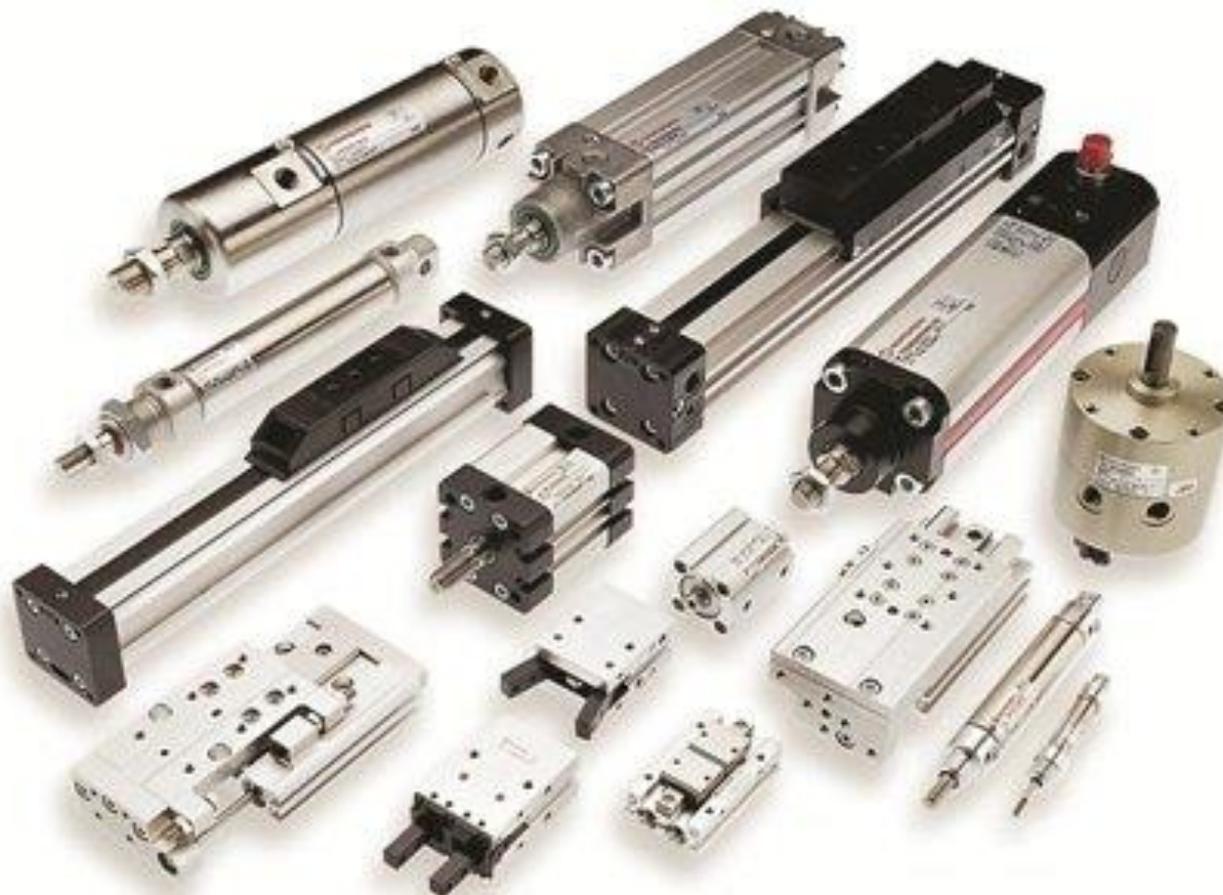


# Automatizace a robotizace ve strojírenství

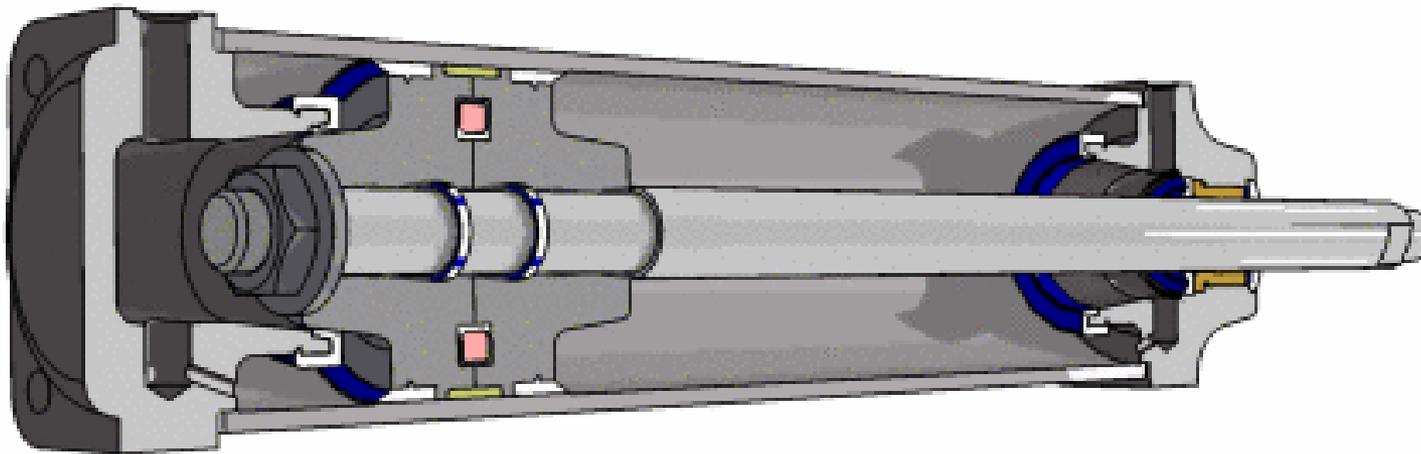
## ***Přehled pneumatických pohonů pro automatizační techniku***

Vlastimil Hotař, ZS 2021

## Základy peumatických pohonů



## Základy peumatických pohonů



$$p = F/S$$

$$1 \text{ bar} = 100\,000 \text{ Pa} = 0,1 \text{ MPa} = 0.987 \text{ atm}$$

By Kamarton - Own work, CC BY 3.0, <https://commons.wikimedia.org/w/index.php?curid=3800492>

## Využití stlačeného vzduchu

Stlačený vzduch má mnohostranné využití:

- **využití jako pohonů,**
- využití při manipulaci s materiálem, kde lze využít uchopovací hlavice nebo vakuové přísavky vhodné k uchopení výrobku různých materiálů a tvarů.,
- ofukování za různými účely a
- jako nosné médium při nanášení laků a pískování.

## *Základy pneumatických pohonů*

Tato skupina pohonů mají svá pro a proti, ale nepochybné je, že v moderním strojírenství hrají důležitou roli.

**Obecně se pneumatické pohony používají tam, kde stačí malé až střední síly a je třeba rychlý pohyb s vysokou frekvencí.**

Lineární pohyby malých pneumatických válců, nebo úchopných hlavic mají malé momenty setrvačnosti a proto umožňují rychlé reakce v rychlosti mechanismů.

## Základy pneumatických pohonů

Pneumatické pohony využívají energii stlačeného vzduchu.

Vzduch o atmosférickém tlaku je nasáván **kompresorem**, kde je následně stlačován na **požadovaný tlak**.

Na výstupu z kompresoru bývá zpravidla **regulační člen**, který zajišťuje požadované nastavení tlaku v rozvodu.

Poté je stlačený vzduch distribuován potrubním **rozvodem** až k odběrným místům, kde je dále **regulován**.

Pneumatické pohony jsou z velké části používány pro **lineární, otočný nebo kyvný pohyb**.

## Základy pneumatických pohonů

Vlastnosti stlačeného vzduchu jsou pro pohony:

- **Dostupnost**, stlačený vzduch je ve většině podniků k dispozici. Pojízdné kompresory umožňují jeho využití mimo provozovny a výroby.
- **Skladování**, velké objemy stlačeného vzduchu lze bez problémů skladovat.
- **Jednoduchá konstrukce**, pneumatické prvky mají jednoduchou konstrukci a lze z nich sestavit jednoduché řídicí obvody pro automatizaci strojů a zařízení.
- **Řízení proudu a tlaku**:
  - rychlost pneumatického motoru lze jednoduše nastavit přestavením jehly škrticího ventilu,
  - sílu přestavením regulátoru tlaku vzduchu.

## Základy pneumatických pohonů

- **Trvanlivost při malých nárocích na údržbu**, pneumatické motory a řídicí systémy prakticky odolávají prostředí provozu a atmosférickým vlivům. Předpokladem je provoz s čistým stlačeným vzduchem, zbaveným před spotřebičem mechanických nečistot, vlhkosti a oleje.
- **Bez negativních vlivů na životní prostředí**, provoz pneumatických pohonů je čistý a při správném ošetření vyfukovaného vzduchu lze splnit příslušné normy pro provoz v čistém prostředí.
- **Bezpečnost:**
  - pneumatické pohony se při provozu nezahřívají, a proto je možno je bez obav použít i ve výbušném prostředí,
  - při přetížení se pneumatické motory zastaví a mohou v tomto stavu setrvat neomezenou dobu, aniž by došlo k jejich poškození.
- **Velké zrychlení**, velké zrychlení umožňuje velká rozpínavost stlačeného vzduchu a malá hmotnost pohybujících se částí pneumatických motorů.

## Základy pneumatických pohonů

### Výhody pneumatických obvodů jsou:

- možnost rozvodu na delší vzdálenosti,
- nepotřebuje odpadové větve rozvodu,
- možnost rychlých pohybů,
- snadná regulace.

### Nevýhody pneumatických obvodů jsou:

- omezená síla,
- problematické dosažení pomalých, plynulých pohybů,
- nepřesné zastavování v meziplochách.

## Přehled základních pneumatických značek

Součástí obvodu, využívajícího stlačený vzduch jsou:

- pneumatické válce,
- kyvné pohony,
- úchopné hlavice a
- pneumatické motory.

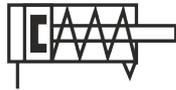
- převádí energii stlačeného vzduchu na energii mechanickou, která je využívána k dopravě materiálu, jeho opracování, zajištění jeho polohy atd.

K **ovládání a řízení** těchto pohonů jsou třeba další pneumatické prvky:

- **jednotky pro úpravu vzduchu**, které stlačený vzduch filtrují a zbavují nečistot, regulují jeho tlak, případně jej přimazávají doporučeným olejem,
- **ventily** řídí směr toku proudu vzduchu a tím i směr pohybu pneumatických pohonů,
- **škrticími ventily** řídí rychlost proudu vzduchu a tím i rychlost pohybu pneumatických pohonů.

***Pneumatické značky jsou definovány a popsány v normě ISO 1219.***

## Přehled základních pneumatických značek - **pneumotory**

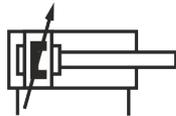


Pneumatické válce jednočinné (návrat do výchozí polohy pružinou) s magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

Dvočinné pneumatické válce:



obyčejný s jednostrannou pístnicí a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh



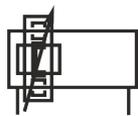
s ručně nastavitelným oboustranným tlumením krajních poloh a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh



s automaticky řízenou intenzitou vnitřního tlumení krajních poloh a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh



Pneumatický lineární pohon (bez pístnice) s tlumením krajních poloh



Bezpístnicový válec s magnetickou spojkou a nastavitelným vnitřním tlumením krajních poloh



Pneumotor rotační (kývavý)

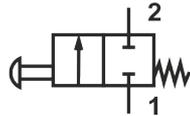
## Přehled základních pneumatických značek - rozvaděče



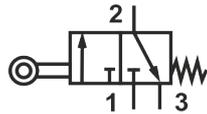
Rozvaděče dvoupolohové



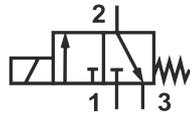
Rozvaděče třípolohové



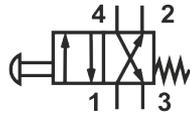
Rozvaděče 2/2 dvoucestný / dvoupolohový ventil



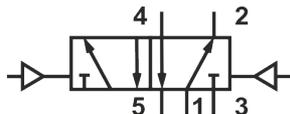
Rozvaděče 3/2 třícestný / dvoupolohový ventil (v klidové poloze uzavřen) – monostabilní, ovládaný z jedné strany pružinou, z druhé strany kladkou



Rozvaděče 3/2 třícestný / dvoupolohový ventil (v klidové poloze uzavřen) – monostabilní, ovládaný z jedné strany pružinou, z druhé strany elektromagnetem

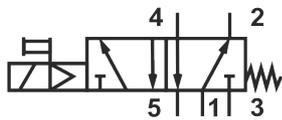


Rozvaděče 4/2 čtyřcestný dvoupolohový ventil monostabilní – ovládaný z jedné strany pružinou, ze strany druhé ručně

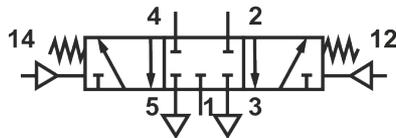


Rozvaděče 5/2 pěticestný dvoupolohový ventil, impulzní, z obou stran ovládaný tlakem vzduchu

## Přehled základních pneumatických značek - rozvaděče



Rozvaděče 5/2 pěticestný dvupolohový ventil, monostabilní, nepřímý ovládaný elektromagnetem s předřadným ventilem a pomocným ručním ovládním a externím přívodem řídicího tlaku vzduchu



Rozvaděče 5/3 pěticestný třípolohový ventil, s uzavřenou střední polohou a oboustranným ovládním tlakem vzduchu

## Přehled základních pneumatických značek - **Řízení rychlosti**



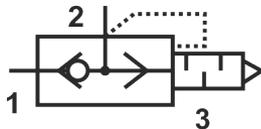
Jednosměrný ventil



Škrťací ventil



Kombinace jednosměrný a škrťací ventil – škrcení v jednom směru

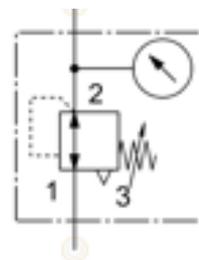


Rychloodvětrávací ventil

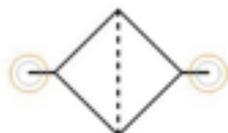
# Přehled základních pneumatických značek - **Úprava tlakového vzduchu**



Zdroj tlaku  
(všeobecně)



Redukční ventil třícestný s  
manometrem



Filtr

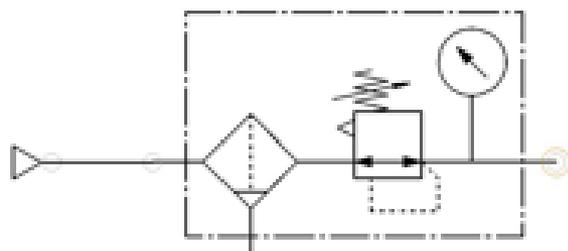


Maznice vzduchu

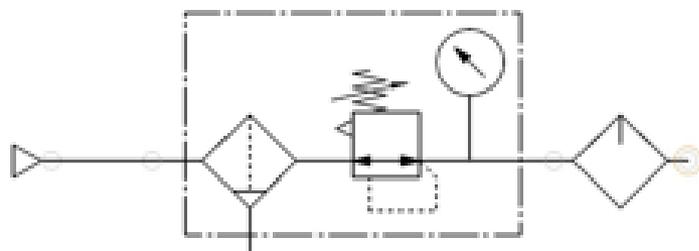


Filtr + odlučovač vody

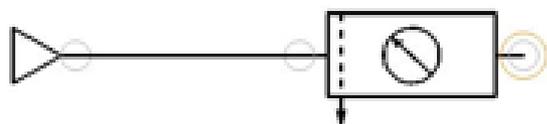
## Přehled základních pneumatických značek - Úprava tlakového vzduchu



Jednotka úpravy vzduchu bez přimazávání



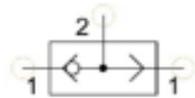
Jednotka úpravy vzduchu s maznicí (s  
možností odebrání nemazaného vzduchu)



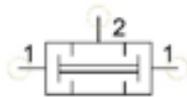
Jednotka úpravy vzduchu (zjednodušeně)

# Přehled základních pneumatických značek – Řízení a ovládání

## PRVKY PRO ŘÍZENÍ



NEBO otevření výstupu  
jedním nebo druhým  
vstupem



„A“ výstup dává tlak  
jen tehdy, jsou-li oba  
vstupy pod tlakem



Pneumatickoelektrický  
převodník (tlakový  
spínač)

## DRUHY OVLÁDÁNÍ



Všeobecně



Tlačítkem



Pákou



Pákou s aretací



Pedálem



Kladkou



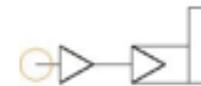
Pružinou



Vzduchem přímé



Elektromagnetem

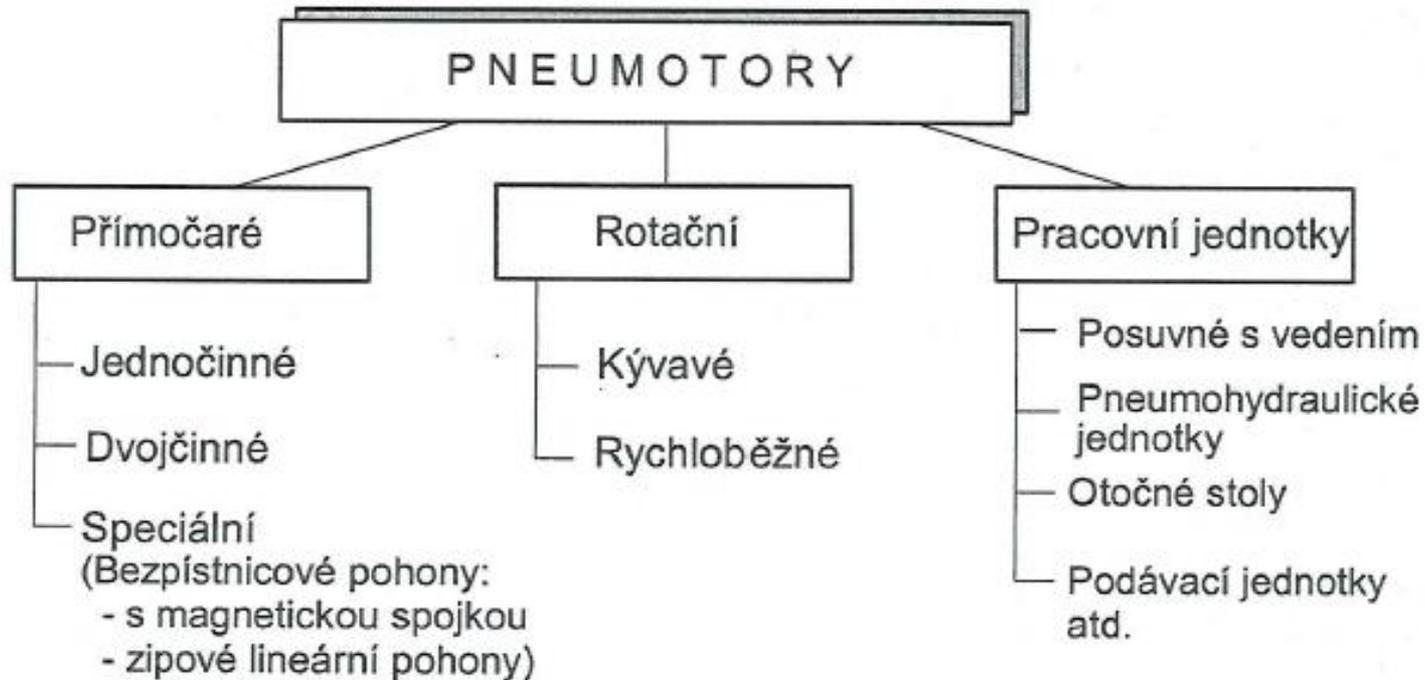


Vzduchem  
nepřímé

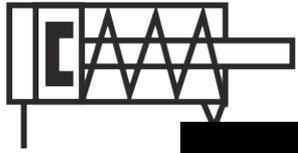


Elektromagnetem  
nepřímé

## Základní přehled pneumotorů

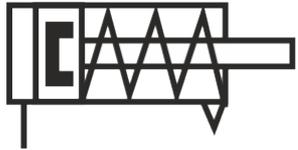


## Přehled základních pneumatických značek - *pneumotory*



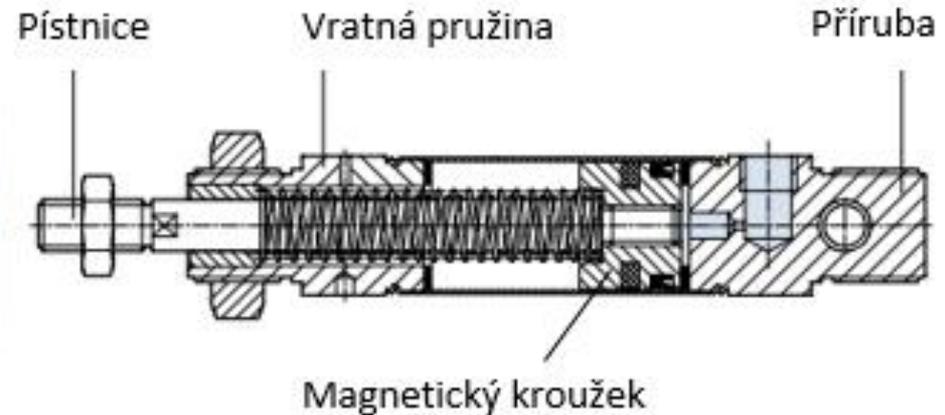
Pneumatické válce jednočinné (návrat do výchozí polohy pružinou) s magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

