

FI A DISCIPLINEI
Proiectarea de aplicații cu Automate Programabile
 Anul universitar 2022-2023

1. Date despre program

1.1	Instituția de învățământ superior	Universitatea din Pitești
1.2	Facultatea	Electronica, Comunicații și Calculatoare
1.3	Departamentul	Electronica, Calculatoare și Inginerie Electrică
1.4	Domeniul de studii	Inginerie electronică, telecomunicații și tehnologii informaționale
1.5	Ciclul de studii	Master
1.6	Programul de studii / Calificarea	Sisteme electronice pentru conducerea proceselor industriale / Inginer de cercetare în electronica aplicată (215224); Asistent de cercetare în electronica aplicată (215225).

2. Date despre disciplină

2. Date despre disciplina											
2.1	Denumirea disciplinei					Automate Programabile					
2.2	Titularul activit ilor de curs					.L.dr.ing. Bostan Ionel					
2.3	Titularul activit ilor de laborator					.L.dr.ing. Bostan Ionel					
2.4	Anul de studii	II	2.5	Semestrul	I	2.6	Tipul de evaluare	Colocviu	2.7	Regimul disciplinei	DAP/A/AI

3. Timpul total estimat

3.1	Număr de ore pe săptămână	3	3.2	din care curs	1	3.3	Laborator/Proiect	1/1
3.4	Total ore din planul de inv.	42	3.5	din care curs	14	3.6	Laborator	14/14
Distribuția fondului de timp								ore
Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe								20
Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren								20
Pregătire seminarii/laboratoare, teme, referate, portofolii, eseuri								30
Tutoriat								10
Examinări								3
Alte activități								-
3.7	Total ore studiu individual	83						
3.8	Total ore pe semestru	125						
3.9	Număr de credite	5						

4. Precondiții (acolo unde este cazul)

4.1	De curriculum	Parcursirea disciplinelor: Microsisteme cu microprocesoare și microcontrolere pentru conducerea proceselor; Senzori și actuatori în procese industriale; Informatică industrială; Sisteme de comunicații industriale; Managementul proiectelor de cercetare-dezvoltare;
4.2	De competențe	Competențe dobândite la disciplinele: Microsisteme cu microprocesoare și microcontrolere pentru conducerea proceselor; Senzori și actuatori în procese industriale; Informatică industrială; Sisteme de comunicații industriale; Managementul proiectelor de cercetare-dezvoltare;

5. Condiții (acolo unde este cazul)

5.1	De desfășurare a cursului	Sală de curs dotată cu videoproiector și ecran
5.2	De desfășurare a seminarului/laboratorului	Laboratorul disciplinei (sala T213). Sala cu calculatoare și machete de laborator specifice pentru dezvoltarea de aplicații cu automate programabile de tip Siemens/Festo/Omron. Programe de simulare/dezvoltare aplicații cu AP de tip Siemens/Festo/Omron.

6. Competențe specifice acumulate

Competențe profesionale	<p>C2. Dezvoltarea de aplicații cu folosirea de senzori și traductoare, structuri de achiziție a semnalelor și de prelucrări digitale în vederea realizării controlului și acționărilor în domeniul Sistemelor electronice pentru conducerea proceselor industriale. (2pc)</p> <ul style="list-style-type: none"> - Identificarea și optimizarea soluțiilor hardware pe partea de intrare a AP (alegerea corectă a senzorilor, dimensionarea optimă a modulelor de intrare); (0,5pc) - Identificarea și optimizarea soluțiilor hardware pe partea de ieșire a AP (alegerea corectă a elementelor de execuție, dimensionarea optimă a modulelor de ieșire); (0,5pc) - Alegerea corectă a AP în funcție de complexitatea instalației industriale ce trebuie comandate; (0,5pc) - Dimensionarea corectă a sursei de alimentare; (0,5pc) <p>C3. Proiectarea de microsisteme cu microprocesoare și microcontrolere, sisteme de calcul și sisteme distribuite, inclusiv a structurilor de comunicații și utilizarea de limbaje și tehnici de programare ca suport pentru implementarea de Sisteme electronice pentru conducerea proceselor industriale. (3 pc)</p> <ul style="list-style-type: none"> - Proiectarea schemei electrice a sistemului de control bazat pe AP; (0,5pc) - Testarea schemei electrice a sistemului de control cu AP; (0,5pc) - Proiectarea secvenței de control folosind metode specifice; (1pc) - Transpunerea secvenței de control într-un limbaj de programare AP; (0,5pc) - Testarea programului de lucru al AP; (0,5pc)
-------------------------	---

