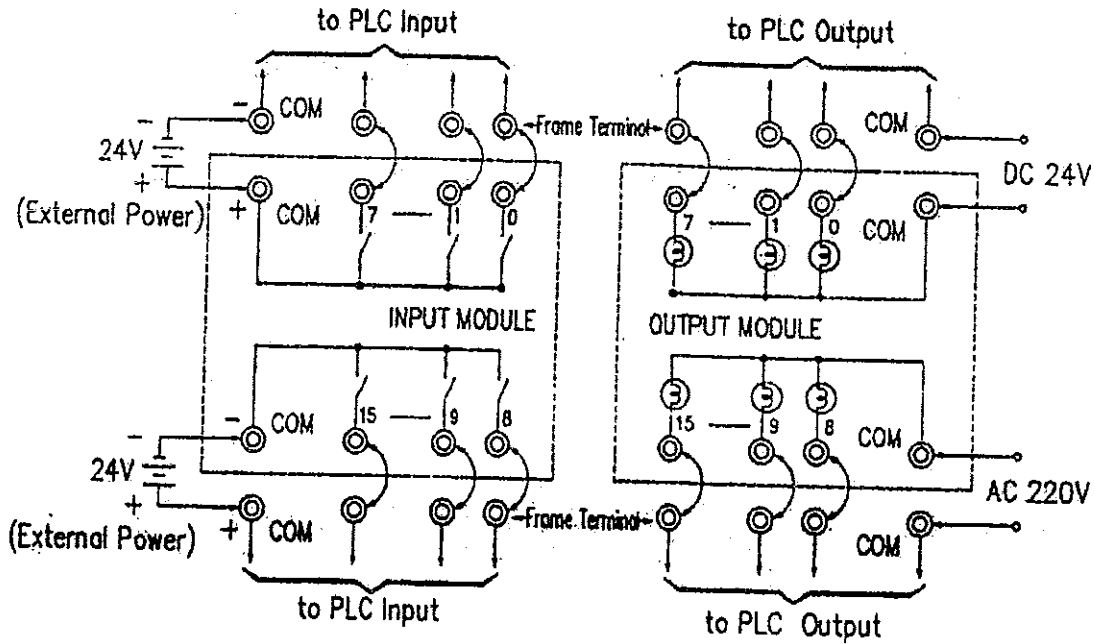
يجب التأكد من فصل وحدة التغذية قبل توصيل خرج وحدة التغذية
 ويوضح الشكل التالى وحدة التغذية

٢-١-٣ استخدامات الطرف المشترك للدخال والاخراج :-

يتكون الطرف المشترك لوحدة الإدخال والاخراج الخاصة بوحدة التحكم المنطقى القابل للبرمجة من ثمانى نقط و هذا الطرف المشترك يكون معزول من الطرفين وذلك لان ظروف الدخل والخرج ممكن ان تكون مختلفة بمعنى اخر انه من الممكن ان نحصل على الدخل من مصدر تغذية مختلف وفى هذه الحالة ممكن عدم توصيله كذلك كما يتم التحكم فى الحمل بمصدر تغذية مختلف يوضح الشكل التالى الطرف المشترك للدخل والخرج يستخدم بشكل منفصل وفى هذه الحالة ارقام النقاط لوحدة الدخل تكون ١٦ نقطة (0-15) والطرف المشترك كل ثمانية نقاط بدلا من طرف مشترك لكل النقاط

- يوضح الشكل A ان جهد الدخل يتحكم فيه من خلال مصدر تغذية مختلف وانحياز الطرف المشترك للتغذية موصل بشكل مختلف
- يوضح الشكل B انه عندما تكون وحدة التغذية DC & AC يغذى الحمل من اطراف الخرج ويكون الطرف المشترك منفصل

٢-٢ توصيل وحدات الادخال ووحدات الاخراج :-



تتكون وحدة الادخال (IM-4260-2) من ١٦ مفتاح للتحكم فى الدخل و ٣ مفتاح ومفاتيح رقمية ذات ٤ ارقام

يوصل خرج المفاتيح الرقمية الى دخل وحدة التحكم المنطقى القابلة للبرمجة من خلال

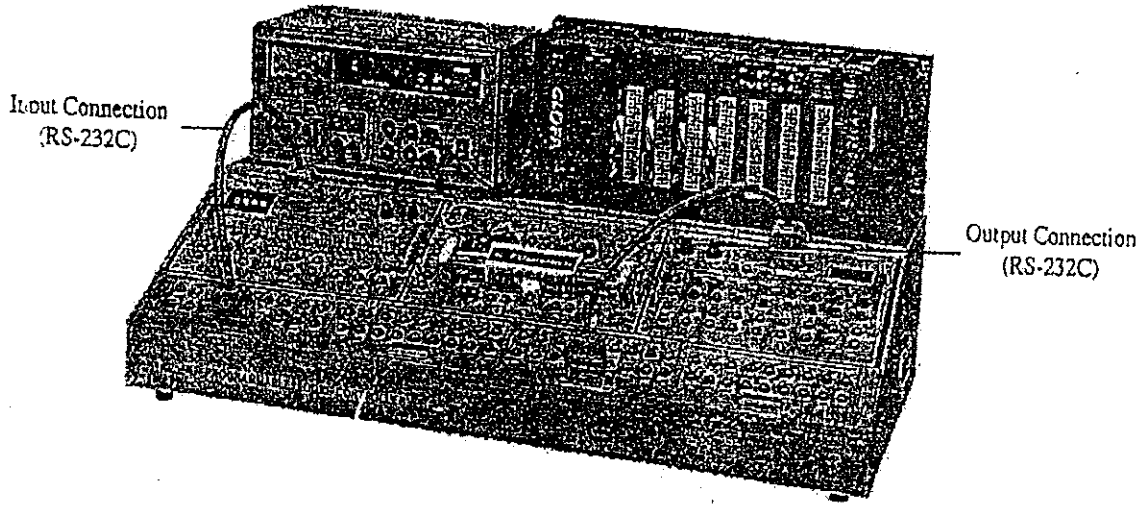
كابل RS-232C

يوضح الشكل التالي مثال تنفيذي للمفاتيح الرقمية مع تزجة التجارب في وحدة الإدخال من خلال

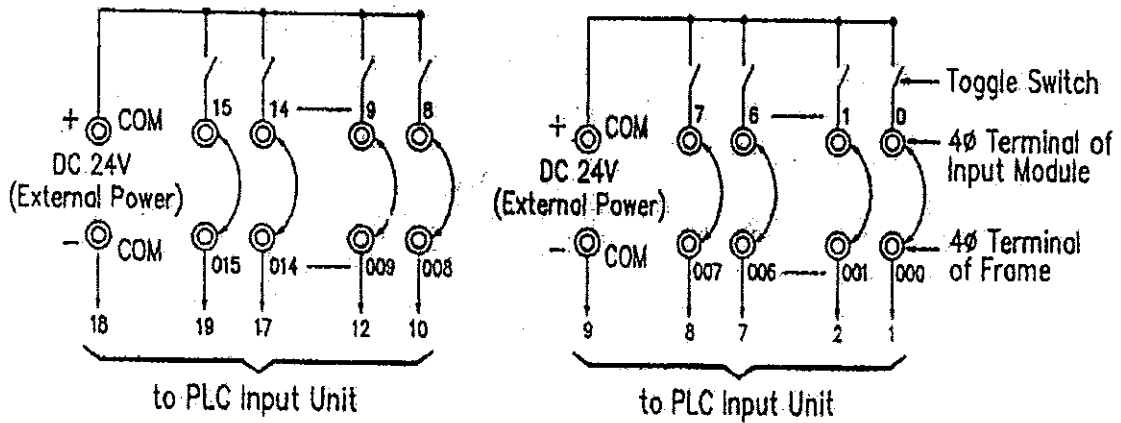
كابل RS-232C

وهي عبارة عن ١٦ مفتاح رقمي مقسمين على أربع وحدات رقمية

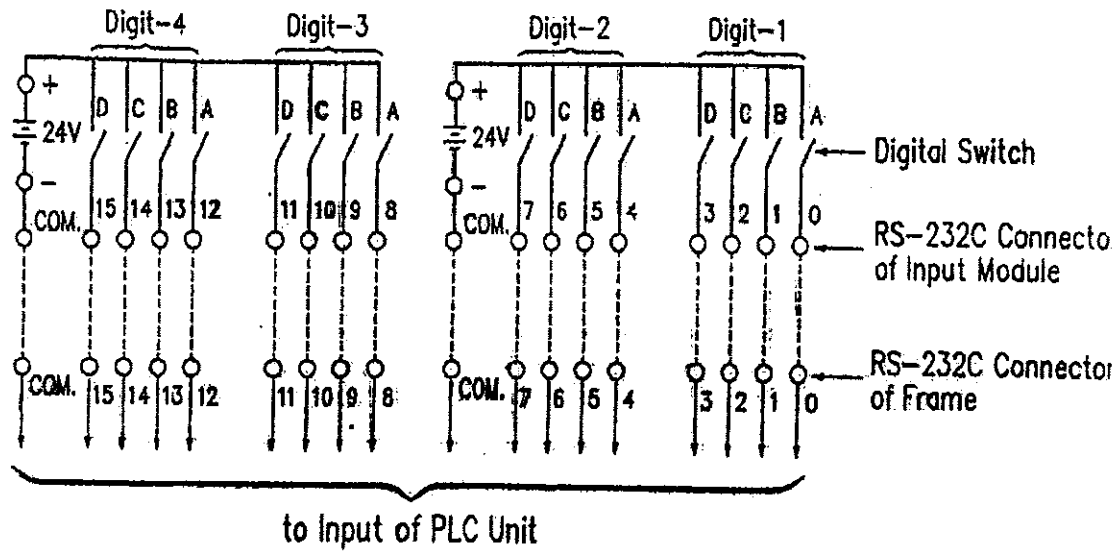
0-3, 4-7, 8-11, 12-15



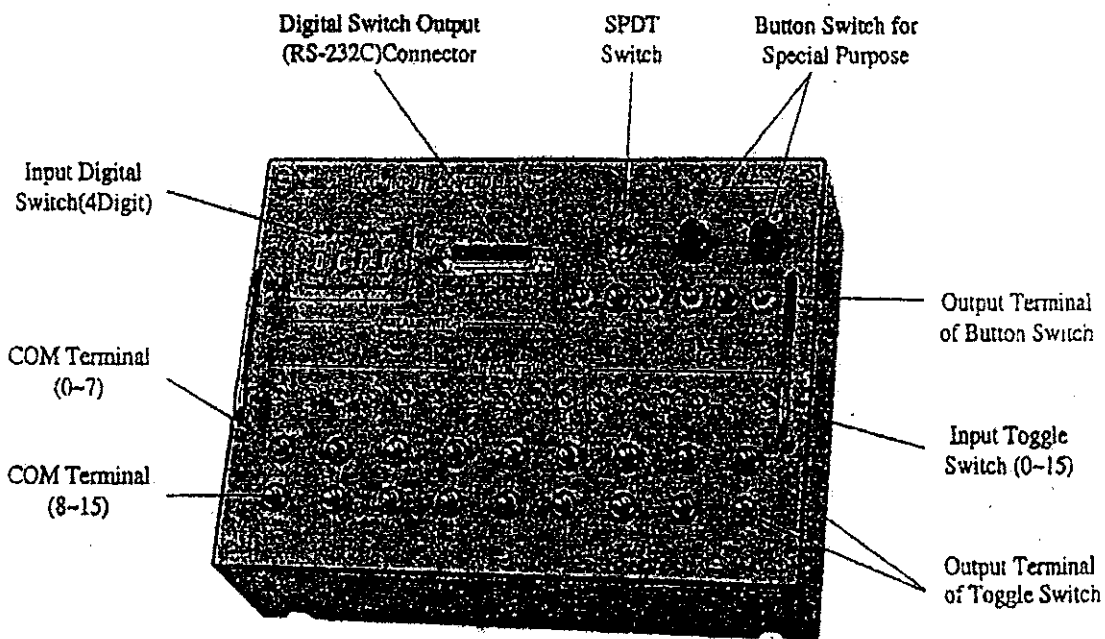
وتوضح الأشكال التالية المفاتيح الحلقية الرقمية لل ١٦ دخل (0-15) على التوالي



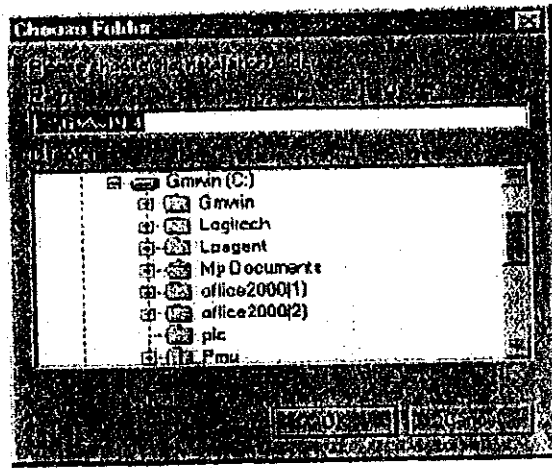
ويوضح الشكل التالي المفاتيح الرقمية لوحدة الإدخال :-



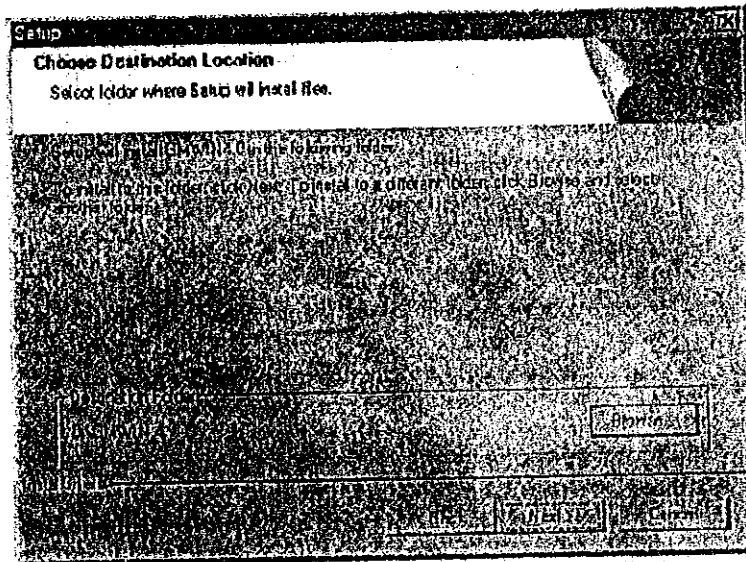
ويبين الشكل التالي وصف لوحدة الإدخال :-



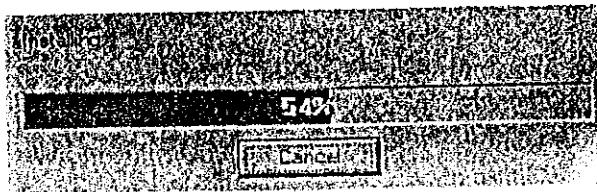
- وعند النقر على Browse يظهر المربع التالي لادخال مسار التحميل المراد



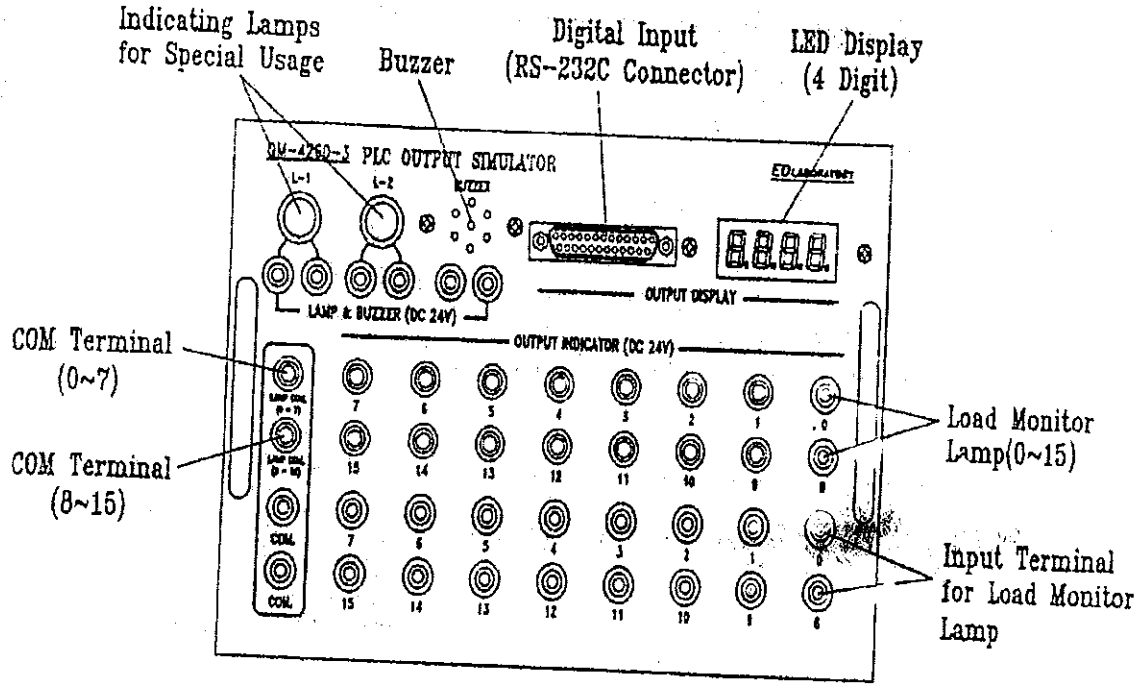
- وبعد اختيار مسار التحميل يتم النقر على Next في المربع الحوارى التالى :-



