

Upravljanje sustava za proizvodnju maslinovog ulja

Rajčić, Nikola

Master's thesis / Diplomski rad

2018

Degree Grantor / Ustanova koja je dodijelila akademski / stručni stupanj: **University of Zagreb, Faculty of Mechanical Engineering and Naval Architecture / Sveučilište u Zagrebu, Fakultet strojarstva i brodogradnje**

Permanent link / Trajna poveznica: <https://um.nsk.hr/um:nbn:hr:235:490225>

Rights / Prava: [In copyright](#) / [Zaštićeno autorskim pravom.](#)

Download date / Datum preuzimanja: **2024-12-12**

Repository / Repozitorij:

[Repository of Faculty of Mechanical Engineering and Naval Architecture University of Zagreb](#)



SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET STROJARSTVA I BRODOGRADNJE

DIPLOMSKI RAD

Nikola Rajčić

Zagreb, studeni 2018.

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET STROJARSTVA I BRODOGRADNJE

DIPLOMSKI RAD

Mentor:

Prof. dr. sc. Željko Šitum, dipl. ing.

Student:

Nikola Rajčić

Zagreb, studeni 2018.

Izjavljujem da sam ovaj rad izradio samostalno koristeći znanja tijekom studija i navedenu literaturu.

Zahvaljujem se svom mentoru prof. dr. sc. Željku Šitumu na ukazanoj pomoći, uputama i savjetima tijekom izrade diplomskog rada; svojim roditeljima Zvonimiru i Katijani, sestrama Mariji i Josipi te braći Mihovilu i Anti. Posebna zahvala mojoj zaručnici Josipi na razumijevanju i bezrezervnoj podršci.



SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET STROJARSTVA I BRODOGRADNJE



Središnje povjerenstvo za završne i diplomske ispite
Povjerenstvo za diplomske radove studija strojarstva za smjerove:
proizvodno inženjerstvo, računalno inženjerstvo, industrijsko inženjerstvo i menadžment,
inženjerstvo materijala te mehatronika i robotika

| | |
|--|---------|
| Sveučilište u Zagrebu Fakultet strojarstva i brodogradnje | |
| Datum: 2-11-2018 | Prilog: |
| Klasa: 602-04/18-6/3 | |
| Ur. broj: 15-1703-18-358 | |

DIPLOMSKI ZADATAK

Student: **NIKOLA RAJČIĆ** Mat. br.: 0035191881

Naslov rada na hrvatskom jeziku: **Upravljanje sustava za proizvodnju maslinovog ulja**

Naslov rada na engleskom jeziku: **Control of olive oil production system**

Opis zadatka:

Posljednjih godina u našoj zemlji primjetan je porast broja industrijskih pogona za preradu maslina u proizvodnji maslinovog ulja kroz osuvremenjivanje postojećih proizvodnih pogona kao i izgradnju novih. Tehnološki proces pri proizvodnji maslinovog ulja sastoji se od nekoliko faza kao što su pranje maslina, odvajanje vode i nečistoća, mljevenje maslina, miješanje tijesta i ekstrakcija ulja. Za upravljanje transportnim sustavom linije za preradu maslina potrebno je mjerenje relevantnih veličina kao što su prisutnost plodova maslina u prihvatnom košu elevatora s pokretnom trakom, razina vode u stroju za pranje maslina i sl. Time se utječe na kapacitet rada proizvodne linije i na kvalitetu konačnog proizvoda.

U radu je potrebno:

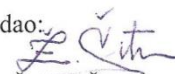
- opisati tehnološki proces prerade maslina pri proizvodnji maslinovog ulja,
- projektirati sustav za proizvodnju maslinovog ulja od ulazne sirovine do gotovog proizvoda,
- izraditi program za industrijski PLC kojim bi se vršilo upravljanje i nadzor ukupnog tehnološkog procesa za proizvodnju maslinovog ulja,
- upravljački program ispitati na realnom postrojenju te dati smjernice za njegovu primjenu u proizvodnim pogonima slične izvedbe.

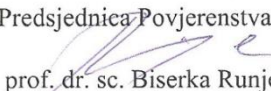
U radu je potrebno navesti korištenu literaturu i eventualno dobivenu pomoć.

Zadatak zadan:
27. rujna 2018.

Rok predaje rada:
29. studenog 2018.

Predviđeni datum obrane:
05. prosinca 2018.
06. prosinca 2018.
07. prosinca 2018.

Zadatak zadao:

prof. dr. sc. Zeljko Šitum

Predsjednica Povjerenstva:

prof. dr. sc. Biserka Runje

SADRŽAJ

| | |
|---|-----------|
| SADRŽAJ..... | I |
| POPIS SLIKA | III |
| POPIS TABLICA..... | V |
| POPIS TEHNIČKE DOKUMENTACIJE | VI |
| POPIS OZNAKA | VII |
| SAŽETAK | IX |
| SUMMARY | X |
| 1. UVOD | 1 |
| 2. TEHNOLOŠKI PROCES PRERADE MASLINA..... | 2 |
| 2.1. Tradicionalna metoda | 2 |
| 2.2. Metoda sinolea | 3 |
| 2.2.1. Priprema maslina za mljevenje | 3 |
| 2.2.2. Mljevenje i miješanje..... | 3 |
| 2.2.3. Ekstrakcija maslinovog ulja | 3 |
| 2.2.4. Dodatne mogućnosti prerade metodom sinolea | 5 |
| 3. PROJEKTIRANJE POGONA ZA PRERADU MASLINA | 6 |
| 3.1. Transportni sustav za dopremanje maslina..... | 6 |
| 3.1.1. Konstrukcija transportnog sustava | 7 |
| 3.1.1.1. Kontrola ležaja preko nazivnog vijeka trajanja | 7 |
| 3.1.2. Upravljačke komponente transportnog sustava | 8 |
| 3.2. Peračica..... | 9 |
| 3.2.1. Konstrukcija peračice | 10 |
| 3.2.2. Upravljačke komponente peračice | 11 |
| 3.3. Sustav za mljevenje | 12 |
| 3.3.1. Konstrukcija sustava za mljevenje | 13 |
| 3.3.2. Upravljačke komponente sustava za mljevenje..... | 14 |
| 3.3.2.1. Klipna pumpa | 15 |
| 3.4. Mješalica..... | 15 |
| 3.4.1. Konstrukcija mješalice..... | 16 |
| 3.4.2. Upravljačke komponente mješalice | 16 |
| 3.4.2.1. Vijčano ekscentrična pumpa | 18 |
| 3.5. Centrifugalni ekstraktor | 20 |

| | |
|---|-----------|
| 3.5.1. Konstrukcija i princip rada centrifugalnog ekstraktora | 21 |
| 3.5.2. Upravljačke komponente centrifugalnog ekstraktora | 21 |
| 3.6. Separator | 21 |
| 3.6.1. Kontrukcija separatora..... | 22 |
| 3.6.2. Upravljačke komponente separatora | 23 |
| 4. UPRAVLJANJE POGONOM ZA PRERADU MASLINA INDUSTRIJSKIM PLC-OM..... | 24 |
| 4.1. Općenito o PLC-u | 24 |
| 4.1.1. Prednosti PLC upravljanja u odnosu na relejnu tehniku upravljanja . | 26 |
| 4.2. Programski paket TIA portal..... | 26 |
| 4.3. Program upravljanja sustavom..... | 28 |
| 4.3.1. Adresiranje..... | 30 |
| 4.3.2. Ladder logika | 30 |
| 5. ZAKLJUČAK..... | 39 |
| LITERATURA | 41 |
| PRILOZI | 42 |

POPIS SLIKA

| | |
|---|----|
| Slika 1. Tradicionalna metoda prerade maslina [1]..... | 2 |
| Slika 2. Metoda sinolea [1] | 4 |
| Slika 3. Transportni sustav maslina..... | 6 |
| Slika 4. Dimenzije kugličnog ležaja elektromotora transportnog sustava [4]..... | 7 |
| Slika 5. Senzor prisustva | 8 |
| Slika 6. Elektromotor transportnog sustava | 9 |
| Slika 7. Peračica | 10 |
| Slika 8. Senzor razine tekućine | 11 |
| Slika 9. Elektromagnetski ventil peračice | 12 |
| Slika 10. Sustav za mljevenje..... | 12 |
| Slika 11. Disk za mljevenje..... | 13 |
| Slika 12. Buban mlina | 13 |
| Slika 13. Kućište mlina | 14 |
| Slika 14. Klipna pumpa [7] | 15 |
| Slika 15. Mješalica | 16 |
| Slika 16. Pneumatski ventili specijalne izvedbe | 17 |
| Slika 17. LED svjetla | 17 |
| Slika 18. Senzor temperature..... | 18 |
| Slika 19. Tipkala s LED osvjetljenjem..... | 18 |
| Slika 20. Mono pumpa | 19 |
| Slika 21. Presjek mono pumpe | 20 |
| Slika 22. Centrifugalni ekstraktor | 20 |
| Slika 23. Separator | 22 |
| Slika 24. PLC mikrokontroler | 24 |
| Slika 25. Shema PLC-a [10]..... | 25 |
| Slika 26. Aplikacija..... | 26 |
| Slika 27. Odabir PLC-a | 27 |
| Slika 28. Konfiguracija i programiranje..... | 27 |
| Slika 29. Timer DB | 28 |
| Slika 30. Shema TOF timera | 29 |
| Slika 31. Shema TON timera | 29 |
| Slika 32. Network 1..... | 30 |
| Slika 33. Network 2..... | 30 |
| Slika 34. Network 3..... | 31 |
| Slika 35. Network 4..... | 32 |
| Slika 36. Network 5..... | 32 |
| Slika 37. Network 6..... | 33 |
| Slika 38. Network 1 i 2 podprograma klipne pumpe | 33 |
| Slika 39. Network 7..... | 34 |
| Slika 40. Network 8..... | 34 |
| Slika 41. Network 9..... | 35 |
| Slika 42. Network 10..... | 35 |
| Slika 43. Network 11..... | 36 |
| Slika 44. Network 12..... | 36 |
| Slika 45. Network 13..... | 36 |
| Slika 46. Network 14..... | 37 |
| Slika 47. Network 15..... | 37 |

| | |
|---------------------------|----|
| Slika 48. Network 16..... | 37 |
| Slika 49. Network 17..... | 38 |

POPIS TABLICA

POPIS TEHNIČKE DOKUMENTACIJE

| Broj crteža | Naziv iz sastavnice |
|-------------|-------------------------------------|
| 1. crtež | Elevator |
| 2. crtež | Peračica |
| 3. crtež | Mlin |
| 4. crtež | Mješalica |
| 5. crtež | Centrifugalni ekstraktor |
| 6. crtež | Separator |
| 7. crtež | Proizvodni pogon za preradu maslina |

POPIS OZNAKA

| Oznaka | Jedinica | Opis |
|---------------|------------------------|---|
| B | m | Širina valjkastog ležaja |
| D_{au} | m | Unutarnji promjer aksijalnog ležaja separatora |
| D_{av} | m | Vanjski promjer aksijalnog ležaja separatora |
| D_c | m | Vanjski promjer valjkastog ležaja |
| d_c | m | Unutarnji promjer valjkastog ležaja |
| d_L | m | Promjer utora ležaja elektromotora transportnog |
| D_k | m | Nazivni promjer ventila za kominu centrifugalnog ekstraktora |
| d_p | m | Promjer dovoda vode na peračicu |
| D_{uv} | m | Nazivni promjer ventila za vodu i ulje centrifugalnog ekstraktora |
| I_{ML} | A | Izlazna struja elektromotora pri 400 V |
| I_{TS} | A | Izlazna struja senzora temperature |
| L_{10h} | s | Nazivni vijek trajanja ležaja |
| n_c | min^{-1} | Brzina vrtnje centrifugalnog ekstraktora |
| n_L | min^{-1} | Maksimalna brzina vrtnje elektromotora |
| n_M | min^{-1} | Brzina okretaja lopatica mješalice |
| p_{dop} | bar | Dopušteni tlak kroz ventile centrifugalnog ekstraktora |
| P_E | W | Snaga elektromotora centrifugalnog ekstraktora |
| P_k | W | Snaga klipne pumpe |
| P_M | W | Snaga elektromotora mješalice |
| P_{ML} | W | Snaga elektromotora mlina |
| p_p | bar | Tlak vode kod ispiranja plodova |
| P_{pp} | W | Snaga elektromotora pužnog prijenosa |
| P_s | W | Snaga elektromotora separatora |
| p_{up} | bar | Maksimalni dopušteni tlak kroz ventil |
| P_t | W | Snaga elektromotora transportnog sustava |
| q_{kl} | m^3/s | Protočni volumen klipne pumpe |
| q_{vp} | m^3/s | Protočni volumen elektromagnetskog ventila |
| T_L | Nm | Okretni moment remenskog prijenosa transportnog sustava |
| T_{RP} | $^{\circ}\text{C}$ | Radna temperatura senzora peračice |
| t_{TS} | s | Vrijeme odziva senzora temperature |
| U_{NS} | V | Napon napajanja senzora prisustva sustava |
| U_{TS} | V | Napon napajanja senzora temperature |
| V_p | m^3 | Volumen vode za jedan ciklus ispiranja |
| V_s | m^3 | Volumen spremnika za prijem maslina |
| ϑ_p | $^{\circ}\text{C}$ | Maksimalna temperatura vode prerade |
| ρ_v | kg/m^3 | Gustoća vode |