## Přímočaré pneumotory



Pneumatické válce jednočinné (návrat do výchozí polohy pružinou) s magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

a) Jednočinný válec



## Přímočaré pneumotory

Dvojčinné pneumatické válce:



obyčejný s jednostrannou pístnicí a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

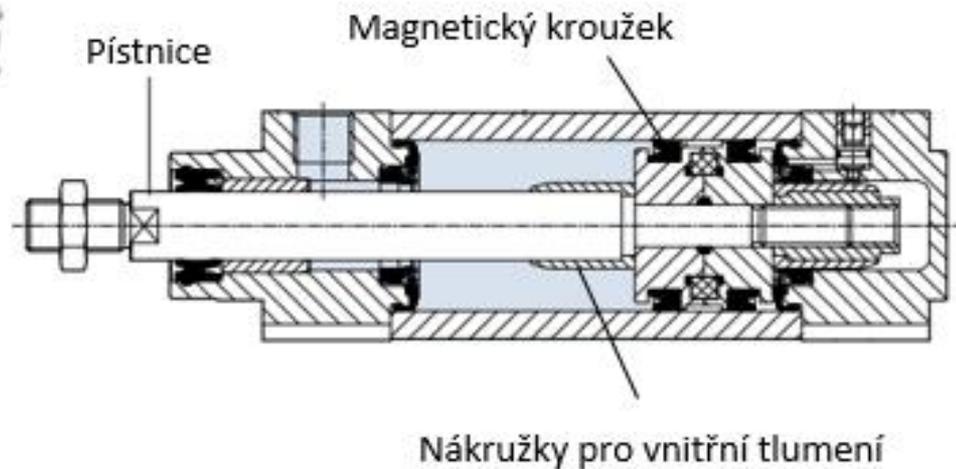
## Přímočaré pneumotory

Dvojčinné pneumatické válce:



obyčejný s jednostrannou pístnicí a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

b) Dvojčinný válec

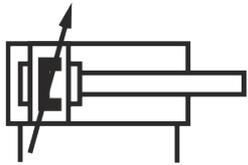


## Přímočaré pneumatory

Dvojitinné pneumatické válce:



obyčejný s jednostrannou pístnicí a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh



s ručně nastavitelným oboustranným tlumením krajních poloh a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh



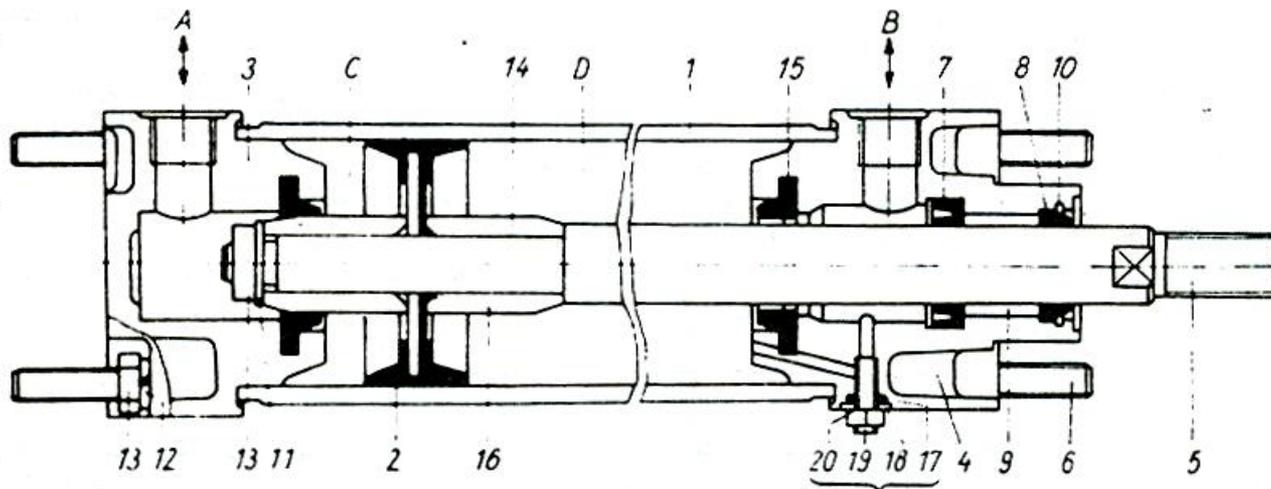
s automaticky řízenou intenzitou vnitřního tlumení krajních poloh a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

<https://www.youtube.com/watch?v=tMeY1w7GZwU>

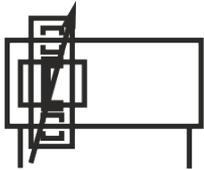


## Přímočaré pneumotory

Dvojitý přímočarý pneumomotor s tlumením v koncových polohách

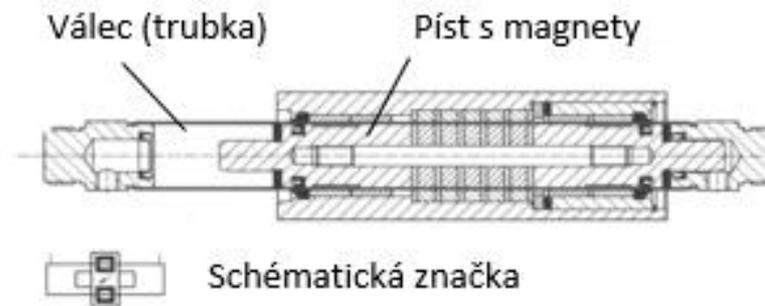
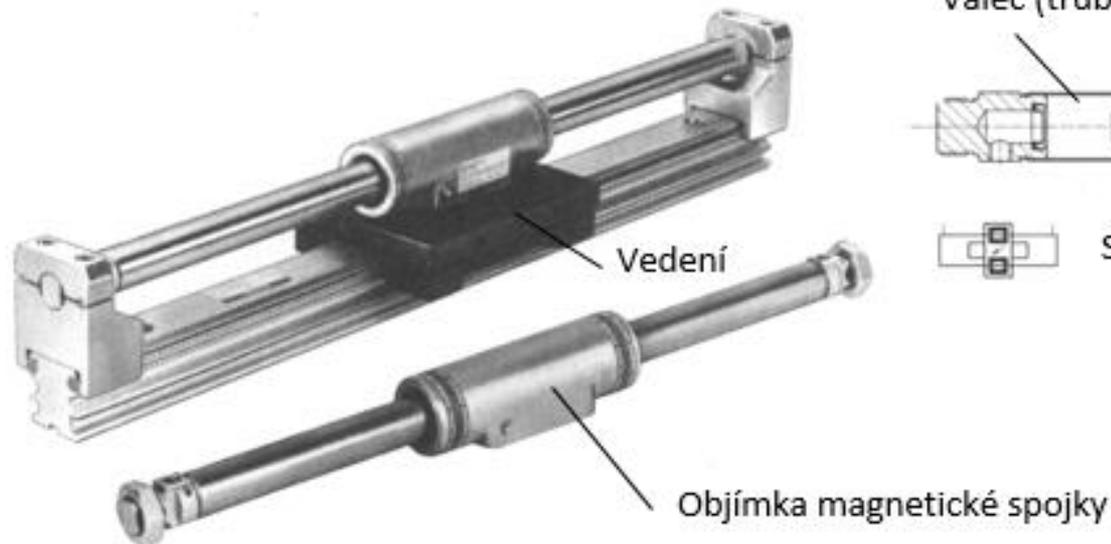


## Přímočaré pneumotory

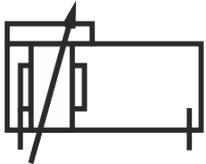


Bezpečnostní válec s magnetickou spojkou a nastavitelným vnitřním tlumením krajních poloh

c) Bezpečnostní válec s magnetickou spojkou

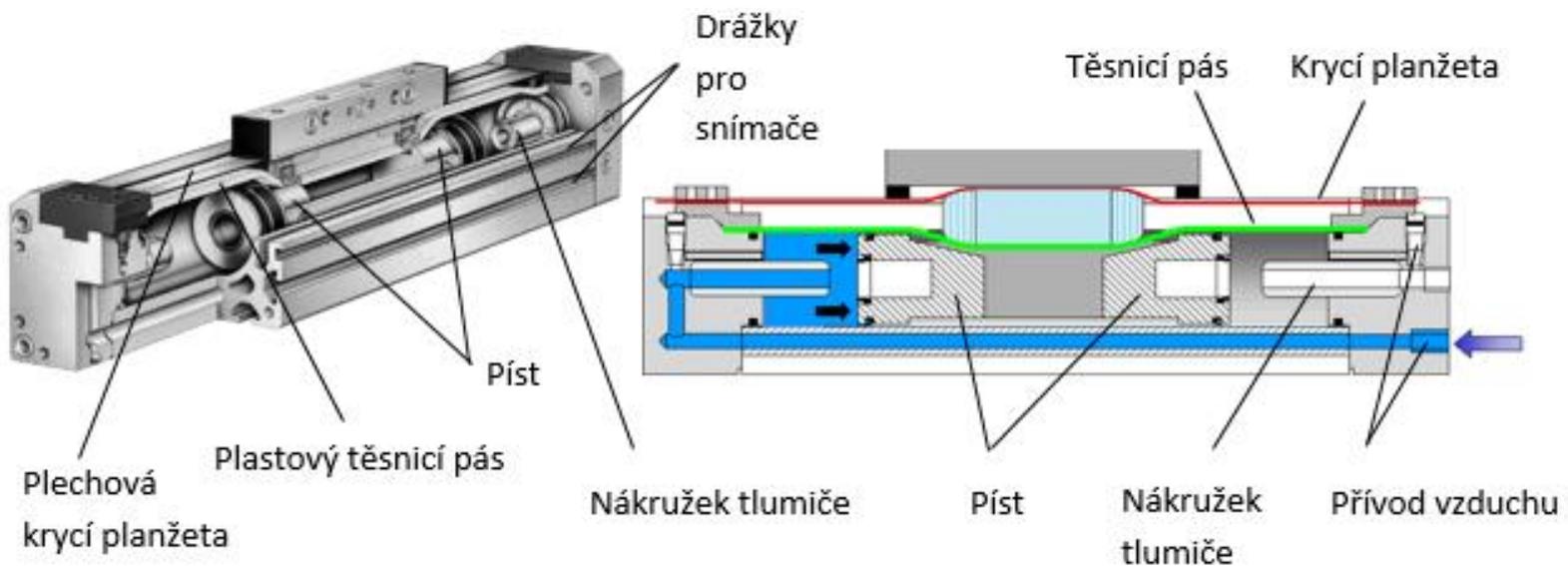


## Přímočaré pneumotory

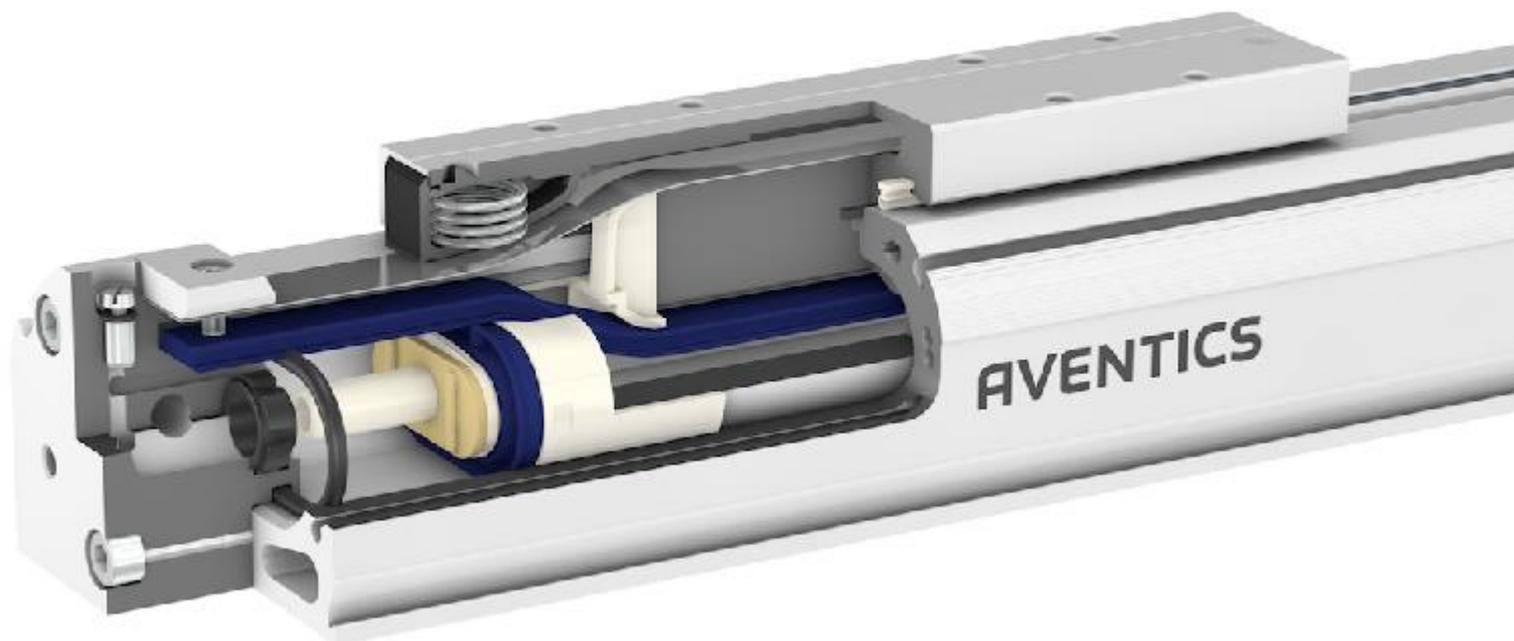


Pneumatický lineární pohon (bez pístonice) s tlumením krajních poloh

d) Lineární zipový pohon (zipový válec)

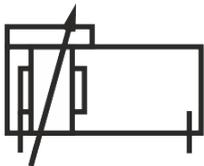


## Přímočaré pneumotory

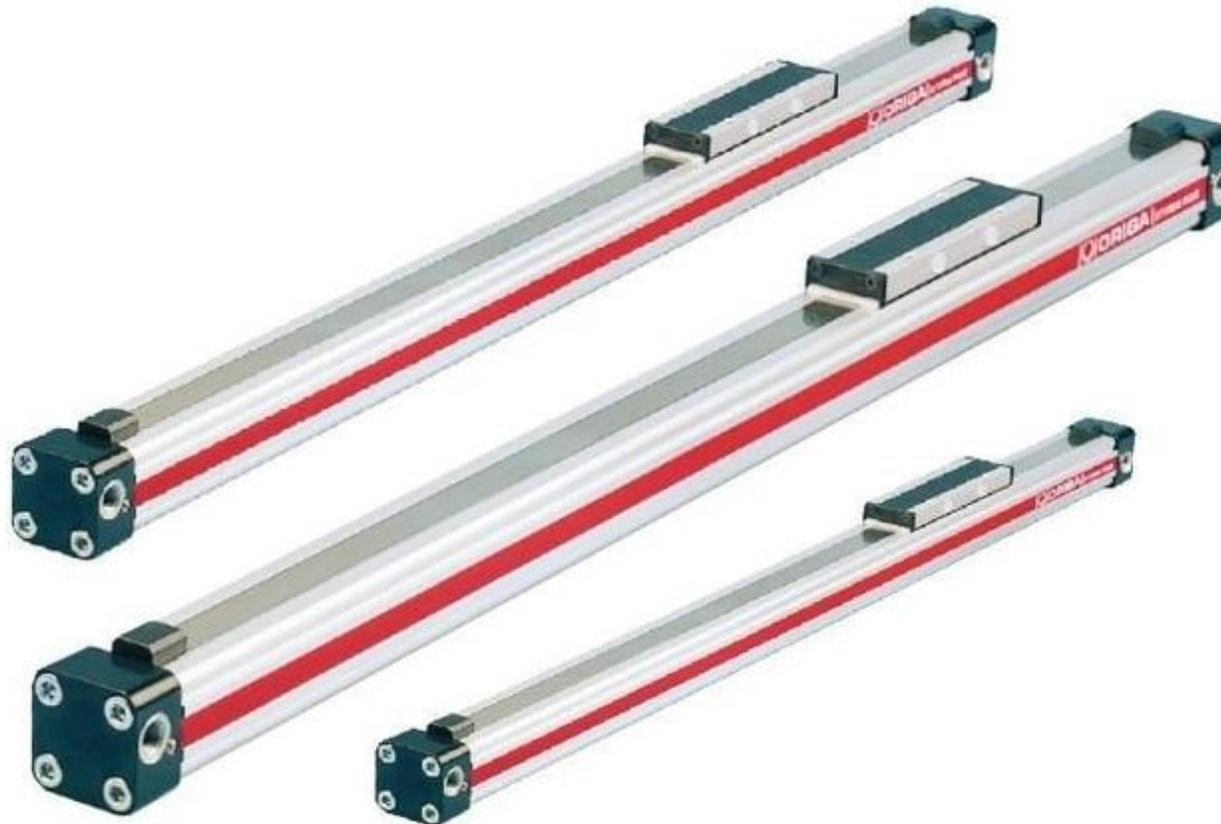


<https://www.youtube.com/watch?v=a8kZrig9POQ>

## Přímočaré pneumotory



Pneumatický lineární pohon (bez pístitnice) s tlumením krajních poloh



## Přímočaré pneumotory – snímače

Pneumatické válce a lineární pohony jsou často vybaveny vnitřním tlumením krajních poloh (Festo válce s označením PPV) a mají na pístu **magnetický kroužek** pro bezdotykové ovládání snímačů (označení - A).

Snímače se umísťují buď na lištu, anebo u nejmodernějších válců **do drážek** tělesa válce, tím je umožněno snadné a přesné nastavování polohy snímačů, které jsou zároveň chráněny proti poškození.

Sepnutá poloha snímače je vždy **signalizována LED diodou**, což umožňuje pohodlné seřizování.