- وبذلك تبدأ عملية التحميل على جهاز الحاسب الالى

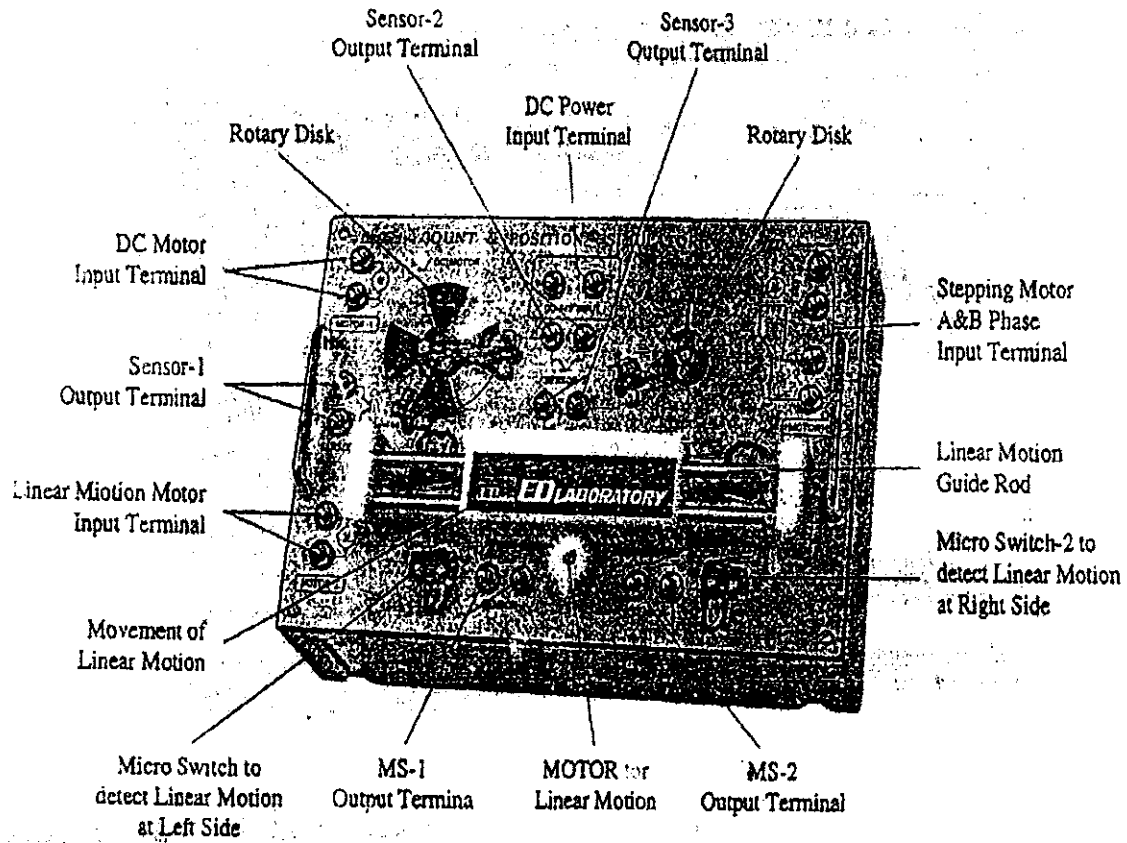


ويبين الشكل التالي وصف لوحدة الإخراج :-



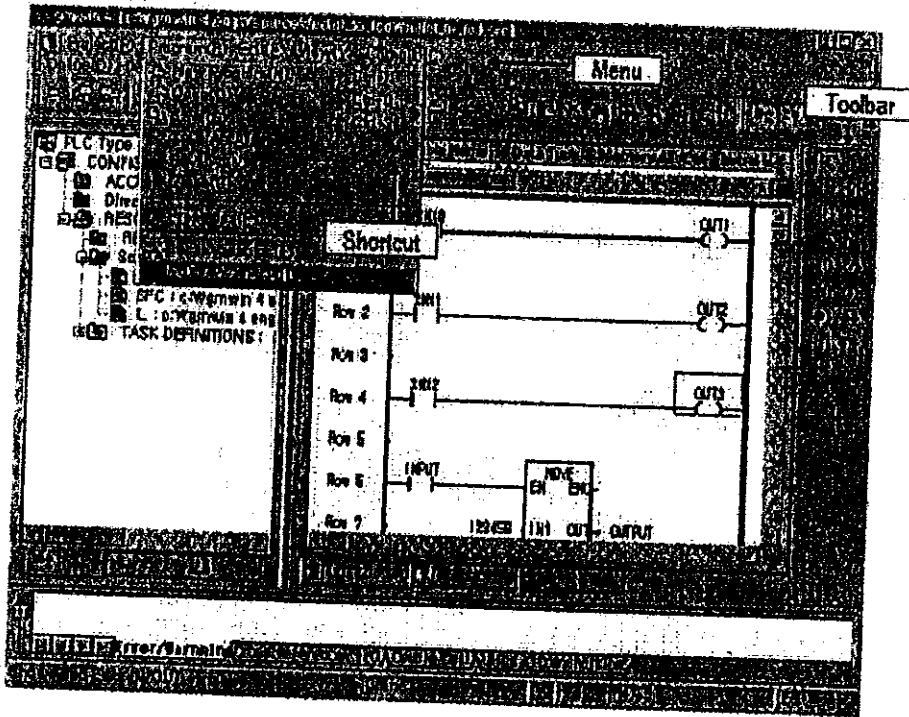
٣-٢ وحدة التحكم في الموضع :-

تتكون وحدة التحكم في الموضع (PM-4260-4) من ٢ موتور جهد مستمر (DC Motor) ١ موتور خطوة (Stepping Motor) ومجموعة من الحساسات حيث تعمل هذه المواتير على الحصول على حركة خطية وحركة دورانية وتقوم التجارب على كيفية التحكم في الحركة الخطية والحركة الدورانية باستخدام وحدة التحكم القابلة للبرمجة ويوضح الشكل التالي ان الوحدة تقوم بالتحكم في الحركة الخطية والحركة الدورانية لتحديد الموضع المطلوب باستخدام الحساسات على طول الحركة الميكانيكية



- ويوضح الشكل التالي الدائرة العملية التي تتحكم في الحركة الدورانية باستخدام موتور مستمر (DC Motor) والموتور ذو الخطوة (Stepping Motor) والمستخدمين في التحكم في الموضع
- توضح الدائرة A الدائرة العملية لوحدة الحركة الدورانية وذلك باستخدام ٢ حساس احدهم لتحديد الموضع والحساس الاخر للشعور بالموضع وذلك للتحكم في فصل الموتور في اى وضع مطلوب من البداية للنهاية
 - توضح الدائرة B الدائرة العملية لوحدة الحركة الدورانية للتحكم في الحركة الدورانية وموضعها باستخدام الموتور ذو الخطوة (Stepping Motor) والموتور ذو الخطوة يعطى حركة دورانية في شكل خطوة كل 1.8^0 بمعنى اخر ان حركته كل $(1.8^0 / \text{Step})$

شكل قوائم البرنامج :-



وفيما يلي وصف القوائم الفرعية :-

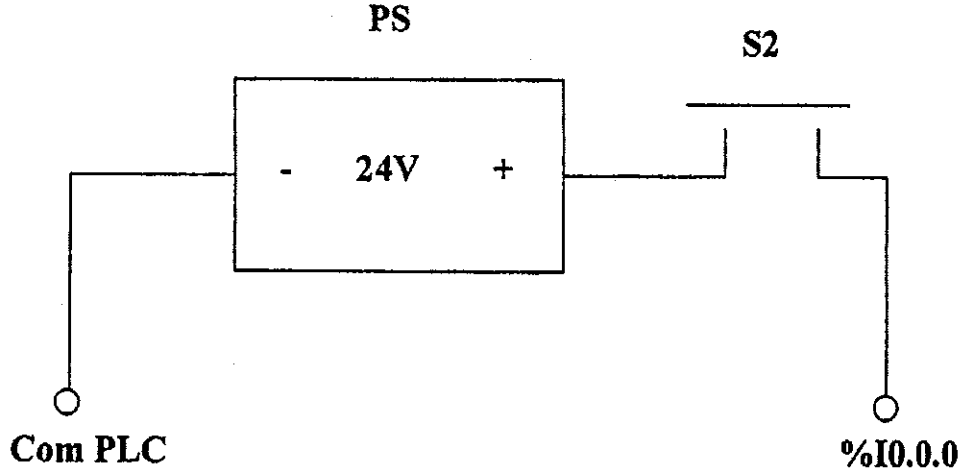
١- قائمة Project :-

Command	Description
New project	Creates a project for the first time.
Open	Opens the existing projects.
Open Project from PLC	Uploads the project and program from PLC.
Save	Saves the project. Program is not available to save.
Save as	Saves the project as another name.
Close	Closes the project.
Open project bundle	Opens project bundle file.
Make project bundle	Bundles all file connected to the project as one file.
Add to project	Add new items (program definition, resource. task, library etc. resource is only forGM1) to the project.

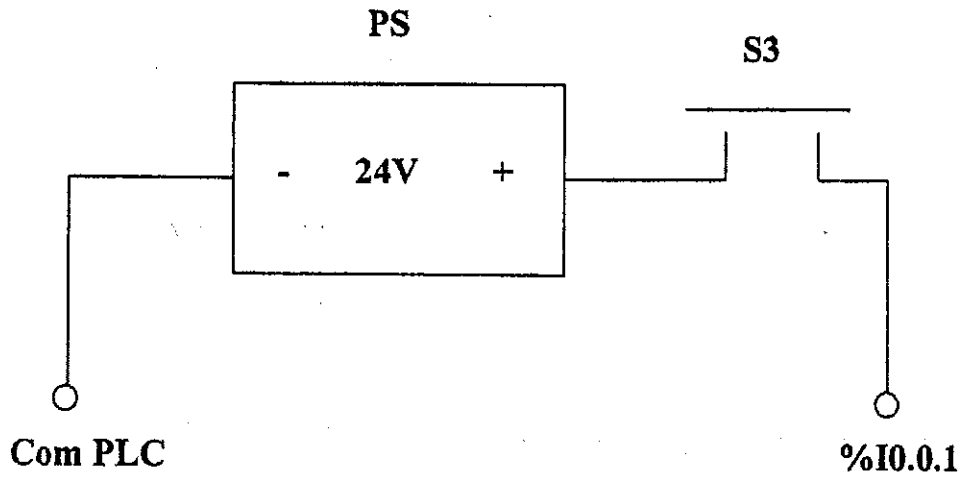
خطوات توصيل التجارب :- Wiring Connection Diagram

١- برنامج الحركة الخطية 4260-4-Sld :-

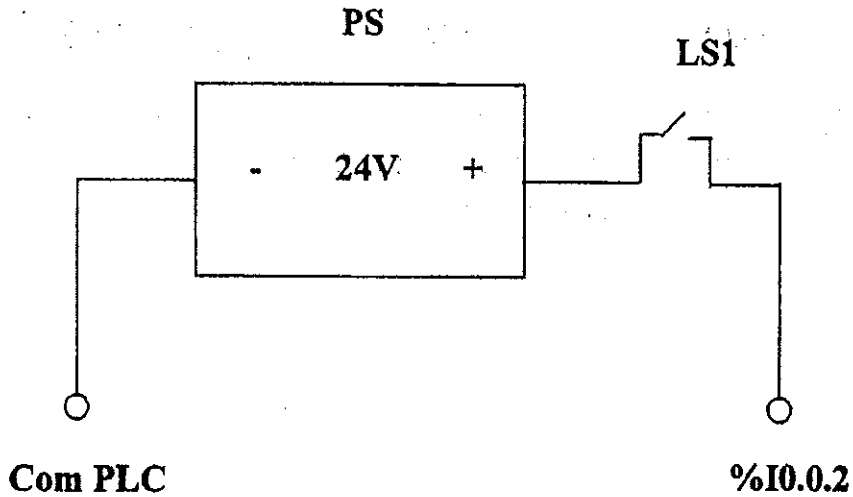
١-١ توصيل مفتاح التشغيل Connection of start switch :-



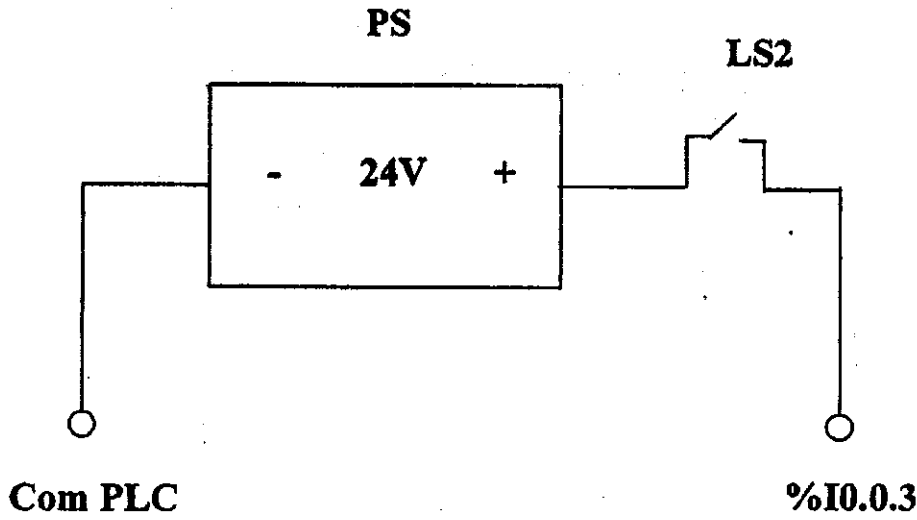
٢-١ توصيل مفتاح الفصل Connection of stop switch :-



٣-١ توصيل المفتاح الحدى Connection of Limit Switch LS1 :-



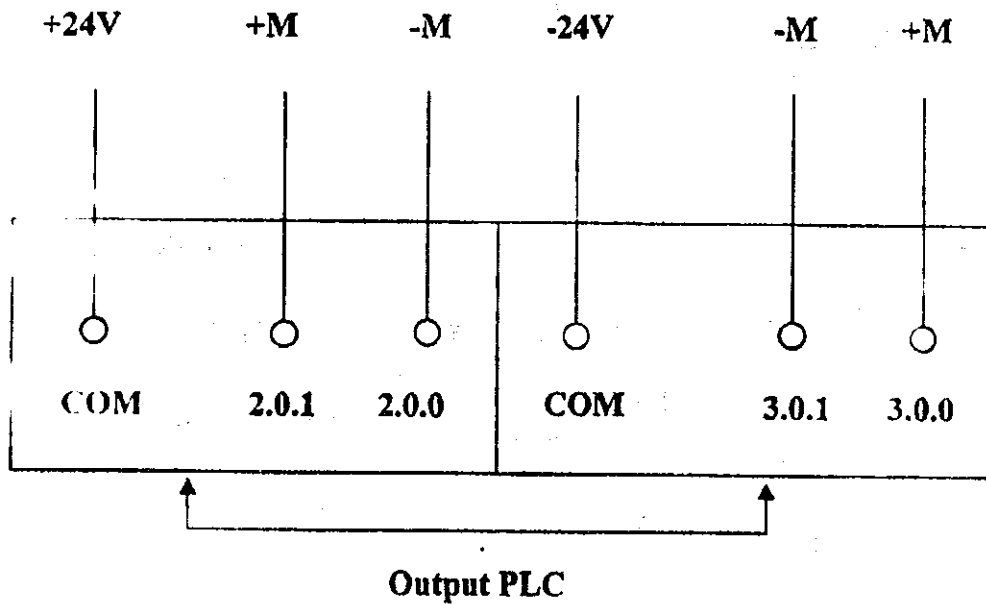
٤-١ توصيل المفتاح الحدي LS2 -: Connection of Limit switch LS2