ρ_u

kg/m^3

Gustoća maslinovog ulja

SAŽETAK

U ovom radu izrađen je upravljački program proizvodnog pogona za preradu maslina, projektirana je linija za proizvodnju i opisan je tehnološki proces proizvodnje. Liniju sačinjavaju šest podsustava: transportni sustav, peračica, sustav za mljevenje, mješalica, centrifugalni ekstraktor i separator. Tehnologija prerade maslina opisana je kroz dvije etape razvoja ovakvih postrojenja, od samih početaka prerade sve do danas. Radi se o tradicionalnoj metodi koja se danas sve manje koristi, i modernoj metodi pod nazivom sinolea koja je automatizirana. Osvremenjeni pogon za preradu nastoji održati proces proizvodnje u optimalnom temperaturnom intervalu, što omogućuje senzor temperature. Ovi uvjeti tzv. hladne prerade omogućavaju proizvodnju visokokvalitetnog ekstra djevičanskog maslinovog ulja. Strojevi su međusobno spojeni cjevovodom kroz koji se pumpama transportiraju masline od krute do tekuće faze. Proizvodna linija projektirana je u programskom paketu *CATIA*. Nacrti pojedinačnih strojeva i cjelokupnog pogona nalaze se u prilogu ovog rada. Za upravljanje ovim sustavom potrebni su senzori prisustva, senzori razine tekućine, senzor temperature, elektromotori, elektromagnetski ventili i tipkala sa signalnim svjetlom. Pri izradi programa bilo je potrebno pridržavati se tehnoloških zahtjeva tijekom prerade. Stoga je manji dio postrojenja upravljan tipkalima kako bi se zadovoljili koraci proizvodnje koji se ne mogu u potpunosti automatizirati. Upravljački program izrađen je u programskom paketu *TIA PORTAL*. Jezgru upravljanja sačinjava industrijsko računalo *PLC S7-1200* proizvođača *SIEMENS* koji se za potrebe ovako robusnog proizvodnog sustava proširuje dodatnim modulima izlaza i ulaza.

Ključne riječi: upravljački program, *PLC*, *TIA PORTAL*, tehnološki proces, projektiranje pogona, prerada maslina

SUMMARY

In this thesis, a production plant for olives processing is created, a production line is designed and a technological process is described. The line consists of six subsystems: transport system, perforator, grinder, mixer, centrifugal extractor and separator. Olive processing technology is described through two stages of the development of such plants since the very beginnings of processing until today. It is a traditional method that is less used today, and with modern methods called Sinolea® that is automated. The modern processing plant tries to maintain the production process at an optimal temperature interval, which is enabled by the temperature sensor. These so called cold processing allow the production of high quality extra virgin olive oil. The machines are interconnected by a pipeline through which the pumps transport the olives from the solid to the liquid phase. The production line is designed in the CATIA software package. Tehnical drawings of the individual machines and the entire drive are in the appendix of this work. Sensors presence, sensor fluid levels, temperature sensors, electromotors, electromagnetic valves, and indicator lamps are required to operate this system. When designing the program it was necessary to adhere to the technological requirements during the processing. Thus, the smaller part of the plant is controlled by the buttons to meet the steps of the process that can not be fully automated. The control program was created in the TIA PORTAL program package. The main control device is SIEMENS PLC S7-1200 industrial computer, which is expanded to meet the needs of this robust production system with additional output and input modules.

Key words: driver, PLC, TIA PORTAL, technological process, plant design, olive processing

1. UVOD

Razvoj mehatroničkih sustava omogućio je današnjem čovjeku pomoć pri obavljanju svakodnevnih životnih i radnih funkcija. Zbog svoje široke primjene, mehatronički sustavi se nalaze u gotovo svim sferama gospodarstava razvijenih zemalja svijeta. Kao jedna od najvažnijih grana gospodarstva, neophodna za svakodnevno čovjekovo funkcioniranje, svakako je poljoprivreda. Velikom potencijalu u razvoju poljoprivrede doprinijela je potražnja poljoprivrednih proizvoda na tržištu koja neprestano raste, ali i razvoj poljoprivrednih strojeva upravljanih mikrokontrolerima na bazi digitalne logike. Ubrzani razvoj sensorike, discipline bez koje bi upravljanje mehatroničkim sustavima bilo otežano, omogućio je primjenu različitih sustava upravljanja i u poljoprivrednim pogonima.

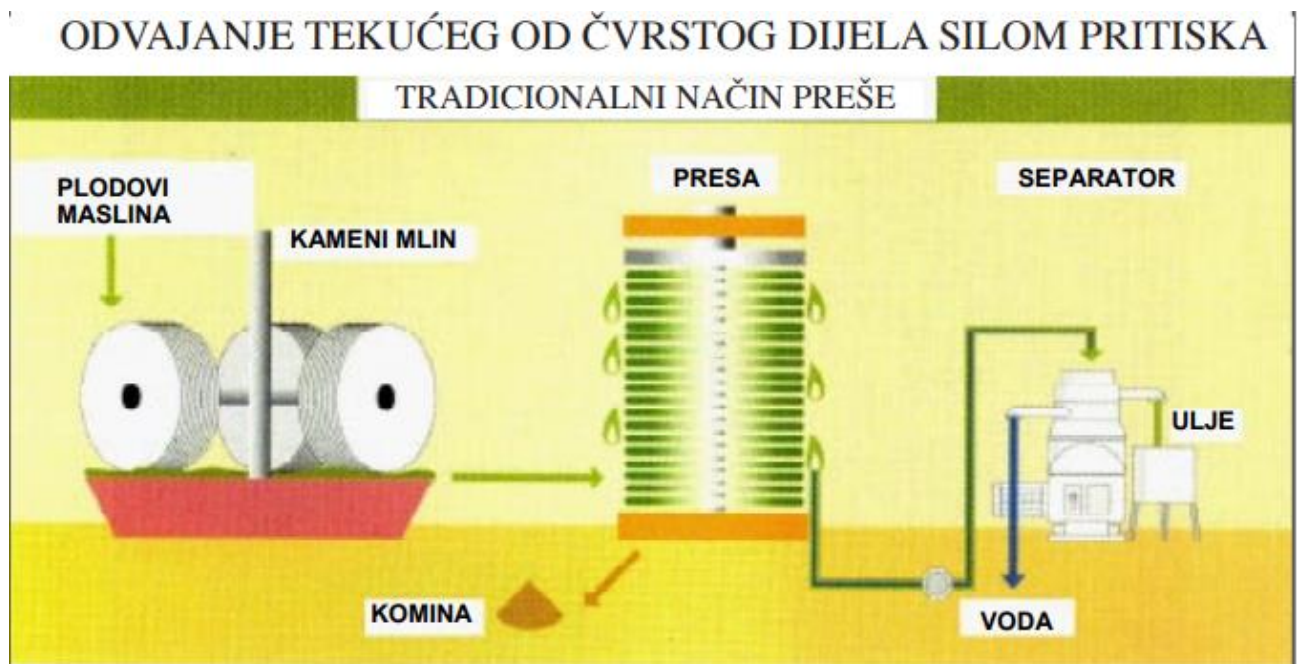
Cilj ovog rada je izraditi upravljački program kojim će se voditi tehnološki proces prerade maslina. Osim toga, u radu će se projektirati pogon i opisati tehnološki proces prerade maslina. Naime, radi se o automatiziranom sustavu koji obuhvaća transport, pranje i mljevenje plodova masline, miješanje pašte, te ekstrahiranje i separaciju maslinovog ulja iz tehnološkog procesa prerade. Sustav se sastoji od šest strojeva: lifta, peračice, mlina, mješalice, centrifuganog ekstraktora i separatora. Kako se u pogonu prerade nalaze različite sorte i veličine plodova maslina, koje se dulje ili kraće melju i miješaju, proces nije moguće automatizirati u potpunosti. Zbog toga se jedan dio sustava prerade kontrolira tipkalima, a drugi dio senzorima prisustva i kontrole razine tekućine. Strojevi su pogonjeni *SIEMENS* elektromotorima te upravljani preko *PLC SIEMENS S7-1200* programirljivog logičkog kontrolera. PLC se najviše koristi kao osnovni dio upravljačkih automatskih sustava u industriji. Zbog svoje raširene primjene u svim granama industrije, te zbog želje da se brže, jeftinije i kvalitetnije upravlja procesima, proizvođači sve više ulažu u razvoj novih PLC uređaja koji su u potpunosti zamijenili i nadmašili relejno upravljanje. Projektiran je za teške uvjete rada, otporan na vibracije, temperaturne promjene i električne smetnje, što je pogodno za poljoprivredne pogone kao što je ovaj. Implementacija programskog koda izvršena je u programskom paketu *TIA portal* (Totally integrated automation). Navedeni softver je unaprijeđena verzija *STEP 7 SIMATICA* za sve Siemensove PLC mikrokontrolere te omogućava dodavanje različitih CPU procesorskih jedinica.

2. TEHNOLOŠKI PROCES PRERADE MASLINA

Postoje dva načina prerade maslinovog ulja, tradicionalna i automatizirana-hladna prerada (metoda sinolea). Osnovna razlika u ove dvije metode je to što tradicionalna prerada koristi prešu za odvajanje ulja od pašte, dok metoda sinolea koristi centrifugalni ekstraktor ili dekanter. Metode se razlikuju i po temperaturama na kojima se odvija proces prerade, a naposljetku i u kvaliteti dobivenog maslinovog ulja.

2.1. Tradicionalna metoda

Tehnološki proces započinje mljevenjem maslina kamenim mlinom ili mlinom čekićarom nakon čega se dobivena pašta transportira u prešu. Postupkom gnječenja pašte voda i ulje se transportiraju u separator gdje se odvajaju voda i ulje, a komina se zadržava na dnu kao nusprodukt prerade. Zbog nemogućnosti kontroliranja temperature prerade, proces može dosegnuti temperaturu $\vartheta_p=40^\circ\text{C}$, što dovodi do smanjena kvalitete maslinovog ulja. Ovakav proces prerade sve je manje zastupljen u današnjoj proizvodnji maslinovog ulja jer je spor, teško se kontrolira i značajno je neefikasniji od metode sinolee koja će se nešto detaljnije obraditi u sljedećem potpoglavlju.



Slika 1. Tradicionalna metoda prerade maslina [1]

2.2. Metoda sinolea

Osnovna razlika metode sinolee i tradicionalne metode, sa strojarskog aspekta je korištenje centrifugalnog ekstraktora umjesto preše. Tehnološki proces ovakvog načina prerade može se podijeliti u 3 faze:

- Priprema plodova maslina za mljevenje
- Mljevenje i miješanje
- Ekstrakcija maslinovog ulja

2.2.1. Priprema maslina za mljevenje

Plod masline kod ulaska u pogon može sadržavati različite nečistoće koje je potrebno odstraniti kako bi se postigla što veća kvaliteta ulja. U ovoj fazi masline se transportnim sustavom dopremaju do peračice gdje se nečistoće i listovi uklanjaju pod tlakom vode $p_p = 2$ bara, a masline se dopremaju do mlina.

2.2.2. Mljevenje i miješanje

Ova faza prerade je s tehnološkog aspekta najbitnija zato što direktno utječe na iskoristivost ulja iz maslinova ploda. Plodovi se nakon čišćenja u peračici dopremaju u spremnik mlina. Na dnu spremnika plodovi se pužnim vijkom transportiraju u mlin. Unutar mlina nalazi se bubanj s provrtima koji onemogućuje prolaz plodova koji se nisu samljeli. Produkt meljave je gusta smjesa, tehnološkog naziva pašta, koja se klipnom pumpom doprema do mješalice. Mješalica u svojoj najnovijoj izvedbi sadrži panoramsko staklo kroz koje tehnolog, prema vlastitom iskustvu, može kontrolirati homogenost pašte i dodavati vodu ukoliko je smjesa pregusta. Osim za razrjeđivanje ista voda koristi se i za hlađenje pašte. Upravo zbog ovakvog načina vođenja procesa, metoda sinolea se naziva 'hladnom preradom' jer je $\vartheta_p = 26^\circ\text{C}$.