Competențe transversale	
-------------------------	--

7. Obiectivele disciplinei

7.1 Obiectivul general al disciplinei	Prezentarea principalelor aspecte legate de proiectarea, implementarea și testarea sistemelor secvențiale de control, bazate pe automate programabile (AP): proiectarea și testarea părții hardware; prezentarea tehnicilor și limbajelor de programare specifice aplicațiilor cu AP; proiectarea și testarea secvenței de control.
7.2 Obiectivele specifice	<p>Obiective cognitive:</p> <ul style="list-style-type: none"> Cunoașterea principalelor aspecte privind partea hardware a automatelor programabile (scheme bloc; modalități de realizare a modulelor de intrare-ieșire; scheme permise de conectare a dispozitivelor de intrare-ieșire la AP). Cunoașterea principalelor limbaje de programare specifice AP (Ladder Diagram, FBD, Siemens GRAPH); Cunoașterea celor mai utilizate tehnici de programare structurate pentru comanda proceselor secvențiale cu ajutorul AP. <p>Obiective procedurale:</p> <ul style="list-style-type: none"> Proiectarea și testarea părții electrice a unui sistem de control bazat pe automate de tip Siemens/Festo/OMRON; Proiectarea de aplicații de control secvențial cu AP <ul style="list-style-type: none"> descrierea secvenței de control cu ajutorul diagramelor de timp, a diagramelor de stare, a diagramelor flowchart sau GRAFCET; transformarea diagramelor/grafului în program Ladder; programarea automatului; verificarea programului de lucru; Cunoașterea aprofundată a mediilor de dezvoltare specifice AP (Siemens Step7; Siemens Graph; TLP LogixPro); <p>Obiective atitudinale:</p> <ul style="list-style-type: none"> Promovarea spiritului de inițiativă și a lucrului în echipă.

8. Conținuturi

8.1. Curs		Nr. ore	Metode de predare	Observații Resurse folosite
1	Aspecte specifice automatelor programabile (AP) <ul style="list-style-type: none"> Clasificarea AP; Schema bloc tipică a unui AP; Module de intrare discrete; Module de ieșire discrete; Modul de execuție a programului de lucru, comparație între AP și microprocesor; 	1	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;
2	Proiectarea schemei electrice a unui sistem de control cu AP <ul style="list-style-type: none"> Proiectarea schemei electrice pentru interconectarea elementelor de intrare discrete la AP; Proiectarea schemei electrice pentru interconectarea elementelor de execuție la AP; Aspecte privind testarea schemei electrice a unui sistem de control cu AP; 	2	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;
3	Limbajul Ladder Diagram <ul style="list-style-type: none"> Instrucțiuni de intrare/ieșire; Instrucțiuni pentru controlul programului (MCR, ZCL, GOSUB, END, JMP, LBL); Timere; Countere; Registre de deplasare; Secvențiatore; Operațiuni de manipulare a datelor; Implementarea operațiilor aritmetice; 	3	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;
4	Proiectarea aplicațiilor în limbajul Ladder Diagram – partea I <ul style="list-style-type: none"> Aspecte privind descrierea secvenței de control folosind metoda diagramelor de stare și codificarea <i>one hot</i>; Extragerea ecuațiilor de stare din diagrama de tranziție a stărilor; Implementarea ecuațiilor de stare folosind bobine de reținere; Implementarea ecuațiilor de stare folosind bobine cu reținere; Reguli privind modul de integrare a timerelor și a counterelor; 	2	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;