٥-١ توصيل الخرج PLC -: Connection of Output PLC

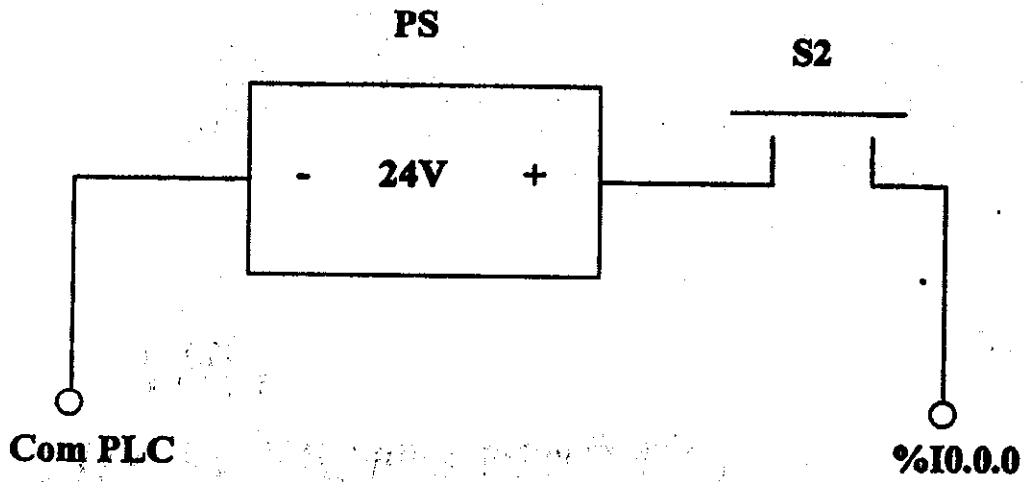
يتم توصيل ± 24 فولت من مصدر التغذية

يتم توصيل $\pm M$ من اطراف الموتور

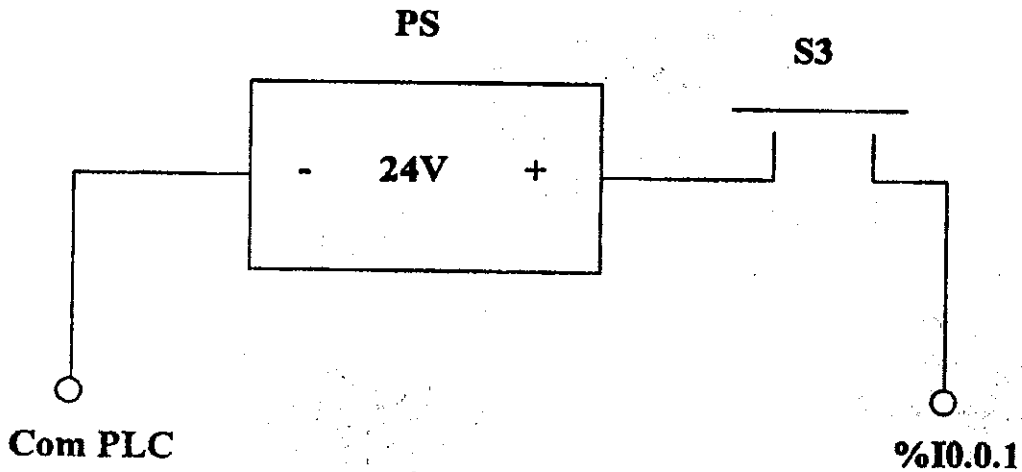


٢- توصيل موتور التيار المستمر :- Connection of DC Motor

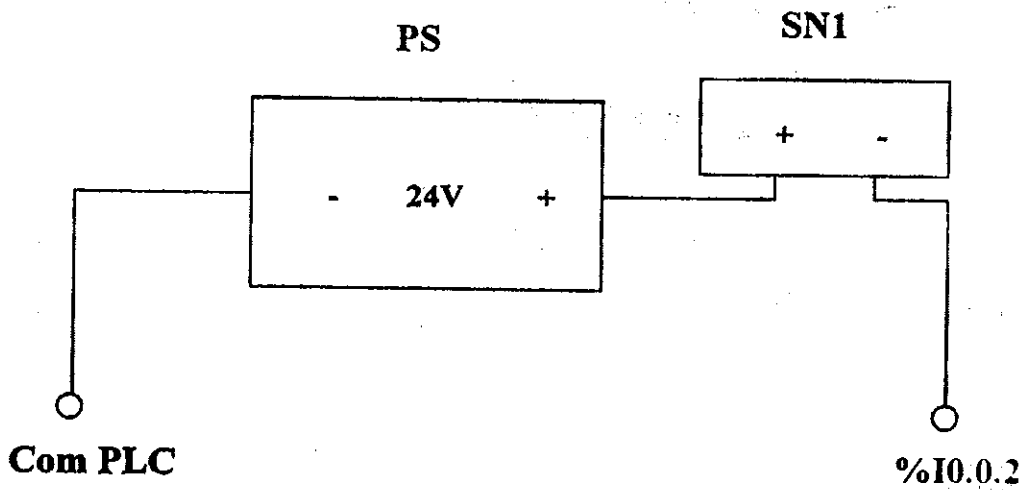
١-٢ توصيل مفتاح التشغيل :- Connection of start switch



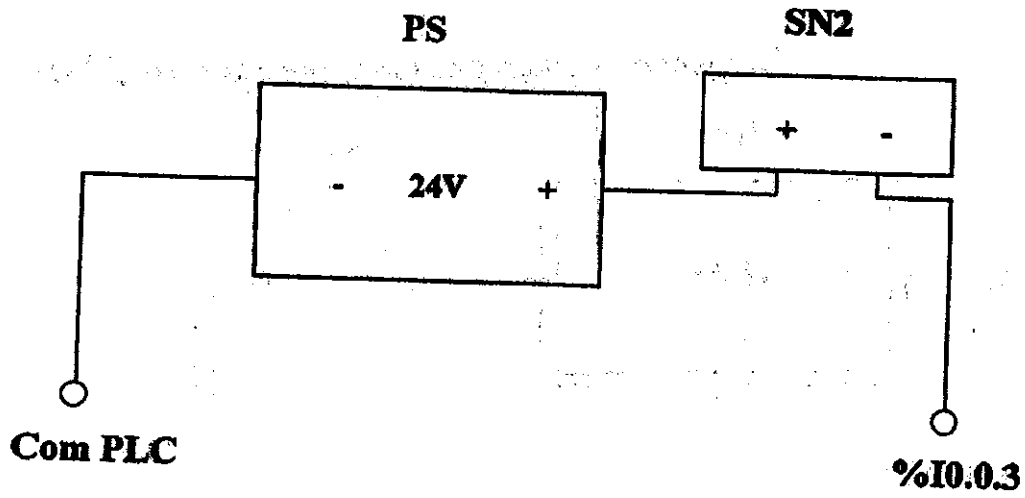
٢-٢ توصيل مفتاح الفصل :- Connection of stop switch



٣-٢ توصيل الحساس ١ :- Connection of Sensor 1

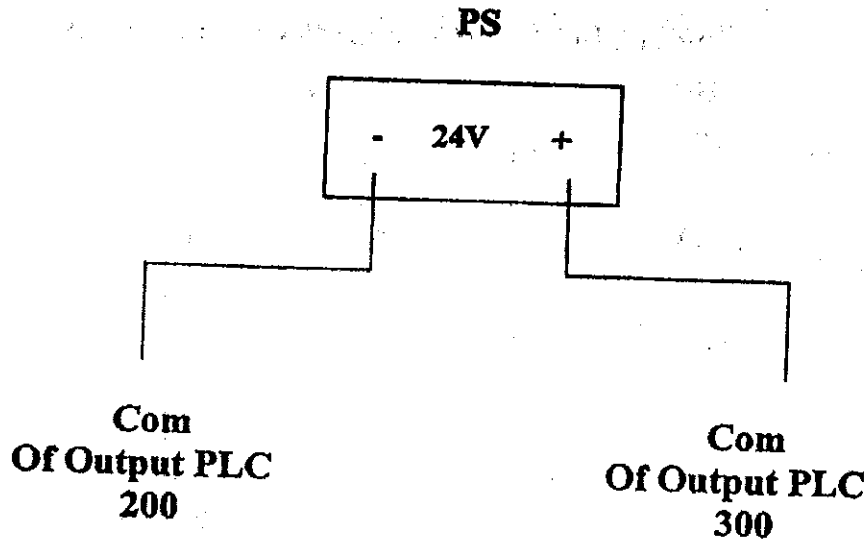


٢-٤ توصيل الحساس ٢ :- Connection of Sensor 2

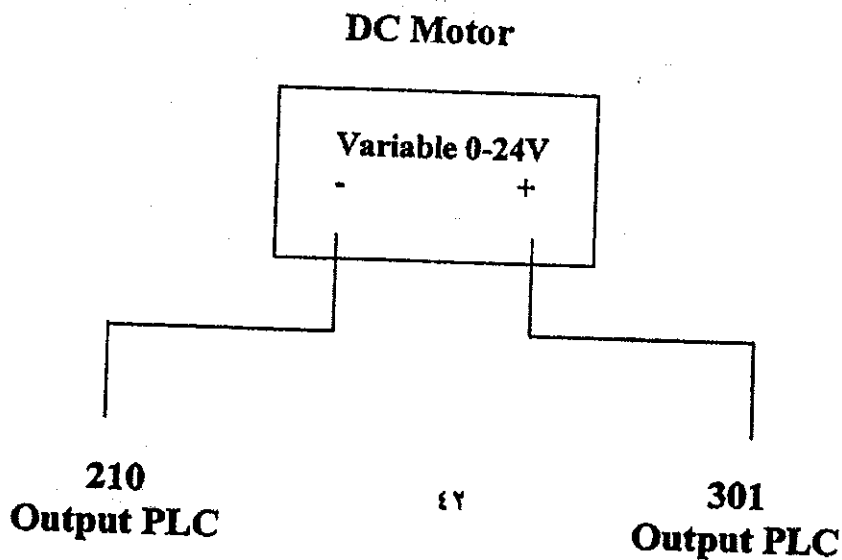


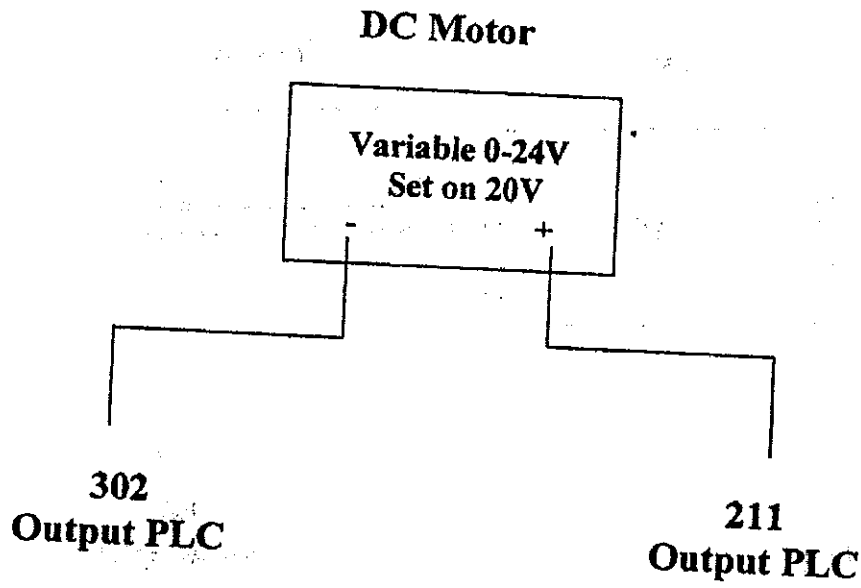
٢-٥ توصيل الخرج PLC :- Connection of Output PLC

٢-٥-١

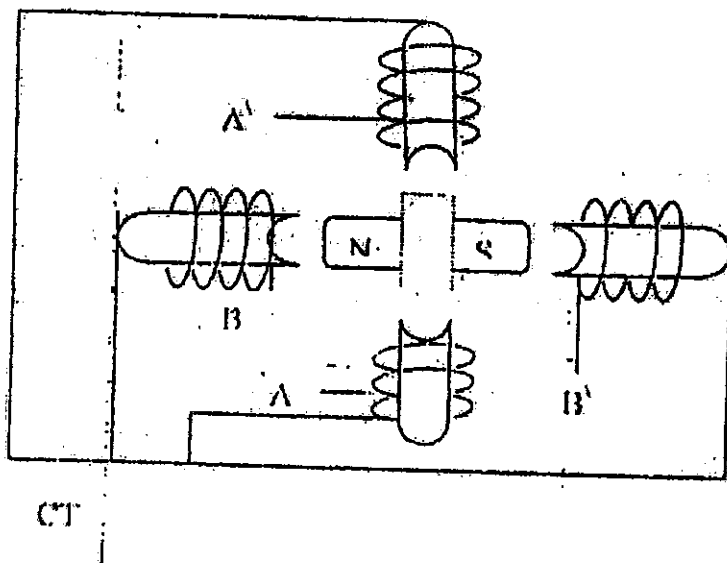


٢-٥-٢

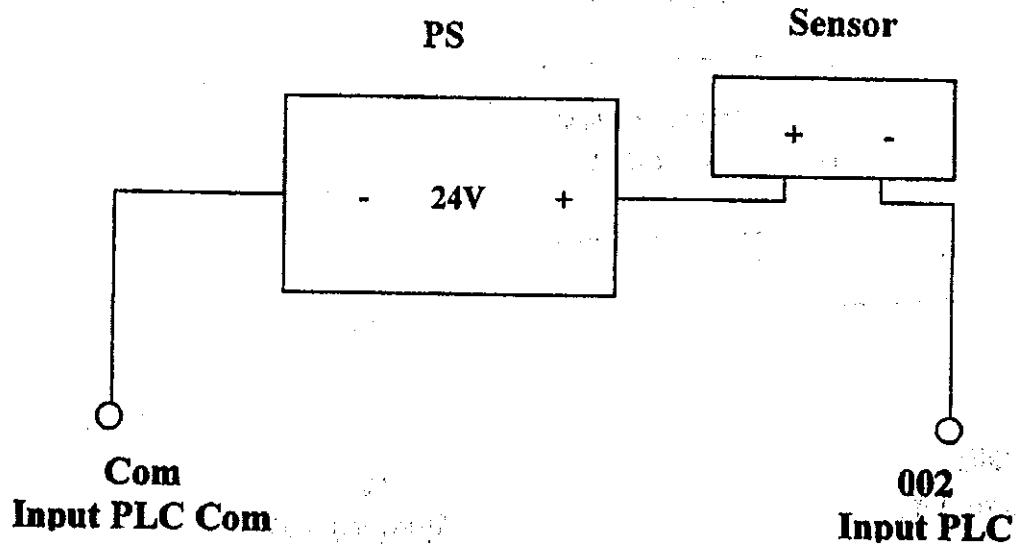




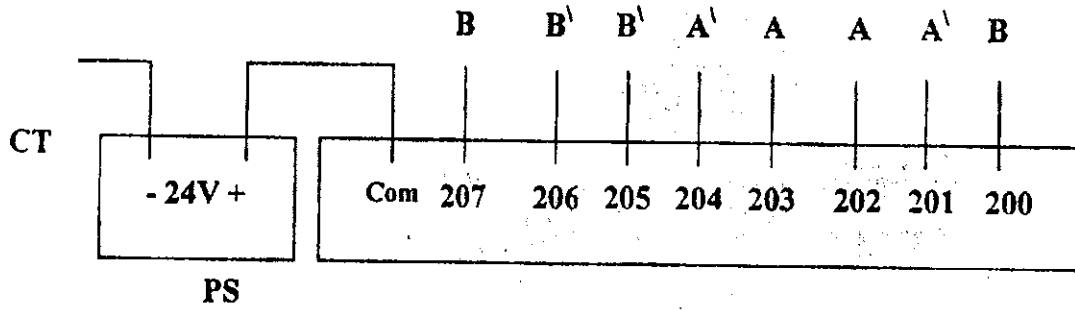
٢- توصيل Stepper Motor :-



۱-۳ توصیل دخل PLC :-

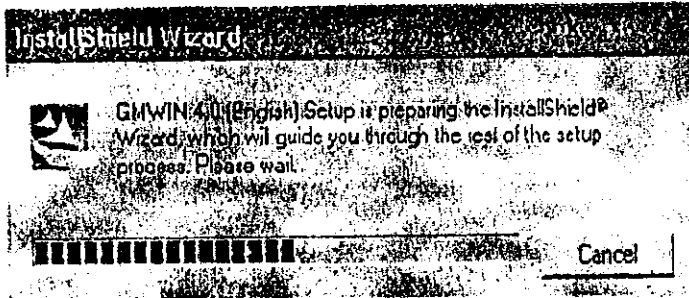
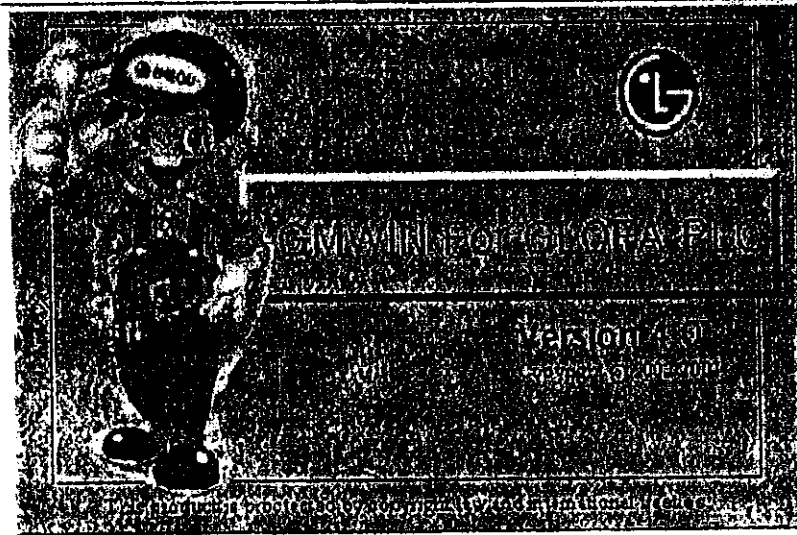