## Přímočaré pneumotory – snímače a vnitřní tlumení

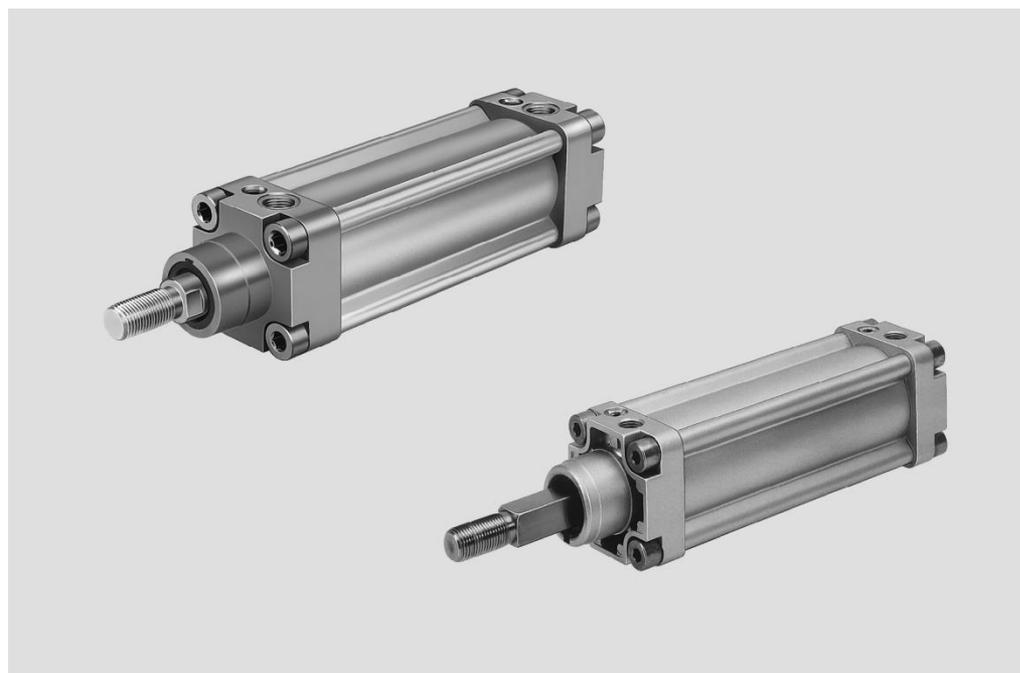
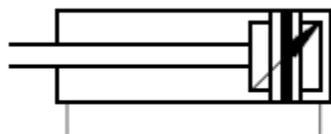
Při použití snímačů je třeba mít na paměti tyto důležité body:

1. Příklad označení válce: DNU - 32 - 300 - PPV - A (průměr 32 mm, zdvih 300 mm s vnitřním tlumením a snímáním koncových poloh);
2. **Snímač není doraz** a je nutné jej chránit proti mechanickému poškození!
3. Koncové spínače (pneumatické i elektrické) vyžadují **pevné a správné nastavení polohy**;
4. Chybné nastavení polohy spínače může vést k jeho **poškození anebo zničení** (opět spínač není doraz) a nedostatečné sepnutí může vést k **chybným signálům** do řízení a zablokování chodu stroje!
5. Vnitřní tlumení válce musí být správně seřízeno, jinak jsou rázy v krajních polohách a snižuje se životnost válce a celého zařízení!

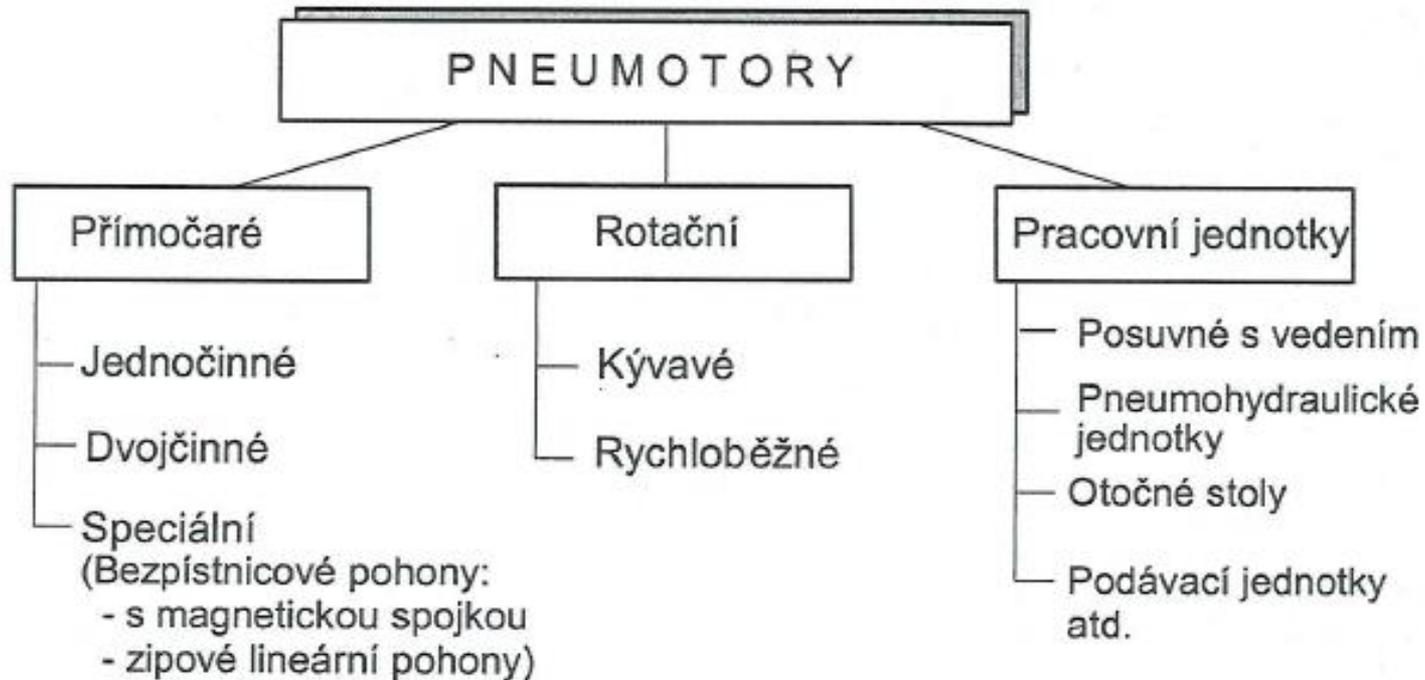
## Přímočaré pneumotory

DNU - 32 - 300 - PPV – A

DNU – dvojčinný válec



## Základní přehled pneumotorů



## *Rotační pneumotory*

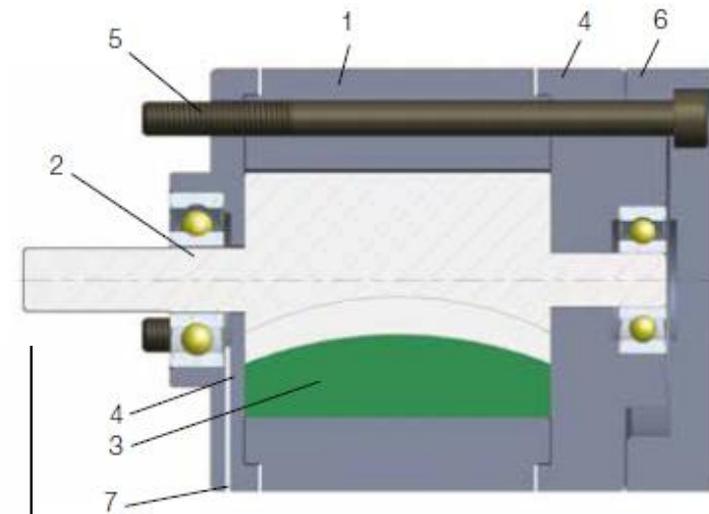
Tento typ pneumatických motorů přeměňuje energii stlačeného vzduchu na mechanickou energii rotačního pohybu.

**Rotační rychloběžné** – pneumotory s neomezeným úhlem, například lametové.

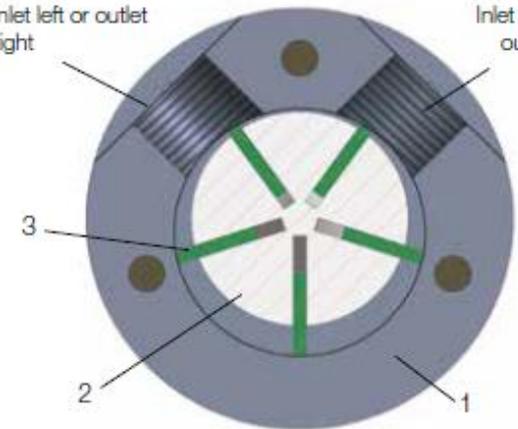
<https://www.youtube.com/watch?v=BD9-VvSRgME>

## Rychloběžné rotační pneumotory

Lamelové



Inlet left or outlet right  
Inlet right or outlet left



- 1 Rotor cylinder
- 2 Rotor
- 3 Vanes
- 4 End piece with bearing
- 5 Mounting screw for motor
- 6 Removable rear piece
- 7 Pressure unloading

<http://www.seall.cz/cz/produkt/61/rotacni-pohony/>

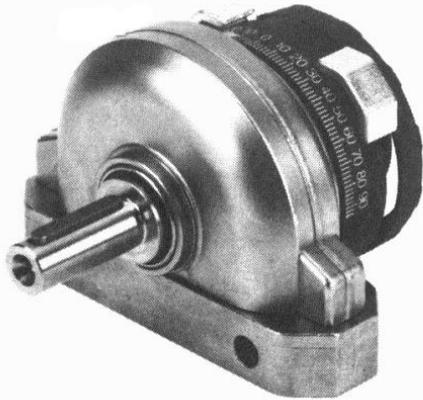
## *Kývavé pneumotory*

**Rotační kyvné** – motory s omezeným úhlem, např. pístové motory s výstupním rotačním pohybem nebo lamelové s jednou lamelou, s dvojitou lamelou.

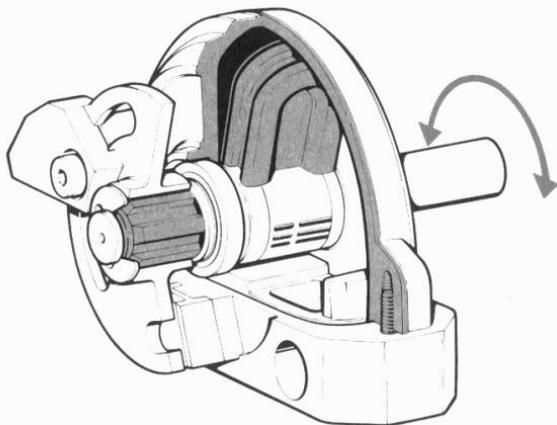
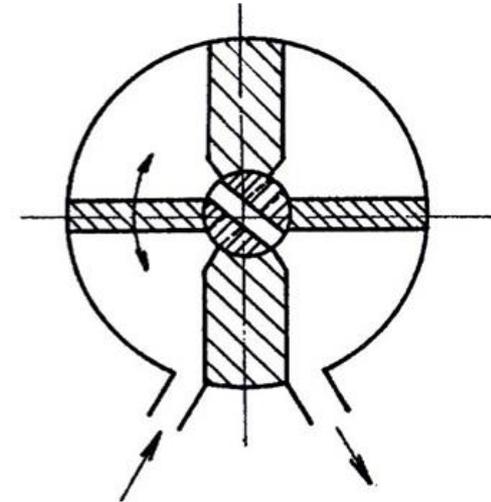
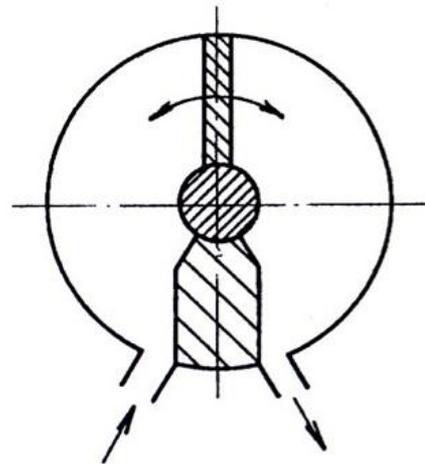
[https://www.festo.com/rep/cs\\_cz/assets/swf/DFPD\\_2019\\_DE\\_SD.mp4](https://www.festo.com/rep/cs_cz/assets/swf/DFPD_2019_DE_SD.mp4)

[https://www.festo.com/rep/cs\\_cz/assets/swf/DRVS\\_710\\_CZ.mp4](https://www.festo.com/rep/cs_cz/assets/swf/DRVS_710_CZ.mp4)

## Kývavé pneumotory

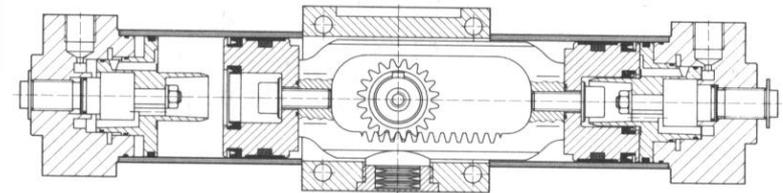
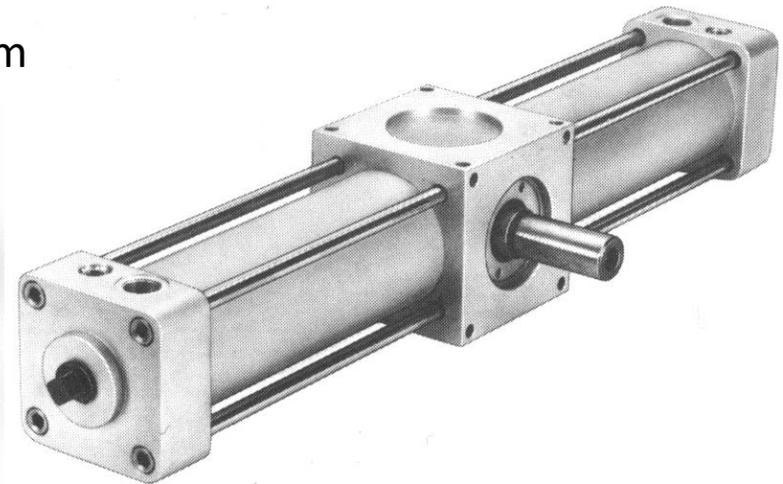


Lamelový s jednou lamelou, s dvojitou lamelou



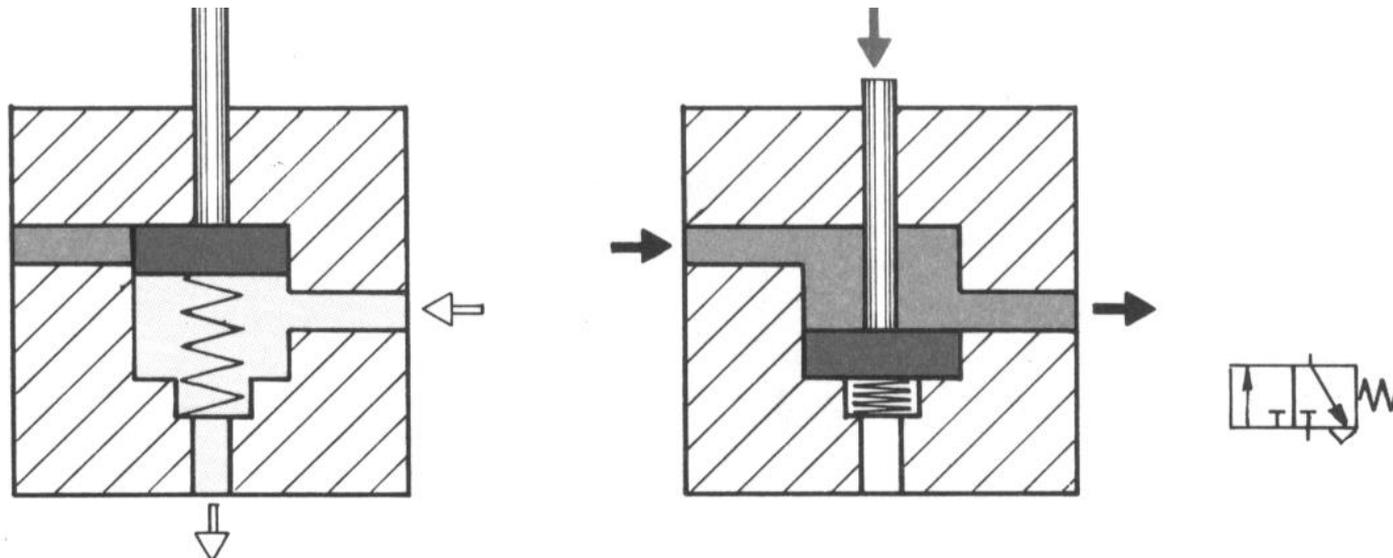
## Kývavé pneumotory

Pístové motory s výstupním rotačním pohybem

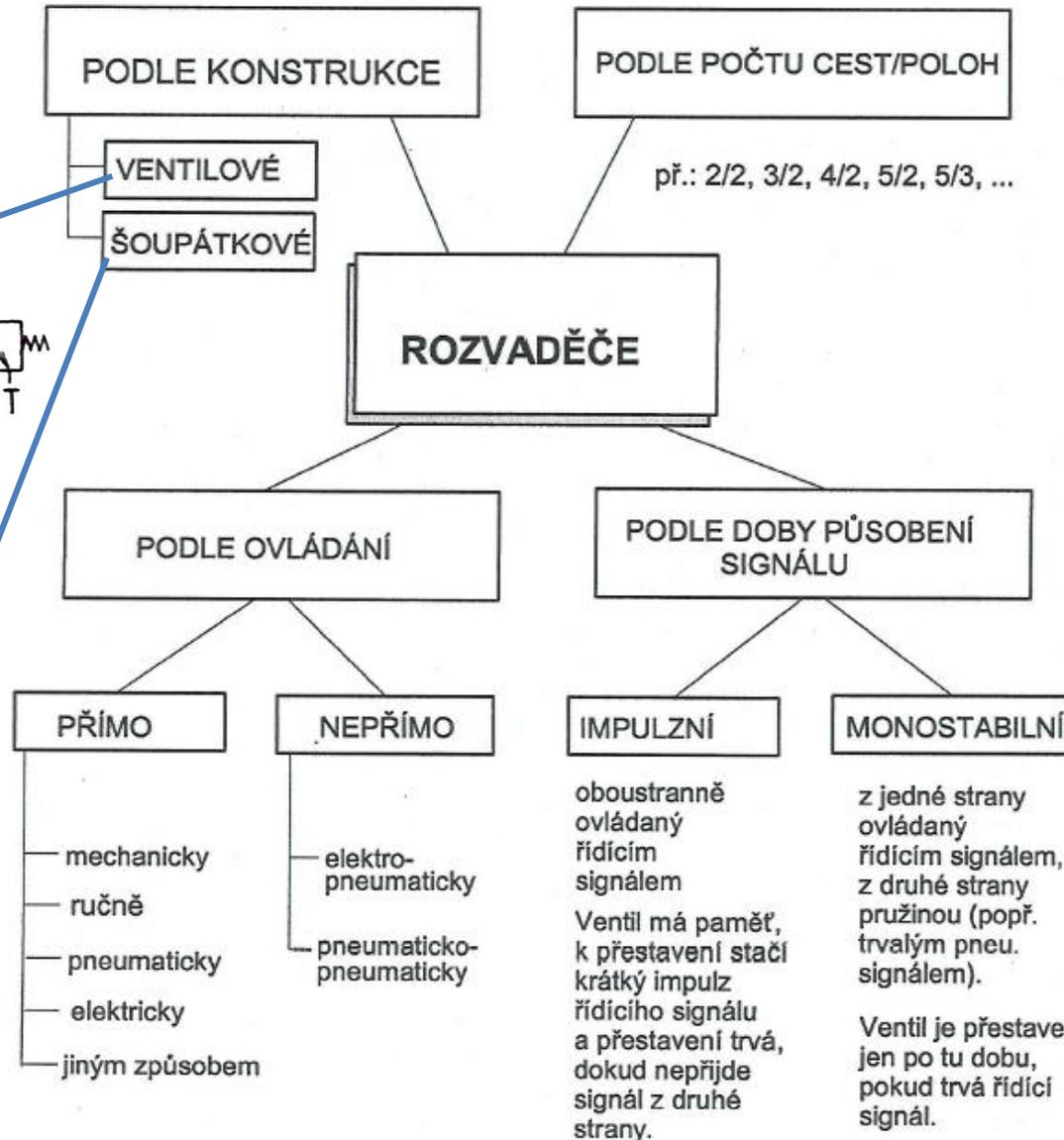
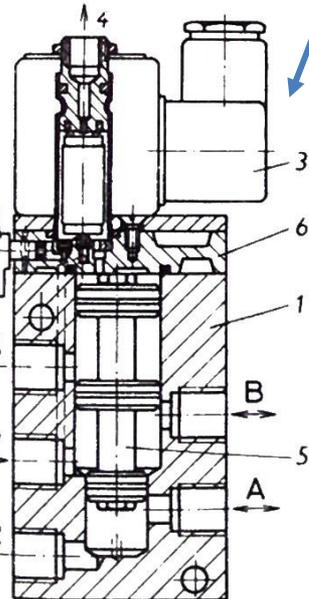
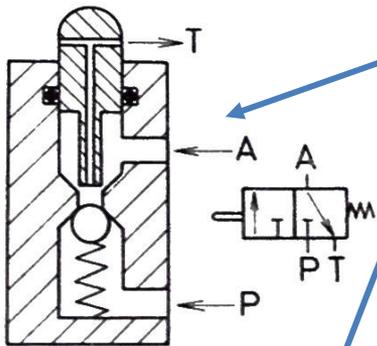


## Rozvaděče a ventily

Jsou prvky v pneumatickém obvodu pro **řízení toku vzduchu** v pneumatickém obvodu. Počet pracovních otvorů dává **počet cest** a většinou se používají **dvoupolohové rozvaděče**.