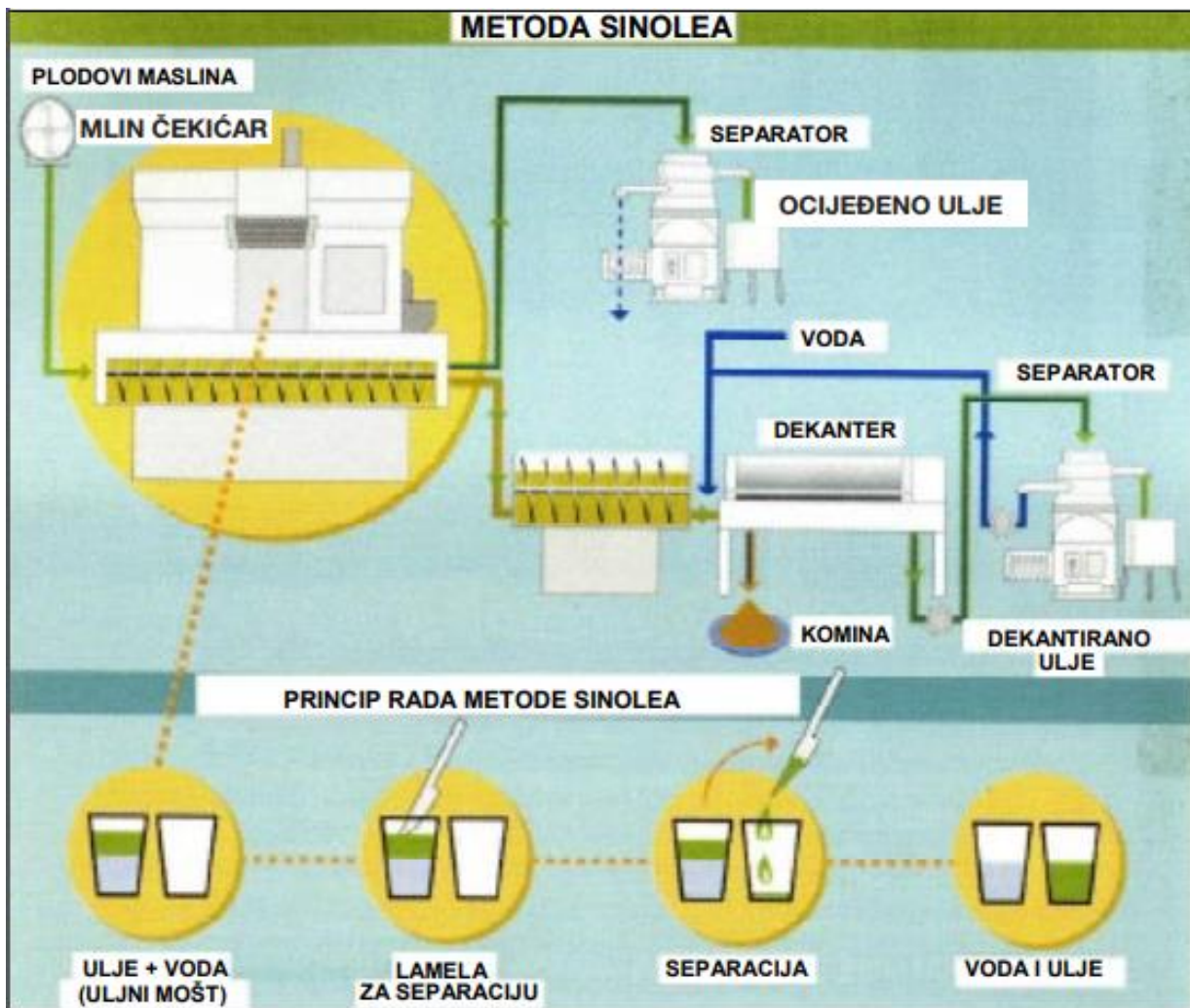
2.2.3. Ekstrakcija maslinovog ulja

Homogena pašta iz mješalice se pumpom doprema do centrifugalnog ekstraktora. Centrifugalni ekstraktor (dekanter) i separator posljednji su strojevi u tehnološkom procesu. Funkcija dekantera je odvajanje krutog od tekućeg dijela pašte. Ovdje valja napomenuti da postoje dvije vrste dekantera u pogonima za preradu maslina:

1. Dekanter s dvije faze

2. Dekanter s tri faze

Dekanter s dvije faze odvaja u jednoj fazi ulje, a u drugoj kominu zajedno s vodom, dok se dekanterom s tri faze u jednoj odvaja voda, u drugoj komina i u trećoj ulje. Kvaliteta maslinovog ulja se ne mijenja ovisno o tome koji se dekanter koristi pri ekstrakciji, ali se mijenja mogućnost iskorištenja komine kao sredstva za gnojidbu maslina. Naime, komina masline je vrlo agresivno sredstvo za gnojidbu pa ju je potrebno tretirati različitim kemijskim sredstvima koji se spajaju s vodom da bi ublažili njezino preagresivno djelovanje. Stoga, prema iskustvu tehnologa, dekanter u dvije faze pogoduje proizvodnji gnoja dok je s dekanterom u tri faze to moguće samo uz dodavanje vode komini. Shodno tome, dekanter s tri faze stvara dodatan trošak u proizvodnji gnoja, uzme li se u obzir da se tijekom cijelog procesa prerade voda dodaje u sustav, te sam maslinov plod sadrži vegetabilnu vodu [2]. U ovom radu korišten je dekanter s tri faze jer nije predviđeno iskorištenje komine u dodatne svrhe.



Slika 2. Metoda sinolea [1]

Princip rada takvog dekantera svodi se na različite gustoće vode i ulja. Kako je gustoća vode $\rho_v = 1000 \text{ kg/m}^3$ veća od gustoće maslinovog ulja $\rho_u = 910 \text{ kg/m}^3$, miješanjem uz djelovanje centrifugalne sile ulje se nakuplja u središtu osi vrtnje, dok se voda kao teži fluid izdvaja po krajevima zamišljene kružnice. Na osovini unutar dekantera zavarene su elise čiji se poprečni presjek konusno sužava i time omogućuje da se suha komina izuzme iz sustava. Nakon što se maslinovo ulje s malom količinom zaostale vode ekstrahiralo u dekanteru, pumpom se doprema do separatora. Separator je također jedna vrsta uspravnog dekantera s dvije faze koji odvaja vodu i konačan produkt prerade, maslinovo ulje. Ovdje valja napomenuti da je za neke sorte (npr. leccino, pendolino, istarska bjelica, itd.), koje sadrže veći udio ulja od prosjeka, potrebno dodavati vodu u separator, da se jedan dio maslinovog ulja ne bi izgubio zajedno s vodom.

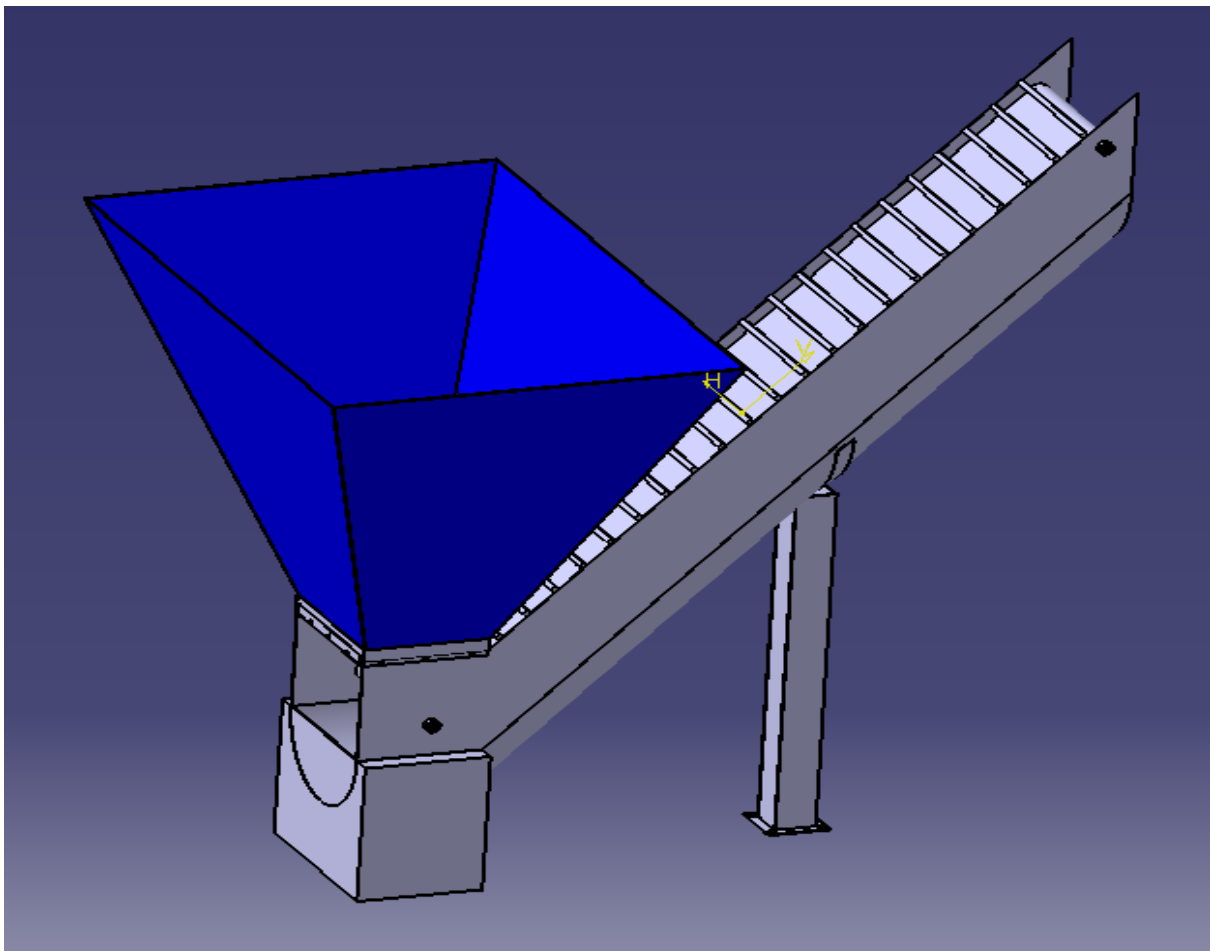
2.2.4. Dodatne mogućnosti prerade metodom sinolea

Gore navedeni strojevi pogona neophodni su u procesu proizvodnje maslinovog ulja. Međutim postoje i dodatni elementi koji se ovisno o potrebi mogu nadodati u ovakav sustav. Riječ je o odlišćivaču i otkošćivaču za koje inženjeri i tehnolozi još traže svoje mjesto na tržištu. Odlišćivač se montira na vrh elevatora maslina i posebno odvaja lišće iz sustava, dok se otkošćivač montira neposredno prije peračice i odvaja koštice iz ploda. Zahvaljujući visokoj entalpiji sagorjevanja, koštice masline se koriste kao polusirovina za proizvodnju peleta ili kao sirovina za grijanje u kućanstvima. Kako maslinova koštica sadrži približno 30% ulja, koje je ujedno i prirodni konzervans, maslinovo ulje proizvedeno bez koštice ima smanjen rok trajanja (svega šest mjeseci), ali postiže 3 puta višu cijenu na tržištu. Stoga se zaključuje kako je otkošćivač prikladan za pogone koji već unaprijed imaju tržište na koje će plasirati maslinovo ulje, te dodatno profitirati na prodaji maslinove koštice kao polusirovine ili sirovine za grijanje. Valja napomenuti kako navedeni dodatni elementi nisu dio projektiranog sustava kojim će se upravljati u ovom radu već su tu kako bi se objasnile dodatne mogućnosti u sklopu tehnologije prerade maslina.

3. PROJEKTIRANJE POGONA ZA PRERADU MASLINA

Proizvodni pogon za preradu maslina moderan je automatizirani sustav koji zahtjeva svega dva tehnologa za nadgledanje i upravljanje radom uljare. Jedan kontrolira ulaznu i izlaznu stanicu proizvodnog procesa, dok drugi upravlja pogonom. U ovom poglavlju prikazat će se konstrukcije strojeva u pogonu, objasniti princip rada istih i prikazati odabrane upravljačke komponente s potrebnim karakteristikama.