۲-۳ توصیل خرج PLC :-

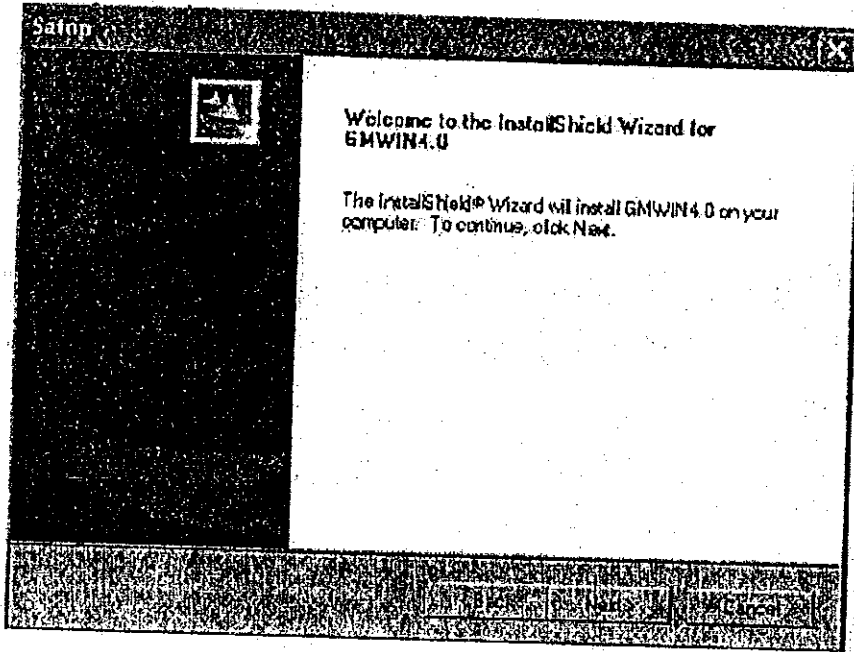


تحميل برنامج GMWIN :-

- تحميل برنامج GMWIN يتم عمل Double click على ايقونة GMWIN4 من على سطح المكتب (Desk top)
- فتظهر الشاشة التالية وتبدأ عملية التحميل



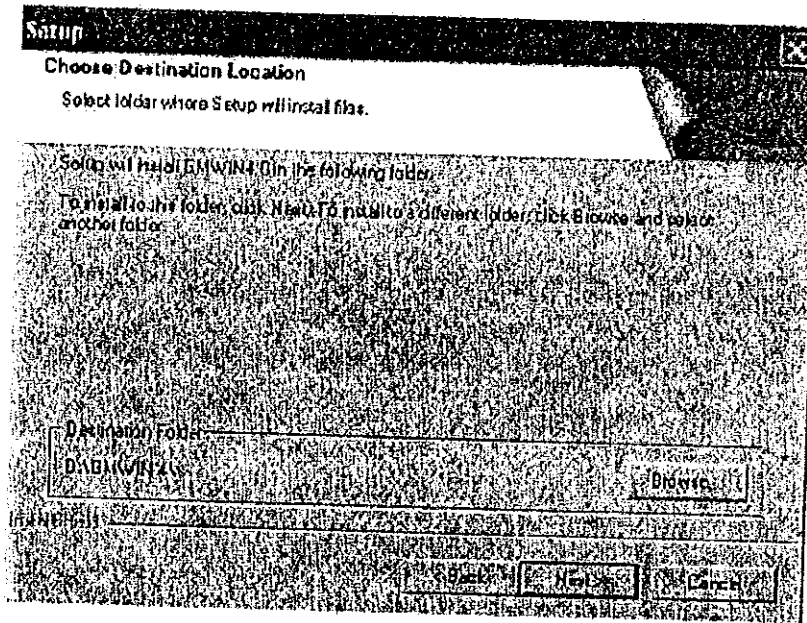
- ثم يظهر المربع الحوارى وبه رسالة ترحيب



- انقر فوق Next لتنتقل للشاشة التالية :-

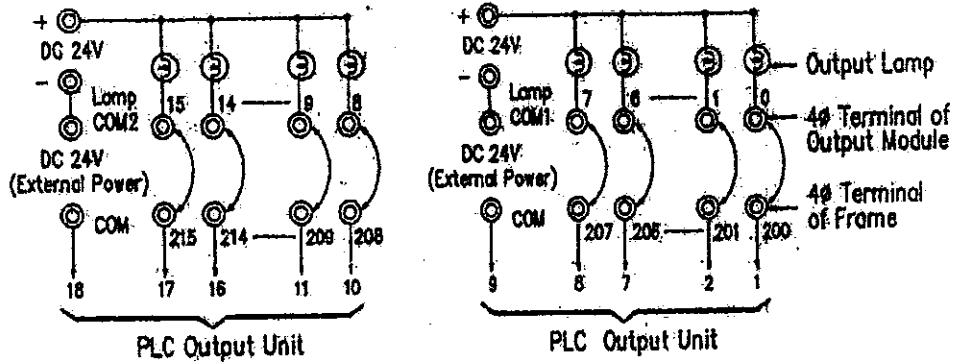
- وتبين الشاشة التالية مسار التحميل ولتغيير المسار يتم النقر على Browse

- ولإلغاء عملية التحميل يتم النقر على Cancel

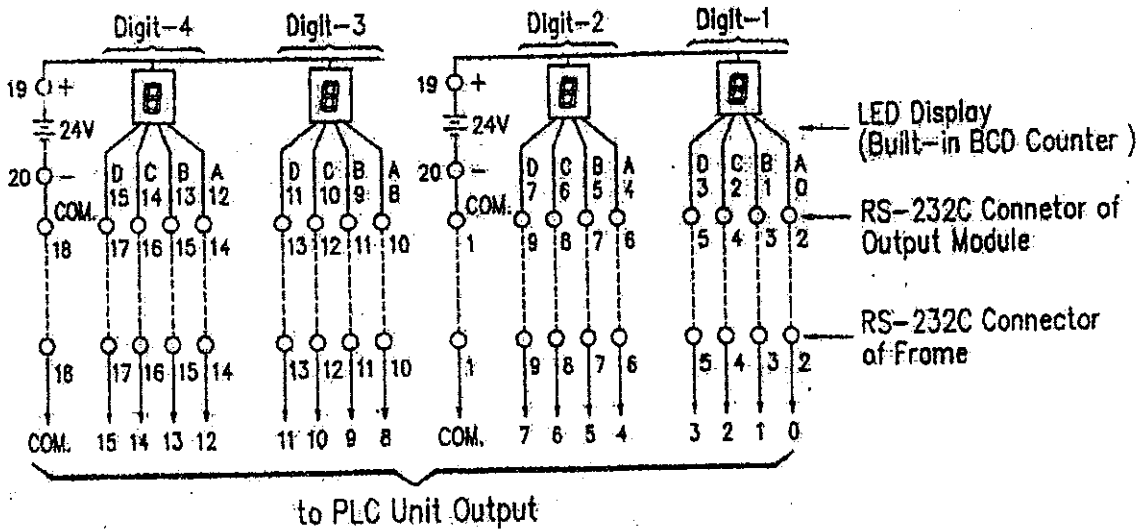


٢-٢-٢ وحدة الاخراج :-

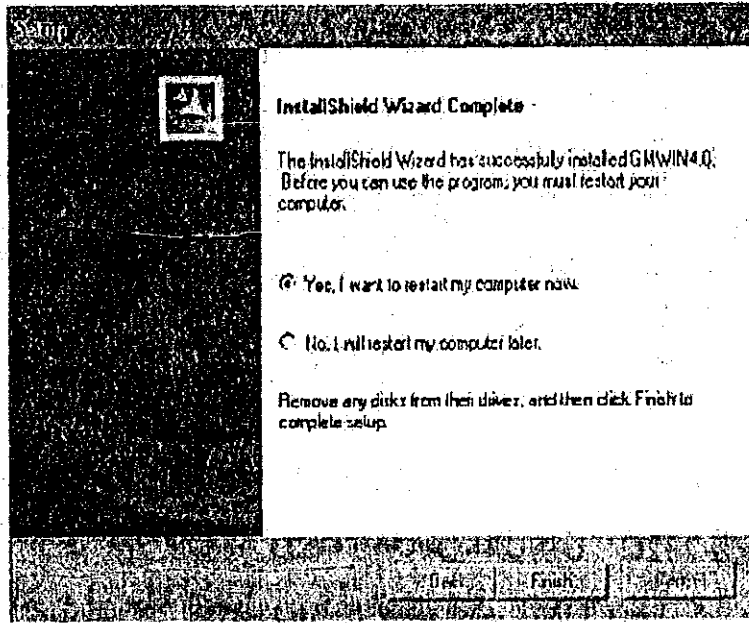
تتكون وحدة الاخراج (OM-4260-3) من ١٦ لمبة بيان الخرج (0-15) و ٢ لمبة كخرج خاص



ووحدة رقمية تتكون من ٤ بيانات للعرض الرقمي حيث ينشطوا في حالة وجود خرج على وحدة التحكم المنطقي القابلة للبرمجة ووحدة ادخال من خلال كابل RS-232C ومجموعة لمبات بيان لعرض الخرج في حالة التحميل ويوضح الشكل التالي COM1 يعمل كطرف مشترك للمبات البيان (0-7) وكذلك COM2 يعمل كطرف مشترك للمبات البيان (8-15) وكل هذه المخارج للمبات في وحدة الخرج (OM-4260-3) وهي تغذى ب ٢٤ فولت مستمر يوضح الشكل التالي طرف COM للخروج الرقمي BCD من (8-15)

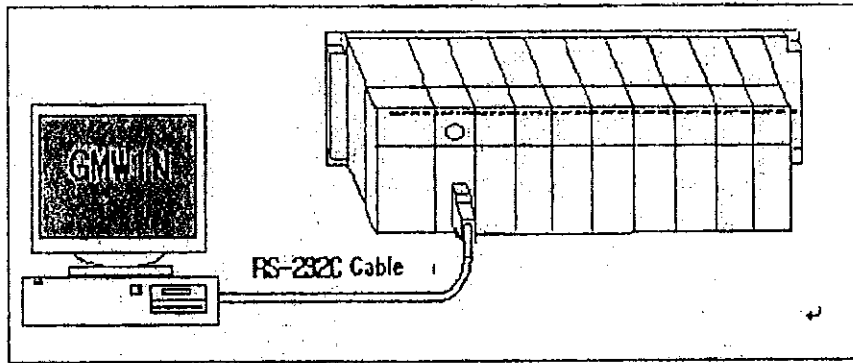


- وبانتهاء عملية التحميل يجب اعادة تشغيل الجهاز و عليك تحديد اعادة تشغيل الجهاز الان او فيما بعد من خلال الشاشة التالية :-



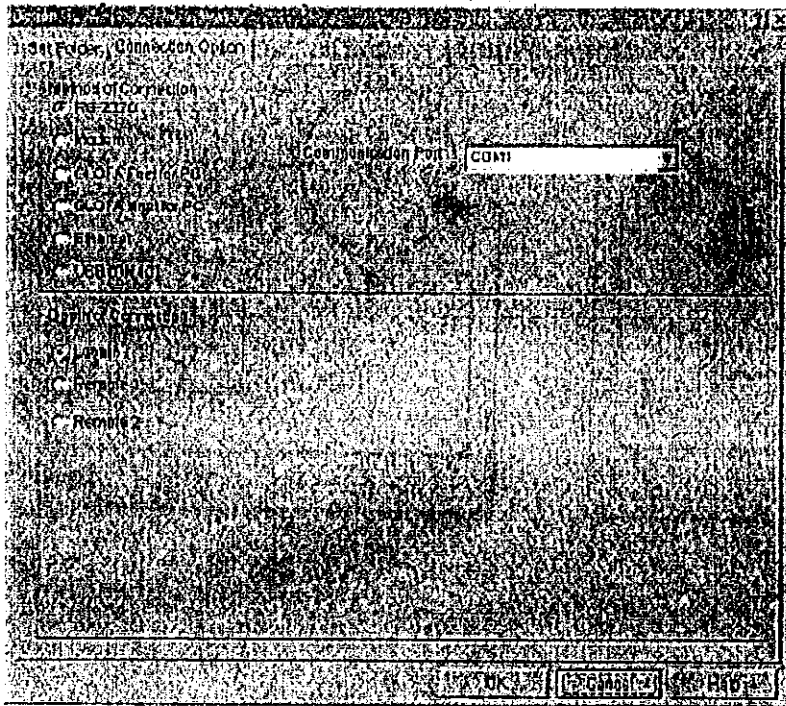
توصيل جهاز ال PLC بالحاسب الالى :-

- يتم التوصيل باستخدام كابل RS232C

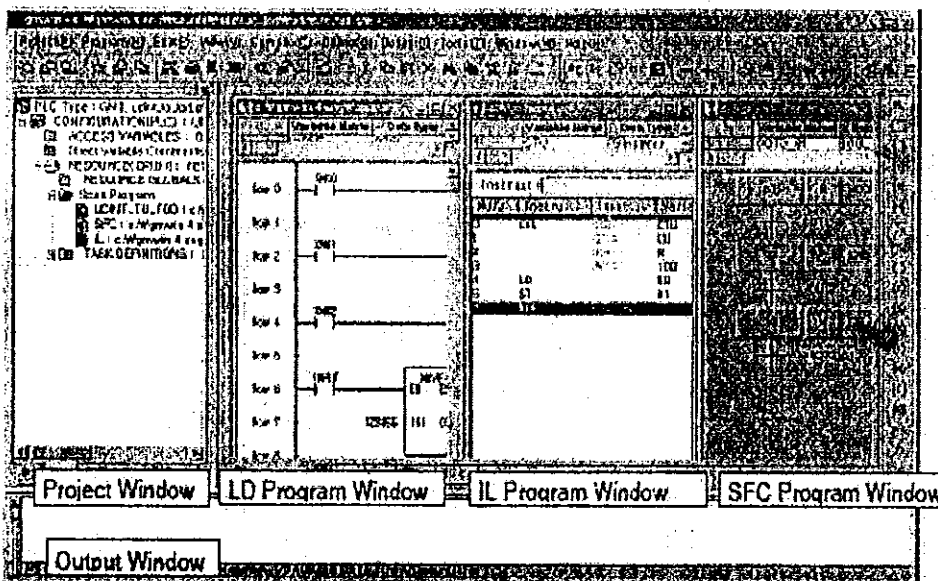


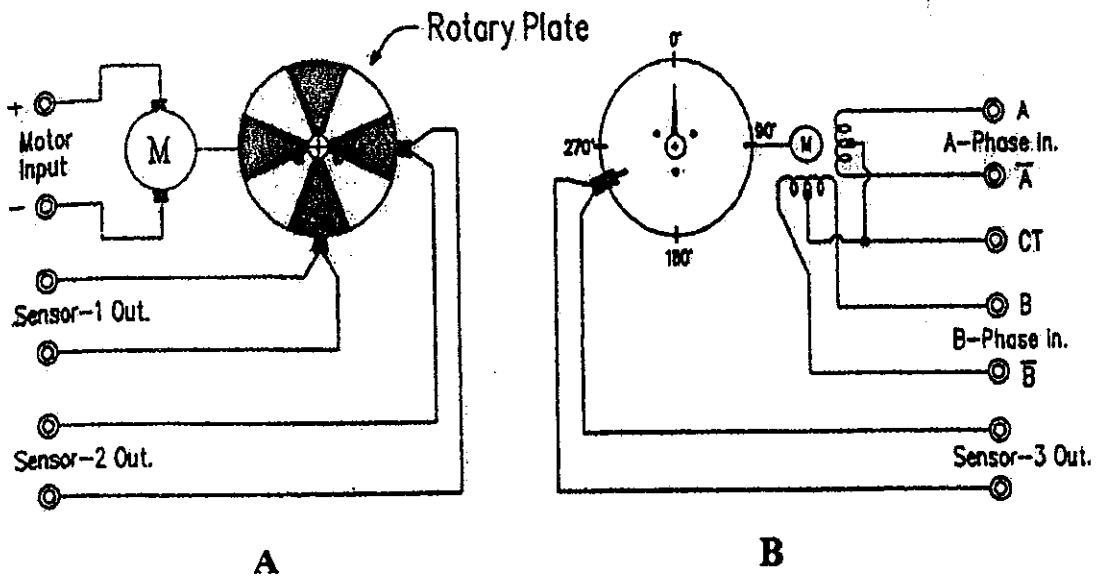
وفي الشاشة التالية :-

- يتم اختيار RS232C من Method of connections
- يتم اختيار Local من Depth of Connections
- يتم اختيار COM1 من Communication Port

