



TECHNICKÁ UNIVERZITA V LIBERCI  
**Fakulta mechatroniky, informatiky  
a mezioborových studií** ■

## Výtah

ESY - Projektování elektrotechnických systémů.  
Zadání semestrální práce.

Martin Diblík

Liberec

2014



INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

TENTO MATERIÁL VZNIKL ZA PODPORY EVROPSKÉHO SOCIÁLNÍHO FONDU A STÁTNÍHO  
ROZPOČTU ČESKÉ REPUBLIKY.



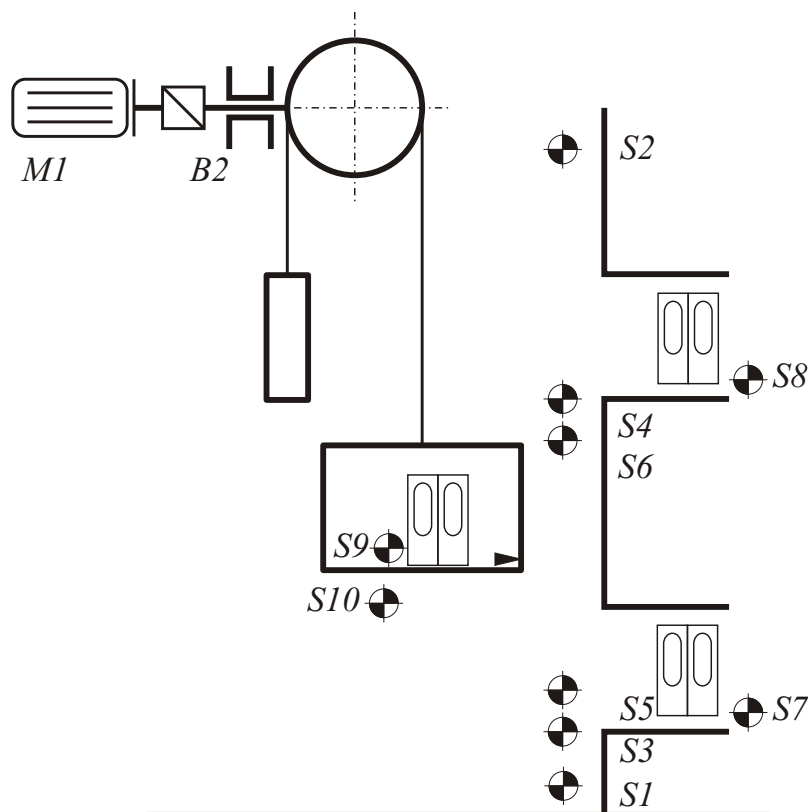
# Obsah

<b>Obsah</b>	<b>2</b>
<b>1 Zadání</b>	<b>3</b>
1.1 Popis činnosti . . . . .	3
<b>2 Použitá zařízení</b>	<b>4</b>
2.1 Akční členy . . . . .	4
2.2 Snímače . . . . .	4
2.3 Ovládání . . . . .	4
2.4 Signalizace . . . . .	5
<b>3 Řídicí systém</b>	<b>5</b>
<b>4 Poznámky ke zpracování</b>	<b>6</b>
<b>5 Seznam kontrolních činností před odevzdáním</b>	<b>6</b>
<b>6 Popis použité automatizační techniky a dostupné zdroje informací</b>	<b>8</b>
6.1 Produkty B+R . . . . .	8
6.1.1 Systém vzdálených vstupů a výstupů . . . . .	9
6.2 Pohony . . . . .	10



# 1 Zadání

Navrhněte zapojení elektrického rozvaděče pro výtah se dvěma stanicemi. Pohon výtahu zajišťuje asynchronní elektromotor napájený z frekvenčního měniče. V klidu je navíjecí buben výtahu zabrzděn trojfázovou brzdou, která se vypíná elektromagneticky. Motor výtahu je napájen z frekvenčního měniče s vektorovou regulací. Kabina se rozjíždí na vyšší - cestovní rychlost, před zastavením ve stanici je kabina zpomalena z cestovní rychlosti na přibližovací rychlost. Bod zpomalení a zastavení je určen odpovídajícím polohovým snímačem.