5	Proiectarea aplicațiilor în limbajul Ladder Diagram – partea II <ul style="list-style-type: none"> - Metode de implementare a tranzițiilor cu diferite grade de prioritate; - Metode de rezolvare a situațiilor de tip <i>Race Condition</i>; - Transpunerea în limbaj Ladder a diagramelor de tip <i>Flowchart</i>; - Aplicații; 	2	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;
6	Proiectarea aplicațiilor în limbajul Siemens-Graph – partea I <ul style="list-style-type: none"> - Aspecte privind descrierea secvenței de control folosind limbajul SFC/Grafset - Descrierea mediului de dezvoltare Siemens-Graph; 	2	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;
7	Proiectarea aplicațiilor în limbajul Siemens-Graph – partea II <ul style="list-style-type: none"> - Implementarea timerelor în mediul Siemens-Graph; - Implementarea număr toarelor în mediul Siemens-Graph; - Implementarea condițiilor speciale în mediul Siemens-Graph; - Aplicații; 	2	Prelegere; Dezbateri; Studiu de caz;	Calculator; Videoproiector; Suport documentar;
Bibliografie <ul style="list-style-type: none"> - I. Bostan, Proiectarea de aplicații cu Automate Programabile – Note de curs, Suport electronic, 2020; - Ioan Margineanu, Automate programabile, Ed. Albastra, 2005; - Daniel Popescu, Automate programabile. Construcție, funcționare, programare și aplicații, Ed. Matrixrom, 2005; - Th. Borangiu, A.-N. Ivanescu și S. Brotac, <i>Automate programabile. Teorie și probleme rezolvate</i>, Ed. Printech, București 2002; - Hugh Jack – Automating Manufacturing Systems with PLCs, disponibilă gratuit la adresa http://www.eod.gvsu.edu/~jackh/books/plcs/pdf/plcbook5_1.pdf - Nebojsa Matic, Introduction to PLC controllers, 2001, disponibilă gratuit la adresa http://www.mikroe.com/en/books/plcbook/plcbook.htm - L. A. Bryan, E. A. Bryan, Programmable controllers – Theory and Implementation, Industrial Text Company, 1997 (disponibilă în format electronic); 				
8.2. Aplicații – Laborator		Nr ore	Metode de predare	Observații Resurse folosite
1	Implementarea în limbaj Ladder a diagramelor de tranziție a stărilor folosind bobine fără memorie <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o ușa de garaj</i> <i>Experiment: Sistem de comandă pentru deplasări liniare</i>	2	Simulare, Experiment, Studiu de caz	Machetă de laborator; Simulator TLP LogixPro;
2	Utilizarea timerelor în limbaj Ladder <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o instalație de dozare industrială</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro;
3	Implementarea în limbaj Ladder a diagramelor de tranziție a stărilor folosind bobine cu memorie <i>Experiment: Sistem de comandă pentru macheta didactică SMC –MAP 202</i> <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o instalație de dozare automată (Silo)</i>	2	Experiment, Simulare, Studiu de caz	Macheta SMC – MAP 202
4	Introducerea unei stări de Halt într-o diagramă de tranziție a stărilor deja existentă <i>Experiment: Sistem de comandă pentru macheta didactică SMC –MAP 202</i> <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o instalație de dozare industrială</i>	2	Experiment, Simulare, Studiu de caz	Macheta SMC – MAP 202; Simulator TLP LogixPro;
5	Dezvoltarea aplicațiilor simple de control în mediul Siemens-Graph <i>Experiment: Sistem de comandă pentru macheta didactică SMC –MAP 202</i>	2	Experiment, Dezbateri	Macheta SMC – MAP 202
6	Dezvoltarea aplicațiilor de complexitate medie în mediul Siemens-Graph <i>Aplicație: Sistem de comandă pentru macheta didactică SMC –MAP 202</i>	2	Experiment, Dezbateri	Macheta SMC – MAP 202
7	Sistem de control pentru un lift ce deservește o clădire cu 4 etaje <i>Experiment: Sistem de control pentru macheta de laborator</i> <i>Aplicație simulată : Sistem de control pentru Elevator Simulator</i>	2	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator; Simulator TLP LogixPro;
Scenariul On-Line				
1	Implementarea diagramelor de tranziție a stărilor folosind bobine fără memorie <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o ușa de garaj</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro; Moodle +Zoom
2	Implementarea diagramelor de tranziție a stărilor folosind bobine fără memorie <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o instalație de dozare automată (Silo)</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro; Moodle +Zoom
3	Introducerea unei stări suplimentare într-o diagramă de tranziție a stărilor deja existentă <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o instalație de dozare automată (Silo)</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro; Moodle +Zoom
4	Aplicații de control folosind countere și timere <i>Aplicație simulată : Sistem de comandă pentru o instalație de dozare</i>	2	Simulare, Studiu de	Simulator TLP LogixPro;

	<i>automat (Silo)</i>		caz	Moodle +Zoom
5	Aplicații de control de complexitate medie folosind countere și timere <i>Aplica ie simulat : Sistem de comand pentru un vas de reacție din industria chimic (Batch Simulator)</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro; Moodle +Zoom
6	Sistem de control pentru un lift cu 4 etaje <i>Aplica ie simulat : Sistem de control pentru Elevator Simulator</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro; Moodle +Zoom
7	Sistem de control pentru o linie de îmbuteliere <i>Aplica ie simulat : Sistem de control pentru Bottle Line Simulator</i>	2	Simulare, Studiu de caz	Simulator TLP LogixPro; Moodle +Zoom
Bibliografie		I. Bostan, Proiectarea de aplicații cu Automate Programabile – Indrumar de laborator, Suport electronic, 2020 A.N. Iv nescu, C.R. Tudorie, A. Ro u - Automate Programabile – Indrumar de laborator, Ed. Politehnica Press, 2009, ISBN 978-606-515-029-4;		