# Rozvaděče a ventily - rozdělení





## *Rozvaděče a ventily - značení*

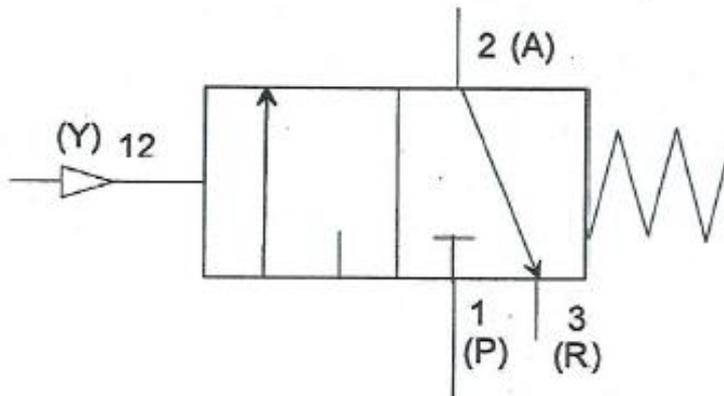
V pneumatických i elektropneumatických obvodech jsou používány základní typy ventilů:

- **impulzní** - se dvěma ovládacími signály, které mají vnitřní mechanickou paměť a
- **monostabilní** - s jedním ovládacím vstupem a pružinou, které drží přestavené jen po dobu působení signálu.

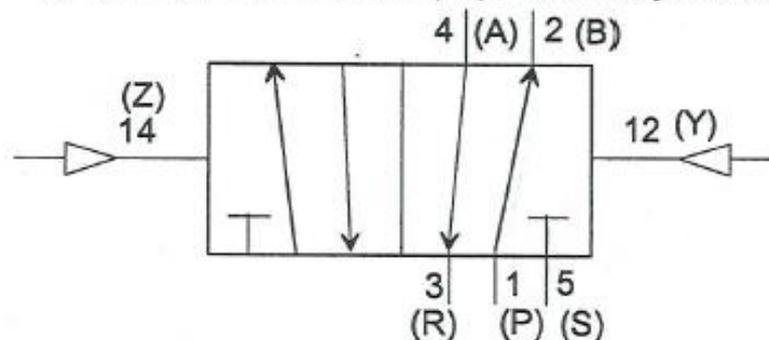
## Rozvaděče a ventily - značení

Zkrácené označení přívodů čísla podle ISO5599/II:

a) 3/2 monostabilní rozvaděč (v klidové poloze uzavřen):



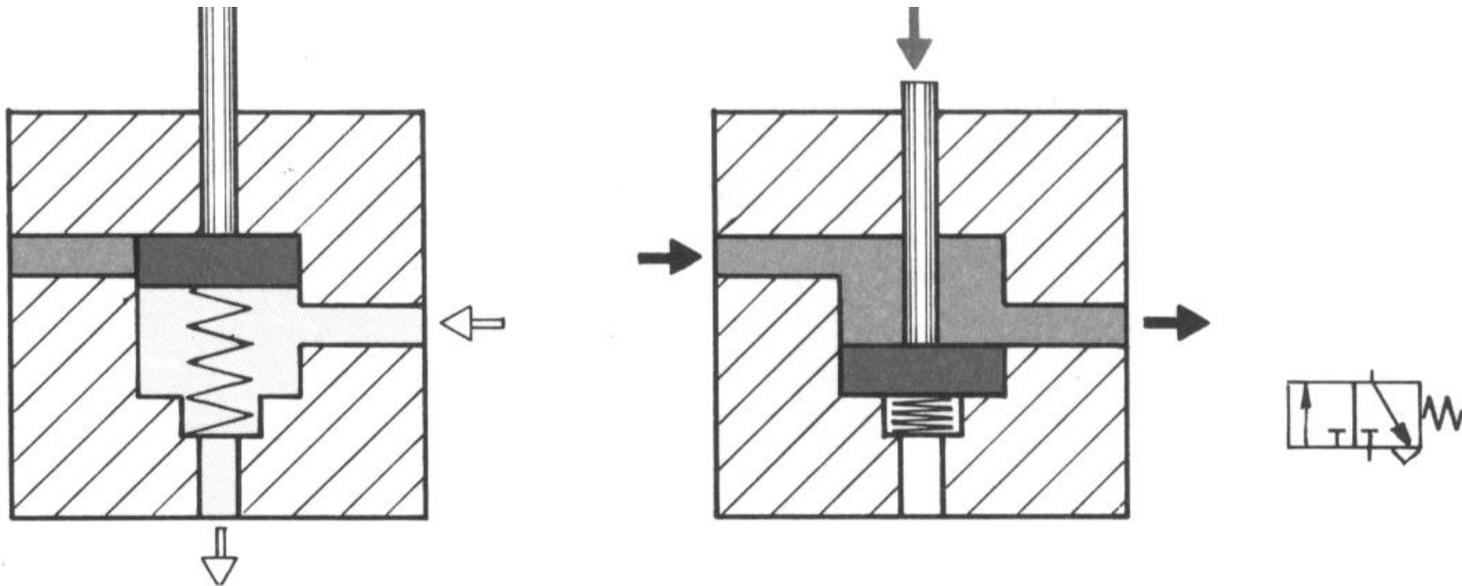
b) 5/2 impulzní rozvaděč (s pneumatickým ovládním):



- 1 přívod tlaku (staré značení P)
- 2, 4 pracovní výstupy
- 3, 5 odvětrání
- 12, 14 ovládací vstupy

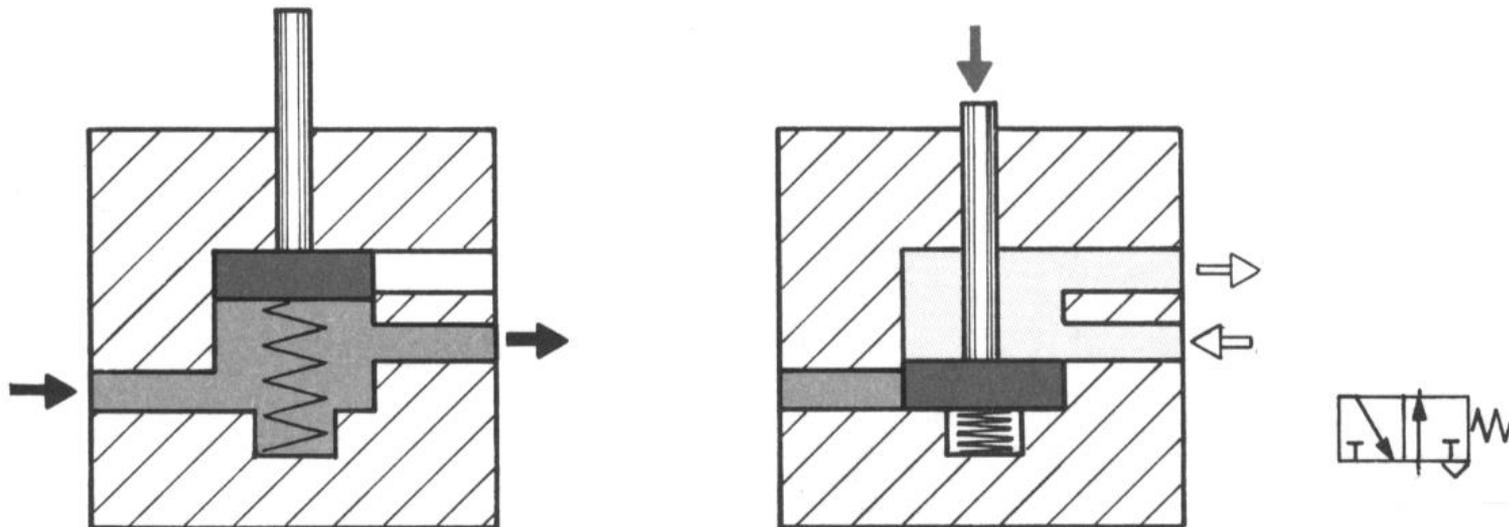
## Rozvaděče a ventily - příklady

Princip funkce 3/2 rozvaděče neprůtočného v klidové poloze



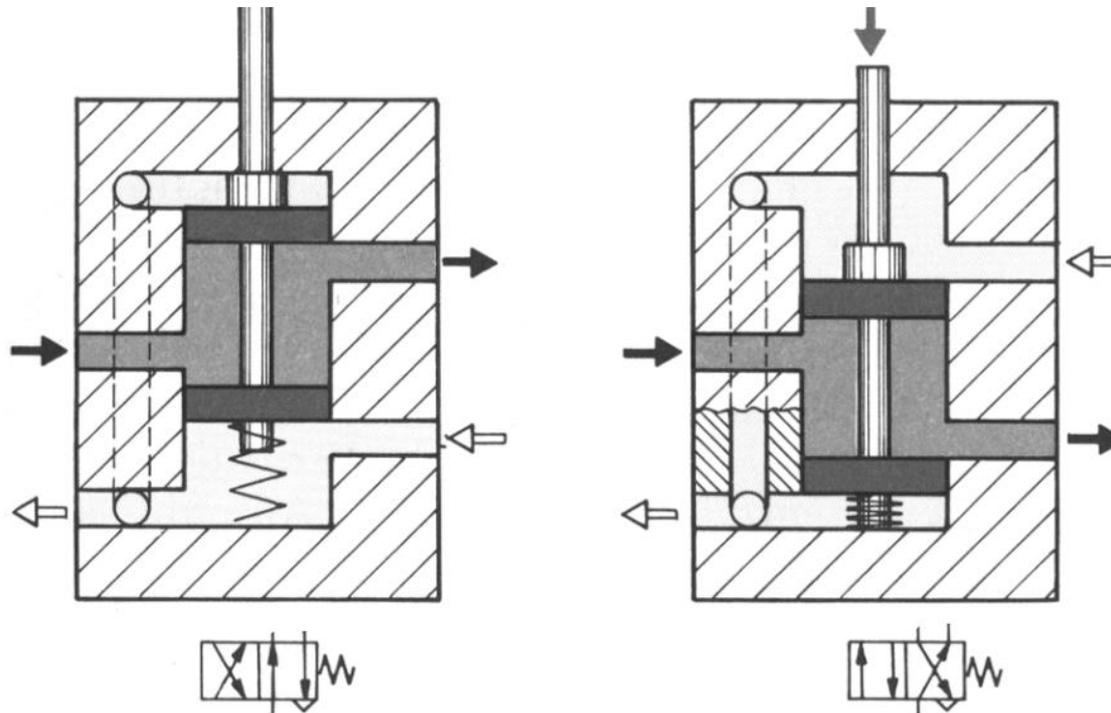
## Rozvaděče a ventily - příklady

Princip funkce 3/2 rozvaděče průtočného v klidové poloze



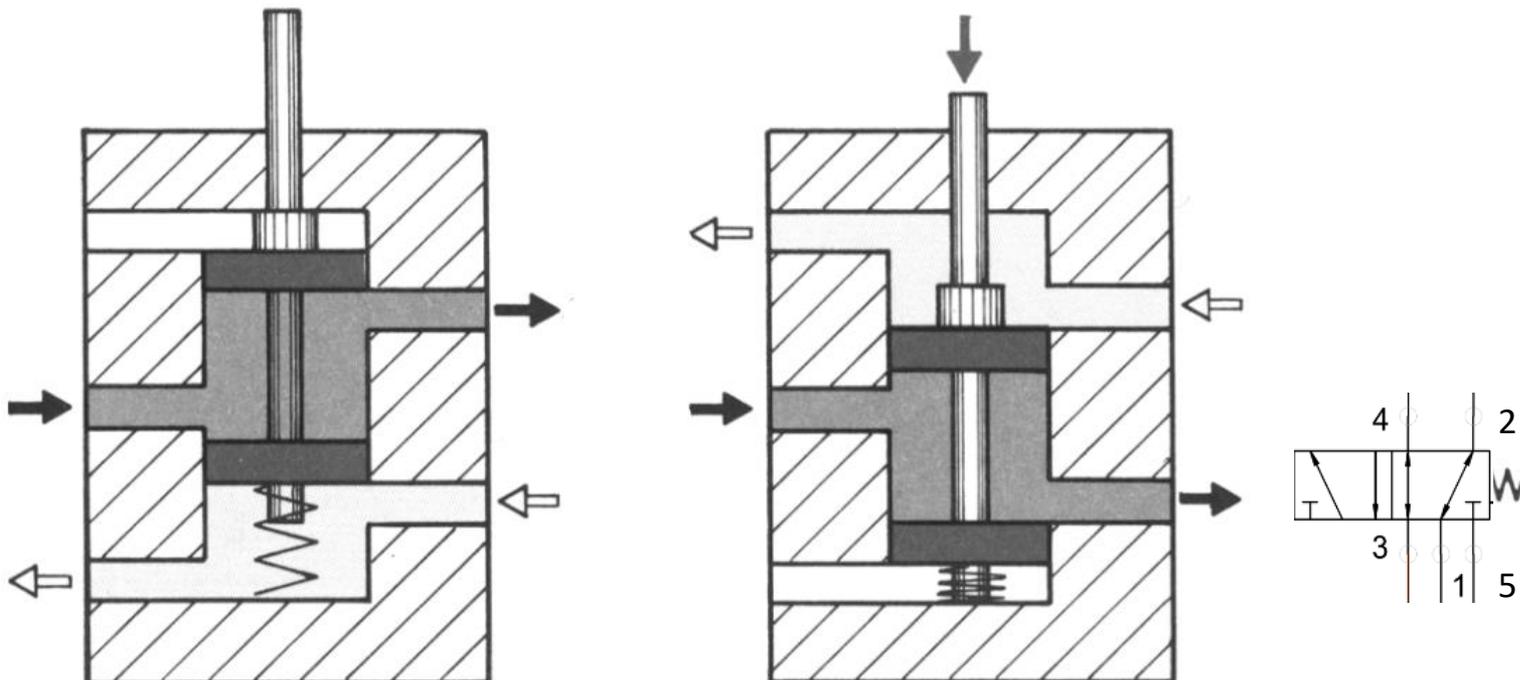
## Rozvaděče a ventily - příklady

Princip funkce 4/2 rozvaděče (dvě varianty zapojení)



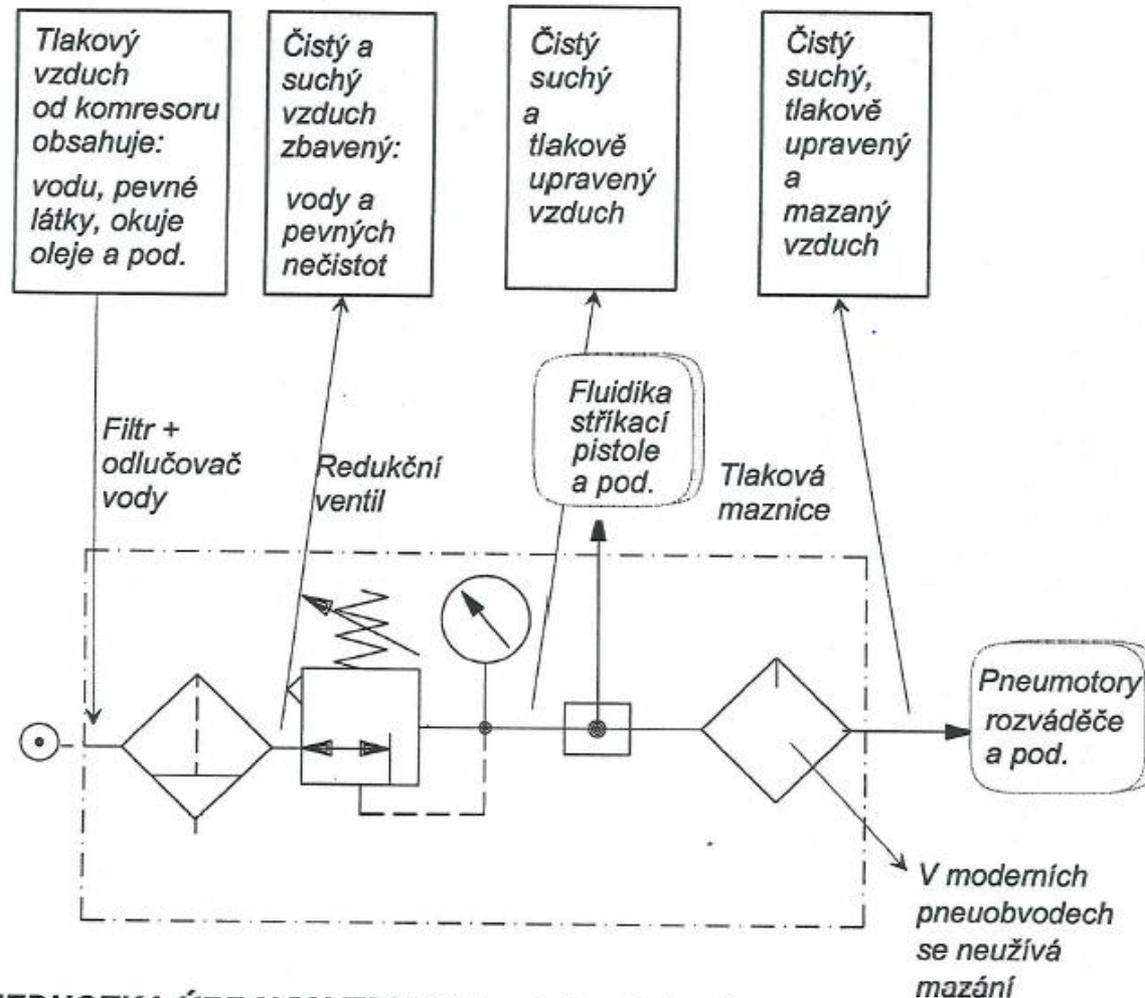
## Rozvaděče a ventily - příklady

### Princip funkce 5/2 rozvaděče



# Postup úpravy a užití tlakového vzduchu

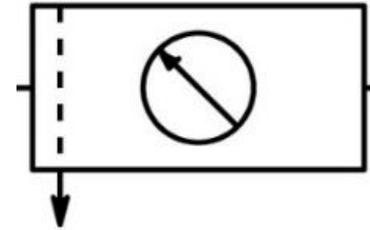
SCHÉMA PRVKŮ JEDNOTKY ÚPRAVY VZDUCHU:





## Postup úpravy a užití tlakového vzduchu

Jednotka úpravy vzduchu zjednodušeně:



V moderních pneumatických obvodech se většinou **mazání vzduchu nepoužívá** - jsou aplikovány pneumatické válce s trvalou tukovou náplní.

Pokud se v obvodu jednou začne mazat, **není možné mazání opustit**, neboť trvalé tukové náplně (speciální vazelína) se olejem rozpustí a vyplaví a pak je mazání už nezbytné – přerušení mazání by vedlo k rychlému opotřebení těsnících prvků na pístech válců.

Správné nastavení intenzity mazání je důležité pro správnou funkci pneumatického obvodu – **přílišné mazání může vést k poruchám**.



## Postup úpravy a užití tlakového vzduchu

Velmi důležitá je těsnost celého pneumatického obvodu, neboť netěsnosti vedou k velkým ztrátám drahého tlakového vzduchu a navíc mohou způsobovat poruchy.

**Příklad:** Otvorem o průměru 1 mm uteče při tlaku 7 bar cca 4 m<sup>3</sup> vzduchu za 1 hodinu. Při ceně 0,50 Kč na 1 m<sup>3</sup> to znamená ztrátu  $4 \times 24 \times 0,50 = 48$  Kč za den třísměnného provozu.

