

FIȘA DISCIPLINEI
Automate Programabile
 Anul universitar 2018-2019

1. Date despre program

1.1	Instituția de învățământ superior	Universitatea din Pitești
1.2	Facultatea	Electronica, Comunicatii si Calculatoare
1.3	Departamentul	Electronica, Calculatoare si Inginerie Electrica
1.4	Domeniul de studii	Inginerie electronica, telecomunicatii si tehnologii informationale
1.5	Ciclul de studii	Licență
1.6	Programul de studii / Calificarea	Electronica aplicata / Inginer Inginer montaj (214404); Inginer electronist, transporturi și telecomunicații (214407); Inginer producție (214409); Proiectant inginer electronist (214418); Proiectant inginer de sisteme și calculatoare (214419); Inginer proiectant comunicații (214435);

2. Date despre disciplină

2. Date despre disciplina											
2.1	Denumirea disciplinei					Automate Programabile					
2.2	Titularul activităților de curs					Ș.L.dr.ing. Bostan Ionel					
2.3	Titularul activităților de laborator					Ș.L.dr.ing. Bostan Ionel					
2.4	Anul de studii	IV	2.5	Semestrul	II	2.6	Tipul de evaluare	Examen	2.7	Regimul disciplinei	S/O

3. Timpul total estimat

3.1	Număr de ore pe săptămână	4	3.2	din care curs	2	3.3	laborator	2
3.4	Total ore din planul de inv.	56	3.5	din care curs	28	3.6	laborator	28
Distribuția fondului de timp								ore
Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe								10
Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren								10
Pregătire seminarii/laboratoare, teme, referate, portofolii, eseuri								10
Tutoriat								6
Examinări								4
Alte activități								-
3.7	Total ore studiu individual			40				
3.8	Total ore pe semestru			96				
3.9	Număr de credite			4				

4. Precondiții (acolo unde este cazul)

4.1	De curriculum	Parcursarea disciplinelor: Arhitectura microprocesoarelor, Teoria sistemelor, Senzori si traductoare, Inginerie software pentru controlul proceselor industriale
4.2	De competențe	Competente dobândite la disciplinele: Arhitectura microprocesoarelor, Teoria sistemelor, Senzori si traductoare, Inginerie software pentru controlul proceselor industriale

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 T211). Sala cu calculatoare si machete de laborator specifice pentru studiul automatelor programabile. Programe de simulare/dezvoltare aplicatii cu AP (TLP LogixPro)

6. Competențe specifice acumulate

Competențe profesionale	<ul style="list-style-type: none"> C4. Proiectarea si utilizarea unor aplicatii hardware si software de complexitate redusa, specifice electronicii aplicate (2pc) C4.3 Identificarea si optimizarea solutiilor hardware si software ale problemelor legate de: electronica industrială, electronica medicala, electronica auto, automatizari, robotica, productia bunurilor (1pc) C4.5 Proiectarea de echipamente dedicate din domeniile electronicii aplicate, care folosesc: microcontrolere, circuite programabile sau sisteme de calcul cu arhitectura simpla, inclusiv a programelor aferente (1pc) C5. Aplicarea cunoștințelor conceptelor și metodelor de bază din: electronica de putere, sisteme automate, gestionarea energiei electrice compatibilitate electromagnetica. (2 pc) 5.1 Definirea elementelor specifice care individualizează dispozitivele și circuitele electronice din domeniile: electronica de putere, sisteme automate, gestionarea energiei electrice, electronică medicală, electronica auto, bunuri de larg consum. (0,5pc) 5.2. Interpretarea calitativă și cantitativă a funcționării circuitelor din domeniile: electronica de putere, sisteme automate, gestionarea energiei electrice, electronică medicală, electronica auto, bunuri de larg consum. (0,5pc) 5.5 Proiectarea, folosind principii si metode consacrate a unor subsisteme de complexitate redusa, din domeniile electronicii aplicate: electronica de putere, sisteme automate, gestionarea energiei electrice, electronic medicala, electronic auto, bunuri de larg consum. (1pc)
-------------------------	---