Obrázek 1: Situační schéma výtahu

## 1.1 Popis činnosti

Ovládání výtahu je možné z kabiny, přičemž musí být aktivován klíčkový spínač umístěný v kabině (přednostní jízda). Pokud není zvolena přednostní jízda, je možné výtah přivolat stiskem tlačítka v horní nebo spodní stanici. V obou případech musí být uzavřené kabinové dveře a dveře v obou stanicích. V kabině i v obou stanicích se nachází Stop tlačítko, kterým je možné pohyb kabiny kdykoliv zastavit.

V případě potřeby je možné dát zvukový signál pomocí klaksonu.



## 2 Použitá zařízení

### 2.1 Akční členy

Označení	Popis	Poznámka
M1	Motor navijáku	ASM 5.5kW, 10.3A, frekvenční měnič <i>B+R Automation ACOPOSinverter</i>
B2	Brzda navijáku	3f, 3×400V AC, 2A

### 2.2 Snímače

Označení	Popis	Poznámka
S1	havarijní koncový spínač 1	mechanický kladičkový
S2	havarijní koncový spínač 2	mechanický kladičkový
S3	cílová poloha 1	mechanický kladičkový
S4	cílová poloha 2	mechanický kladičkový
S5	blízká poloha 1	induktivní snímač polohy
S6	blízká poloha 2	induktivní snímač polohy
S7	dvěře 1 uzavřeny	induktivní snímač polohy
S8	dvěře 2 uzavřeny	induktivní snímač polohy
S9	dveře kabiny uzavřeny	induktivní snímač polohy
S10	kabina přetížena	mechanický

### 2.3 Ovládání

Označení	Popis	Poznámka
S11	Volba stanice 1	Tlačítko ručního ovládání v kabině
S12	Volba stanice 2	Tlačítko ručního ovládání v kabině
S13	Stop	Tlačítko ručního ovládání v kabině
S14	Volba přednostní jízdy	Klíčkový přepínač v kabině
S15	Stop 1	Tlačítko
S16	Stop 2	Tlačítko
S17	Houkačka	Tlačítko v kabině
S18	Houkačka 1	Tlačítko
S19	Houkačka 2	Tlačítko



## 2.4 Signalizace

Označení	Popis	Poznámka
H1	stanice 1 výtah v chodu	bílá
H2	stanice 2 výtah v chodu	bílá
	Zvukové upozornění	houkačka

## 3 Řídicí systém

Jako řídicí systém použijte PLC automat kombinovaný s grafickým dotykovým panelem řady C70 (výrobce B+R Automation).

- PowerPanel C70 (4PPC70.0702-20B) + vzdálené I/O (řada X20 připojeno pomocí sběrnice Powerlink).



## 4 Poznámky ke zpracování

Vytvořený projekt v EPLANu je nutno doprovodit textovým dokumentem *Projektová dokumentace elektrotechnického zařízení*. Tato průvodní zpráva obsahuje informace zhruba v tomto rozsahu:

- *Název zařízení*
- *Technické parametry zařízení* – napájecí soustava, příkon, ovládací napětí, druh krytí IPxx.
- *Technický popis zařízení* – umístění a popis ovládacích, snímacích a signalizačních prvků, řešení napájení elektroniky (typ zdroje, dimenzování), popis pohonů a dalších akčních členů (dimenzování jisticích prvků, typ motoru, typ řídicí jednotky), popis řídicího systému (typ, použité I/O moduly, způsob komunikace, ...).
- *Příloha* – elektrotechnická dokumentace z EPLANu.

Pro dokumentaci v EPLANu je vhodné dodržet následující:

- Pokud je pro zařízení v příslušné tabulce uvedeno označení, tak jej dodržet.
- Pokud je označení v tabulce nevyplněné, lze jej zvolit (ovšem logicky).
- Vyberte vhodné snímače – do tabulky v průvodní zprávě uveďte typ a odkaz na datasheet, případně datasheet vložte do Eplan projektu.
- U ovládacích prvků typu tlačítko specifikujte druh kontaktu (NO/NC – uvážit i situaci při přerušení přívodního vodiče).
- U potenciometru uveďte jmenovitý odpor (zdůvodnit).
- Protože je v zařízení použité PLC, obsahuje rozvaděč jednu zásuvku 230V AC/50Hz (jištění 10A) určenou pro servisní účely (napájení programátorského notebooku apod.)
- Pokud se rozhodnete použít pro řízení pohonů komunikační sběrnici (Profibus, Profinet, Powerlink, ...) doporučuje se napájet elektroniku frekvenčních měničů z externího zdroje (+24V DC). Pokud bude elektronika napájena z interního zdroje (ten je závislý na silovém napájení), pak při vybavení předřazených jisticích prvků nebo při vypnutí předřazeného stykače pohon "zmizí" z komunikační sběrnice.