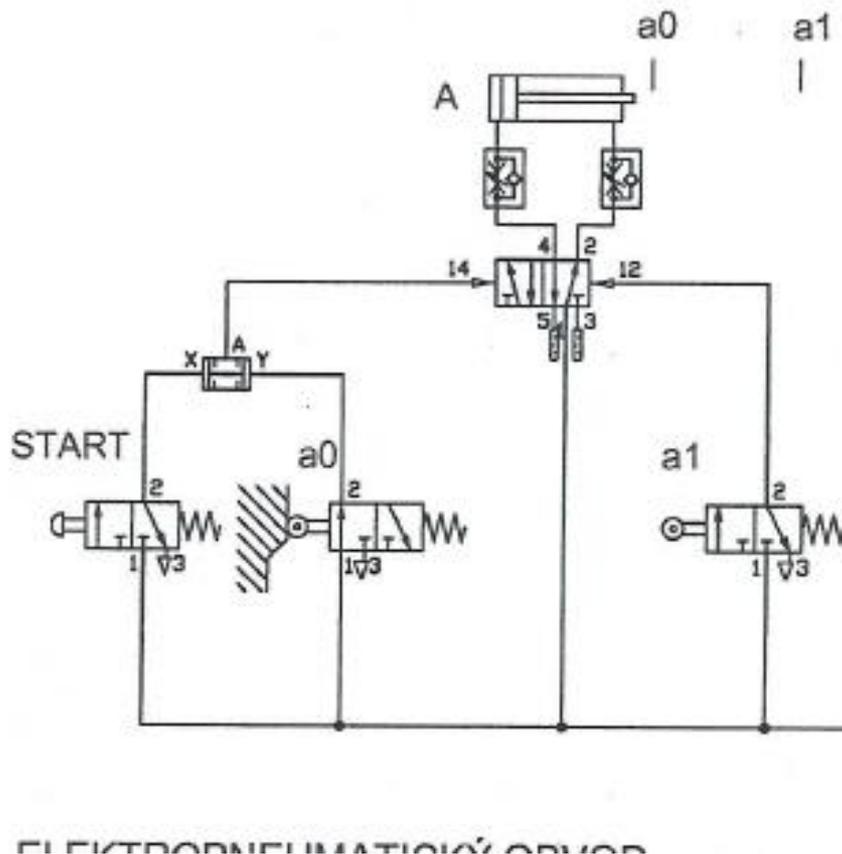


## Členění pneumatického obvodu

Nakreslený pneumatický obvod má strukturu členěnou podle určitých vrstev tak, že:

- úplně nahoře jsou nakresleny akční členy (pneumatické válce), u kterých je označena poloha signálních prvků,
- pod nimi prvky přiřazené pneumotorům, nejčastěji prvky pro řízení rychlosti,
- níže pak rozvaděče a
- pod nimi řídicí prvky ovládání, signální prvky (tlačítka, koncové spínače apod.) a
- úplně dole je přívod tlakového vzduchu a jednotka úpravy vzduchu.

## Členění pneumatického obvodu

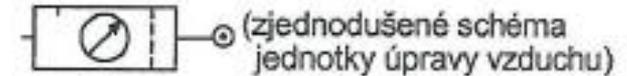


Akční členy (pneumatické válce)  
prvky přiřazené motoru (řízení rychlosti)

rozvaděče

řídící prvky

signální vstupy (koncové spínače)



Podrobné schéma  
jednotky úpravy  
vzduchu

prvky úpravy vzduchu



## Členění pneumatického obvodu

Při kreslení schéma pneumatického obvodu je třeba dodržet následující zásady:

- schémata pneumatických obvodů lze kreslit **bez ohledu na prostorovém uspořádání prvků v reálu**,
- pneumatické válce a ventily pro jejich ovládání kreslit **vždy ve vodorovné poloze**,
- vedení vzduchu vést pokud možno **přímo a bez křížení**,
- prvky na výkresu řadit **zdola nahoru ve směru toku řídicích signálů a toku energie**,
- prvky řadit zleva doprava **podle časového sledu** průběhu jejich funkci.

Všechny prvky ve schématu se kreslí v poloze, která odpovídá **stroji v klidu**, připravenému ke spuštění. Přitom se předpokládá, že pneumatické obvody jsou kresleny s tlakem vzduchu a elektrické obvody jsou kresleny bez proudu.



## Členění pneumatického obvodu

Pneumatické obvody, které mají elektrické ovládání, jsou v pneumatickém schématu jednodušší, protože výkres elektrického řídicího obvodu se kreslí zvlášť.

Do pneumatického obvodu jsou zakresleny, v tom případě pouze umístění a označení snímačů.

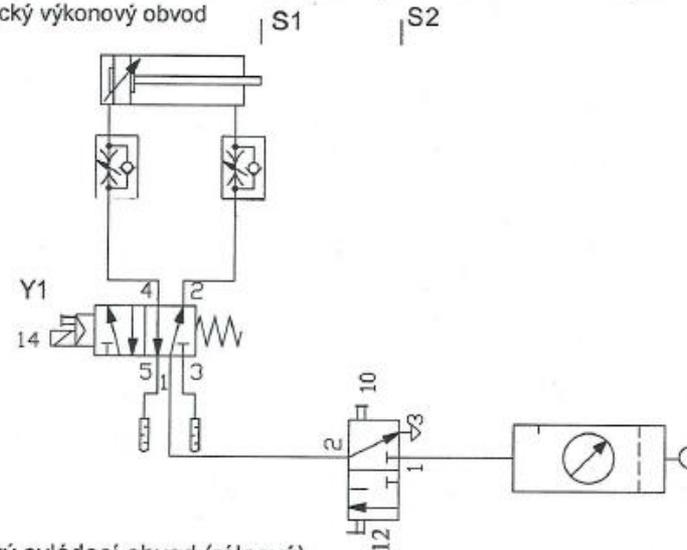
Každý prvek na stroji má být označen shodně s označením na výkrese (nálepkou, štítkem apod.) a každý pneumatický prvek má od výrobce nálepkou se schematickou značkou, která má být shodná s označením na výkrese.

Toto značení usnadňuje orientaci, pochopení funkce a opravy provozních poruch.

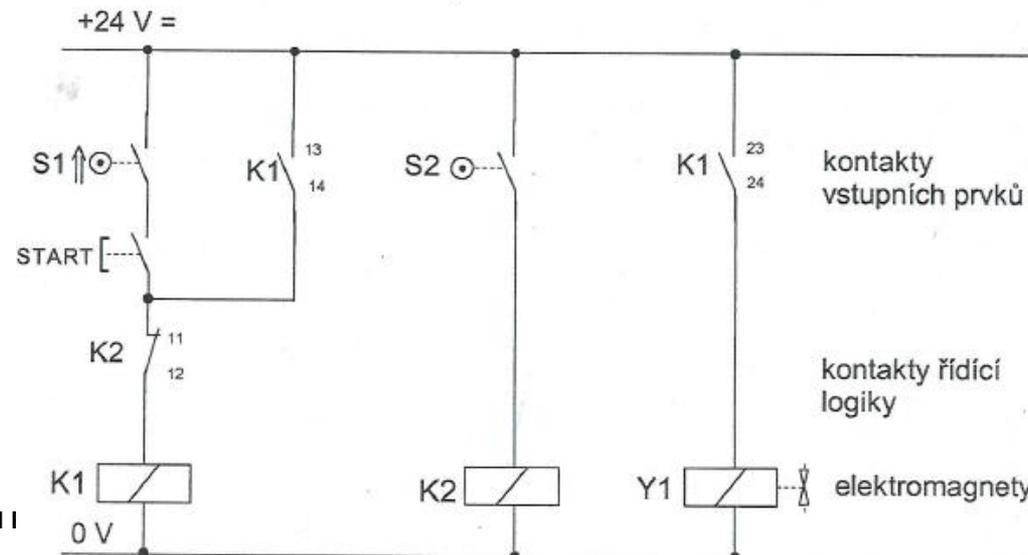
# Členění pneumatického obvodu

**ELEKTROPNEUMATICKÝ OBVOD** (schémata výkonného a řídicího obvodu jsou odděleny)

a) Pneumatický výkonový obvod

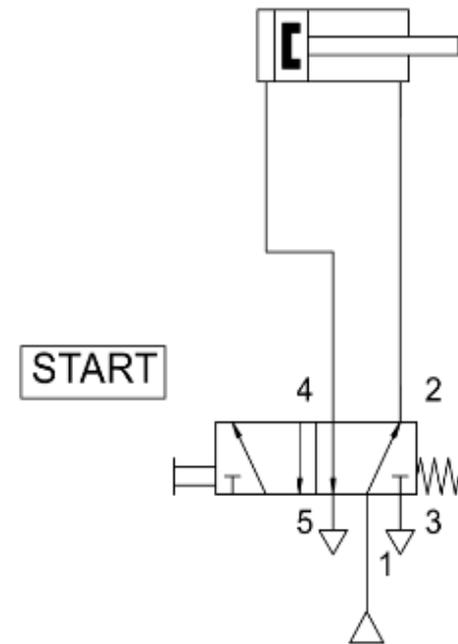
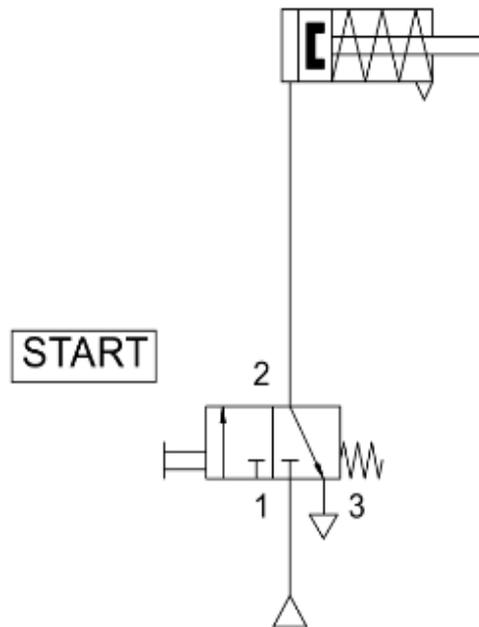


b) Elektrický ovládací obvod (réleový)



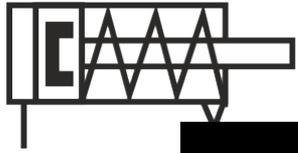
## Základní schémata zapojení

Schéma pneumatického obvodu s přímým zapojením jednočinného a dvojčinného pneumotoru.

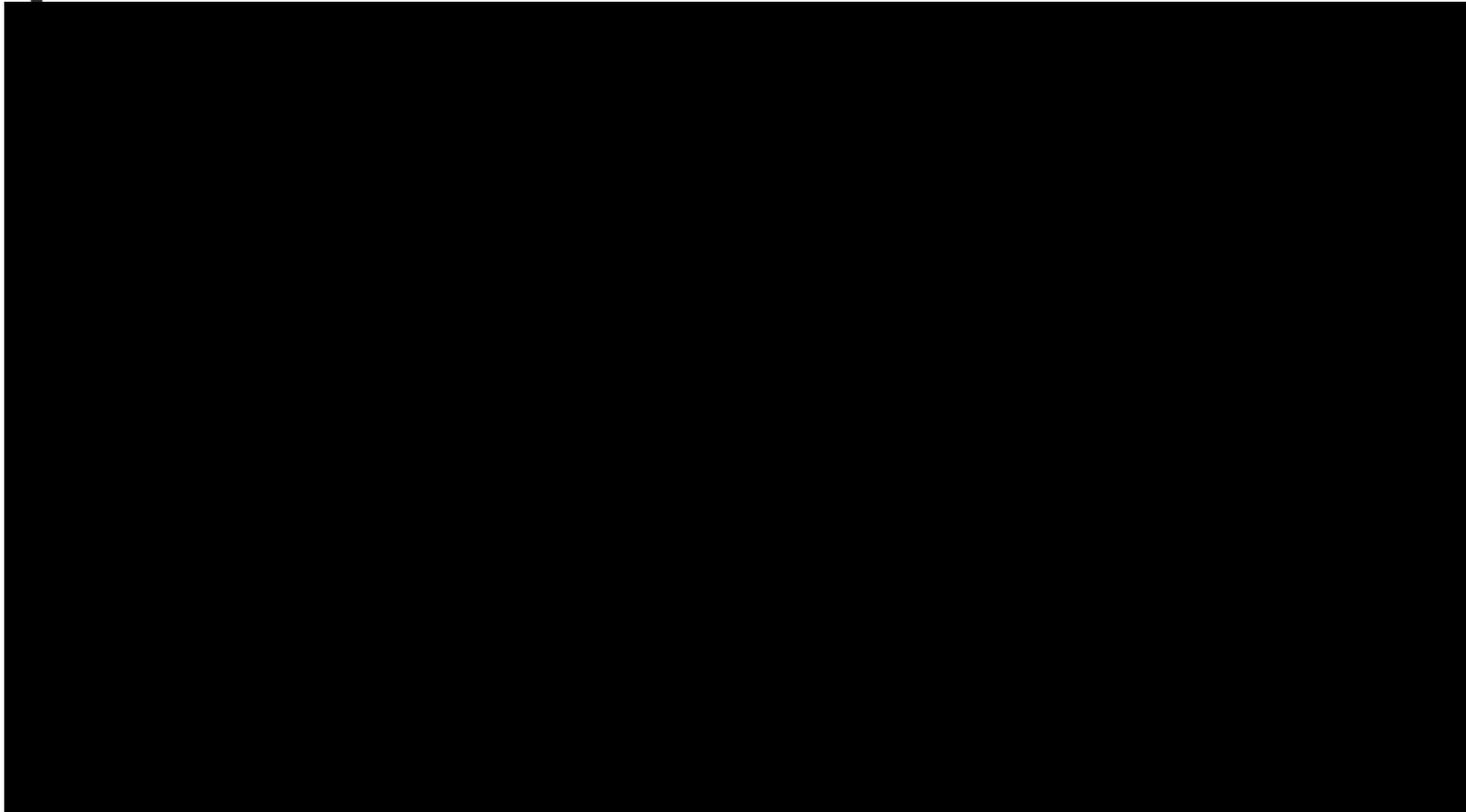




## Přehled základních pneumatických značek - *pneumotory*



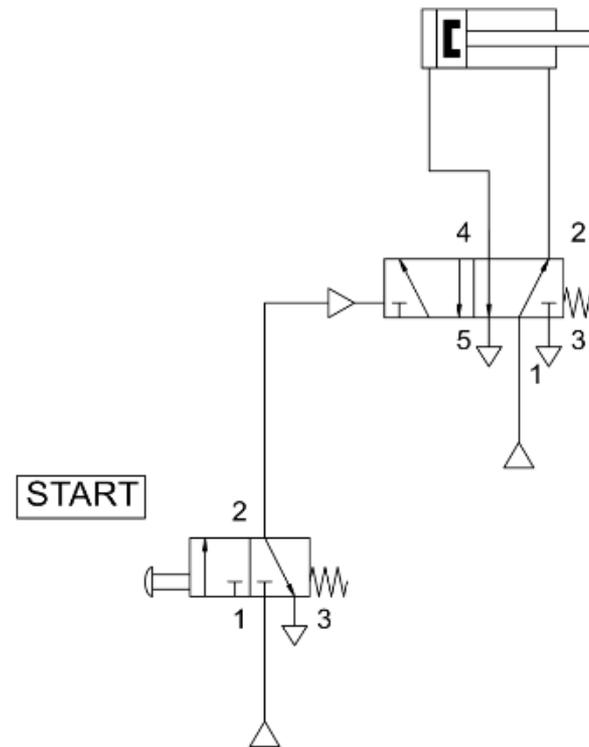
Pneumatické válce jednočinné (návrat do výchozí polohy pružinou) s magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh



## Základní schémata zapojení

Nepřímé ovládání dvojčinného pneumotoru:

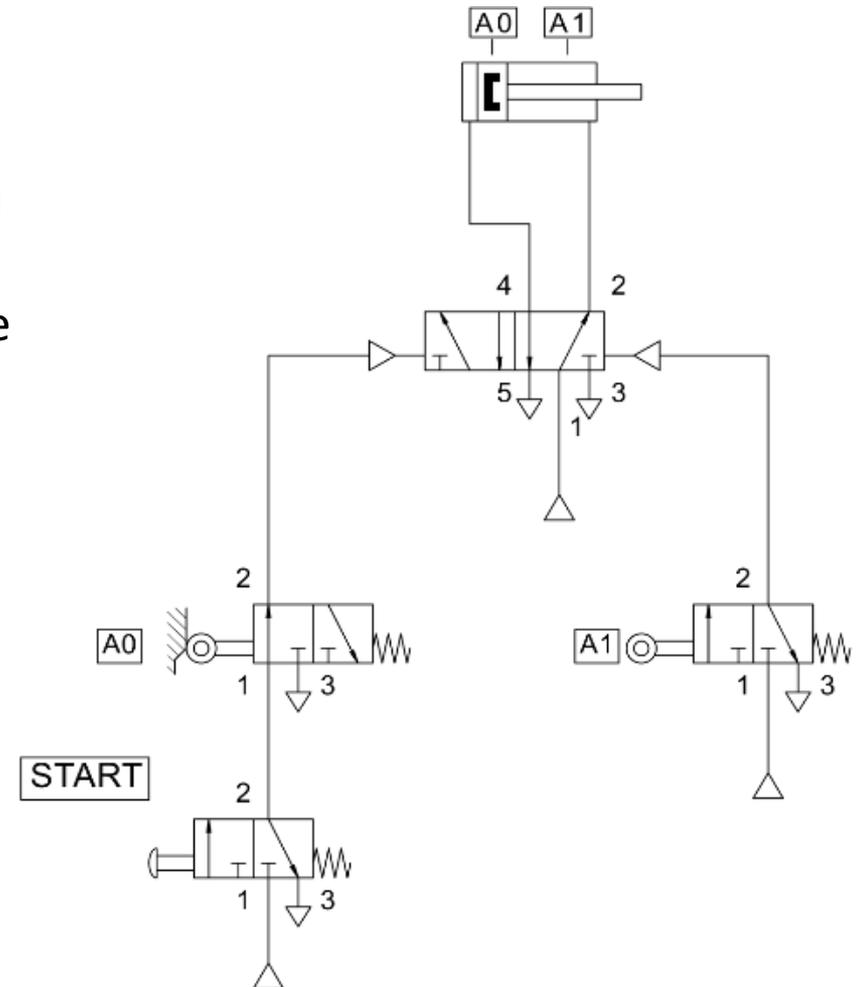
A) při použití monostabilního ventilu, pokud držím tlačítko START, je píst válce vysunut.