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

7. Obiectivele disciplinei

7.1 Obiectivul general al disciplinei	Prezentarea problematicii utilizării automatelor programabile în sistemele de automatizare industriale (prezentarea părții hardware, prezentarea tehnicilor și limbajelor de programare specifice aplicațiilor cu AP).
7.2 Obiectivele specifice	<p>Obiective cognitive:</p> <ul style="list-style-type: none"> Cunoașterea principalelor aspecte legate de 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 aspecte legate de partea software (dezvoltarea de aplicații în limbajului Ladder Diagram; cunoașterea celor mai utilizate tehnici de programare structurată pentru comanda proceselor secvențiale). <p>Obiective procedurale:</p> <ul style="list-style-type: none"> Dezvoltarea de aplicații de control secvențial cu AP OMRON/Siemens/Festo (descrierea aplicației 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). Perfecționarea utilizării mediilor specifice de dezvoltare a aplicațiilor cu automate programabile. <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	Noțiuni introductive <ul style="list-style-type: none"> Concepte actuale în automatizarea industrială Istoria utilizării AP în automatizarea industrială Schema bloc a unui AP; Clasificarea AP Comparatie între AP și alte sisteme de automatizare 	1	Prelegere	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
2	Structura hardware a automatelor programabile			
	2.1. Module de intrare discrete specifice AP <ul style="list-style-type: none"> Dispozitive de intrare discrete specifice sistemelor de automatizare cu AP (contacte cu acționare manuală; limitatoare de cursă; contacte cu acționare determinată de mărimi fizice; senzori de proximitate; senzori optici) Clasificare modulelor de intrare discrete Scheme permise de conectare a dispozitivelor discrete la intrările AP Scheme electronice tipice pentru intrări discrete de c.c. sau c.a. Interpretarea logică a intrărilor discrete 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	2.2. Module de ieșire discrete specifice AP <ul style="list-style-type: none"> Prezentarea dispozitive de ieșire discrete specifice sistemelor de automatizare cu AP (relee; rele latch/unlatch; contactoare; electrovalve, solenoide; motor starter) Clasificare modulelor de ieșire discrete (cu rele, cu tranzistoare, cu triace) Scheme permise de conectare a dispozitivelor de ieșire la modulele AP Scheme electronice tipice pentru ieșirile discrete de c.c./c.a. Interpretarea logică a ieșirilor discrete 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	2.3. Module de intrare ieșire analogice specifice AP	1	Prelegere,	Calculator, Videoproiector,
3	Limbajul Ladder Diagram			
	3.1. Introducere <ul style="list-style-type: none"> Caracteristici generale (avantaje, dezavantaje, structura tipică a programului) Elemente de bază în limbajul Ladder (contacte ND, contacte NI, bobine) Modul de execuție al programului Ladder Realizarea funcțiilor logice în limbaj Ladder 	2	Prelegere, Dezbateri,	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	3.2. Condiții de intrare multiple <ul style="list-style-type: none"> Extinderea numărului de condiții de intrare; 	2	Prelegere, Dezbateri,	Calculator, Videoproiector,