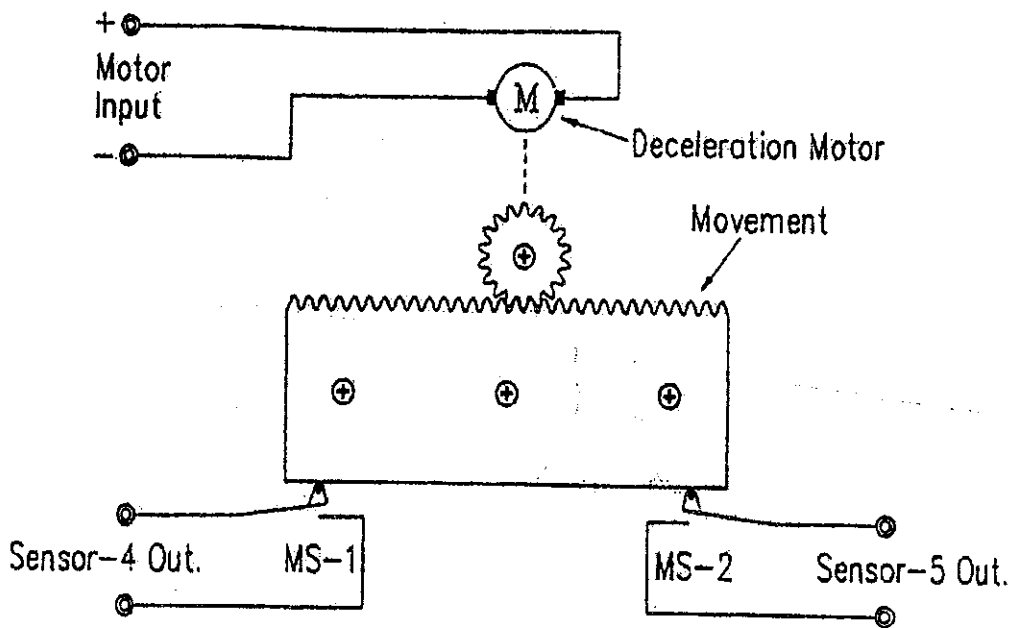


شكل شاشة البرنامج :-





يوضح الشكل التالي الحركة الخطية في وحدة التحكم في الموضع وفيها يستخدم موتور مستمر و ٢ مفتاح حدى لتحديد وضع ايقاف الموتور فى اليمين واليسار



M Area Edit	Edits M area or saves it.
Preview	Shows the screen to be printed in advance.
Print Project	Prints the items of the project
Print Program	Sets contents of the actuated program.
Printer Setup	Sets printer option.
Option	Sets GMWIN related option.
Previous project list	Opens the project worked in the previous time.
Exit	Finishes GMWIN.

٢- قائمة Program :-

Command	Description
New program Ctrl+N	Creates a program for the first time.
Open Ctrl+O	Opens the existing program.
Save Ctrl+S	Saves the program.
Save as	Saves the program as another name.
Close	Closes the program.
Close all	Closes all program.
Properties	Replace the program properties.
Local variables	Edits the variable.
In/Out variables	In case of function/function block, it edits I/O variable.
Previous program list	Opens the program worked in the previous time.

وفي حالة SFC يتم اضافة :-

Command	Description
Action list	In case of SFC, it shows action list.
Transition list	In case of SFC, it shows transition list.
Properties	In case of SFC, it designates the properties.

-: Edit قائمة

Command	Description
Undo Ctrl+Z	Cancels to edit on the program edit window and return to the forgoing status.
Redo Ctrl+Y	Restores the edit-canceled action again.
Cut Ctrl+X	Delete the drawn block and copy it to the clipboard.
Copy Ctrl+C	Draw the block and copy it to the clipboard.
Paste Ctrl+V	Copy the drawn block from clipboard to the edit window.
Delete Del	Delete the drawn block.
Find Ctrl+F	Finds the desired character.
Replace Ctrl+H	Finds the desired character and replace it with new one.
Replace Direct Variables	Replaces the desired direct variables.
Find next Ctrl+F3	Run repeatedly the previously executed 'Find'.
Go	Moves the cursor to the desired row.
Find in files	Finds the character from all file of the project or the desired path.
Toolbox	Uses the edit tool for each program.

وفي حالة LD يضاف :-

Command	Description
Delete line Ctrl+D	Deletes one line.
Insert line Ctrl+L	Inserts one line.
Insert cell Ctrl+I	Inserts one cell.

وفي حالة IL :-

Command	Description
Function F2	Function insert
Function block F3	Function block insert
Label F4	Label insert
Operator F5	Operator insert

وفي حالة SFC :-

Command	Description
Step F2	Inserts step/transition.
Branch F3	Inserts the parallel or selection branch.
Action/transition F4	Inserts the action or transition.
Label F5	Inserts the label.
Jump F6	Inserts the jump.
Zoom F7	Enters into the action/transition and edits the program.

:- قائمة View :-

Command	Description
Toolbar	The user defines the toolbox.
Status bar	Shows or hides the status line.
Full screen	Enlarges the scope to indicate the program window to the overall screen.
Project	Shows or hides the project window.
Output	Shows or hides the result window.
Variable monitor	Shows or hides the variable monitor window.
I/O monitor	Shows or hides I/O monitor window.
Link parameter	Shows or hides link parameter window.
Zoom	Enlarges or reduces the screen.
Show Memory/ Comments	Shows or hides the variable comments.
Properties	Shows the registration information of the currently selected items.
Monitor Array.	Selects array no. of the variable declared as array.

وفي حالة LD :-

Command	Description
Zoom	Enlarges or reduces the LD screen.
Show Memory/ Comments	Shows or hides the memory of variable and comments..

وفي حالة SFC :-

Command	Description
Zoom	Enlarge or reduce the SFC screen.
Comments	Shows or hides the variable comments.
Action	Shows or hides the action.

٥- قائمة Compile :-

Command	Description
Compile	Compiles the program.
Make	Compiles the program that is not compiled from the programs belonging to the project and then makes the PLC execution file.
Build All	Compiles all programs belonging to the project and then makes the PLC execution file.
Memory Reference	Shows the used global variable or direct variable.
Show Used I/O	Shows I/O use status table of direct variable.
Check Double Coil	Shows the used double coil.
Previous Message	Moves to the previous message position.
Next Message	Moves to the next message position.

Command		Description
Connect+Write+Run+Monitor On (run) Ctrl+R		Connects the PLC designated in the option and writes the program prepared by the user to the PLC and then converts the mode and starts to monitor.
Connect		Connects GMWIN and PLC designated in the option.
Disconnect		Disconnect the connection of GMWIN and PLC.
Read		Reads PLC data.
Write		Writes GMWIN program to PLC.
Monitor On/ Off		Starts/finishes program monitoring.
PLC Mode	Run	Converts PLC mode. Converts CPU to communicate in GM1.
	Stop	
	Sleep	
	Debug	
	Master convert	
Reset	Data Clear	Clears PLC data as "0".
	Reset	Resets PLC.
	Overall Reset	
Flash memory	Read	Reads flash memory type information installed in CPU or writes data to flash memory.
	Write	
	Mode	
PLC Info	System	Shows PLC information.
	Error/ Warning	
	History	
	I/O Module Fault	
	Base Units	
I/O Modules	I/O info	Shows/writes PLC I/O configuration status.
	I/O synchronization	Matches PLC I/O configuration with project & PLC.
I/O Forcing	Input	Sets forced I/O value/execution allowance.
	Output	
Network	Link Enable	Shows link module type, installed slot, station no.
	Info	Shows network information.
	Mnet parameter	Inputs Mnet parameter.

	Comm Info	Shows sending/receiving information.
Online Edit	Start	Starts to edit in the run.
	Write	Writes the edit contents in the run.
	Cancel	Cancels to edit in the run.
	FSM	Sets the data for fault of F-net slave module.
	I/O Skip	Sets I/O to skip.
	Fault Mask	Sets failure mask.
	Initialize Special Module	Initializes special module.

٧- قائمة Debug :-

Command	Description
Begin Debug	Converts to the debug mode and starts/finishes the debug.
Go Ctrl+F9	Runs to the break point
Step over Ctrl+F8	Runs by one step.
Step in	Debugs function/function block.
Step out	Step out the current block when debugging function/function block.
Pause	Stops running.
Run to Cursor Ctrl+F2	Runs to the cursor position.
Insert/Remove Breakpoint Ctrl+F5	Sets or removes break point.
Breakpoint List/Condition	Shows the set break point list and sets break condition.
Task Enable	Allows the task conversion in the debug.

٨- قائمة Tool :-

Command	Description
Library manager	Edits library.
Start simulation	Starts simulator.
Data share	Shares monitor values with excel.

٩- قائمة Window :-

Command	Description
New window	Opens new window against current window.
Cascade	Configures several windows belonging to GMWIN in tiers.

Title Horizontally	Configures several windows belonging to GMWIN horizontally
Title Vertically	Configures several windows belonging to GMWIN vertically.
Arrange Icons	Arranges icons belonging to GMWIN.
Close all	Closes all windows belonging to GMWIN.

--: Help قائمة

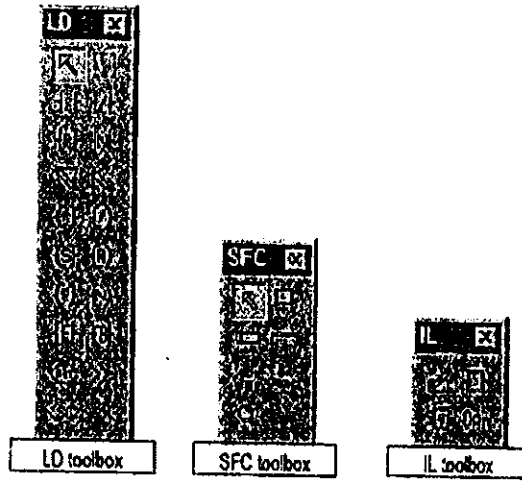
Command	Description
Contents	Opens GMWIN helpdesk.
Using Help	Opens how to use helpdesk.
LGIS Homepage	Connects to LG Industrial Systems homepage by internet.
About GMWIN	Displays GMWIN information.

١١- قائمة Tool Bar :-
 ويبين الجدول التالي شكل كل Tool وتوضيحها :-



Tool	Command	Tool	Command	Tool	Command
	New project		Connect+Write+Run Monitor On		Make
	Open		Connect		Library manager
	Save		Disconnect		Start Simulation
	New program		Write		Redo
	Open		Monitor On/Off		Find from files
	Save		Run		Go To
	Local variables		Stop		Title Vertically
	Undo		Pause		Close all
	Cut		Begin Debug		Project Window
	Copy		Go		Output Window
	Paste		Step over		Variable Monitor
	Delete		Step in		I/O Monitor
	Find		Step out		Zoom Out
	Replace		Pause		Zoom In
	Find Next		Run to Cursor		Print
	Compile		Insert/Remove Breakpoint		New Window
	Full screen		Write In Online Edit		Tiered configuration
	Previous Message		System		Title Horizontally
	Next Message		I/O information		PLC history
	Online Edit Start		Data share		

١٢- قائمة Toolbox :-

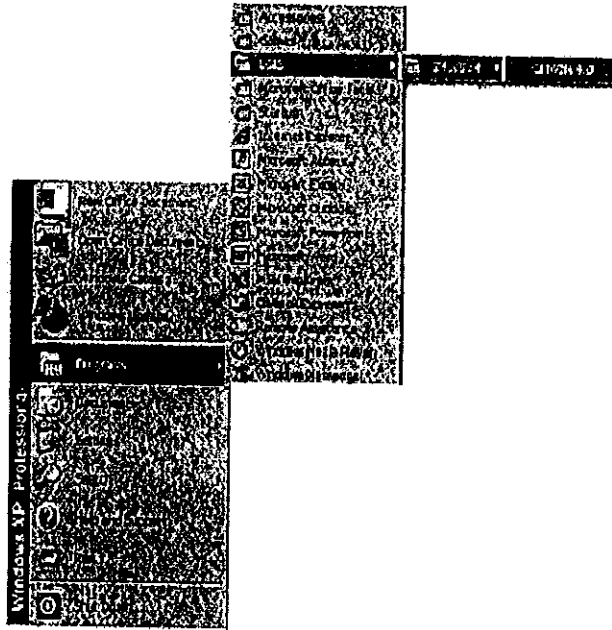


خطوات عمل برنامج :-

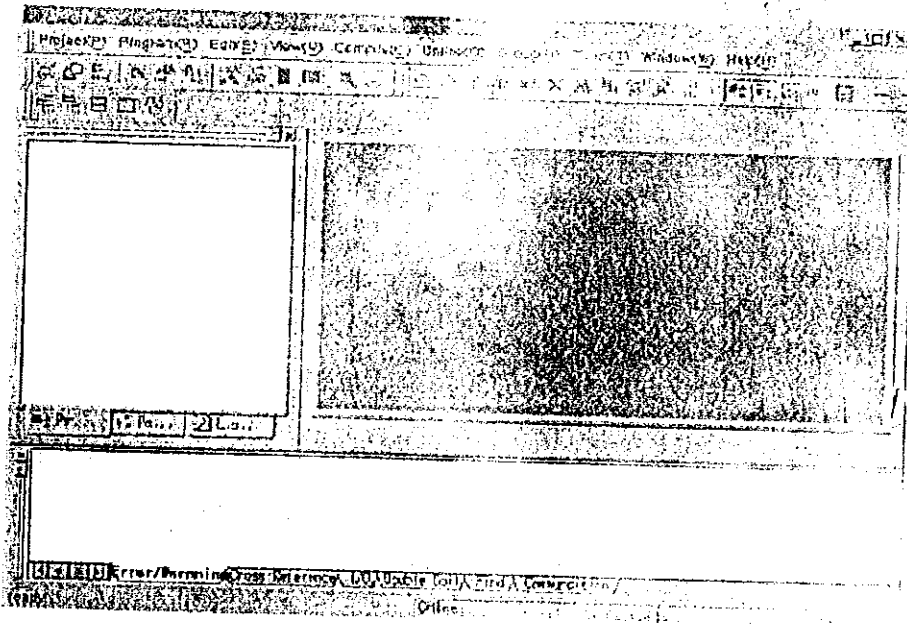
١- تشغيل GMWIN :-

اضغط على مفتاح Start من Windows

اختر Program ثم اختر GMWIN

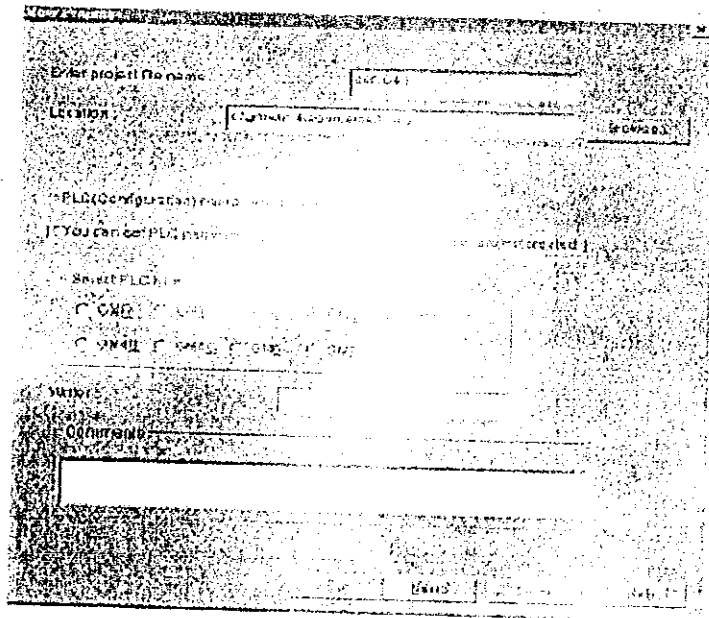


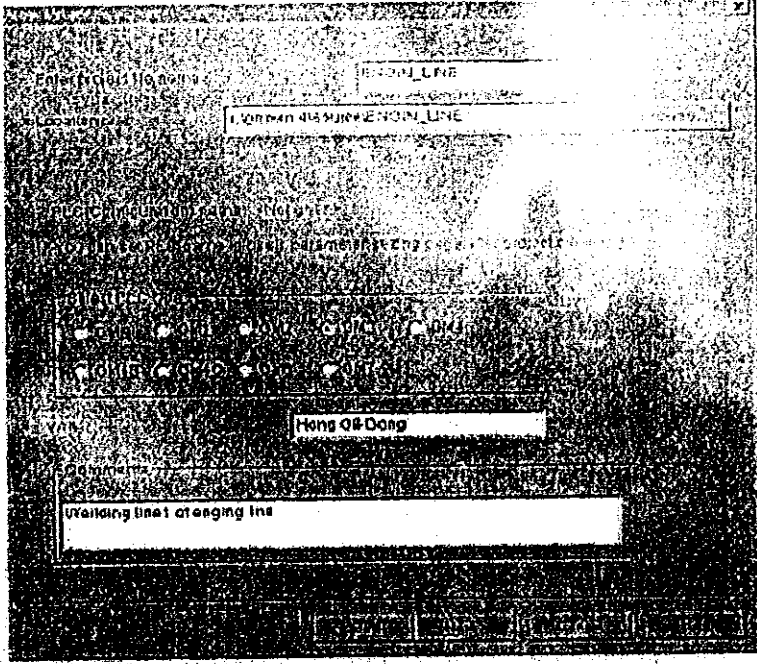
فتظهر الشاشة التالية :-



2- من مشروع Make Project :-

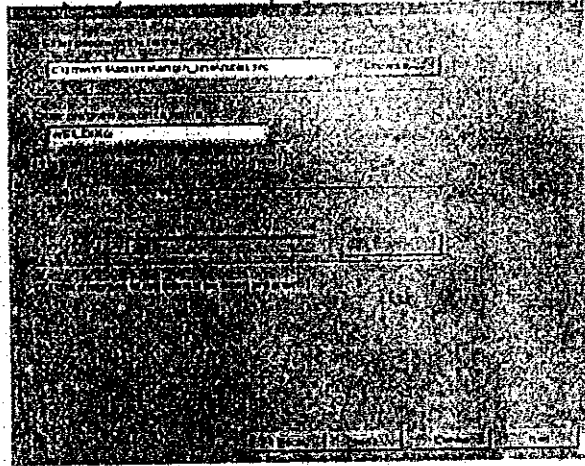
من قائمة Project فتظهر الشاشة التالية New Project