## Základní schémata zapojení

Nepřímé ovládání dvojčinného pneumotoru:

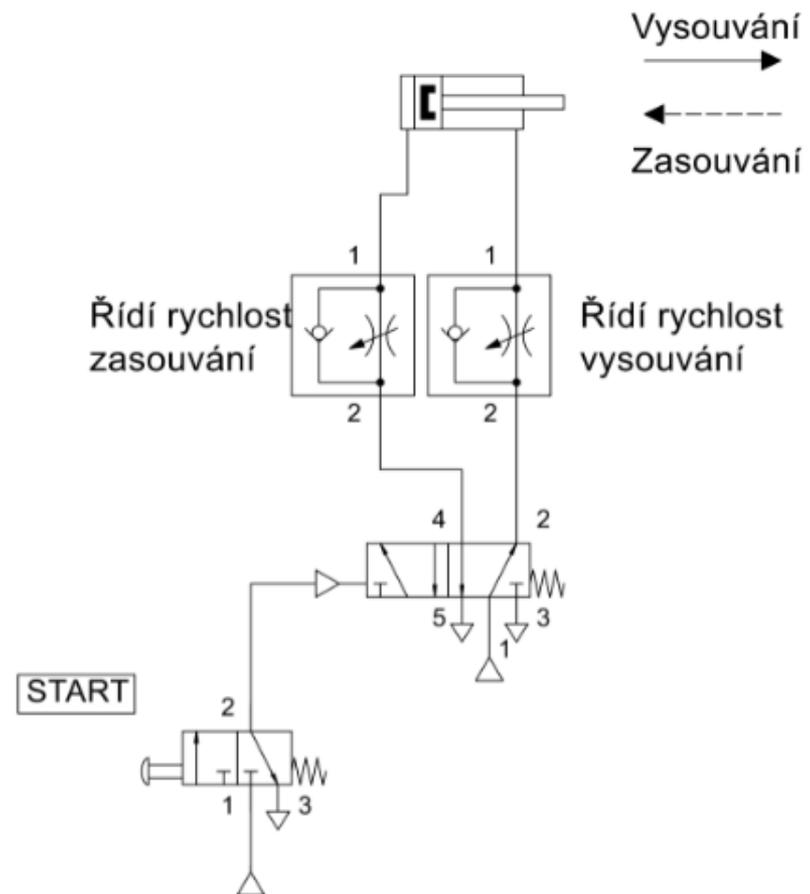
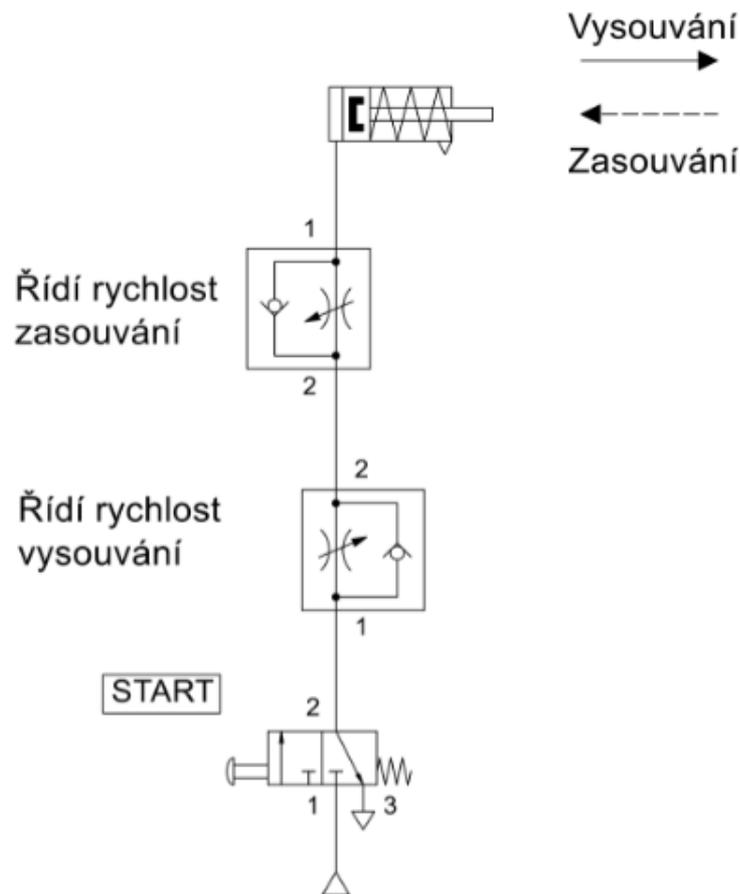
B) při použití impulzního ventilu, krátkým stisknutím tlačítka START se píst válce vysouvá a po dosažení vysunuté pozice se automaticky zasune. Obě polohy jsou signalizovány koncovými spínači.



## Základní schémata zapojení

Nastavování (seřizování) rychlosti pneumotoru:

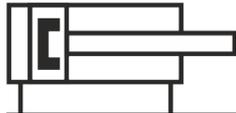
A) Snižování rychlosti škrcením (nejčastěji na výtoku).





## Přímočaré pneumotory

Dvojčinné pneumatické válce:

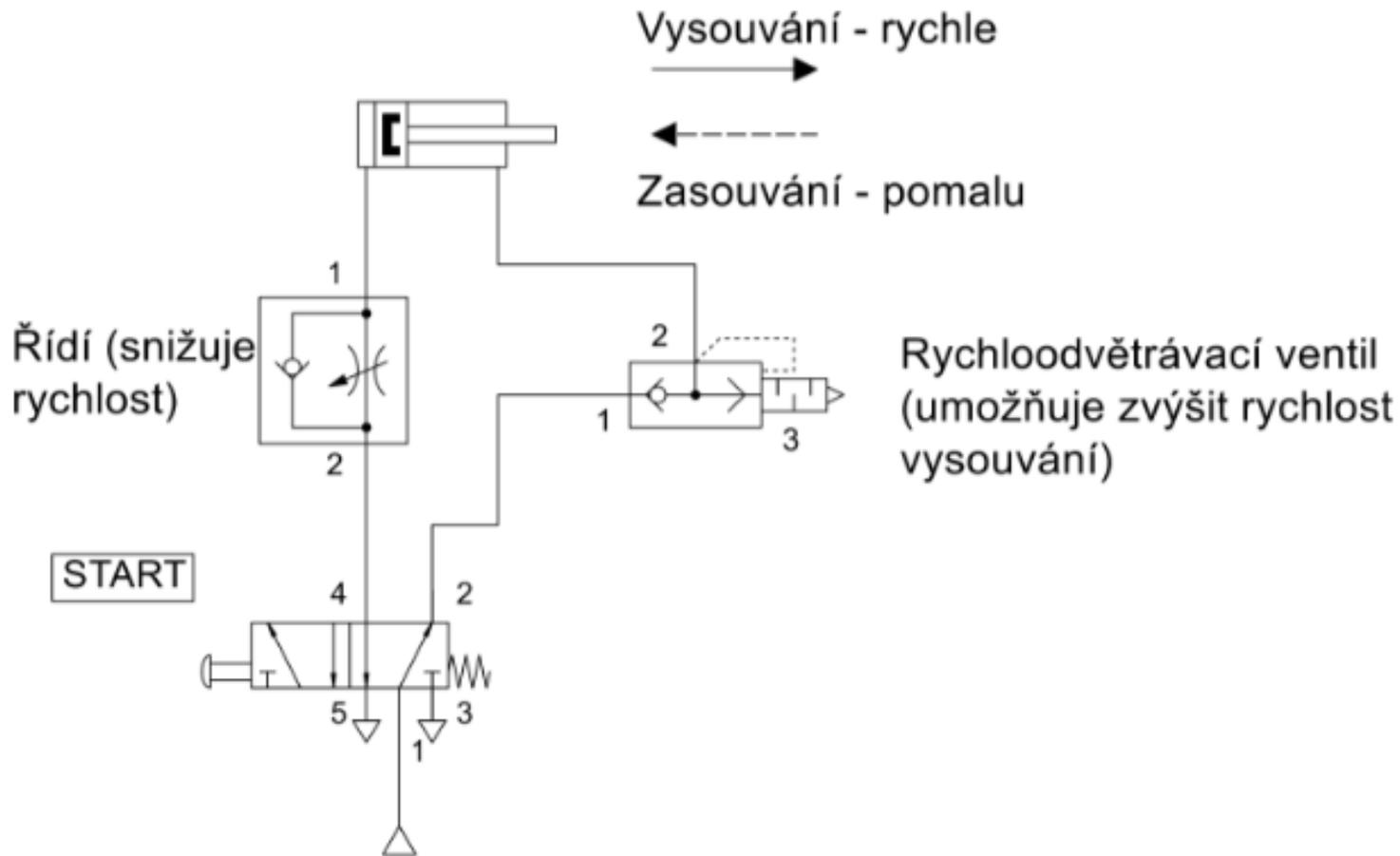


obyčejný s jednostrannou pístnicí a magnetickým kroužkem pro ovládání snímačů krajních poloh

## Základní schémata zapojení

Nastavování (seřizování) rychlosti pneumotoru:

B) Zvyšování rychlosti aplikací rychloodvětrávacího ventilu.





## Základní schémata zapojení

Rychlost pneumotoru závisí především na:

1. Použitím **pracovním tlaku** (nastavení redukčního ventilu) - vyšší tlak, větší rychlost;
2. **Tlaku v protitlakém prostoru**, čím menší je tento tlak, tím vyšší rychlost a naopak. Můžeme tlak v protitlakém prostoru zvýšit škrcením, nebo snížit rychlo odvětráním.
3. Rychlost závisí **na velikosti prvků** (jmenovitém průtoku) **a na délce a průměru hadic**. Čím jsou prvky větší, hadice většího průměru a kratší délky, tím je možné dosáhnout vyšší rychlosti pohybu.



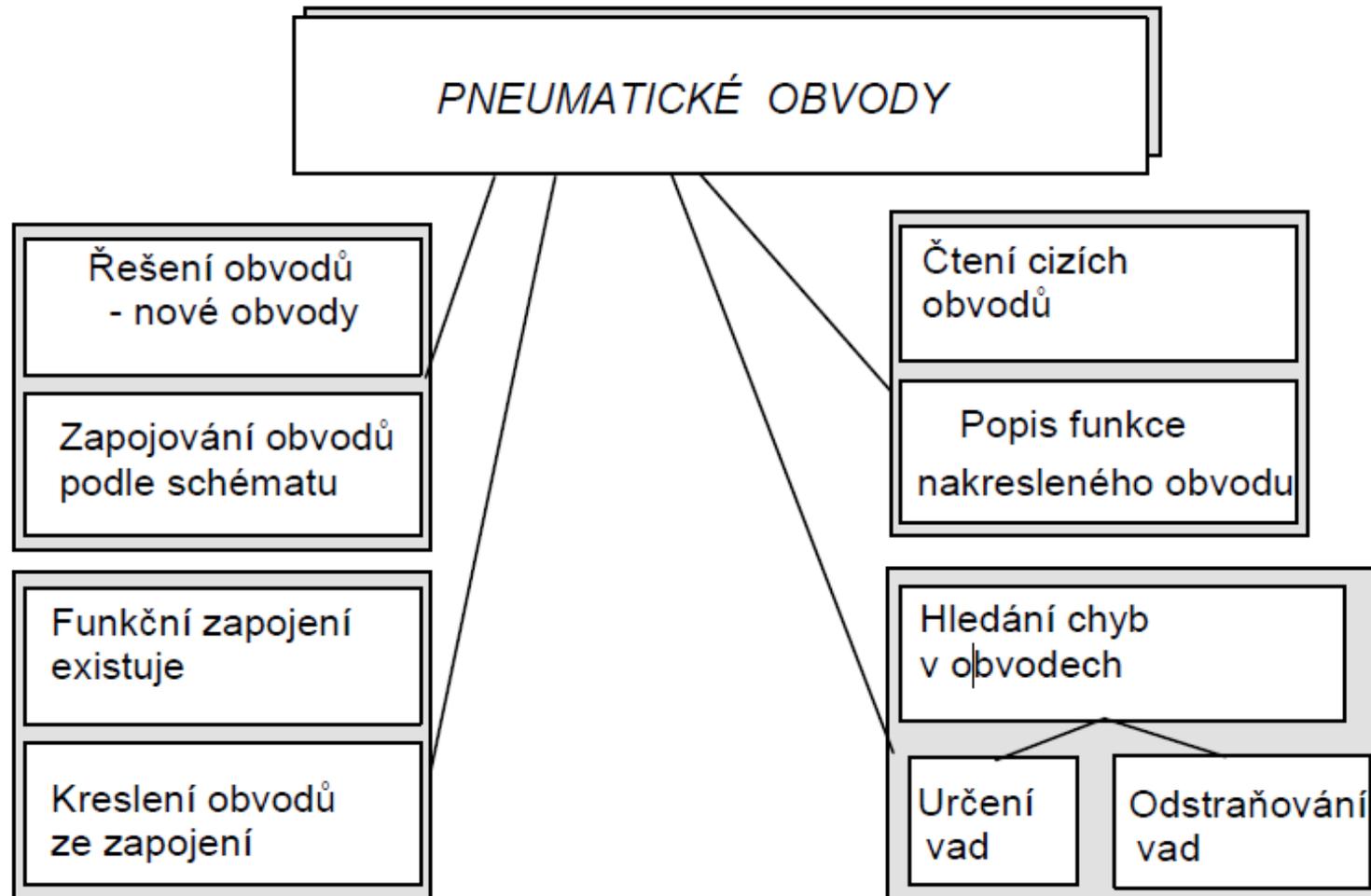
## *Pneumatické obvody*

Pneumatické obvody jsou probírány především na cvičení, zde je jen krátký úvod. Cílem cvičení je:

1. Kreslení jednoduchých pneumatických obvodů pro zadanou funkci.
2. Čtení obvodů - popis funkce nakresleného obvodu.
3. Nakreslení jednoduchého obvodu podle zapojení.
4. Zapojení jednoduchého obvodu podle schématu a seřízení parametrů (na výukových standech).
5. Hledání chyb v pneumatických a elektropneumatických obvodech.



# Pneumatické obvody





## *Kreslení pneumatických obvodů pro zadanou funkci*

Bude probíráno především na cvičení včetně praktického provedení.

Zde budou probrány:

- logické funkce,
- úvodní příklad zapojení impulzního ventilu pro dvojčinný pneumotor,
- pneumatický obvod s časovačem.



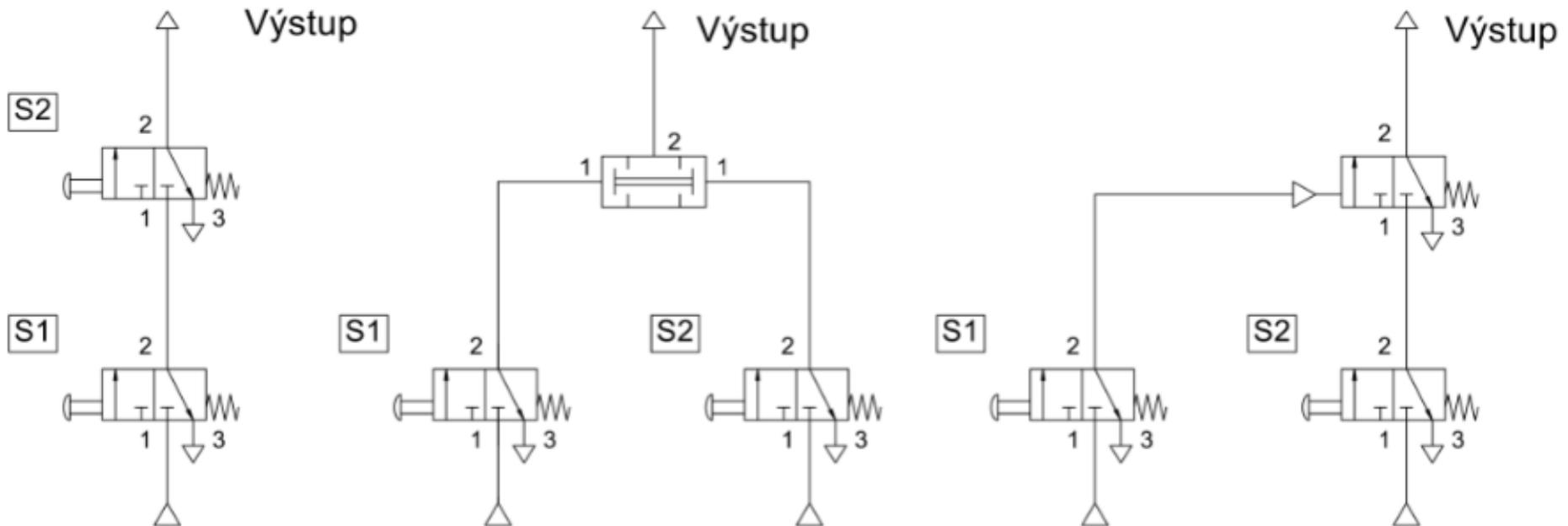
## *Kreslení pneumatických obvodů – **logické funkce***

**Základní logické funkce** v pneumatických obvodech jsou:

- AND (konjunkce),
- OR (disjunkce) a
- NON (negace).

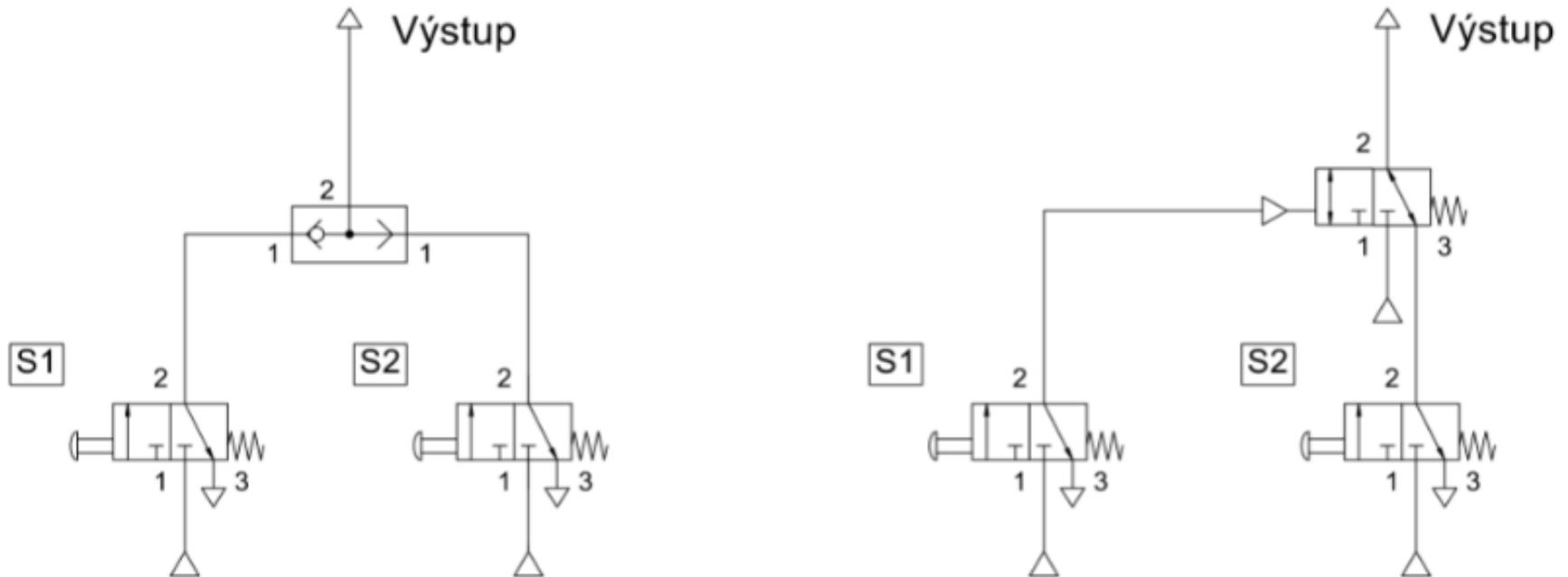
## Kreslení pneumatických obvodů – logické funkce

**Funkce AND** = výstupní signál existuje jen tehdy, pokud jsou signály na obou vstupech.



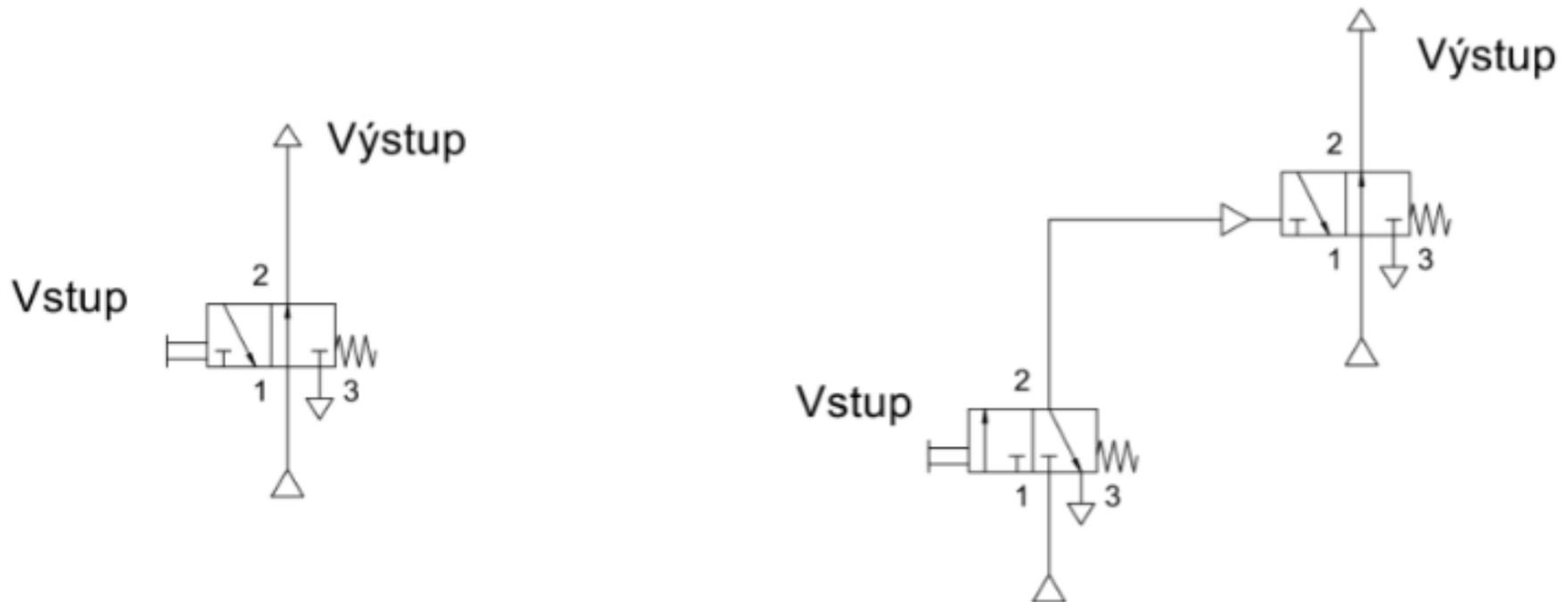
## Kreslení pneumatických obvodů – logické funkce

**Funkce OR** = výstupní signál existuje, pokud je alespoň jeden ze dvou vstupů sepnut.



## Kreslení pneumatických obvodů – logické funkce

Funkce **NON** = když je vstup, není výstup a naopak.