3.1. Transportni sustav za dopremanje maslina



Slika 3. Transportni sustav maslina

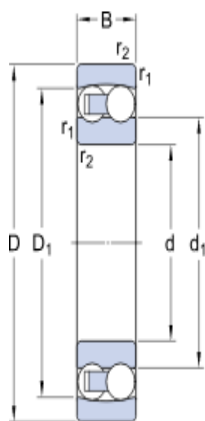
Tehnološki proces prerade započinje transportnim sustavom koji plodove maslina doprema do peračice. Transportni sustav sastoji se od spremnika za prijem maslina, kućišta, dva senzora prisustva, remenskog prijenosa s karakterističnim omjerom $i=1$ koji pokreće elektromotor snage $P_t=1.5$ kW i nosača [3].

3.1.1. Konstrukcija transportnog sustava

Spremnik za prijem maslina u obliku je krnje piramide i volumena $V_s=1.5 \text{ m}^3$. Gornja baza je prilagođena paletnim kutijama kojima se masline dopremaju u sustav. Donja baza je manjeg presjeka i prilagođena je spajanju na kućište, ali i graničniku da masline ne bi dospjele do kućišta. Graničnik je u obliku konusa koji se vijčano povezuje sa spremnikom preko 3 vijka M10×10. Funkcija kućišta je pozicioniranje remenskog prijenosa s pregradama. S obzirom da je riječ o kućištu koje nije standardno, moguće su veće ili manje preinake ovisno o prostoru instalacije. Kako je kućište prilagođeno remenici s pregradama, ležajevi se zajedno s elektromotorom nalaze na njegovoj vanjskoj strani. Utor za ležajeve, promjera $d_L=30 \text{ mm}$, zavaren je za kućište lifta. Na kućištu se nalaze 6 provrta za vijke M10×10 kojima se spajaju spremnik i kućište.

3.1.1.1. Kontrola ležaja preko nazivnog vijeka trajanja

Kontrola ležaja transportnog sustava izvršit će se metodom nazivnog vijeka trajanja. Zahtjevani parametri sustava odabrani su prema katalogu proizvođača strojeva za preradu maslina.



| | | |
|-----------|----------|----|
| d | 8 | mm |
| D | 22 | mm |
| B | 7 | mm |
| d_1 | ≈ 12.709 | mm |
| D_1 | ≈ 17.6 | mm |
| $r_{1,2}$ | min. 0.3 | mm |

Slika 4. Dimenzije kugličnog ležaja elektromotora transportnog sustava [4]

$L_{10h_min} = 2880 \text{ h}$ - zahtjevani vijek trajanja ležaja

$n_m = 100 \text{ min}^{-1}$ - brzina vrtnje

$\epsilon=3$ - eksponent vijeka trajanja ležaja (za kuglični ležaj)

$P_r= 1000 \text{ N}$ - ekvivalentno dinamičko radijalno opterećenje

$C=2650 \text{ N}$ - dinamička nosivost ležaja

Proračun:

$$L_{10h} = \frac{10^6}{60 \cdot n_m} \cdot \left(\frac{C}{P}\right)^\varepsilon = 3101 \text{ h}$$

Iz proračuna ležaja je vidljivo kako ležaj zadovoljava jer je nazivni vijek trajanja L_{10h} veći od zahtjevanog vijeka trajanja [5].

3.1.2. Upravljačke komponente transportnog sustava

Komponente upravljanja ovog dijela pogona su 2 senzora prisustva i elektromotor. Oba senzora napajaju se s $U_{NS}=24 \text{ V DC}$. Cilindrične su izvedbe i lako se ugrađuju u provrte na graničniku i kućištu. Domet im je 360° , a masa svega 60 grama.



Slika 5. Senzor prisustva

Potrebna snaga za pokretanje transportnog sustava ostvaruje se s kaveznim asinkronim elektromotorom proizvođača *SIEMENS*. Izlazna struja pri 400 V iznosi $I_{ML}=3.4$ A. Okretni moment iznosi $T_L=5.1$ Nm, a maksimalna brzina vrtnje elektromotora koja se može ostvariti je $n_L=2830$ min⁻¹.

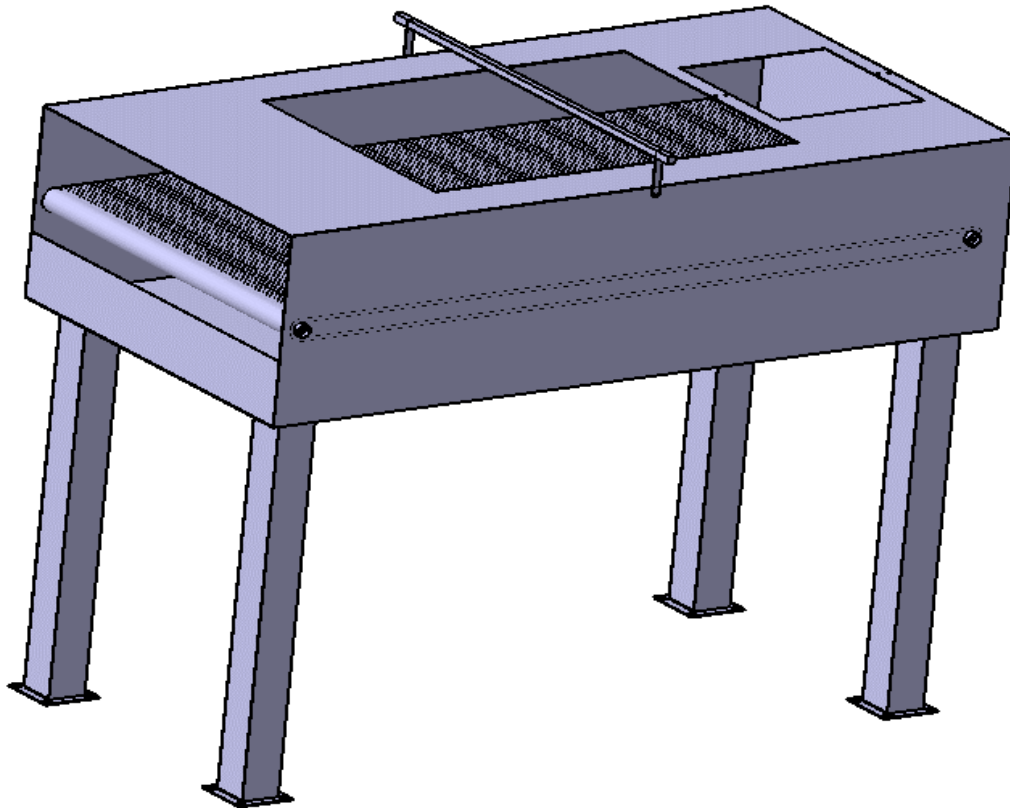


Slika 6. Elektromotor transportnog sustava

Na graničnik spremnika montiran je senzor prisustva 1L koji u visokom stanju pokreće elektromotor remenskog prijenosa transportnog sustava. Senzor prisustva 2L na vrhu kućišta u visokom stanju aktivira elektromotor peračice, dva elektromotora mlina i ventile za ispiranje.

3.2. Peračica

Faza pripreme maslina za mljevenje završava s peračicom. Peračica se sastoji od kućišta, remenskog prijenosa, cijevi za dovod vode, dva elektromagnetska ventila, senzora razine tekućine i četiri nosača.



Slika 7. Peračica

3.2.1. Konstrukcija peračice

Ulaz peračice je otvor kroz koji plodovi maslina ulaze u fazu ispiranja, a povezan je tunelom elevator-peračica. Kućište pridržavaju 4 nosača koja se pričvršćuju za tlo, kvadratnog su presjeka 100×100 mm. Na izlazu peračice nalazi se otvor iz kojeg masline ulaze u mlin. Remenski prijenos peračice montiran je sa dvije strane za kućište, a zazori iznose $\delta=1$ mm kako plodovi maslina ne bi dospjeli u odvod. U ovom slučaju riječ je o remenu s više od 1000 provrta kroz koje nečistoće zajedno s vodom prolaze na dno kućišta. Karakteristični omjer $i=1$ omogućava istu brzinu vrtnje na pogonskoj i gonjenoj remenici. Dovodna cijev peračice vezana je vijčanim spojem za kućište (4 vijka $M5 \times 8$). Na ulazni krak montira se elektromagnetski ventil nazivnog otvora $\frac{1}{2}$ " kojim se regulira dovod vode na 4 izlaza. Tlak u dovodnoj cijevi p_p iznosi 2 bara, a ukupna zapremina vode po jednom ciklusu pranja doseže do $V_p=350$ l.

3.2.2. Upravljačke komponente peračice

Sustav upravljanja ove konstrukcije čine dva elektromagnetska ventila, jedan za dovod, a drugi za odvod vode, elektromotor i senzor razine tekućine. Elektromotor i senzori peračice istih su tehničkih karakteristika kao kod transportnog sustava, ali u drugačijoj izvedbi. Dva elektromagnetska ventila se napajaju s 24 V DC ili 220 V AC napona iz mreže. Protočni volumen q_{vp} iznosi od 2000 do 30 000 l/min⁻¹ ovisno o promjeru izvedbe. Tlak p_{up} koji se postiže je u intervalu 0.5-10 bar, a radna temperatura T_{RP} između -10°C i 60°C [6].



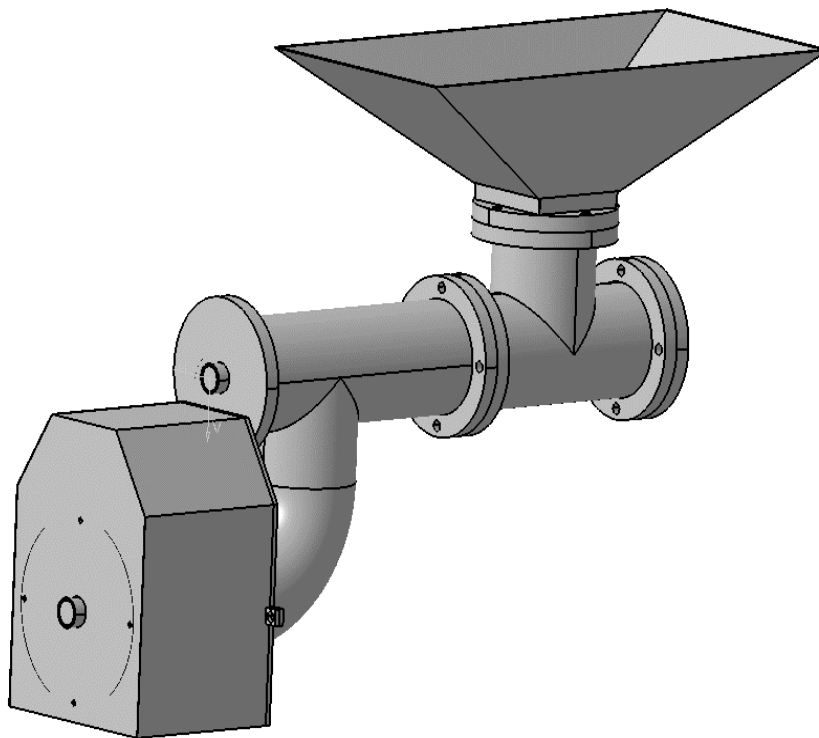
Slika 8. Senzor razine tekućine



Slika 9. Elektromagnetski ventil peračice

3.3. Sustav za mljevenje

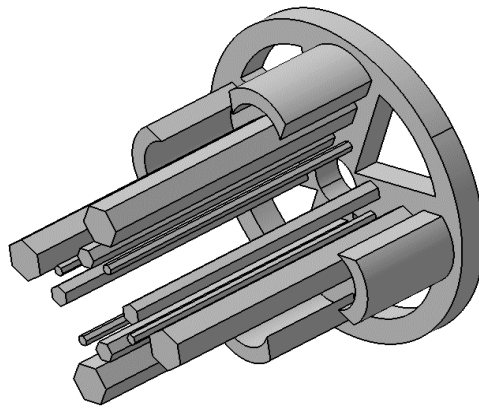
Sustav za mljevenje sastoji se od spremnika preko kojeg se masline iz peračice transportiraju u cjevovod s pužnim prijenosom do mlina. Svrha ovog sustava je isprane masline dopremiti u mlin koji će plodove masline samljeti u paštu.