٣- إنشاء برنامج Make a Program :-

اضغط على Next للانتقال للشاشة التالية :-

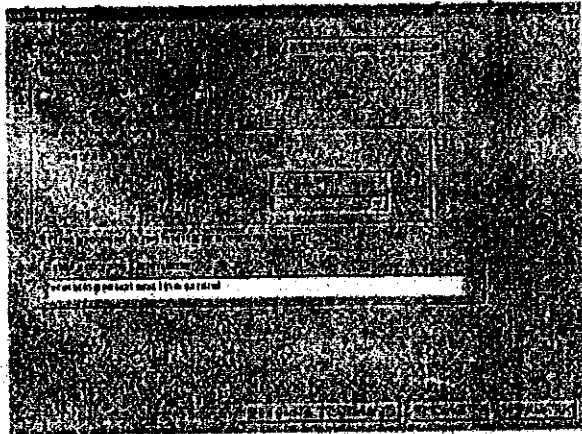


ادخل البيانات كما هو موضح بالشاشة التالية وهي :-

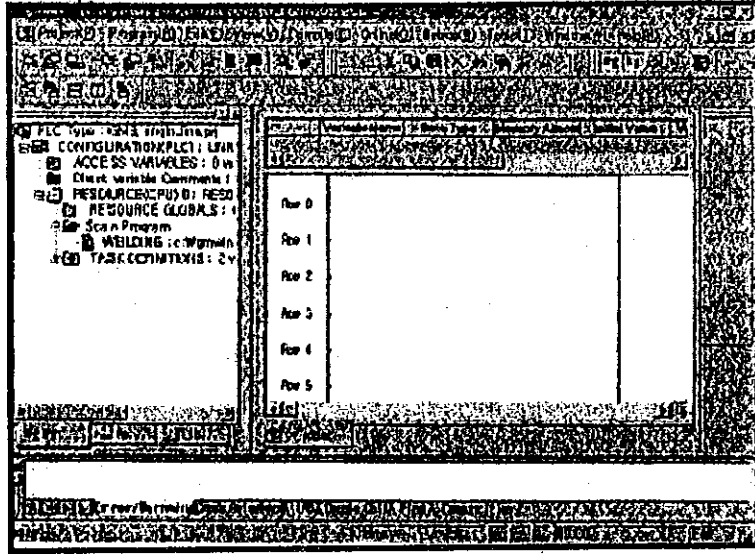
اختر لغة البرمجة

اكتب التعليق comment


ثم اضغط Finish

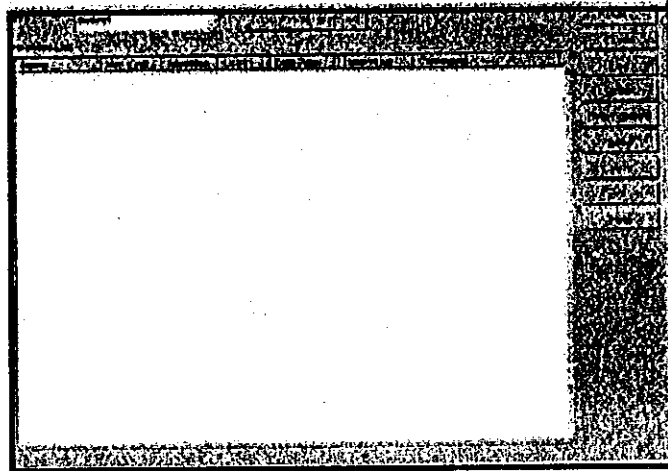


فتظهر الشاشة التالية :-

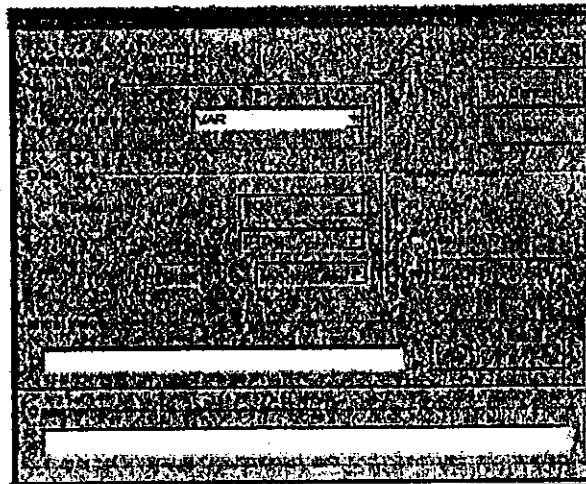


٤- كتابة برنامج Programming :-

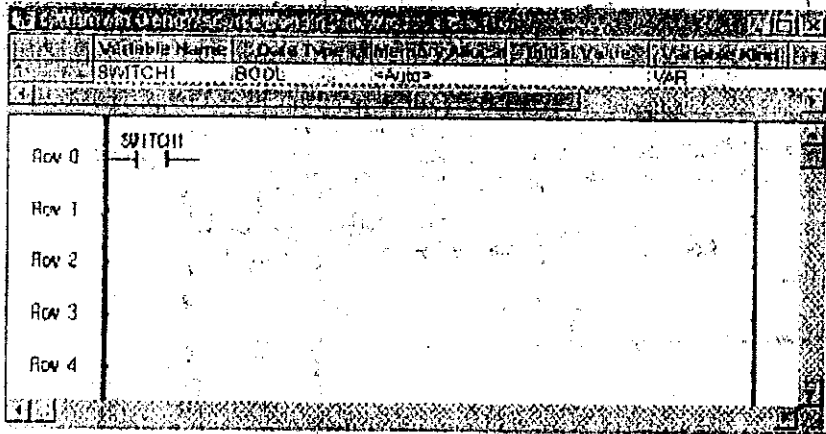
اختر  من صندوق الادوات ثم اضغط بالماوس على الصف رقم ٠ بشاشة LD



وعند وجود متغير Variable ادخل اسم المتغير ثم اضغط OK

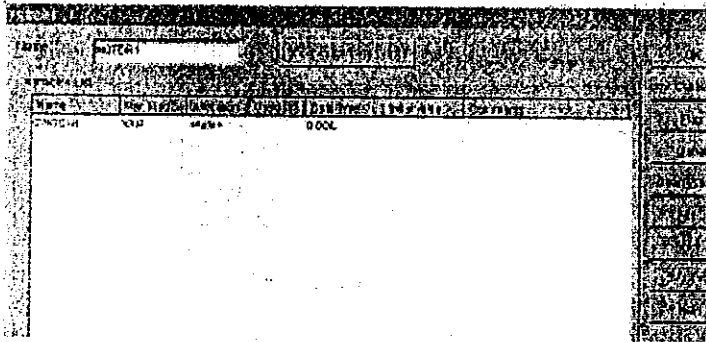


اختر نوع المتغير ثم اضغط OK

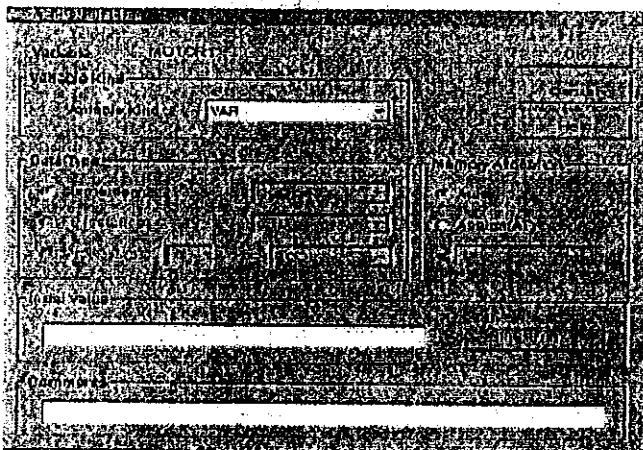


اختر من صندوق الادوات toolbox

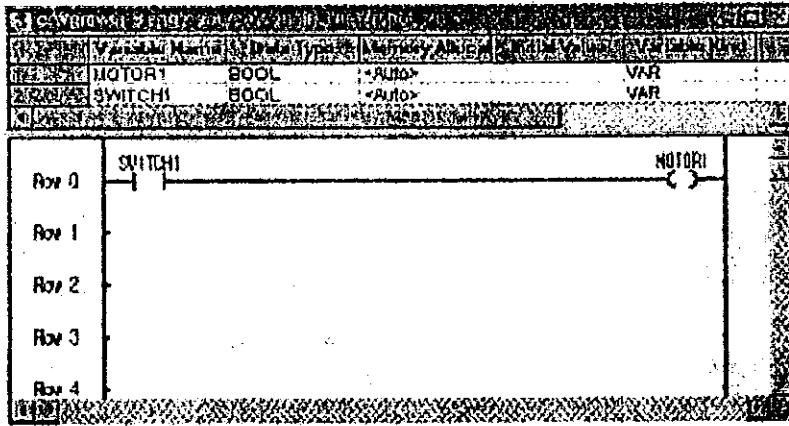
ثم اضغط بالماوس بجانب



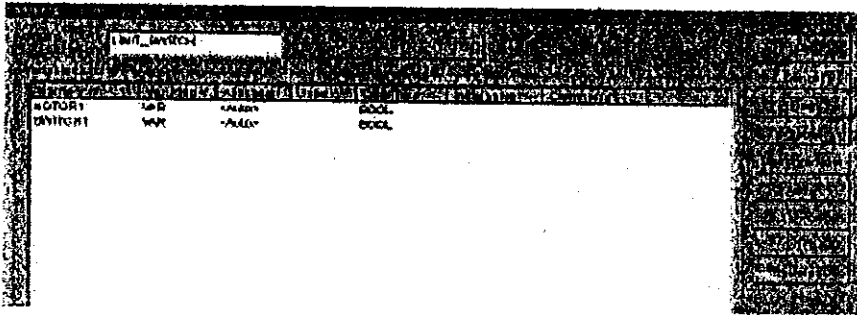
ادخل اسم المتغير (motor1) ثم اضغط OK



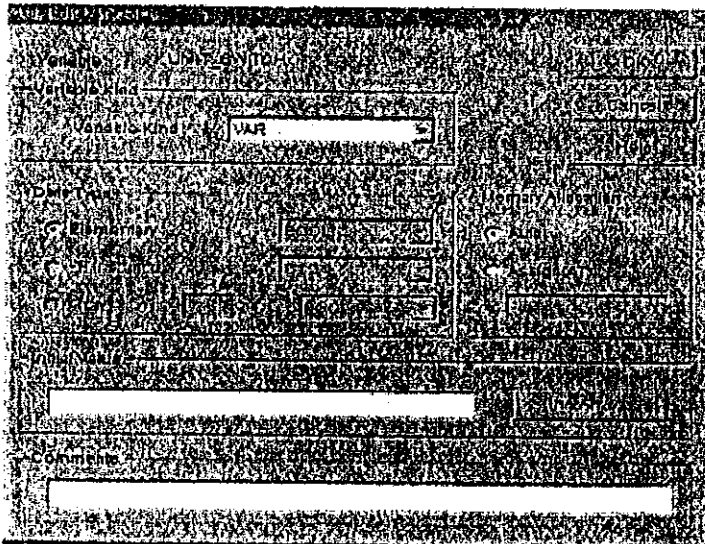
بعد اختيار نوع المتغير اضغط Ok



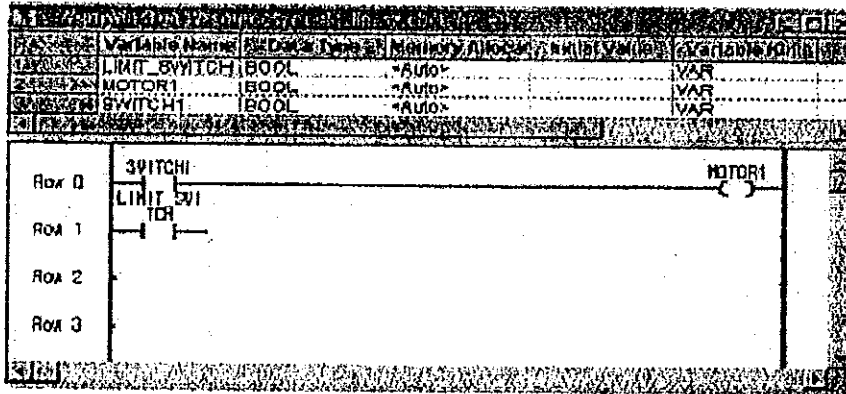
اختر ثم اضغط بالماوس على الصف رقم 1 بشاشة LD