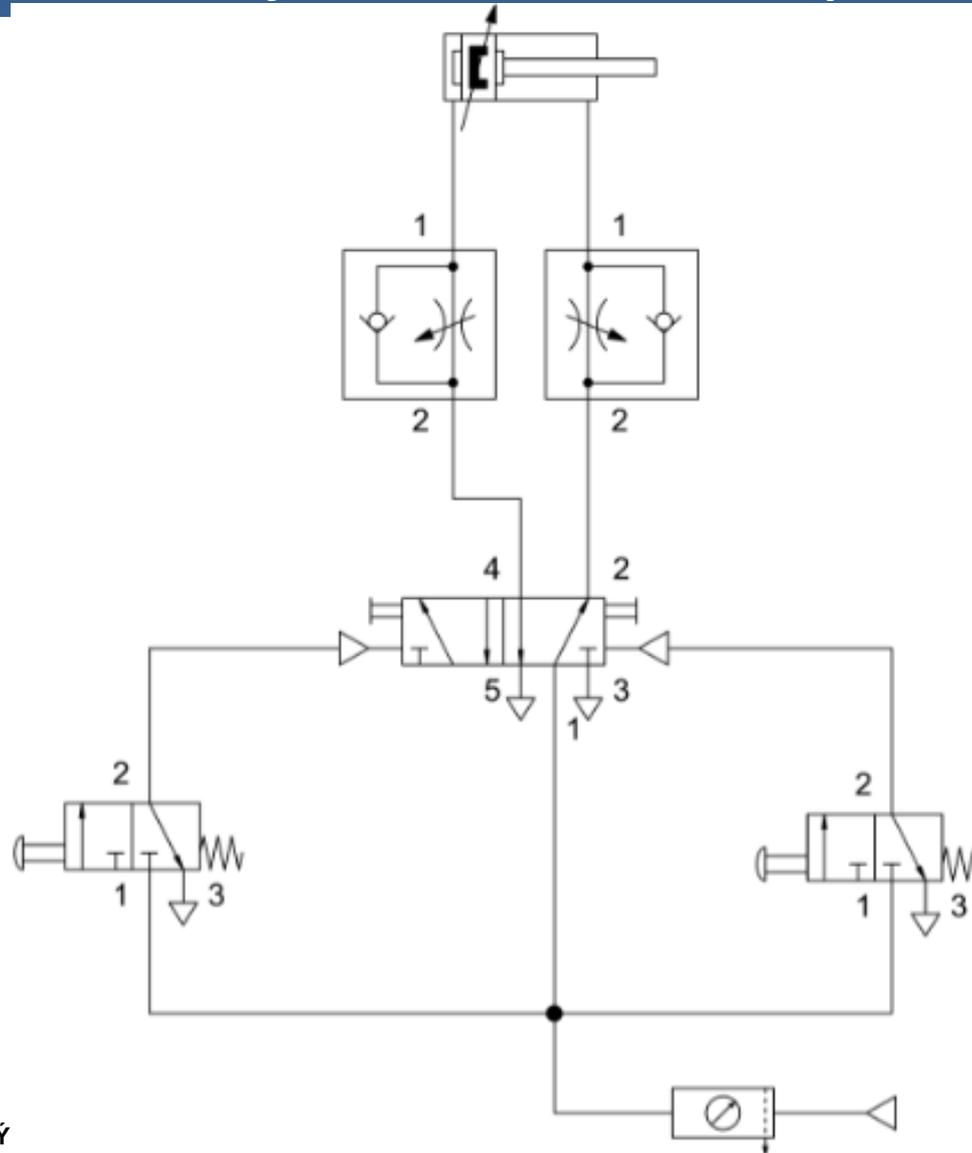
## *Kreslení pneumatických obvodů – úvodní příklad*

Návrh pneumatického obvodu, který zajistí vysunutí a zasunutí dvojčinného pneumotoru s ručně nastavitelným oboustranným tlumením krajních poloh a magnetickým kroužkem. Zasunutí a vysunutí pneumotoru bude ovládáno samostatnými tlačítky (jedno tlačítko pro vysunutí a druhé pro zasunutí). Rychlost zasunutí a vysunutí bude nezávisle ovládaná (snížena) jednosměrnými škrticími ventily na výstupu. Píst pneumotoru zůstane vysunut nebo zasunut i po konci ovládání.

K řešení této úlohy je možné využít **impulzního ventilu** pro zapamatování signálu mechanicky (přímo ve ventilu).

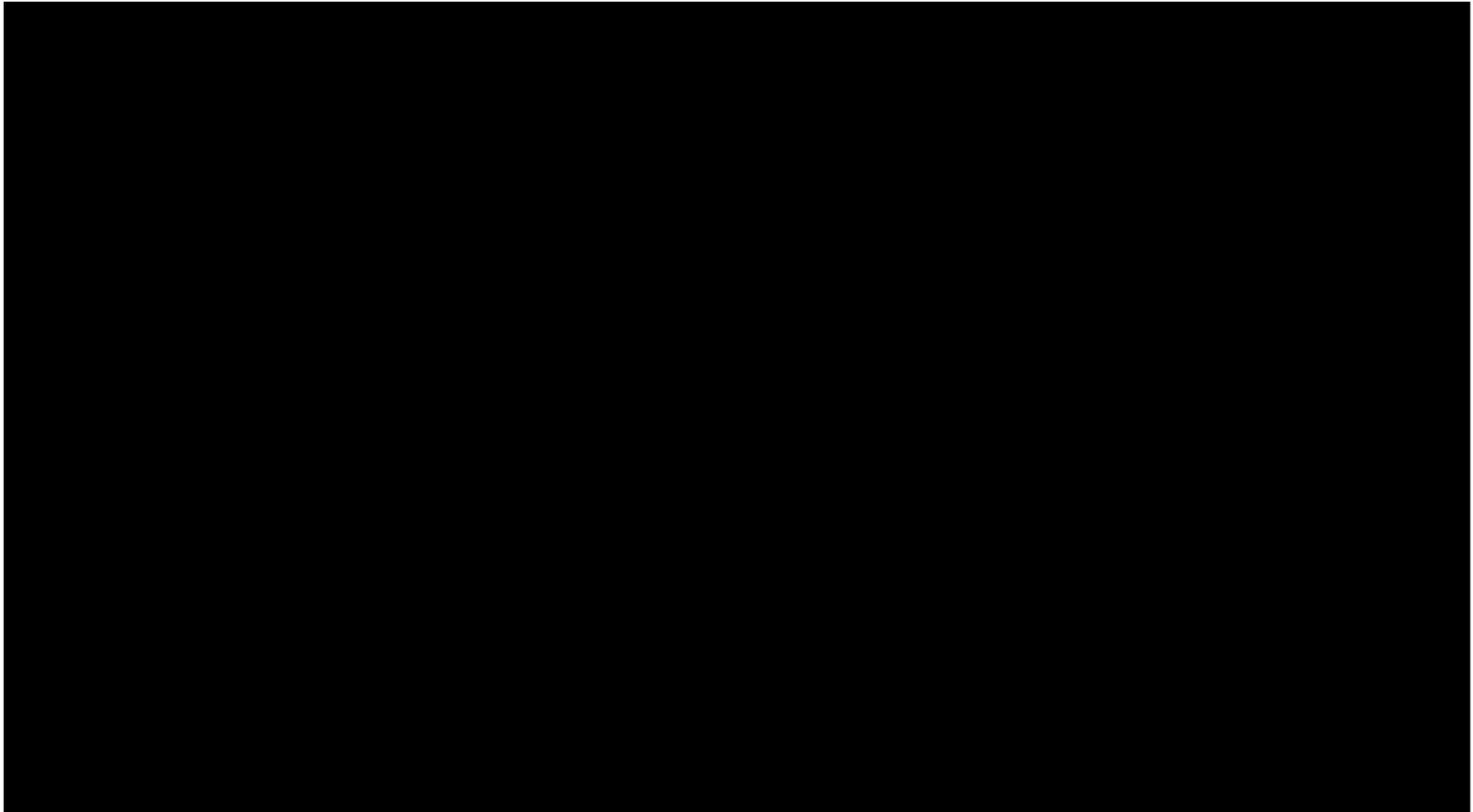
= Impulzní ventil plní bezpečnostní funkci, protože v případě poruchy v obvodu, kdy se přeruší řídicí signál, zachová ventil svou polohu.

# Kreslení pneumatických obvodů – úvodní příklad





## *Kreslení pneumatických obvodů – úvodní příklad*





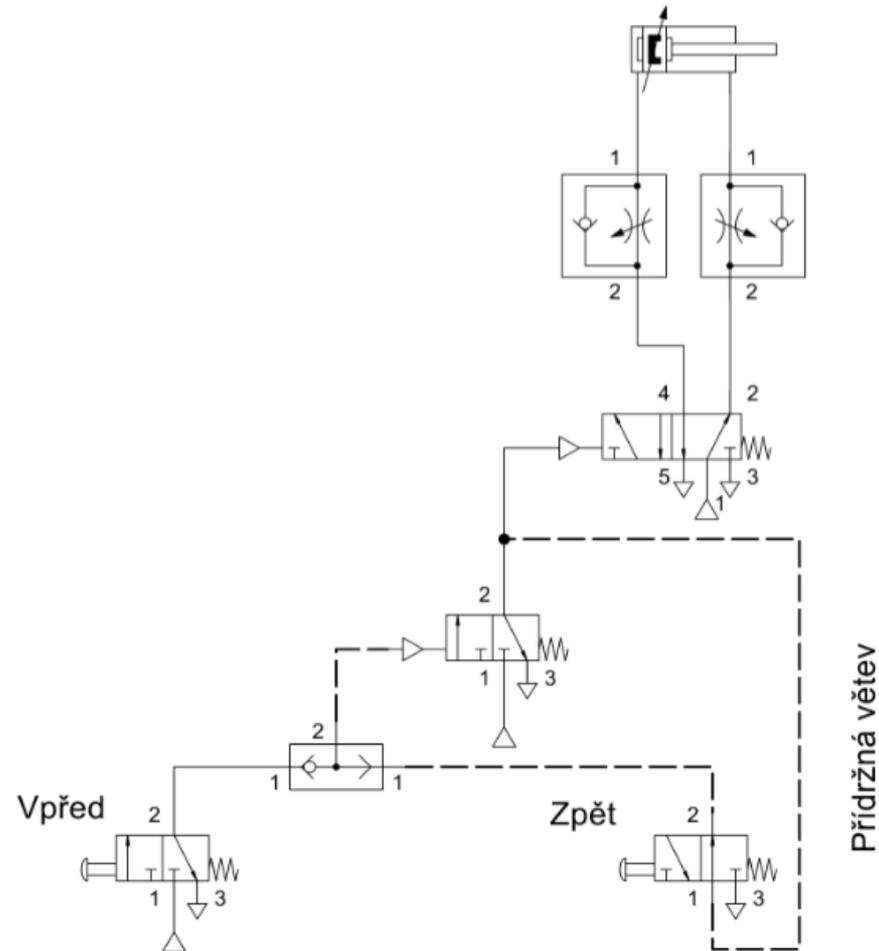
## Kreslení pneumatických obvodů – **samodržné zapojení**

Pro tu samou úlohu bude realizováno tzv. **samodržné zapojení**, které umožňuje při použití **monostabilního ventilu** realizovat zapamatování signálu pneumatickým obvodem. Tedy: Nakreslete pneumatický obvod, který zajistí po krátkém stisknutí startovacího tlačítka Vpřed vysunutí dvojčinného válce a poté při krátkém stisknutí tlačítka Zpět dojde k zasunutí válce.

Řešení jsou možná dvě:

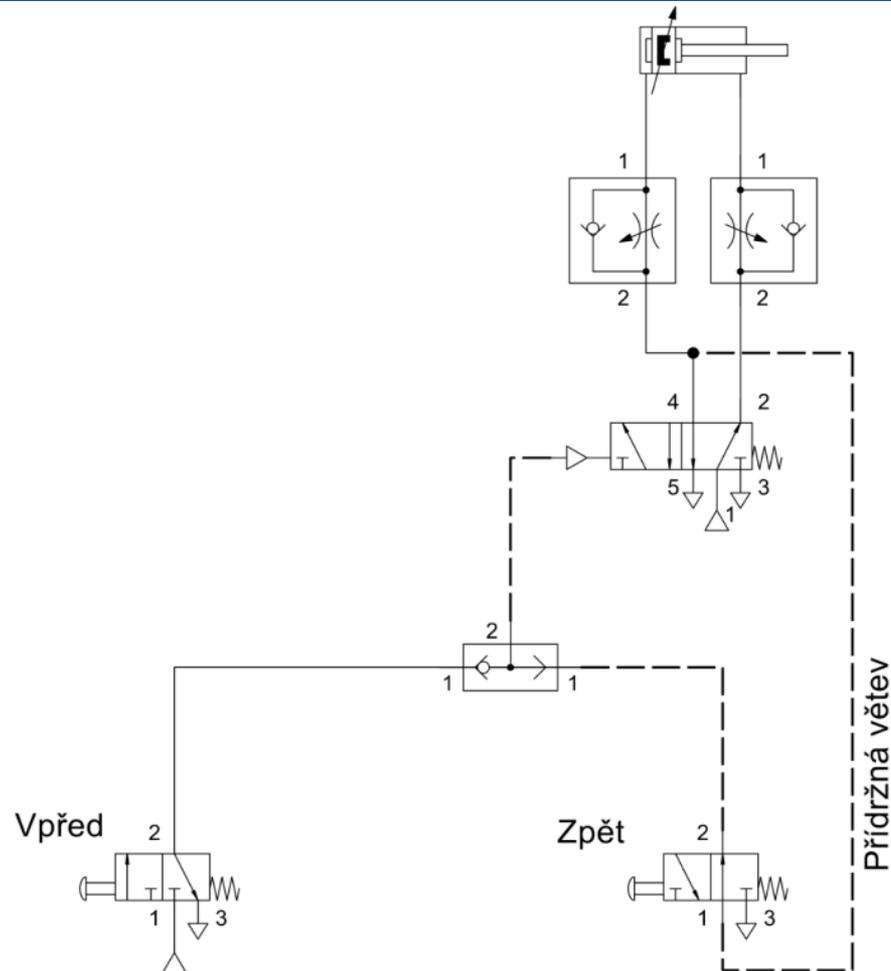
- a) Základní zapojení.
- b) Úsporné zapojení.

# Samodržné zapojení, základní zapojení





## Samodržné zapojení, úsporné zapojení





## *Pneumatické časové členy*

Mohou být sestaveny z jednotlivých prvků (3/2 ventil + jednosměrný a škrťací ventil + nádobka - lze nahradit vhodnou délkou hadice) anebo mohou být použity speciální časové ventily.

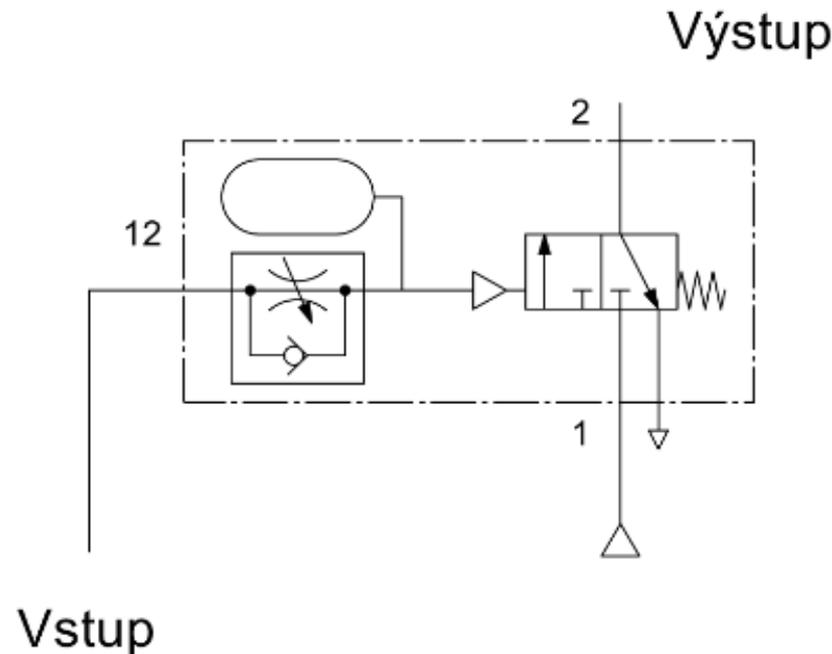
**A. Zpoždění náběhu signálu**

**B. Zpoždění konce signálu (sestupné hrany)**

**C. Zkrácení signálu**

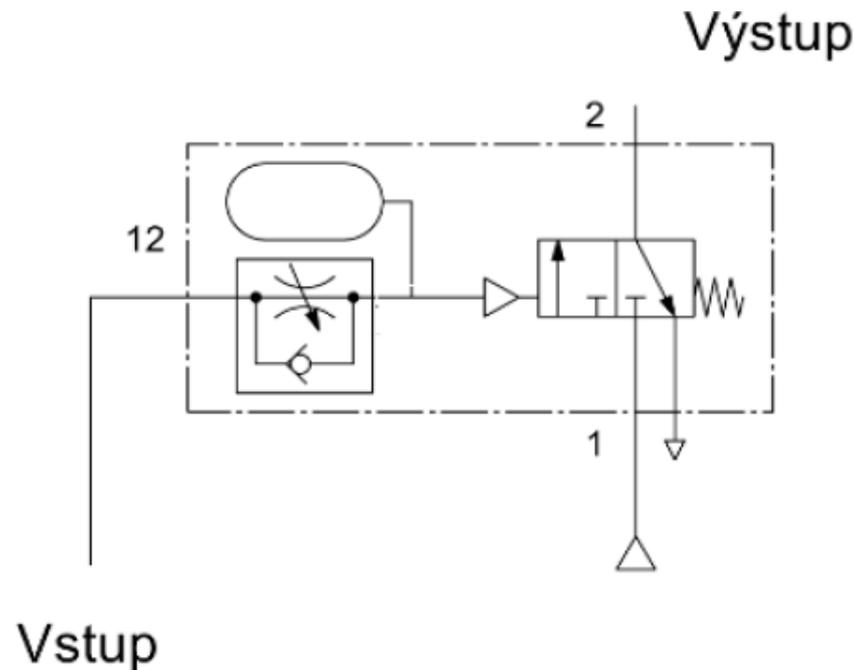
## Pneumatické časové členy - A. Zpoždění náběhu signálu

Při sepnutí signálu na vstupu se výstupní signál objeví s nastaveným časovým zpožděním, při vypnutí vstupu se současně zavře výstup.