	<ul style="list-style-type: none"> - Eliminarea situațiilor “nested input”/contacte verticale/ trasee de curgere inversă; - Aranjarea contactelor pentru creșterea vitezei de execuție; - Ordinea de activare a ieșirilor 		Studiu de caz	Suport documentar
	3.3. Instrucțiuni pentru controlul programului <ul style="list-style-type: none"> - Conceptul de Master Control Relay în schemele cablate; - Instrucțiunea Master Control Relay (MCR) (structura tipică, exemple de implementare pentru diverse familii de AP; exemple de utilizare) - Instrucțiunea Zone Control Last State (ZCL) - Instrucțiunea Jump (JMP) - Instrucțiunea Go to Subroutine (GOSUB) 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	3.4. Timere <ul style="list-style-type: none"> - Relee de timp folosite în schemele cablate (clasificare, mod de lucru, tipuri de contacte, variante constructive) - Instrucțiunea de tip On-Delay (structură, implementări, exemple de utilizare) - Instrucțiunea de tip Off-Delay (structură, implementări, exemple de utilizare) - Instrucțiunea de tip Retentive On-Delay - Instrucțiunea de tip Pulse Timer - Aplicații practice ale instrucțiunilor de temporizare 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	3.5. Countere <ul style="list-style-type: none"> - Numărătoare: clasificare, rol, mod de lucru, aplicații tipice - Instrucțiunea Count Up (structură tipică, implementări în AP, exemple de utilizare) - Instrucțiunea Count Down (structură tipică, modalități de implementare pentru diverse AP, exemple de utilizare) - Instrucțiunea Count UP/Down - Aplicații tipice 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
4	Programarea structurată pentru AP			
	4.1. Introducere <ul style="list-style-type: none"> - Procese cu desfășurare secvențială (Clasificare, caracteristici, proprietăți, exemple) - Tehnici de programare structurată specifice 4.2. Tehnica de programare “Process Sequence Bits” <ul style="list-style-type: none"> - Caracteristici generale, clasa de aplicații - Etapele programării - Exemple de utilizare 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	4.3. Tehnica de programare bazată pe diagramele de timp <ul style="list-style-type: none"> - Caracteristici generale, clasa de aplicații - Etapele programării - Exemple de utilizare 	1	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	4.4. Proiectarea programelor Ladder folosind diagramele “Flowchart” <ul style="list-style-type: none"> - Caracteristici generale, clasa de aplicații - Etapele programării - Exemple de utilizare cu ieșiri normale - Exemple de utilizare cu ieșiri de tip latch/ unlach 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	4.5. Proiectarea programelor Ladder folosind diagramele de stare “State Diagrams” <ul style="list-style-type: none"> - Caracteristici generale, clasa de aplicații - Etapele programării - Exemple de utilizare cu ieșiri normale - Exemple de utilizare cu ieșiri de tip latch/ unlach 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
	4.6. Proiectarea programelor Ladder folosind diagramele SFC/GRFCET <ul style="list-style-type: none"> - Caracteristici generale, clasa de aplicații - Elementele generale (etape, tranziții, acțiuni) - Evoluția unui graf SFC - Etapele programării - Exemple de utilizare cu ieșiri normale 	2	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
5	Alte limbaje de programare pentru AP			
	<ul style="list-style-type: none"> - Limbajul Instruction List/Statement List (IL/STL) - Limbajul Structured Text (ST) - Limbajul Function Bloc Diagram (FBD) - Limbajul Sequential Function Chart (SFC) 	1	Prelegere, Dezbateri, Studiu de caz	Calculator, Videoproiector, Suport documentar
6	Rețele de automate programabile			
	<ul style="list-style-type: none"> - Structurarea pe nivele a sistemelor de automatizare (nivelul de proces, 	2	Prelegere	Calculator,

	nivelul de control, nivelul de management) - Retele Actuator Sensor interface (AS-i) - Retele PROFIBUS			Videoproiector, Suport documentar
Bibliografie	<ul style="list-style-type: none"> - I. Bostan, <i>Automate Programabile – Note de curs, Suport electronic</i>, 2017 - Ioan Margineanu, <i>Automate programabile</i>, Ed. Albastra, 2005; - Daniel Popescu, <i>Automate programabile. Constructie, functionare, programare si aplicatii</i>, Ed. Matrixrom, 2005; - Th. Borangiu, A.-N. Ivanescu si S. Brotac, <i>Automate programabile. Teorie si probleme rezolvate</i>, Ed. Printech, Bucuresti 2002; - Hugh Jack – <i>Automating Manufacturing Systems with PLCs</i>, disponibila gratuit la adresa http://www.eod.gvsu.edu/~jackh/books/plcs/pdf/plcbook5_1.pdf - Nebojsa Matic, <i>Introduction to PLC controllers</i>, 2001, disponibila gratuit la adresa http://www.mikroe.com/en/books/plcbook/plcbook.htm - L. A. Bryan, E. A. Bryan, <i>Programmable controllers – Theory and Implementation</i>, Industrial Text Company, 1997 (disponibila in format electronic); 			
8.2. Aplicații – Seminar / Laborator		Nr ore	Metode de predare	Observații Resurse folosite
1	Programarea intrărilor și ieșirilor digitale în limbaj Ladder Aplicație: Sistem de comandă pentru o ușă de garaj	2	Simulare, Studiu de caz	TLP LogixPro
2	Implementarea numărătoarelor în limbaj Ladder Aplicație: Sistem de comandă pentru o instalație de dozare industrială	2	Simulare, Studiu de caz	TLP LogixPro
3	Implementarea timerelor în limbaj Ladder Aplicație: Sistem de control pentru o intersecție semaforizată	2	Simulare, Studiu de caz	TLP LogixPro
4	Implementarea în limbaj LADDER a diagramelor de stare Aplicație: Sistem de comandă pentru o linie de ambalare	2	Simulare, Studiu de caz	TLP LogixPro
5	Aplicații cu AP - Comanda unui sistem de debitare	2	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator
6	Aplicații cu AP - Comanda unei linii de sortare a pieselor de pe o banda rulanta	2	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator
7	Aplicații cu AP – Controlul unei instalații de dozare	4	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator
8	Aplicații cu AP - Regulator de nivel	4	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator
9	Aplicații cu AP - Comanda sistemului de semaforizare al unei intersecții rutiere	4	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator
10	Aplicații cu AP – Controlul unui lift pentru o clădire cu 4 etaje	4	Experiment, Dezbateri	Macheta de laborator
Bibliografie	I. Bostan, <i>Automate Programabile – Indrumar de laborator, Suport electronic</i> , 2017 A.N. Ivănescu, C.R. Tudorie, A. Roșu - <i>Automate Programabile – Indrumar de laborator</i> , Ed. Politehnica Press, 2009, ISBN 978-606-515-029-4;			