بعد ادخال اسم المتغير (limit switch) اضغط OK



بعد اختيار نوع المتغير اضغط OK

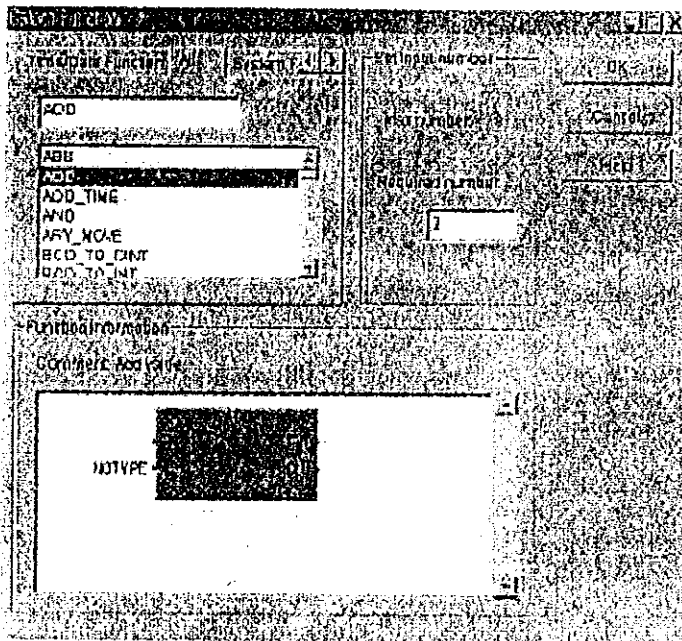


٥- عمل وظيفة Make function :-

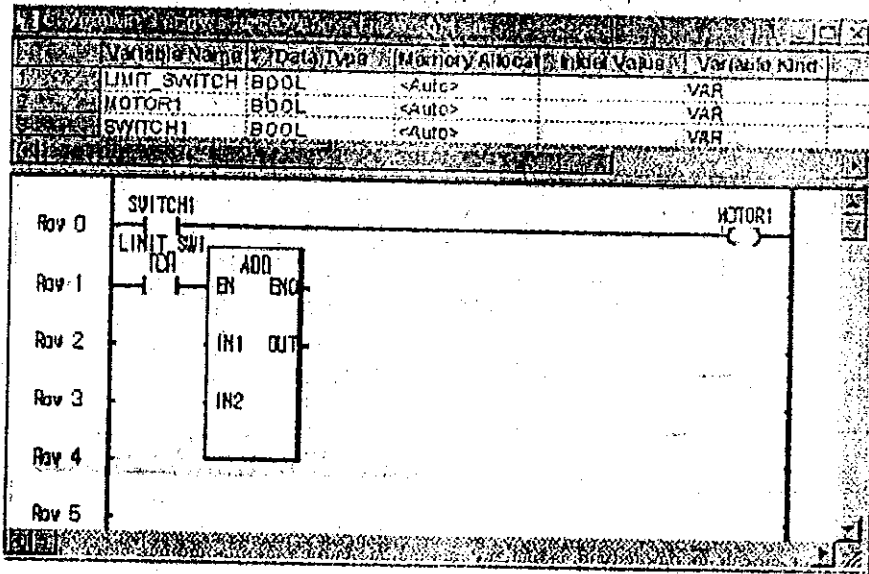


اختر

اضغط بالماوس على Row1 , Column2 بشاشة LD



ثم اكتب القيمة الحسابية ADD ثم ادخل رقم ٢ ثم اضغط OK

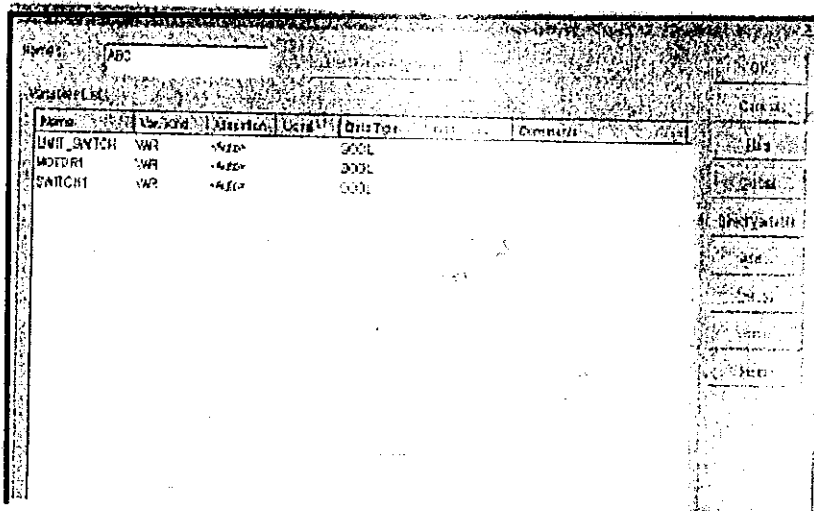


متغير Input Variable :-

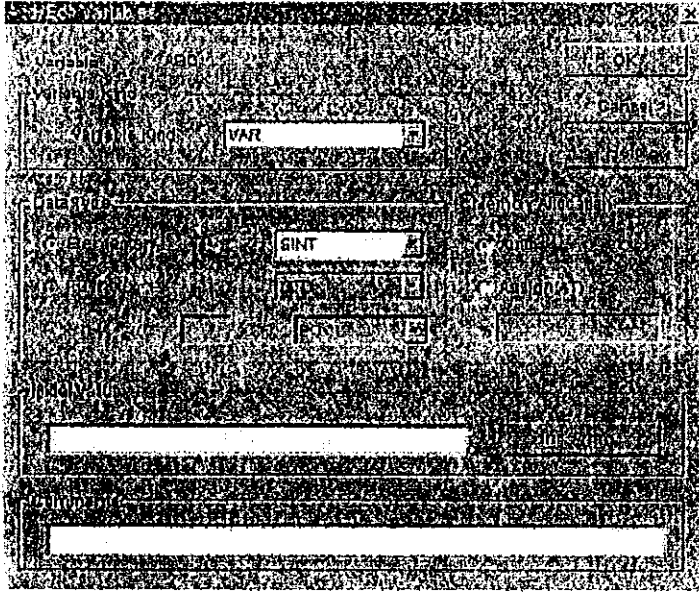
Double على IN1 اى المكان المجدد ب (Row2 , Column1)

عملية ADD

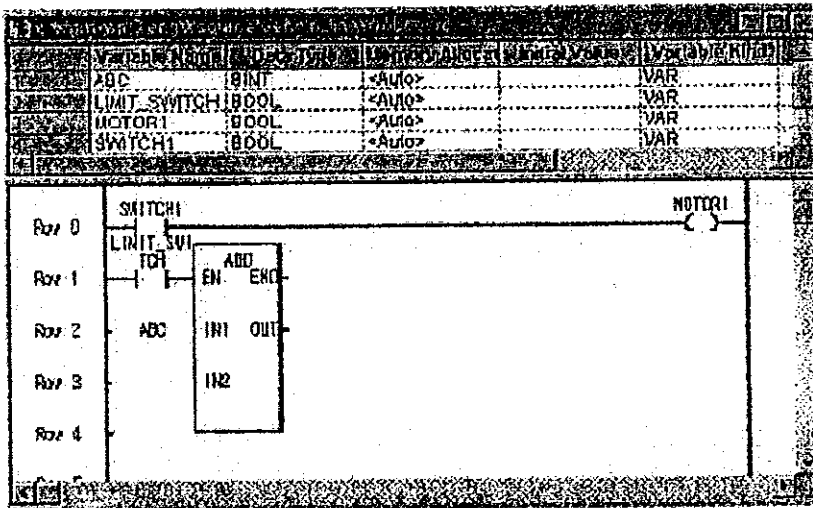
ب المتغير ABC



اضغط OK فيظهر المربع التالي :-

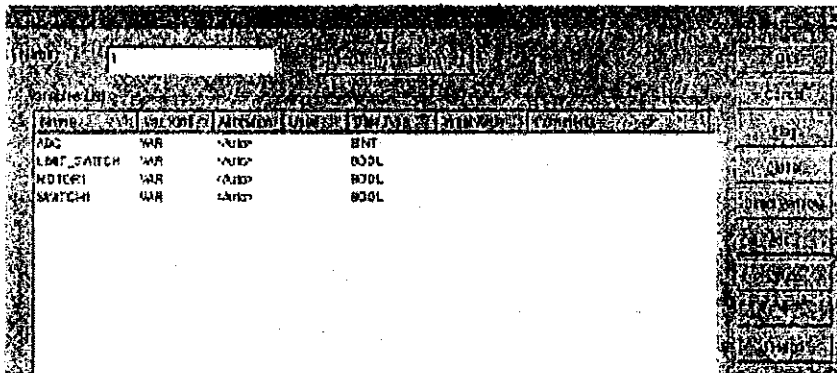


اضغط Ok فيكون المتغير ABC على الدخلى للعملية ADD

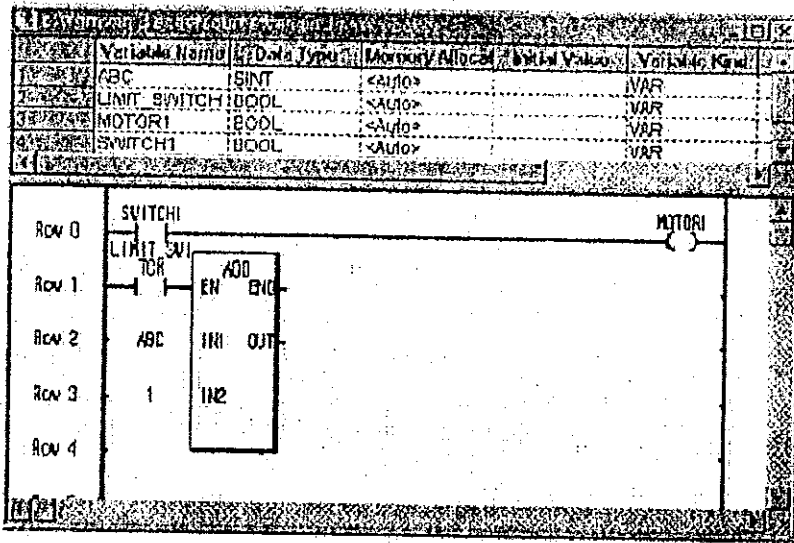


- Double Click على IN2 اى المكان المحدد ب (Row3 , Column1)

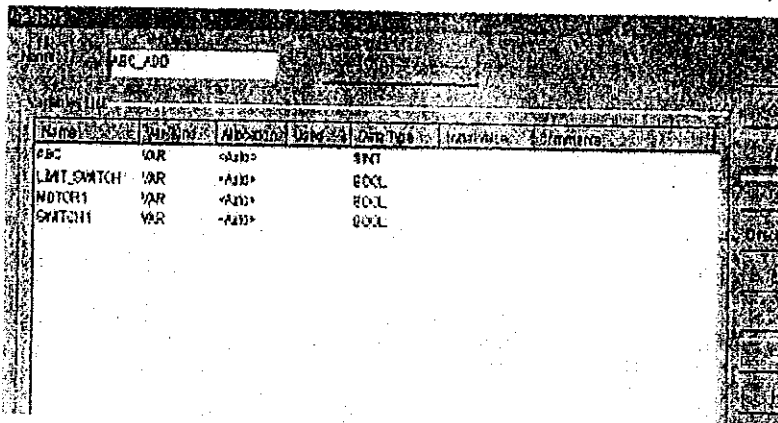
من العملية ADD



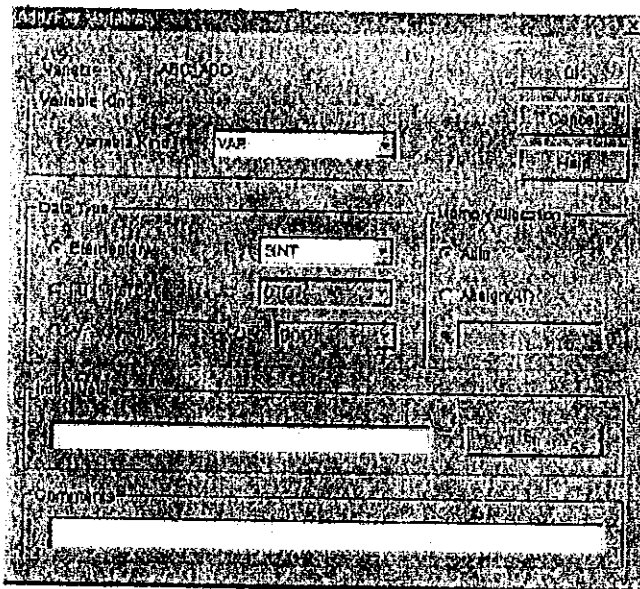
ادخل قيمة ثابتة (1) بالضغط على OK يكون (1) هو IN2 للعمليّة ADD



- Double Click على out اى المكان المحدد ب (Row3 , Column3) من العمليّة ADD

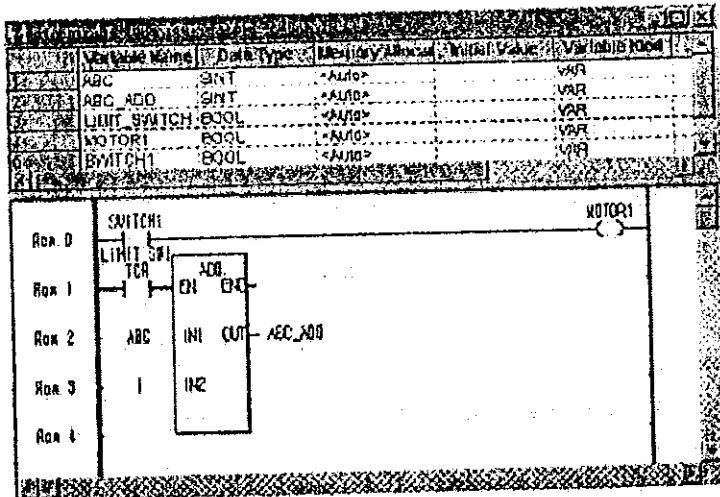


ادخل اسم المتغير (ABC_ADD) ثم اضغط OK



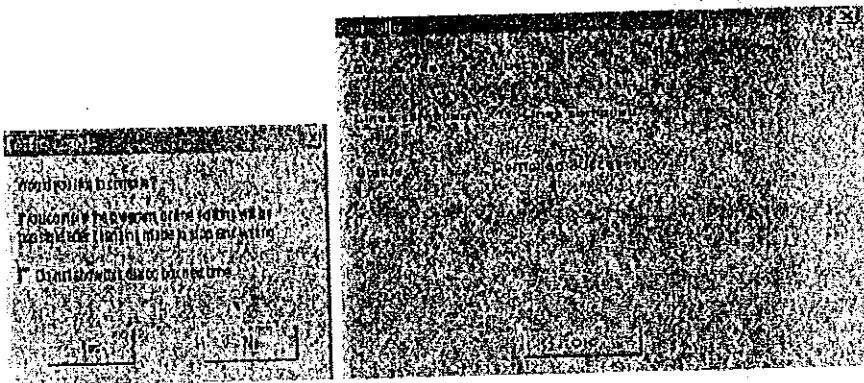
و عند اختيار نوع المتغير والضغط على OK يتم ادخال ABC_ADD الى out

العملية ADD

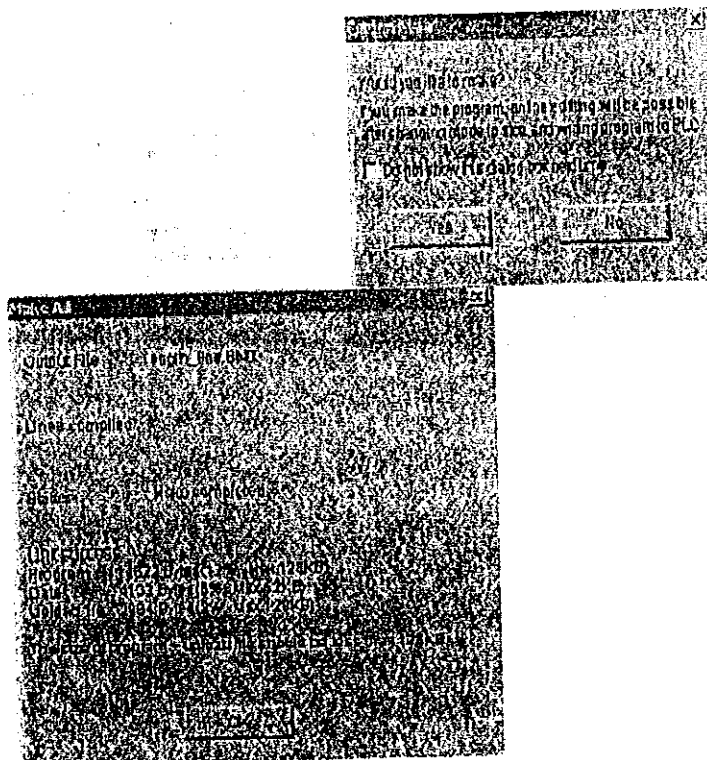


عمل Compile :-

اختر Compile من قائمة Compile



اختر Make من قائمة Compile



إذا لم تتمكن من تنفيذ البرنامج نتيجة لخطأ ما قم بتعديل البرنامج طبقاً لرسالة الخطأ ثم أعد الخطوة السابقة مرة أخرى

٨- نقل البرنامج الى PLC (Write Program) :-

- تأكد من توصيل جهاز ال PLC مع جهاز الحاسب الالى

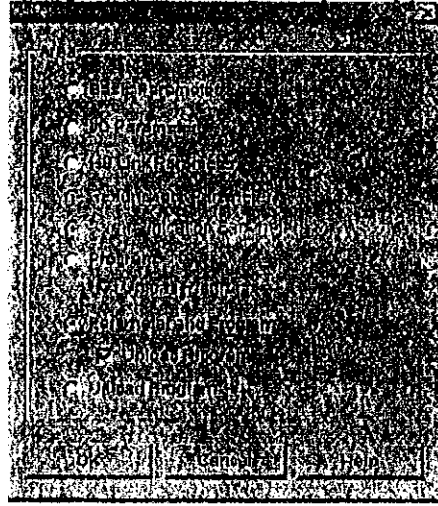
- تأكد من مفتاح النظام (key mode) على وضع Stop

- اختر Connect من قائمة Online

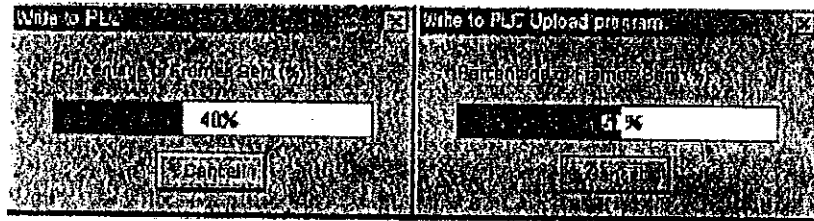
- إذا وجدت رسالة خطأ قم بإزالة سبب الخطأ