Slika 10. Sustav za mljevenje

3.3.1. Konstrukcija sustava za mljevenje

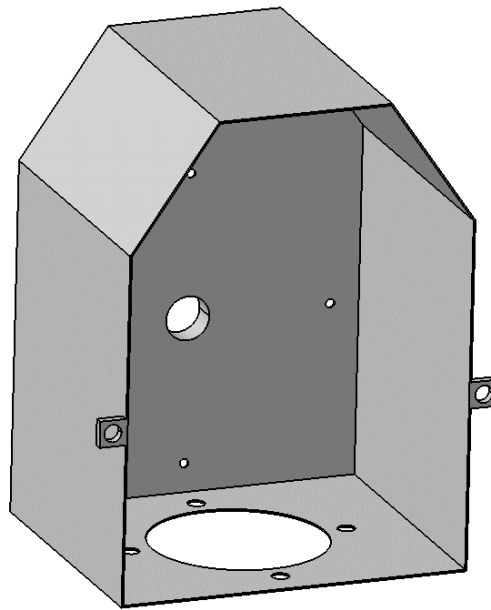
Spremnik za prijem maslina sličnog je oblika kao i spremnik za prijem maslina u sustav. Spojen je na cjevovod u kojem se nalazi pužni prijenos. Cjevovod promjera $D_c=200$ mm načinjen je iz dvije cijevi, T cijevi koja je spojena na spremnik i koljenaste koja je montirana na mlin. Cijevi su međusobno spojene s 4 vijka M20x80 i brtvom promjera $D_B=220$ mm. Mlin se sastoji od kućišta, bubnja i diska na kojem su zavareni peterokutni profili s tri stupnja. Na dnu kućišta mlina se nalazi provrt kroz koji se pašta doprema cjevovodom do klipne pumpe.



Slika 11. Disk za mljevenje



Slika 12. Bubanj mlina



Slika 13. Kućište mlina

3.3.2. Upravljačke komponente sustava za mljevenje

Komponente upravljanja u ovoj fazi prerade su elektromotor snage $P_{pp}=2.2$ kW koji pogoni pužni prijenos, elektromotor koji pokreće mlin snage $P_{ML}= 30$ kW i senzor razine pašte koji je montiran na gornji dio cjevovoda ispod mlina. Senzor prisustva 2L koji se nalazi na transportnom sustavu u visokom stanju uključuje oba motora u sustavu za mljevenje. Razlog ovakvog rješenja je taj što je motoru mlina potrebno određeno vrijeme da dođe do referentnog stanja. Klipna pumpa se uključuje preko senzora razine ML koji ulazi u visoko stanje kad se u cjevovodu pašta podigne na razinu 95% poprečnog presjeka cijevi.

3.3.2.1. Klipna pumpa



Slika 14. Klipna pumpa [7]

Specijalna izvedba ove hidraulične klipne pumpe kapacitetom zadovoljava brzo punjenje mješalice uz poštivanje uvjeta minimalne izloženosti pašte prema zraku. Potrošni dijelovi su brtve klipa pumpe. Postoje svega dvije izvedbe ovakvih pumpi, a u ovom radu odabrana je pumpa P125 protočnog volumena $q_{kl}=3000$ kg/h i snage $P_{kl}=3$ kW.

3.4. Mješalica

S tehnološkog i ekonomskog aspekta najvažniji dio ovakvog pogona je mješalica. Razlog tome je što se prema broju mješalica određuje ukupni kapacitet uljare. Osim toga, svojim sustavom hlađenja omogućuje da temperatura ϑ_p ne prelazi 26°C . Najnovijom izvedbom, panoramskim staklom, dopušta tehnologu pogled na paštu u svakom trenutku prerade.



Slika 15. Mješalica

3.4.1. Konstrukcija mješalice

Mehanički dio mješalice sačinjavaju spremnik, četiri nosača, lopatice za miješanje, panoramsko staklo i poklopac spremnika. Sve su komponente izrađene iz općeg konstrukcijskog čelika (Č0361), a panoramsko staklo od polimetil metakrilata, trgovačkog naziva pleksiglas. Poklopac je provrtom prilagođen ulazu pašte u spremnik. Na bočnim stranama spremnika se nalaze provrti za senzore razina i LED diode. S prednje strane, pri dnu spremnika je provrt za senzor temperature, a s gornje ventili za vodu. Na konusnom donjem djelu spremnika je otvor kroz koji pašta ulazi u cjevovod.

3.4.2. Upravljačke komponente mješalice

Najsloženiji upravljački dio pogona je mješalica. Upravljački krug čine senzor temperature, dva senzora razine pašte, dva ventila specijalne izvedbe, LED svjetla crvene i zelene boje te elektromotor.



Slika 16. Pneumatski ventili specijalne izvedbe



Slika 17. LED svjetla

Snaga elektromotora mješalice $P_M=3$ kW pogoni lopatice brzine vrtnje $n_M=60$ min⁻¹. Vertikalni razmak senzora pašte u mješalici omogućava doziranje vode za hlađenje i razrjeđivanje pašte. Senzor temperature s odgovarajućom zaštitom od vibracija i ulja IP68 radi na principu termoparova i napaja se s $U_{TS}=7.5-32$ V DC. Raspon mjerene temperature je od -40°C do 150°C uz točnost $\pm 1^{\circ}\text{C}$. Izlazna struja ovog senzora je $I_{TS}=4-20$ mA, a vrijeme odziva t_{TS} je od 0.4 do 0.9 s.



Slika 18. Senzor temperature

Kako se svaka sorta masline miješa u različitom vremenskom periodu, dio upravljačkog kruga ovisi o tehnologu koji taj problem rješava tipkalima sa signalnim svjetlom. Naime, kad je pašta spremna za dopremanje u centrifugalni ekstraktor, tipkama ON/OFF se otvara ventil na dnu spremnika mješalice.



Slika 19. Tipkala s LED osvjetljenjem

3.4.2.1. Vijčano ekscentrična pumpa

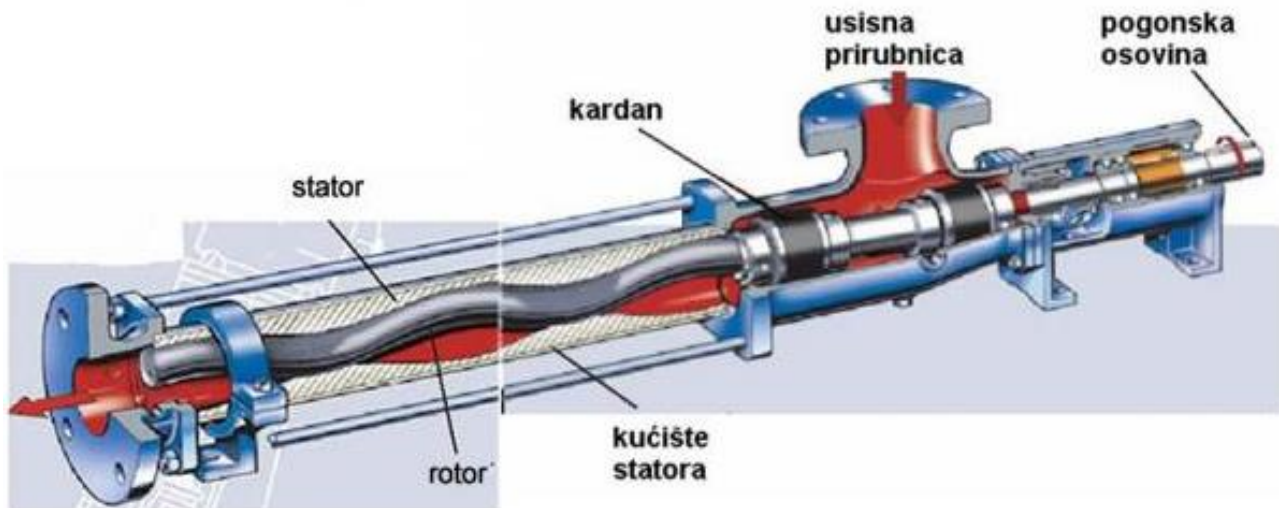
Pumpa koja doprema paštu iz mješalice u centrifugalni ekstraktor je vijčano ekscentrična. Rad takvih pumpi zasniva se na Moineau-vom principu pa je na tržištu poznata kao mono pumpa [8]. Princip rada zasniva se na gibanju rotora unutar statora. Rotor ima oblik jednovojne zavojnice i u svim uobičajenim slučajevima je načinjen od čelika, dok je stator formiran kao

dvovojna zavojnica sa dvostrukim usponom rotora i u većini slučajeva je od elastomera. Interferencija (kompresija) između rotora i statora u radu dovodi do stvaranja više zatvorenih (zabrtvljenih) komora koje se nazivaju šupljine. Fluid ulazi u šupljinu formiranu na ulazu te se progresivno kreće kroz nju prema izlazu. Rezultat je pozitivno, nepulsirajuće strujanje koje je direktno proporcionalno brzini vrtnje rotora pumpe. Interferentni odnos rotora i statora pri radu je kritično važan za pravilan rad vijčano ekscentrične pumpe. Drugi važan čimbenik koji utječe na pravilnost rada pumpe u praksi je izbor odgovarajućeg materijala statora i radne temperature medija koji se transportira pumpom. Konstrukcija vijčano ekscentrične pumpe omogućava pumpanje u oba smjera, tj. usis medija u pumpu može biti na ulazu ili na izlazu pumpe što se postiže promjenom smjera vrtnje rotora. Potrošni dio mono pumpe je gumeni stator.



Slika 20. Mono pumpa

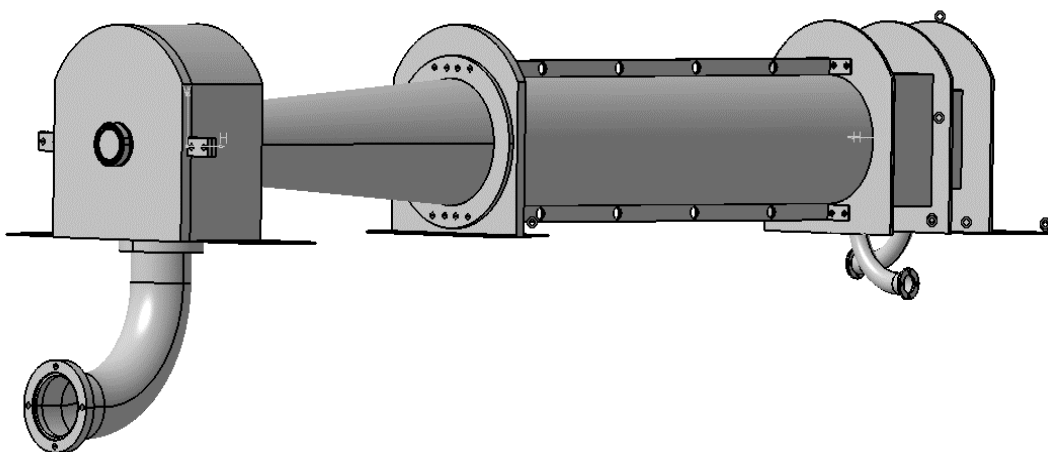
Na slici 21. prikazana je shema pumpe u presjeku radi lakšeg razumijevanja principa rada.



Slika 21. Presjek mono pumpe

3.5. Centrifugalni ekstraktor

Centrifugalni ekstraktor odvaja kruti dio pašte od tekućeg na principu različitih specifičnih masa tvari koje se miješaju velikom brzinom. Kapacitet ekstraktora u ovakvim pogonima mjeri se u intervalu od 1000 do 1500 l/h, pa se prema ovom dijelu pogona određuje kolikom brzinom će se ekstrahirati pašta maslina, a i brzina prerade postojećeg pogona općenito.



Slika 22. Centrifugalni ekstraktor

3.5.1. Konstrukcija i princip rada centrifugalnog ekstraktora

Glavne dijelove ove konstrukcije sačinjavaju glavna komora u kojoj se nalazi elisa, komora za kominu, komora za vodu i komora za ulje. Na početku je potrebno određeno vrijeme kako bi elektromotor ekstraktora ostvario željenu brzinu vrtnje. Ekstrakcija započinje kada se pašta iz mješalice pumpom doprema kroz šuplju osovinu u glavnu komoru. Osovina je uležištena s dva dvoredna valjkasta ležaja vanjskog promjera $D_c=68$ mm, širine $B=40$ mm i unutarnjeg promjera $d_c=52$ mm. Pri brzini $n_c=3000$ min⁻¹ elisa kruti dio pašte odvodi prema suženom konusnom dijelu gdje se kroz proširenu cijev s provrtima komina sakuplja u komori. U isto vrijeme na suprotnoj strani ekstraktora odvajaju se voda i ulje. Kako je ulje niže gustoće od vode, ono se sakuplja u centru vrtnje pa se kroz provrte izdvaja u komoru za ulje, dok voda ostaje na krajevima i izdvaja se u komoru za vodu. Pumpom se ulje dalje doprema do separatora.