## 5 Seznam kontrolních činností před odevzdáním

Než se rozhodnete práci odevzdat, doporučuje se provést kontrolu úplnosti Vašeho řešení dle následujícího seznamu:

1. Mám v EPLAN projektu *Titulní stránku*? Je vyplněná alespoň v požadovaném minimálním rozsahu?
2. Mám v EPLAN projektu stránku s vygenerovaným obsahem? Je obsah aktuální?

3. Mám definované *Identifikátory struktur*? Používám tato označení v projektu? Používám je logicky?
4. Mají jednotlivá zařízení *Funkční texty* a *Technické veličiny*? Kontrola je snadná - nechte Eplan vygenerovat *Seznam přístrojů*.
5. Používám *řadové svorky* při propojování obsahu rozvaděče a vnějších zařízení?
6. Jsou napájecí potenciály vhodně rozvedené na řadové svorky? (Zejména napájení 24VDC – ujistěte se, že do svorky napájecího zdroje nevede třeba 10 vodičů. Při dodržení bodu 5. riziko této chyby výrazně snížíte.)
7. Používám *kabely* při propojování obsahu rozvaděče a vnějších zařízení?
8. Mám u vstupů a výstupů PLC *texty* s označením významu jednotlivých I/O (doporučuje se použití tzv. *Automatického funkčního textu* - viz praktická cvičení)?
9. Mám definované *artikly* u jednotlivých zařízení? Zejména jističe, stykače, relé, tlačítka, PLC, frekvenční měniče, softstartéry atp. (netýká se řadových svorek, kabelů). Kontrola – nechte si vygenerovat kusovník artiklů.
10. Mám sepsanou průvodní zprávu (dle kapitoly 4)? Obsahuje požadované informace?



## 6 Popis použité automatizační techniky a dostupné zdroje informací

Pro realizaci zadaných témat je předepsáno použití automatizační techniky firem Siemens nebo B+R.

### 6.1 Produkty B+R

Programovatelné automaty tato firma nabízí v několika hardwarových variantách. V našem případě přicházejí v úvahu pouze dvě provedení, a to:

- PLC ve formátu *X20*.



Obrázek 2: Příklad PLC automatu řady *X20* rozšířený o moduly vstupů a výstupů. Žluté moduly dovolují použití tzv. *bezpečnostních funkcí*.

- PLC v kombinaci s dotykovým grafickým panelem ve verzi *C30/C50/C70*.



Obrázek 3: Příklad PLC automatu řady *C70*.

Všechny tři řady nemají integrované žádné vstupy/výstupy, disponují pouze rozhraním komunikačních sběrnic *X2X-link* nebo *Ethernet POWERLINK*, popř. *CAN*. Požadované vstupy a výstupy se k těmto PLC připojují pomocí těchto sběrnic jako *vzdálené IO*.



### 6.1.1 Systém vzdálených vstupů a výstupů

PLC automaty řady *X20* se dají doplnit pomocí modulů vstupů/výstupů stejné řady *X20*, které se připojují zprava k tělu vlastního PLC procesoru. Stejně moduly se používají v případě, kdy potřebujeme sestavit blok *vzdálených vstupů/výstupů*. K požadované sadě modulů se pouze zleva připojí tzv. *Bus controller*, který zajistí převod I/O signálů na komunikační sběrnici a propojení s PLC procesorem.

Pro PLC řady *C50* a *C70* se používají bus controllery na sběrnici *POWERLINK*. Bloky vzdálených I/O lze samozřejmě pomocí komunikační sběrnice připojit i k PLC jiných výrobců (např. bus controller *X20BC0063* disponuje rozhraním *Profibus* a lze jej proto připojit např. k PLC Siemens řady *Simatic S7-300*)

Každý I/O modul (hovorově tzv. *řízek*) se skládá ze tří částí:

- *Sběrníkový modul* (hovorově tzv. *záda*). Slouží jako patice pro modul elektroniky, připojuje jej na interní *X2X-link* sběrnici a je průchozí pro interní *X2X* sběrnici. Může/nemusí být průchozí i pro napájecí napětí 24V DC.
- *Modul elektroniky*. Obsahuje elektroniku pro vyhodnocení vstupních signálů resp. pro generování výstupních signálů.
- *Konektor*. Je nasazen na modul elektroniky a dovoluje připojení vnějších vodičů na piny modulu elektroniky.