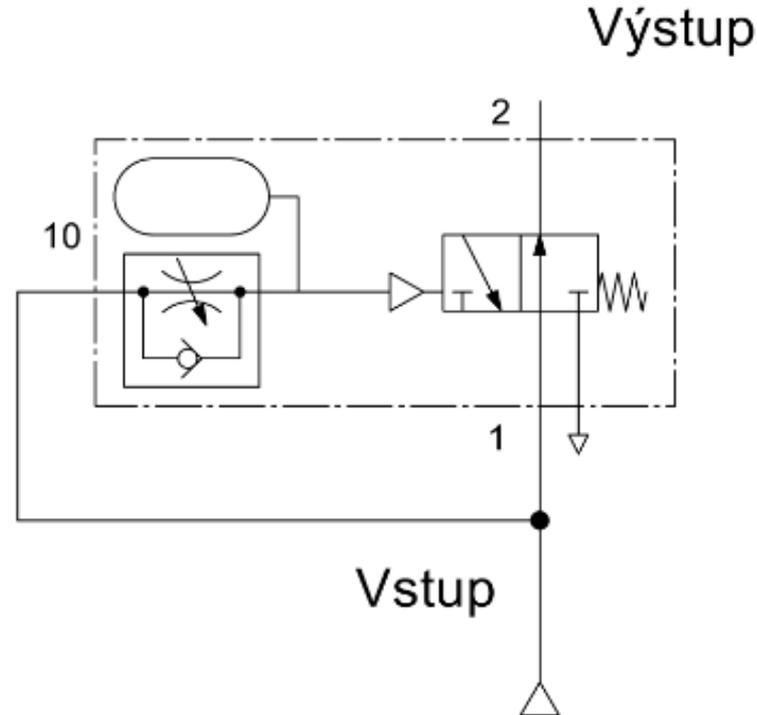
## *Pneumatické časové členy – B. Zpoždění konce signálu*

Přivedením tlaku do vstupu se na výstupu objeví signál okamžitě po odpojení vstupu signál na výstupu, setrvá nastavení čas a teprve poté (se zpožděním) zmizí.



## Pneumatické časové členy – C. Zkrácení signálu

Při tomto zapojení může vstupní signál trvat libovolně dlouho a výstupní signál je zkrácen na dobu  $t$ , pak zmizí.



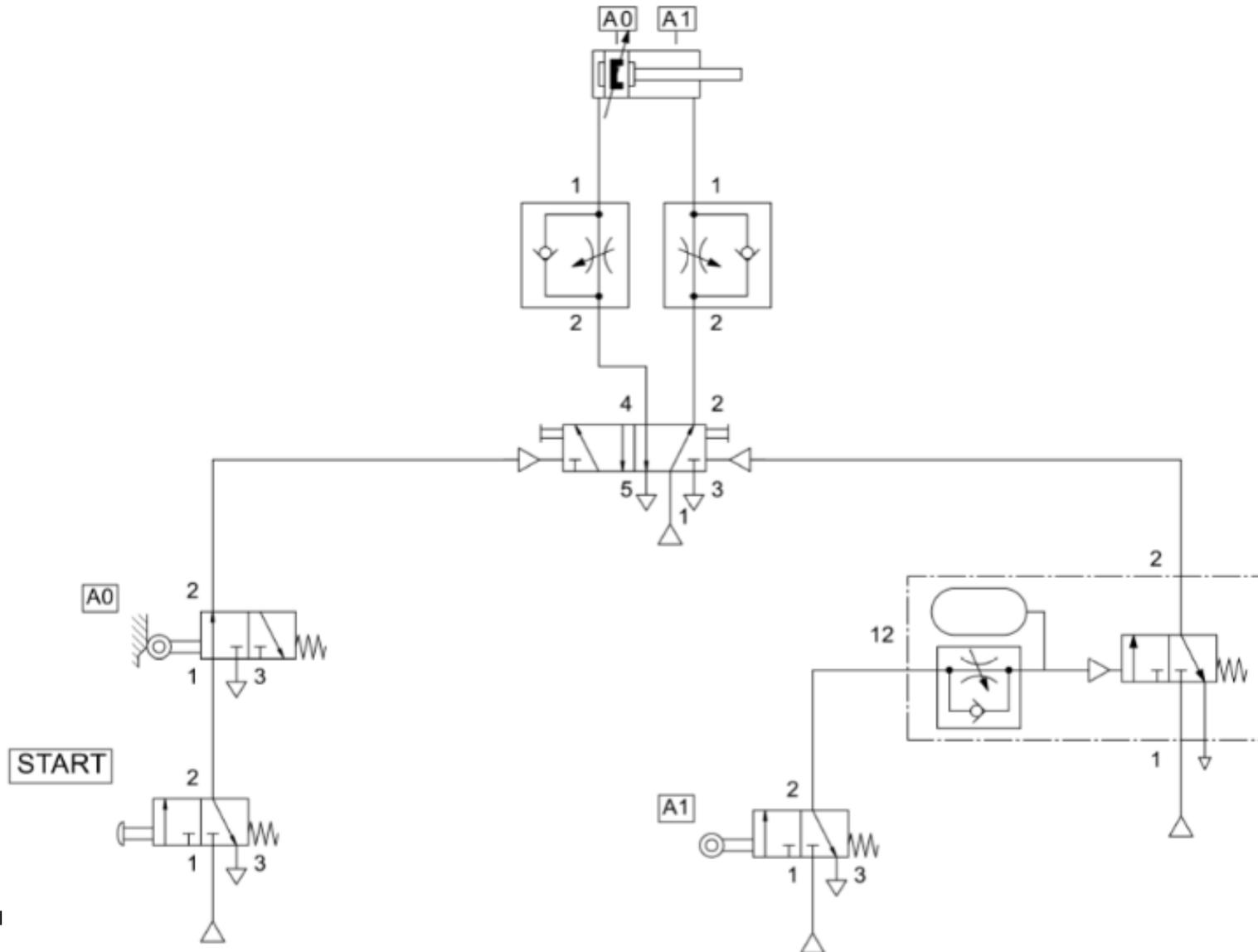


## *Kreslení pneumatických obvodů – příklad s časovačem*

Nakreslete pneumatický obvod, který zajistí po krátkém stisknutí tlačítka START vysunutí dvojčinného válce. Poté zůstane válec vysunut 3 s a následně se má automaticky zasunout. Obě polohy jsou signalizovány kladičkovými ventily.

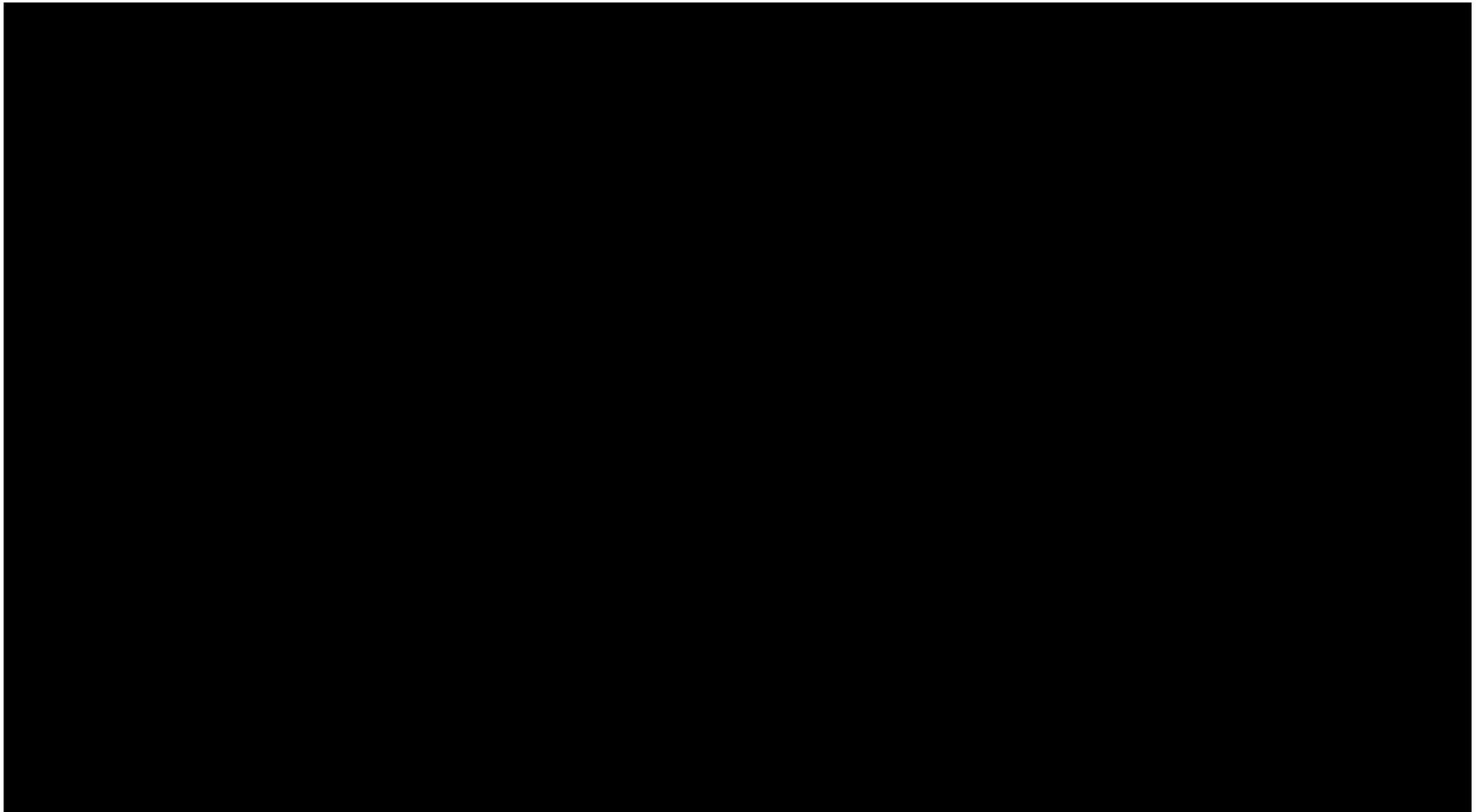


# Kreslení pneumatických obvodů – příklad s časovačem





## *Kreslení pneumatických obvodů – příklad s časovačem*





## ***Bezpečnostní START***

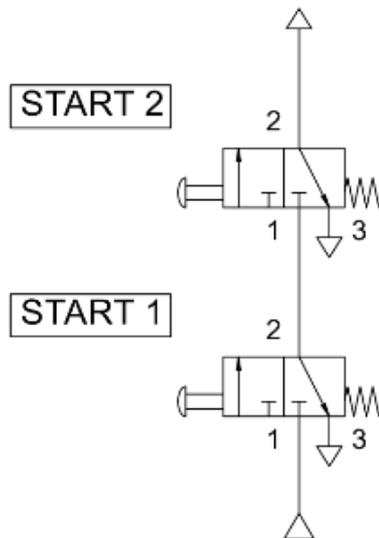
Bezpečnostní start je dvouruční START s dalšími podmínkami.

- A. Základní zapojení**
- B. Zlepšené zapojení**

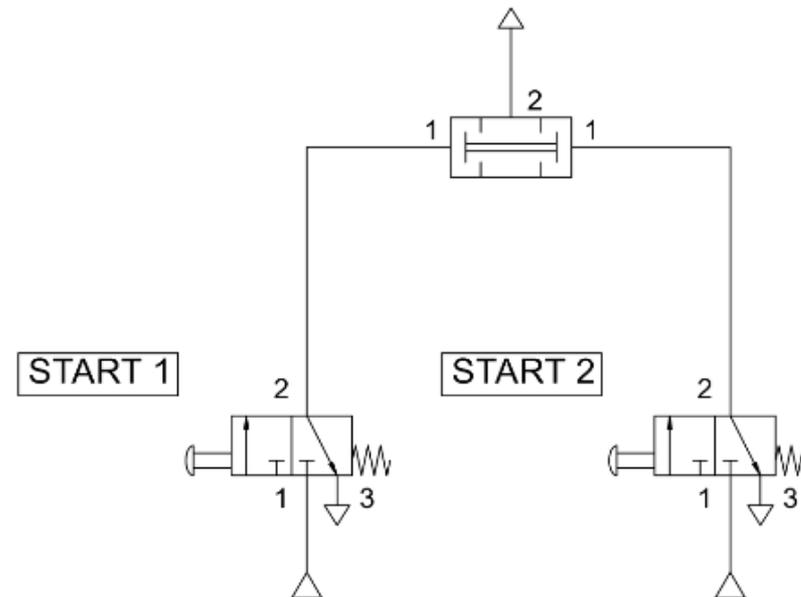
## Bezpečnostní START - Základní zapojení

Základní zapojení je sice nejlevnější, ale má nedostatek v tom, že nezaručí bezpečnost, když obsluha násilně zablokuje spuštěnou polohu jednoho z tlačítek.

Startovací signál do obvodu



Startovací signál do obvodu



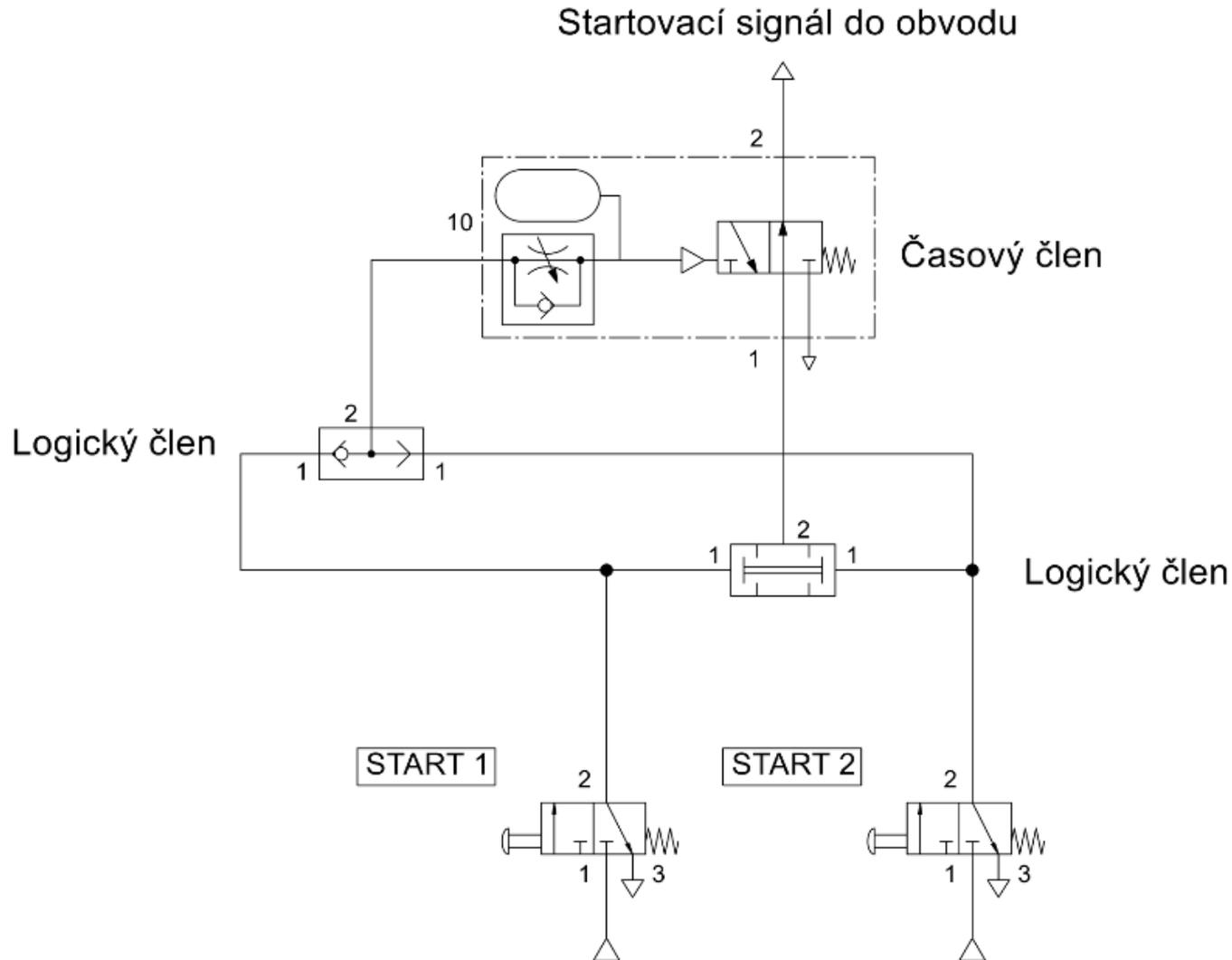


## *Bezpečnostní START - Zlepšené zapojení*

Odstraňuje chybu předchozího zapojení použitím časového členu a plní tuto funkci:

- Pokud jsou obě tlačítka stisknuta zároveň (v době kratší než např. 0,5 s) projde startovací signál na výstup a dojde k odstartování pracovního cyklu.
- Když není splněna podmínka pro současné stisknutí obou start tlačítek, pak startovací tlačítko, které je stisknuto jako první, dává signál a přes člen OR (NEBO, disjunkce) proudí vzduch přes škrtící ventil do nádobky a s nastaveným zpožděním se potom ventil přestaví a uzavře výstup. Pozdější stisknutí druhého startovacího tlačítka způsobí sice signál na vstupu do ventilu, ale ten je již uzavřen. Nový start je možný až po opětovném uvolnění a následném stlačení obou startovacích tlačítek.

# Bezpečnostní START - Zlepšené zapojení





## Hledání chyb v pneumatických obvodech

Nejprve je nutné poznamenat, že nejlepším návodem pro bezporuchový provoz je předcházení příčinám poruch a tedy systematická preventivní údržba:

- 1. Kvalitní rozvod vzduchu, bez ztrát a kolísání tlaku** je základním předpokladem bezporuchového provozu pneumatického zařízení.
- 2. Pravidelná údržba jednotky úpravy vzduchu**, tj. pravidelné odkalování, kontrola, výměny, popř. promytí filtrů, kontrola a správné nastavení tlaku na redukčním ventilu, a pokud je použito, pak správné nastavení tlakové maznice.
- 3. Kontrola těsnosti všech prvků, vedení, šroubení a pod.** a preventivní odstraňování netěsností.



## Hledání chyb v pneumatických obvodech

### 4. Kontrola správného nastavení a upevnění všech snímačů:

- kontrola upevnění a nastavení **mechanických narážek** na koncové spínače, upevnění a nastavení **polohy snímačů**,  
POZOR - **snímač není doraz**, špatné nastavení může vést k poškození anebo zničení snímače!
- upevnění a správná poloha **magneticky ovládaných snímačů** na pneumatorech (pomocí prosvětlovací LED diody),
- upevnění a předepsaná vůle oproti clonce **u indukčních snímačů**,
- čistota a správné nastavení polohy **optosnímačů**,  
POZOR - reflexní optosnímače mění **měřicí dosah podle kvality povrchu a barvy** snímaného materiálu!
- správné upevnění a ochrana **přívodů k elektrickým snímačům**,
- atd.

*Poznámka: Velmi obtížně zjistitelné poruchy vznikají v důsledku neodborného zásahu obsluhy, popř. dalších neoprávněných osob.*



## Hledání chyb v pneumatických obvodech

Při zjištění závady je nutné vědět, v jaké fázi pracovního cyklu závada vznikla a postupovat cílevědomě a v postupných krocích (nelze provádět více úprav současně bez prověření jejich účinku na systém).

Je nutné oddělit postup:

1. rozpoznání (identifikace) místa příčiny poruchy:
  - v pneumatickém výkonovém obvodu,
  - v řídicím obvodu,
2. určení prvku komponentu, který je příčinou závady,
3. odstranění závady:
  - seřízením parametrů prvku způsobujícího poruchu,
  - výměnou vadného prvku,
  - změnou parametrů nastavených na řídicím systému.



EVROPSKÁ UNIE  
Evropské strukturální a investiční fondy  
Operační program Výzkum, vývoj a vzdělávání



MINISTERSTVO ŠKOLSTVÍ,  
MLÁDEŽE A TĚLOVÝCHOVY

# Příště: Elektrické pohony strojů a zařízení