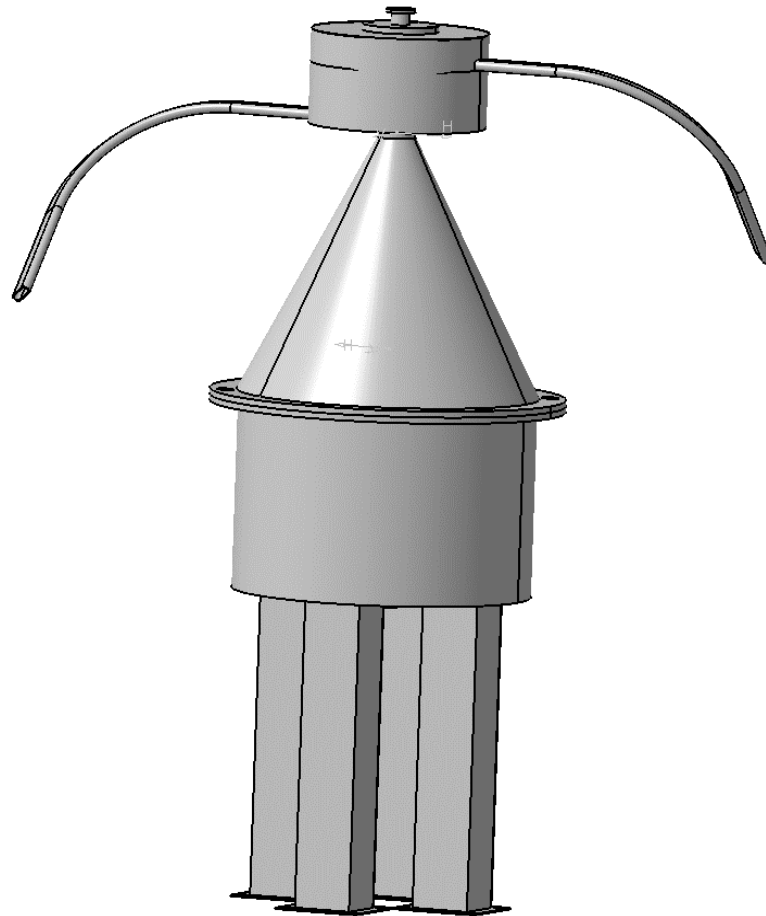
3.5.2. Upravljačke komponente centrifugalnog ekstraktora

Svaka od tri komore ekstraktora, osim glavne u kojoj se nalazi elisa, sadrži senzor razine istih karakteristike kao kod mješalice. Senzori razina uvjetuju otvaranje ventila za kominu, vodu i ulje. Ventili su elektromagnetski, nazivnog promjera $D_{uv}=30$ mm, odnosno $D_k=50$ mm. Dopusnjeni tlak p_{dop} koji se može ostvariti bez vodnog udara je 16 bara. Elektromotor koji pogoni ekstraktor snage je $P_E=7-15$ kW ovisno o kapacitetu ekstraktora.

3.6. Separator

Separator vode i ulja, dio je pogona tradicionalne metode i metode sinolea. Separacija se izvršava na sličnom principu kao kod ekstraktora, ali u vertikalnoj izvedbi. Na gornjoj strani nalazi se priključak za cijev koja se spaja s ekstraktorom. Zatim se mješavina vode i ulja centrifugira unutar uležištenog spremnika. Nerijetko se događa da se zanemariv dio krutog dijela pašte zadržao u ulju pa se sustavom tanjura ulje dodatno filtrira. Na samom kraju tehnološkog procesa voda se izdvaja u donju komoru, dok se ulje izdvaja u gornju. Prema potrebi, ispod cijevi iz koje se izdvaja ulje, dodaje se spremnik koji je posrednik između separatora i ambalaže u kojoj se ulje skladišti. Bitno je napomenuti kako svježe maslinovo ulje nije dobro puniti u prodajnu ambalažu neposredno nakon prerade jer je potrebno određeno

vrijeme da se i najsitnije čestice natalože na dnu spremnika u kojem se ulje nalazi neposredno prije punjenja.



Slika 23. Separator

3.6.1. Kontrukcija separatora

Konstrukciju separatora čine kućište, spremnik, tanjuri, komore za ulje i vodu te četiri nosača [9]. Unutar kućišta spremnik je uležišten aksijalnim ležajem vanjskog promjera $D_{av}=100$ mm i unutarnjeg promjera $D_{au}=47$ mm. Na kućište izrađeno iz dva dijela zavarene su komore, a na dnu svake komore namontirane su odvodne cijevi kojima upravljaju ventili. Na obodu dovodne cijevi, koja je dio poklopca spremnika separatora, nalaze se tanjuri u obliku šupljih krnjih stožaca s kružnim provrtima za filtriranje.

3.6.2. Upravljačke komponente separatora

Separator koji je pogonjen elektromotorom snage $P_s = 7$ kW, upravljački je ovisan o centrifugalnom ekstraktoru jer ta dva elementa čine završnu fazu ekstrakcije ulja. Osim elektromotora, koriste se dva elektromagnetska ventila za odvod vode i naposljetku ulja.

4. UPRAVLJANJE POGONOM ZA PRERADU MASLINA INDUSTRIJSKIM PLC-OM

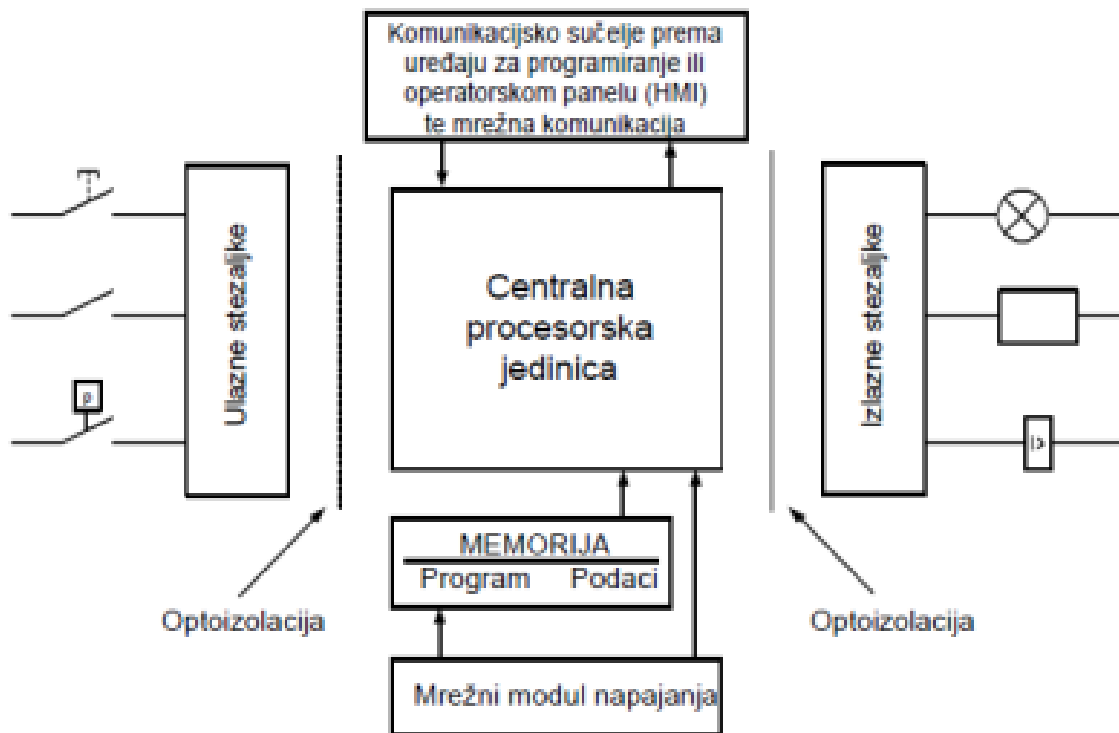
Odabir načina upravljanja je preko PLC industrijskog mikrokontrolera proizvođača *SIEMENS*. Kako postoji više serija ovakvih mikrokontrolera, ovisno o potrebi i kompleksnosti sustava, potrebno je odlučiti koja vrsta PLC-a će biti optimalna za upravljanje gore navedenim sustavom. Odabran je PLC S7-1200.



Slika 24. PLC mikrokontroler

4.1. Općenito o PLC-u

PLC (Programmable logic controller) industrijsko je računalo koje je osmišljeno kao zamjena za relejnu tehnologiju upravljanja u industrijskim pogonima. Postoji više različitih proizvođača ovakvih uređaja, ali se strukturom (hardverom) i funkcionalnošću ne razlikuju. Svaki PLC uređaj sastoji se od centralne procesorske jedinice (CPU-a), ulaznih i izlaznih stezaljki koje mogu biti digitalne i analogne, memorije, mrežnog modula za napajanje i komunikaciju te modula za proširenje.



Slika 25. Shema PLC-a [10]

CPU (Central processing unit) je 'mozak' PLC-a odnosno njegov najbitniji dio. Sastoji se od mikroprocesora, memorije i napajanja. Napajanje osigurava potreban napon za nesmetanu komunikaciju između procesora i memorije, dok mikroprocesor izvodi program koji sprema u memoriju.

Mikroprocesor je integrirani krug koji upravlja PLC-om, izvodi matematičke operacije, provjerava ulaze i na temelju toga namješta izlaze ovisno o zadanom programu. Razlikuju se 8, 16 i 32 bitni zapisi mikroprocesora u izvođenju operacija. Konkretno 32-bitni procesor brži je od 16-bitnog jer obradi duplo više informacija od potonjeg.

Napajanje je također vrlo bitna stavka jer osim što napaja sve komponente u sustavu, regulira i provjerava napon u cijelom procesu. U praksi, CPU će javiti grešku najčešće zbog napajanja koje varira $\pm 10\%$ zbog raznih smetnji.

Memorija u PLC uređajima poznatija je kao EEPROM (Electrically erasable programmable read - only memory). To je vrsta memorije za trajnu pohranu podataka, ali se lako može mijenjati putem programatora.

4.1.1. Prednosti PLC upravljanja u odnosu na relejnu tehniku upravljanja

U ovom odlomku navest će se najbitnije prednosti PLC upravljanja u usporedbi s relejnom tehnikom upravljanja [11].

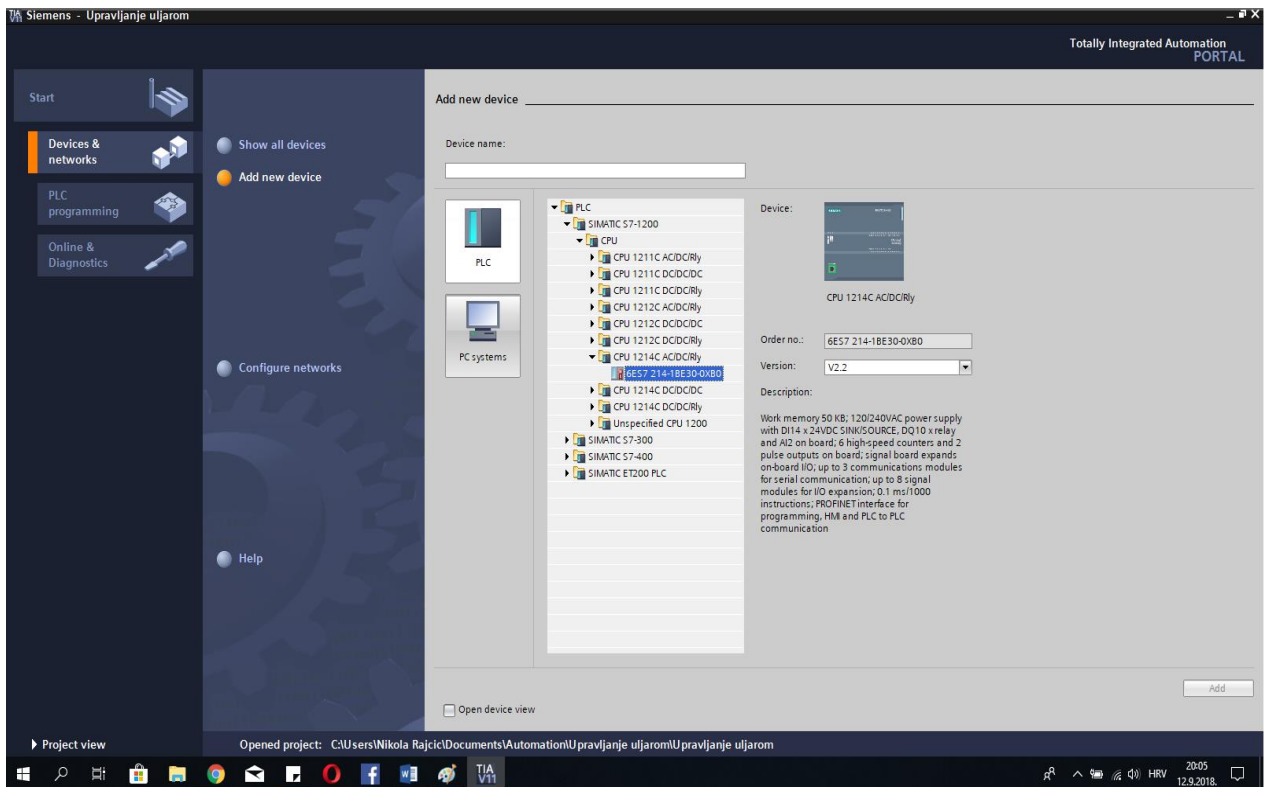
- Smanjenje ožičenja za 80% u odnosu na releje
- Ušteda energije, odnosno smanjena potrošnja struje
- PLC ima moć samodijagnosticiranja pogrešaka koje se lako otkrivaju i uklanjaju
- Brzina PLC smanjila je potrebno vrijeme za jedan ciklus što dovodi do povećanja produktivnosti u odnosu na releje
- Reprogramabilnost
- Veća pouzdanost
- Jednostavno i trajno pohranjivanje programa u memoriju
- Kod složenih sustava s obzirom na velik broj ulaza i izlaza povećava se isplativost PLC-a nad relejima