Toto řešení umožňuje v případě nutnosti rychle vyměnit pouze nefunkční modul elektroniky bez nutnosti odpojování a připojování vodičů.



Obrázek 4: Ukázka sestavení jednotlivých komponent I/O modulu řady *X20*.

Některé I/O moduly musí být „zvenku“ napájeny (typicky napětím 24V DC, vstupní část je opticky oddělena od elektroniky modulu). Pro připojení tohoto napětí slouží tzv. *Power moduly*, které toto napájení dále distribuují přes vnitřní sběrnici na následující (od *Power modulu vpravo* umístěné) řízky. V případě potřeby je možné tuto interní napájecí sběrnici přerušit (použije se speciální typ sběrníkového modulu) a vytvořit tak v celém I/O ostrovu potenciálně oddělené sekce (např. chceme oddělit okruh 24V pro vstupy od okruhu pro výstupy - mají např. oddělené jištění apod.).

Moduly digitálních vstupů se od sebe odlišují

- počtem kanálů v jednom modulu (2, 4, 8, 12, 16 kanálů),
- způsobem připojení (jedním, dvěma, třemi vodiči)



- charakterem vstupního obvodu (*sink* nebo *source*)
- rychlostí vyhodnocení (pro čítání vnějších událostí lze použít tzv. *rychlé digitální vstupy*), atd.

Moduly digitálních výstupů jsou charakterizovány

- počtem kanálů v jednom modulu (2, 4, 8, 12, 16 kanálů),
- charakterem spínacího prvku (tranzistor, relé)
- rychlostí spínání (dle použitého spínacího prvku),
- dovoleným proudovým zatížením (jednoho kanálu a celého modulu), atd.

V nabídce jsou i kombinované moduly sdružující určitý počet digitálních vstupů a výstupů.

Pokud se předpokládá použití obecných analogových signálů, jsou k dispozici moduly analogových I/O. Pro specifické aplikace (např. tenzometry, termočlánky nebo termistory) jsou v nabídce moduly přímo určené pro tyto typy snímačů.

## 6.2 Pohony

Pro řízení pohybu firma nabízí ucelené portfolio řídicích jednotek (souhrnné označení *ACOPOS*). Jedná se o tyto řady:

- ACOPOSmicro - jednoosé nebo dvouosé provedení, pro řízení malých servomotorů nebo krokových motorů.
- ACOPOS - nejstarší řada pro řízení servomotorů od 0,45kW až do 64kW
- ACOPOS P3 - moderní jednotky (1-, 2- nebo 3-osé) až pro 3×8,8A i v provedení *SafeMOTION*.
- ACOPOSmulti - modulární řešení pro víceosé aplikace se servomotory
- ACOPOSremote - jednotky v krytí IP68 pro serva
- ACOPOSmotor - kombinace servomotor + řídicí jednotka
- ACOPOSinverter - frekvenční měniče pro řízení asynchronních nebo synchronních elektromotorů.

Mimo řady *ACOPOS* ještě existuje možnost využití s specializované moduly v provedení X20 pro řízení malých krokových motorů (cca do 5A) a stejnosměrných motorků.

Detailní informace o výše uvedených produktech lze najít na webových stránkách společnosti B+R. Na českých stránkách jsou některé sekce dosud bez hypertextových odkazů, proto doporučujeme používat mezinárodní stránky v anglickém jazyce ([www.br-automation.com/en](http://www.br-automation.com/en)).

Soubory typu *datasheet* k jednotlivým produktům jsou k dispozici v sekci *Products/Control systems/X20 System* resp. */PowerPanel* a *Products/IO Systems/X20 System*.

Uživatelské příručky popisující ucelenou skupinu produktů (např. systém X20 vzdálených I/O) lze najít v sekci *Downloads*.



Poděkování: Tento materiál vznikl v rámci projektu ESF CZ.1.07/2.2.00/28.0050  
**Modernizace didaktických metod a inovace výuky technických předmětů.**  
Formát zpracování originálu: titulní list barevně, další listy včetně příloh barevně.