- إذا تم التوصيل بدون حدوث أى خطأ اختر Write من قائمة Online

ثم اضغط Ok



- فى هذه الحالة يتم نقل البرنامج الى PLC



٩- تشغيل ومشاهدة البرنامج Run and Monitor Program :-

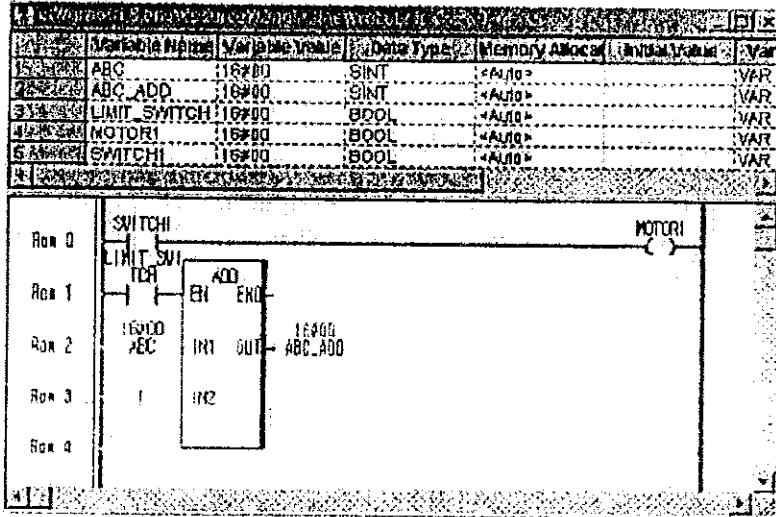
تشغيل البرنامج :-

بعد نقل البرنامج بالكامل اختر Run-PLC mode من قائمة Online فيتحول

ال PLC الى نظام Run

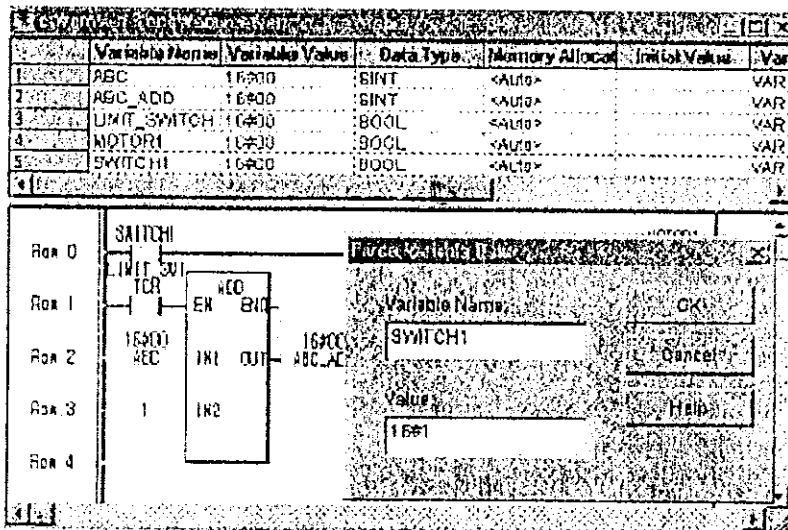
مشاهدة البرنامج :-

- اختر Monitor من قائمة Online

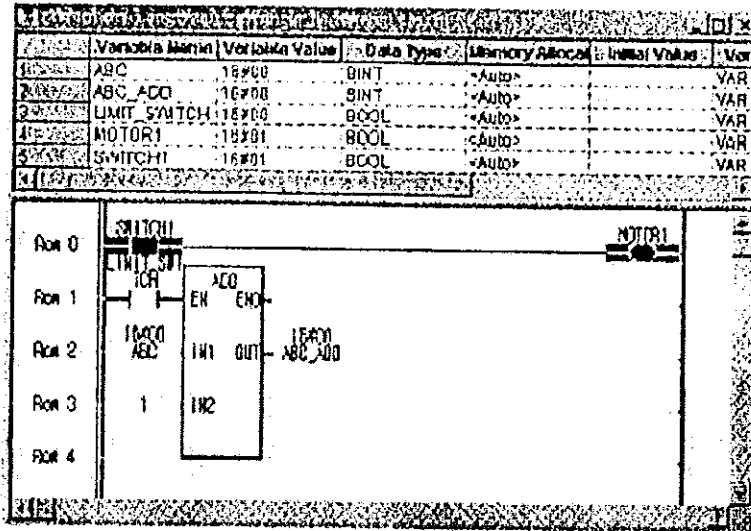


١٠- عمل (force variable data) :-

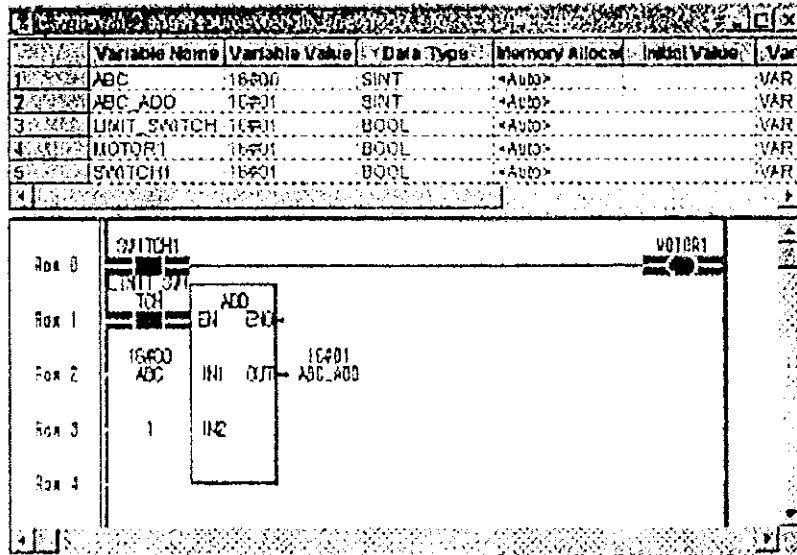
- Double Click بالماوس على موضع Switch1 فيظهر المربع الحوارى التالى



- ادخل رقم 1 في خانة value ثم اضغط OK

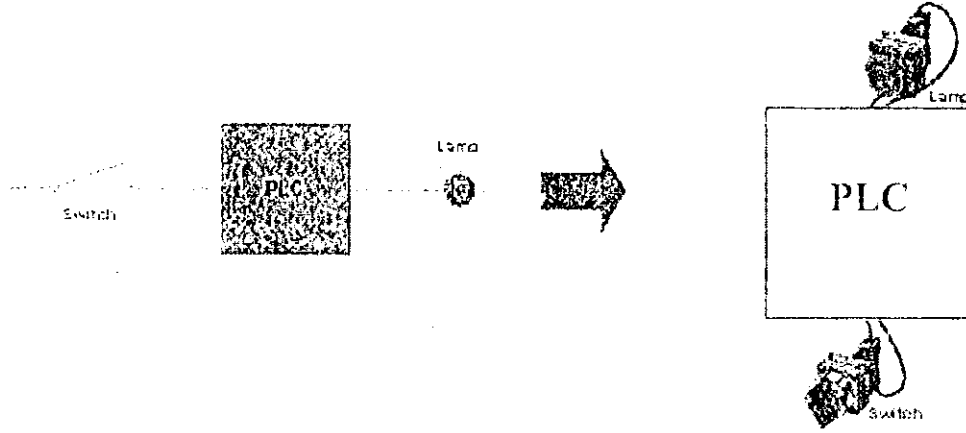


- إذا كان switch1 في حالة ON فنشاهد ان الموتور ا في حالة تشغيل
- نفذ عملية (force input variable) على المفتاح الحدى
- Limit switch 1 كما سبق شرحه
- بذلك يمكن مشاهدة ان ABC_ADD تزيد بمقدار 1 تبعا للدخل ABC



التمرين (١) :-

في نظام تشغيل مصباح الموضح بالشكل التالي :-



صمم البرنامج اللازم لتشغيل النمبة حسب المعطيات التالية :-

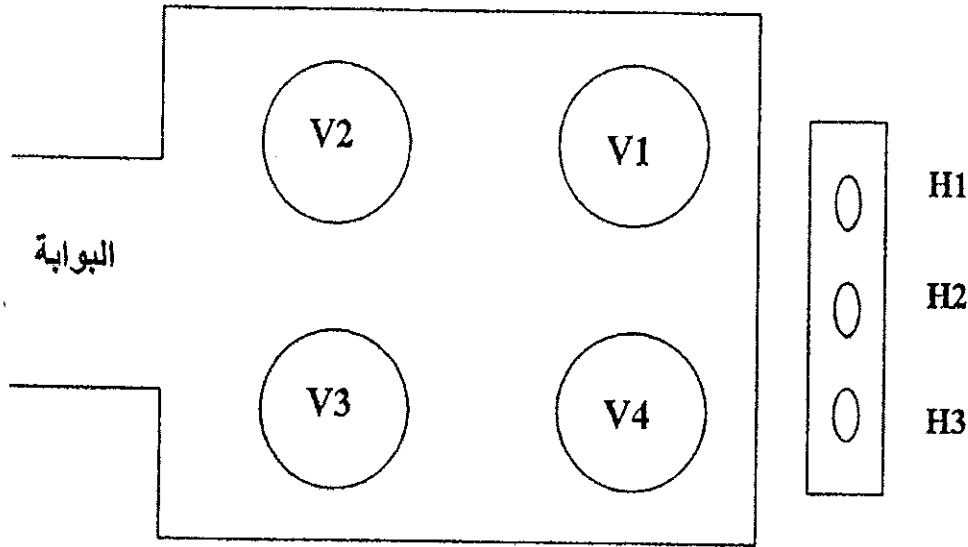
١- يمثل المفتاح I0.0 مفتاح التشغيل

٢- يمثل Q0.4 النمبة

البرنامج :-

التمرين (٢) :-

في نظام جراج السيارات الموضح بالشكل التالي :-



يوجد اربع هوابات V1, V2, V3, V4 في جراج السيارات تحت الارض

وتعمل الهوابات الاربعة عن طريق المفاتيح من S1 و S2 و S3 و S4

يوجد ثلاث لمبات بيان

H1 : لمبة خضراء

H2 : لمبة صفراء

H3 : لمبة حمراء

صمم البرنامج لتشغيل النظام حسب المعطيات التالية :-

١- في حالة تشغيل ثلاث او اربع هوابات تكون التهوية كافية وتضىء اللمبة H1

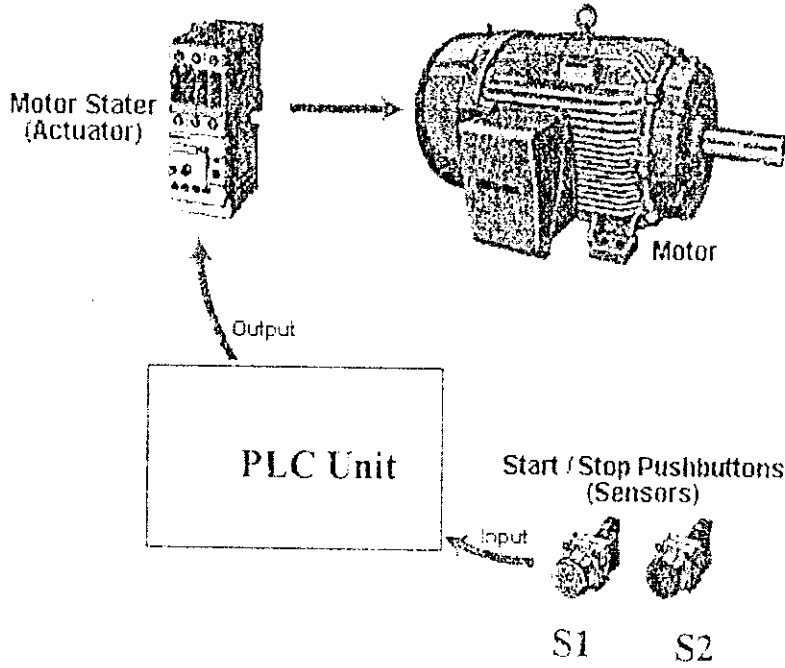
٢- في حالة تشغيل هوابتين فقط تضىء اللمبة H2

٣- في حالة تشغيل اقل من هوابتين تكون التهوية غير كافية وتضىء اللمبة H3

البرنامج :-

التمرين (٣) :-

فى نظام تشغيل المحرك الكهربائى الموضح بالشكل التالى :-



صمم البرنامج اللازم لتشغيل المحرك الكهربائى حسب المعطيات التالية :-

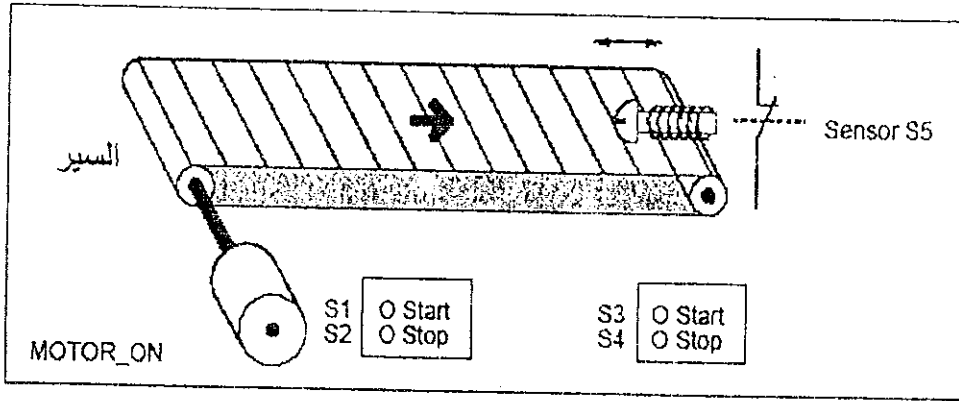
١- يتم تشغيل المحرك من المفتاح الانضغاطى S1(NO)

٢- يتم فصل المحرك من المفتاح الانضغاطى S2(NC)

البرنامج :-

التمرين (٤) :-

في نظام نقل الخامات الموضح بالشكل التالي :-



صمم البرنامج اللازم لتشغيل اللبنة حسب المعطيات التالية :-

- ١- يتم تشغيل محرك السير من المفتاح الانضغاطي S1 او المفتاح الانضغاطي S3
- ٢- يتم فصل محرك السير من المفتاح الانضغاطي S2 او المفتاح الانضغاطي S4
- ٣- يتم فصل محرك السير عندما تصل الخامة الى نهاية المشوار ويحدد ذلك الحساس S5

1- (1) تكملة

:- تامل المخطط وتكملة الأجزاء المفقودة

البرنامج :-



:- تامل المخطط وتكملة الأجزاء المفقودة

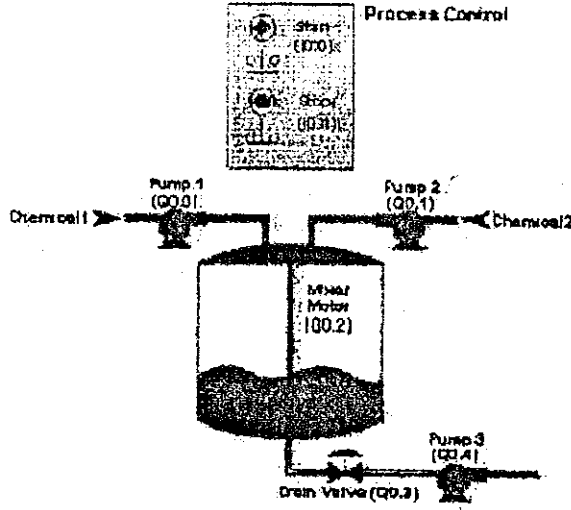
1- تكملة الأجزاء المفقودة في المخطط

2- تكملة الأجزاء المفقودة في المخطط

3- تكملة الأجزاء المفقودة في المخطط

التمرين (٥) :-

فى نظام المزج الكيمىائى الموضح بالشكل التالى :-



صمم البرنامج اللازم لتشغيل النظام حسب المعطيات التالية :-

١- عند الضغط على المفتاح I0.0 تعمل المضخة Pump1 (Q0.0) لمدة خمس ثوانى ثم تتوقف

٢- بعد ذلك تعمل المضخة Pump2 (Q0.1) لمدة ثلاث ثوانى ثم تتوقف

٣- بعد ذلك يعمل محرك المزج (Q0.2) لمدة ٦٠ ثانية ثم يتوقف

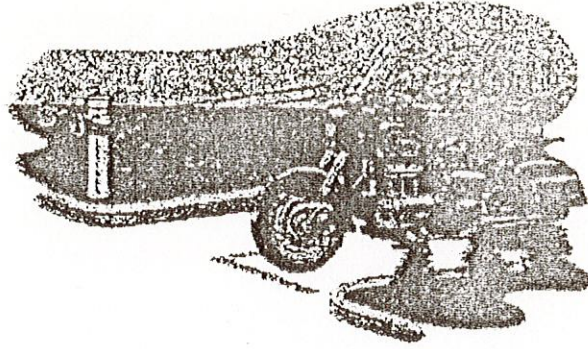
٤- بعد ذلك يتم فتح صمام التحكم (Q0.3) وتعمل المضخة Pump3 (Q0.4) لمدة ثمانى ثوانى

٥- المفتاح I0.1 يستخدم لاييقاف النظام

البرنامج :-

تمرين (٦) :-

في نظام تنظيم مواقف السيارات الموضح بالشكل التالي :-

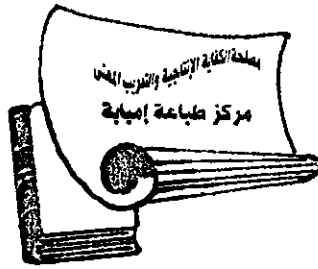


صمم البرنامج اللازم لتشغيل النظام حسب المعطيات التالية :-

- ١- يستخدم العداد لمراقبة عدد السيارات في المكان المخصص الذي يستوعب ٥٠ سيارة
 - ٢- تزيد محتويات العداد بمقدار ١ عند دخول السيارات من بوابة الدخول
 - ٣- ينقص بمقدار ١ عند خروج السيارات من بوابة الخروج
- المطوب :-

ان تضىء لمبة بيان عند بوابة الدخول عندما تكون جميع الاماكن ممثلة بالسيارات





مدير المركز
مهندسة / عائشة عبد العزيز