8.3. Aplica ii – Proiect		Nr. ore	Metode de predare	Observa ii Resurse folosite
1	<p>Pentru fiecare tem de proiectare în parte se urm re te parcurgerea urm toarelor etape:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Proiectarea schemei electrice a sistemului de automatizare; - Proiectarea schemei pneumatice a sistemului de automatizare (dac este cazul); - Proiectarea diagramei de tranziție a st rilor pentru programul de lucru al sistemului de automatizare; - Transpunerea diagramei de tranziție a st rilor în limbaj Ladder; - Testarea programului de lucru pe macheta de laborator (sau în mediul de simulare a procesului tehnologic); <p><i>Exemple de teme propuse</i></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Proiectarea unui sistem de control pentru acțion ri electropneumatice pentru macheta MAP 202 cu urm toarele specificații: 3 regimuri de lucru (manual, automat, avarie); schimbarea sensului de deplasare a pieselor; utilizarea de countere i timere; 2. Proiectarea unui sistem de control pentru acțion ri electropneumatice pentru macheta MAP 206 cu urm torii parametrii: 3. Proiectarea de sisteme de control pentru instalații industriale simulate în programul Factory IO; 4. Alte teme din problematica cursului, de complexitate similara cu temele anterioare, propuse de c tre masteranzi. 	2	Analiz , Documentare, Problematizare	
2	Proiectarea schemei electrice a sistemului de automatizare	2	Problematizare Studiu de caz,	Medii de simulare i dezvoltare a aplica iilor cu automate programabile (TIA-Portal; Factory IO; alte medii de programare/simulare similare); Calculatoare PC;
3	Exemple de proiectare a regimurilor de lucru folosind limbajul <i>Ladder Diagram</i>	2		
4	Exemple de proiectare a regimurilor de lucru folosind limbajul <i>Siemens Graph</i>	2		
5	Testarea si verificarea diferitelor regimuri de lucru <i>Simularea sistemului de automatizare folosind Factory IO (optional)</i>	2		
6	Testarea si verificarea întregului sistem <i>Simularea sistemului de automatizare folosind Factory IO (optional)</i>	2		
7	Sus inerea proiectelor	2	Verificare	
Bibliografie		I. Bostan, Proiectarea de aplicatii cu Automate Programabile – Exemple de proiectarea, Suport electronic, 2020;		

9. Coroborarea con inuturilor disciplinei cu a tept rile reprezentan ilor comunita ii epistemice, asocia iilor profesionale i angajatori din domeniul aferent programului

Tematica cursului este:

- armonizat cu cea a cursurilor similare predate la universit i din ar i din str in tate;
- discutat cu reprezentan ii unor agen i economici (precum SMC Romania SRL, Lisa Draxlmaier-Pite ti, Automobile Dacia S.A.) cu ocazia vizitelor tematice efectuate cu studen ii la sediul firmelor sau cu ocazia vizitelor efectuate de reprezentan ii firmelor la facultatea noastr pentru orientarea în cariera;
- discutat cu alte cadre didactice cu ocazia particip rii la proiecte ERASMUS + (Valencia -Spania), conferin e sau simpozioane interna ionale sau na ionale;
- verificat în competi ii na ionale studen e ti (concursul na ional de robotic i mecatronic desf urat la Univ. Craiova);

10. Evaluare

Tip activitate	10.1 Criterii de evaluare	10.2 Metode de evaluare	10.3 Pondere din nota final
10.4 Curs	a) Interes disciplin ;	Participări la conversații euristice, dezbateri, teste de tip quiz pe platforma Moodle;	10%
	b) Evaluare final	Test scris sau evaluare pe platforma Moodle + Zoom;	30%
10.5 Laborator	Rezolvarea studiilor de caz; completarea referatelor cu rezultatele lucrărilor practice/simulărilor; interpretarea rezultatelor;	Verificare prin teste de tip quiz pe platforma Moodle; Probă practică / (simulare circuite și verificare prin platforma Zoom)	30%
10.6. Proiect	Verificarea îndeplinirii datelor inițiale de proiectare	Verificare prin teste de tip quiz pe platforma Moodle; Susținerea proiectului / (verificare prin platforma Moodle + Zoom)	30%
10.6 Standard minim de performanță	<p>2,5 puncte acumulate din evaluarea activităților periodice și 2,5 puncte la evaluarea finală ; Nota 5 la evaluarea finală și rezolvarea în proporție de 50% a cerințelor de la lucrările de laborator și a temei de casă.</p> <p>Cerințe minimale pentru evaluarea finală :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Proiectarea scheme electrice pentru un sistem de control cu 4 intrări discrete și 2 elemente discrete de execuție; 2. Cunoașterea elementelor de bază ale limbajului Ladder Diagram; 3. Proiectarea, implementarea și testarea unor secvențe de control cu 4 stări distincte folosind limbajul Ladder; 4. Transpunerea diagramelor de stare în limbajul Ladder; 5. Extragerea diagramei de tranziție a stărilor dintr-un program Ladder; 		

Data completării
17.09.2021

Titular de curs
.L.dr.ing. Bostan Ionel

Titular de laborator
.L.dr.ing. Bostan Ionel

Data avizării în departament
27.09.2021

Director de departament
Prof.univ.dr. Gheorghe SERBAN