9. Coroborarea conținuturilor disciplinei cu așteptările reprezentanților comunității epistemice, asociațiilor profesionale și angajatori din domeniul aferent programului

<p>Tematica cursului este:</p> <ul style="list-style-type: none"> - armonizată cu cea a cursurilor similare predate la universități din țară și din străinătate; - discutată cu reprezentanții unor agenți economici (precum SMC Romania SRL, Lisa Draxlmaier-Pitești, Automobile Dacia S.A.) cu ocazia vizitelor tematice efectuate cu studenții la sediul firmelor sau cu ocazia vizitelor efectuate de reprezentanții firmelor la facultatea noastră pentru orientarea în cariera; - discutată cu alte cadre didactice cu ocazia participării la proiecte ERASMUS + (Valencia -Spania), conferințe sau simpozioane internaționale sau naționale; - verificată în competiții naționale studențești (concursul național de robotică și mecatronică desfășurat la Univ. Craiova); <p>Ocupații posibile conform COR: <i>Inginer automatist (215202); Inginer de cercetare roboți industriali - 251314; Specialist mentenanta electromecanica-automatiza echipamente industriale (215220); Inginer de cercetare în echipamente și instalații bord - 251511; Inginer de cercetare în echipamente de proces - 251520; Inginer electronist, transporturi și telecomunicații (214407); Proiectant inginer electronist (214418); Proiectant inginer de sisteme și calculatoare (214419); Inginer proiectant comunicații (214435); Profesor în învățământul liceal, postliceal, profesional și de maistri (232001).</i></p>

10. Evaluare

Tip activitate	10.1 Criterii de evaluare	10.2 Metode de evaluare	10.3 Pondere din nota finală
10.4 Curs	Interes disciplină Test de verificare Evaluare finală	Metode specifice; Verificare teste; Test scris (întrebări)	10% 20% 50%

		teoretice și studii de caz)	
10.5 Laborator	Rezolvarea studiilor de caz; completarea fișelor de înregistrare a rezultatelor lucrărilor practice; interpretarea rezultatelor	Probă practică	20%
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 casa.</p> <p>Cerințe minimale pentru evaluarea finală:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Structura internă a unui automat programabil; 2. Modul de execuție a programului de lucru pentru un automat programabil; 3. Cunoașterea elementelor de bază ale limbajului Ladder Diagram; 4. Realizarea de programe Ladder pentru secvențe simple de control; 5. Implementarea releelor de timp în limbajul Ladder; 6. Folosirea releelor de timp pentru implementarea secvențelor de control repetitive; 7. Implementarea numărătoarelor în limbajul Ladder; 8. Implementarea releelor Master Control Relay, în limbajul Ladder; 9. Implementarea diagramelor de tranziție a stărilor în limbajul Ladder; 10. Extragerea diagramei de tranziție a stărilor dintr-un program Ladder; 		

Data completării
17.09.2018

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

Titular de seminar / laborator
Ș.L.dr.ing. Bostan Ionel

Data avizării în departament
21.09.2018

Director de departament
Prof.univ.dr. Gheorghe SERBAN