4.2. Programski paket TIA portal

TIA (Totally integrated Automation) portal jedan je od najnovijih softvera za programiranje PLC-ova. Konkretno, radi se o programskom paketu koji podržava *SIEMENS* uređaje. Ovaj softver stavljen je na tržište 2010. godine i od tada se konstantno usavršava s novim ažuriranjima. Riječ je o poboljšanoj verziji STEP 7 SIMATICA, a u ovom projektu koristit će se verzija V11.

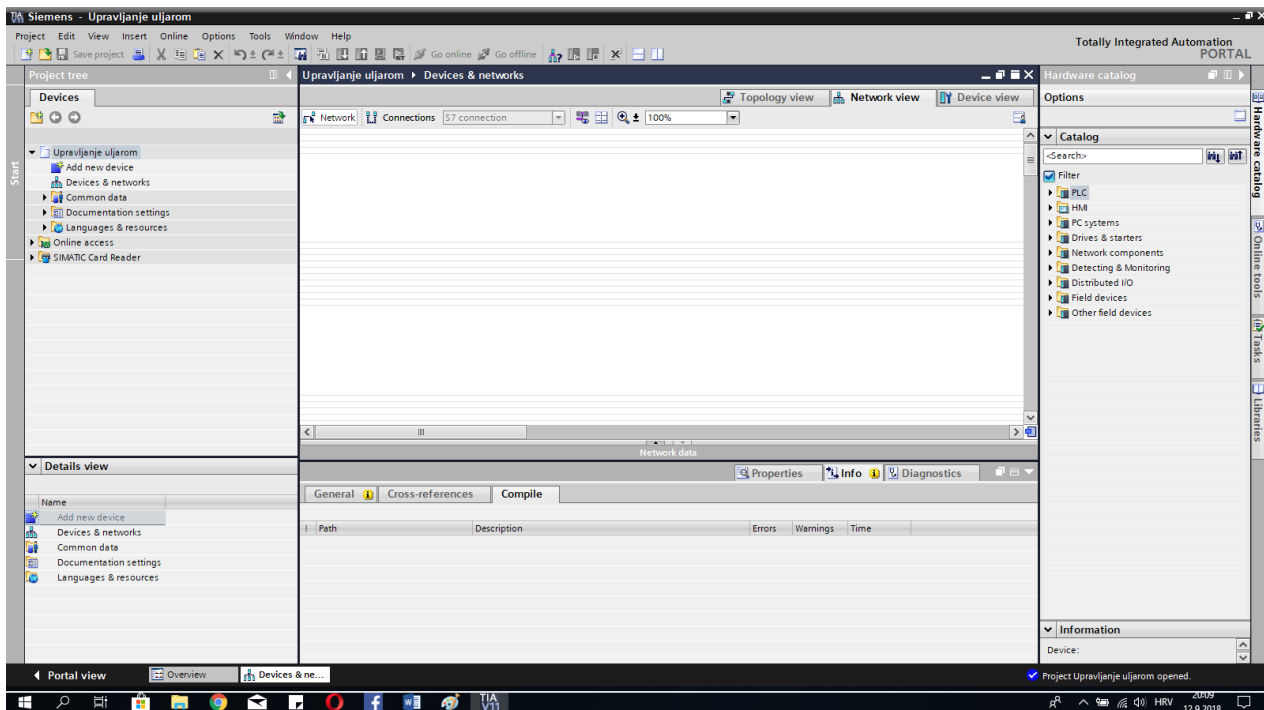


Slika 26. Aplikacija



Slika 27. Odabir PLC-a

Prvi korak unutar TIA portala je imenovati projekt koji je ovdje nazvan 'upravljanje uljarom'.

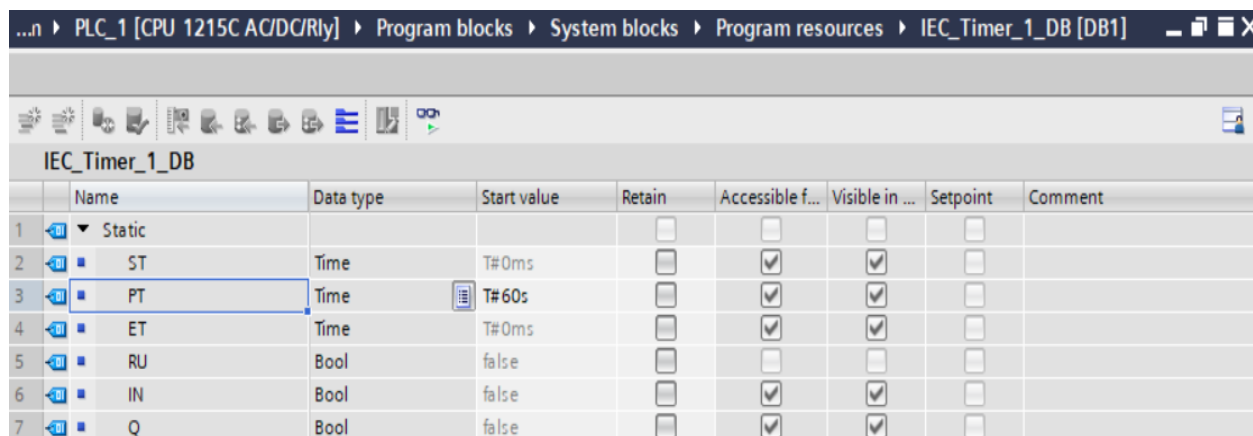


Slika 28. Konfiguracija i programiranje

Sljedeće što je potrebno je odabrati vrstu PLC-a i CPU procesor nakon koje se otvara sučelje za konfiguraciju, komunikaciju i programiranje LADDER dijagramima, što je prikazano na slikama 27 i 28.

4.3. Program upravljanja sustavom

Kao što je već navedeno, glavni program izvršava se putem TIA portala. Prije izvršavanja programskog koda potrebno je imenovati sve elemente i odlučiti se za ulaze i izlaze PLC-a. Osim klasičnih ulaza i izlaza koristit će se vremenski odmaci kako bi se tehnološki proces mogao izvršiti do kraja. Svaki 'timer' koji se koristi treba imati svoj 'data block' kako bi pohranjivao svoje zadane parametre u memoriju.



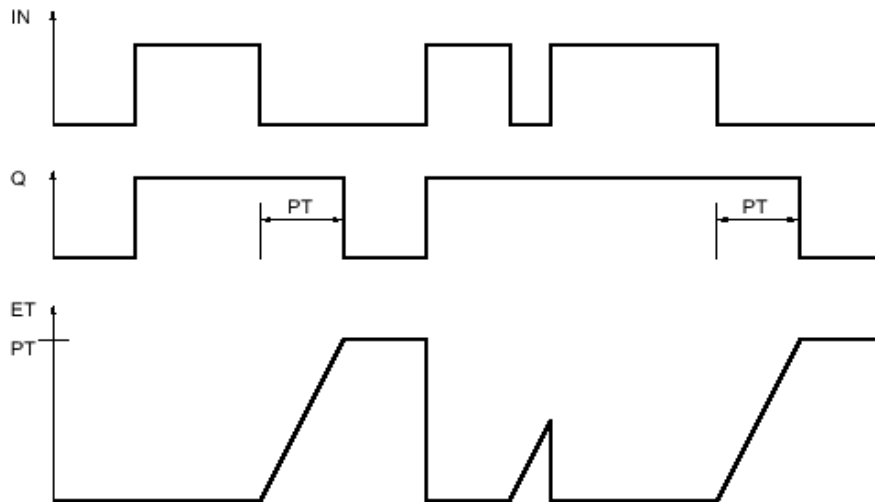
| | Name | Data type | Start value | Retain | Accessible f... | Visible in ... | Setpoint | Comment |
|---|----------|-----------|-------------|--------------------------|-------------------------------------|-------------------------------------|--------------------------|---------|
| 1 | ▼ Static | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| 2 | ST | Time | T#0ms | <input type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| 3 | PT | Time | T#60s | <input type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| 4 | ET | Time | T#0ms | <input type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| 5 | RU | Bool | false | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| 6 | IN | Bool | false | <input type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| 7 | Q | Bool | false | <input type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |

Slika 29.Timer DB

Postoji više vrsta 'timera' koje nudi ovaj program, a u ovom projektu koristit će se TOF (Time off delay) i TON (Time on delay) 'timeri'. TON 'timer' najčešće se koristi za odlaganje početka nekog proizvodnog procesa, dok se TOF koristi kako bi jedan od izlaza ostao u visokom stanju nakon što je sustav završio svoj radni ciklus.

Pulse diagram

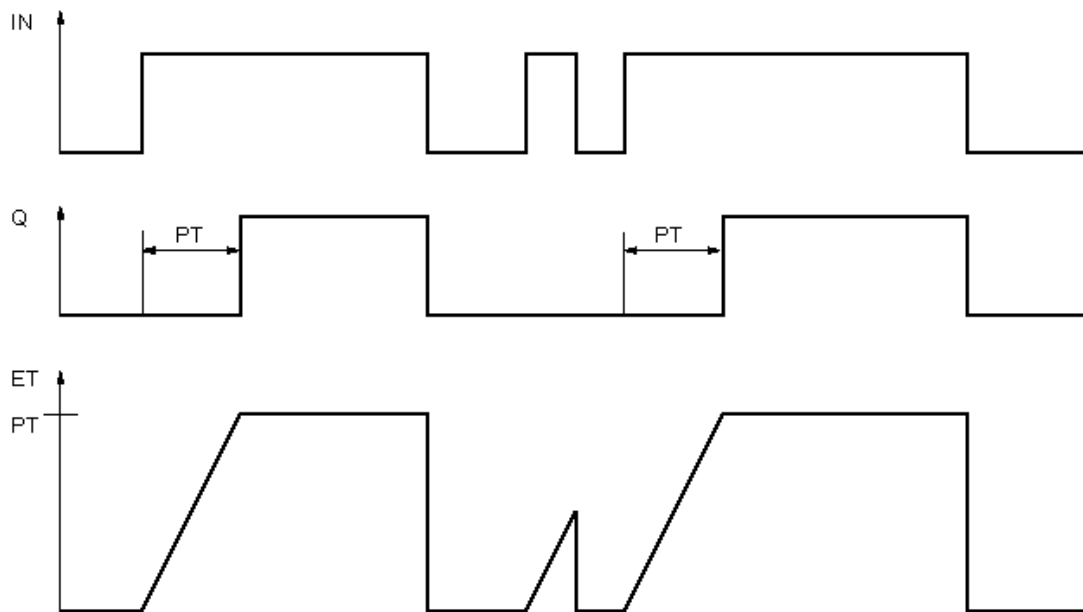
The following figure shows the behavior of the "Generate off-delay" instruction after the start:



Slika 30. Shema TOF timera

Pulse diagram

The following figure shows the behavior of the "Generate on-delay" instruction after the start:

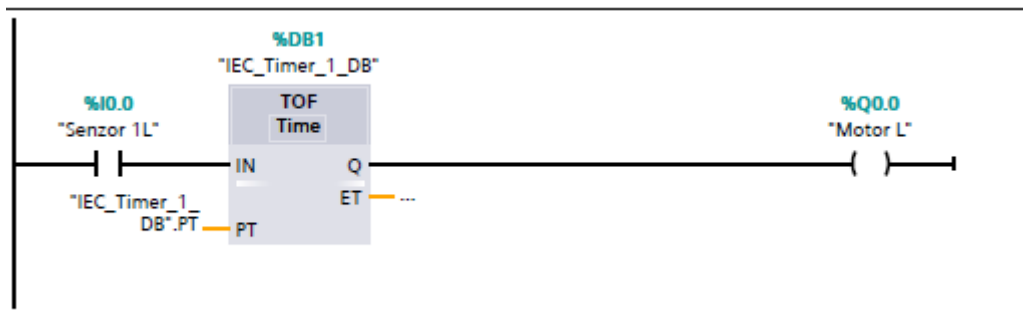


Slika 31. Shema TON timera

4.3.1. Adresiranje

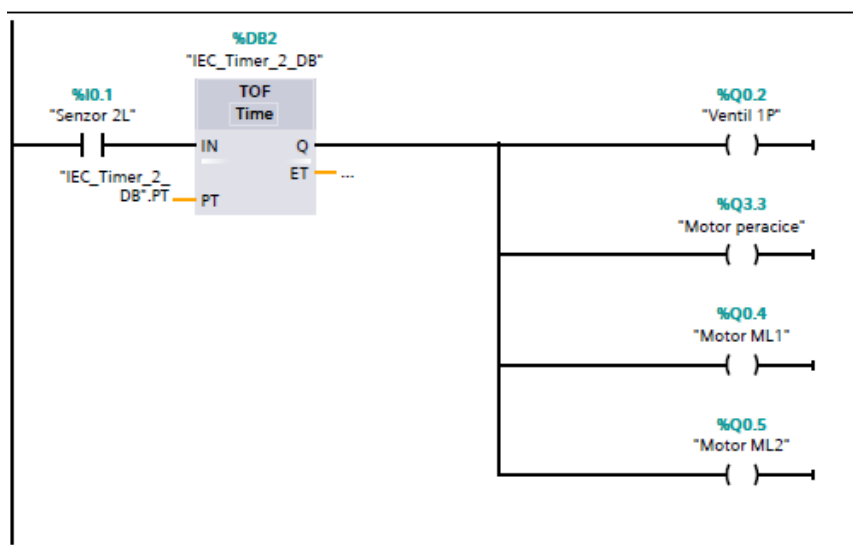
Da bi se krenulo u proces programiranja ladder dijagrama potrebno je adresirati ulaze i izlaze za jednostavnije programiranje. Zbog robusnosti sustava, tablica s adresama pojedinih ulaza i izlaza navest će se u prilogu. Ovaj sustav sadrži 17 ulaza (senzori i tipkala) i 37 izlaza (elektromotori i ventili) pa je potrebno spojiti dodatne module ulaza i izlaza na postojeći PLC.

4.3.2. Ladder logika



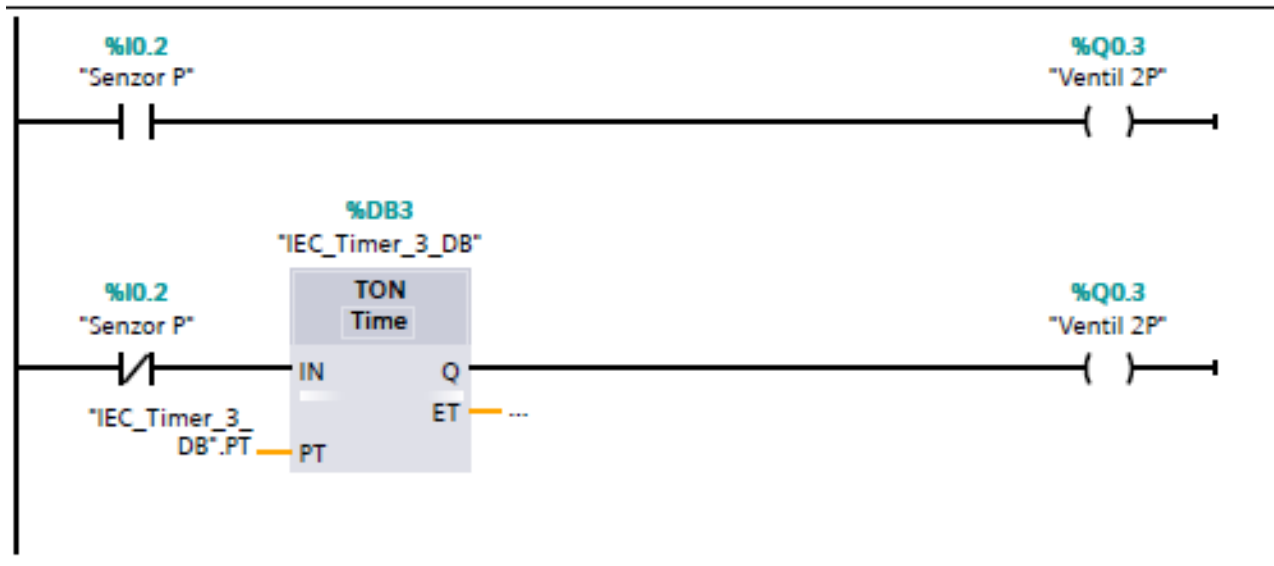
Slika 32. Network 1

Network 1 opisuje princip rada transportnog sustava pri unosu plodova maslina u pogon. Senzor prisustva 1L smješten na graničniku spremnika unosa maslina u visokom stanju uključuje elektromotor remenskog prijenosa. Ukoliko se dogodi da se masline unutar 60 sekundi nisu dopremile u sustav motor se gasi radi uštede energije. Na ovaj način, osim uštede, može se lako kontrolirati razmak prerade maslina sljedećeg klijenta u pogonu.



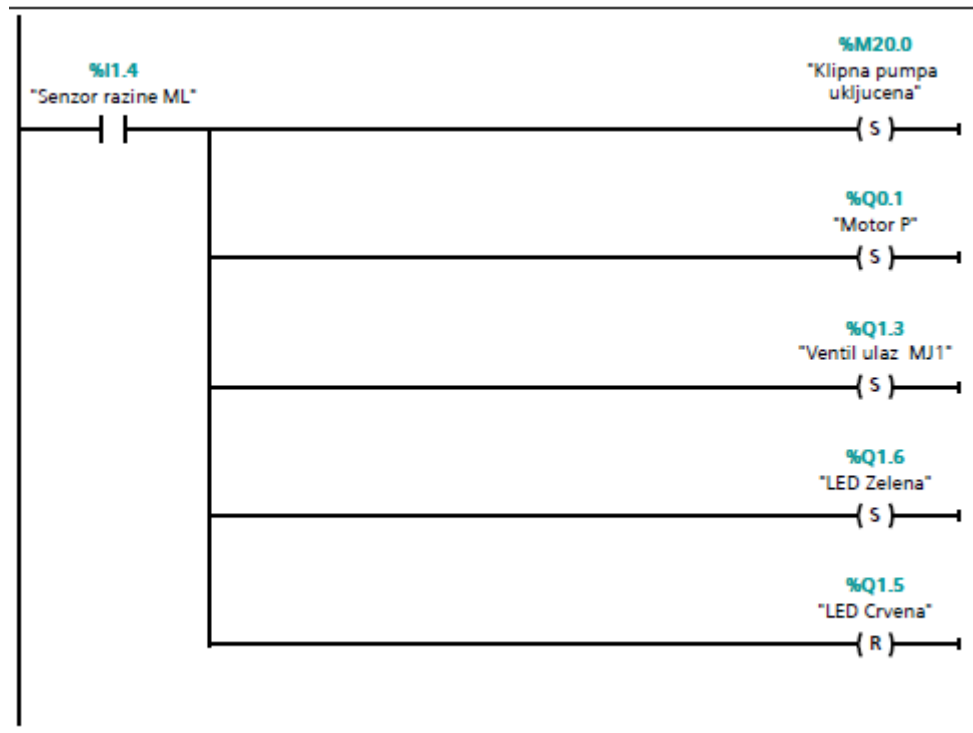
Slika 33. Network 2

Senzor prisustva 2L koji se nalazi pri vrhu lifta, montiran paralelno s pregradama transportnog sustava, u visokom stanju otvara ventil 1P za ispiranje maslina, pokreće motor remenskog prijenosa peračice, pužnog prijenosa ML1 i motor mlina ML2. Kako je motoru mlina, s obzirom na veliku snagu od 30 kW potrebno najduže da dođe do referentnog stanja, faza ispiranja u peračici povezana je s tim dijelom da ne bi bilo praznog hoda između ispiranja maslina i mljevenja. Kada senzor 2L prijeđe u nisko stanje, nakon 3 minute isključuju se tri navedena motora i ventil vode na peračici, što je dovoljno da se posljednja isprana maslina samelje. Ovoliki vremenski odmak osigurava da se motor ML2 kao najveći potrošač ne pokreće iznova za svakog sljedećeg klijenta uljare.



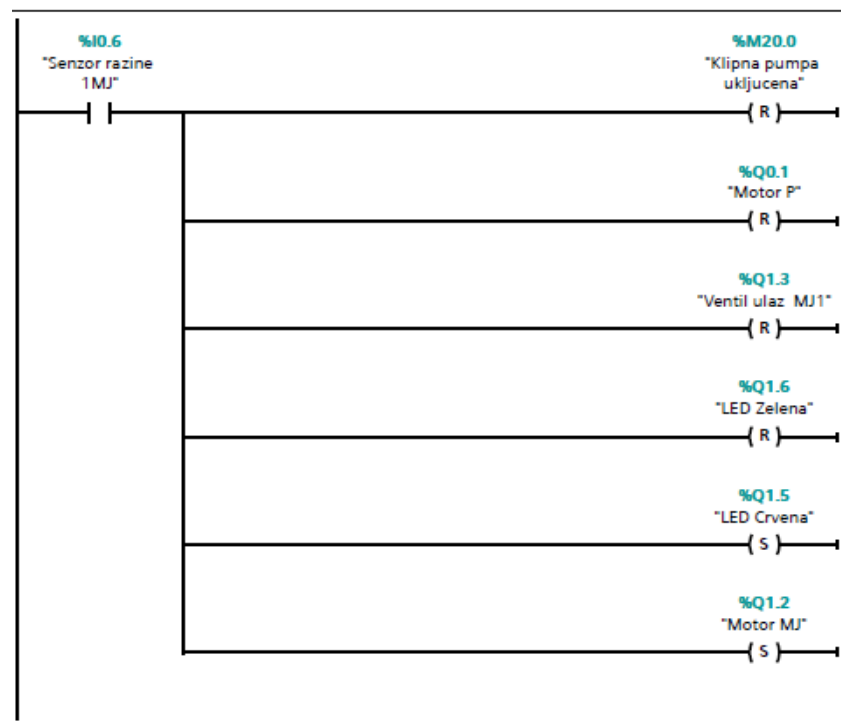
Slika 34. Network 3

Network 3 opisuje princip pražnjenja otpadne vode u peračici senzorom razine tekućine, adresiranom po imenu senzor P. Kada je senzor P u visokom stanju ventil 2P se otvara jer to znači da je peračica ispunjena otpadnom vodom u svom maksimalnom dopuštenom volumenu. Kako postoji mogućnost da pri kraju radnog vremena uljare u peračici ostane određena količina otpadne vode, nedostatna da bi pobudila senzor P razine tekućine, ventil 2P otvara se nakon što senzor P nije u visokom stanju 3 minute.



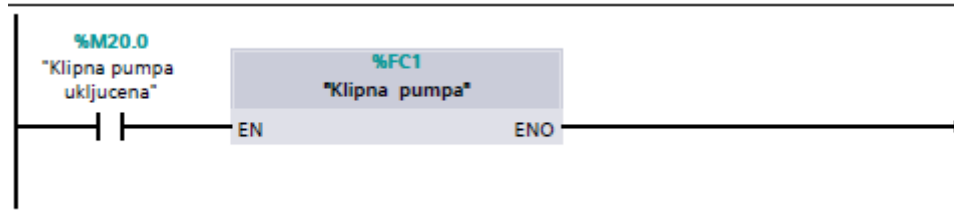
Slika 35. Network 4

Senzor razine ML, montiran na gornji dio cjevovoda prelazi u visoko stanje kada pašta napuni otprilike 95% poprečnog presjeka cjevovoda. U visokom stanju senzor razine ML uključuje motor P klipne pumpe, otvara ventil ulaza u mješalicu, pali zeleno LED svjetlo i gasi crveno.



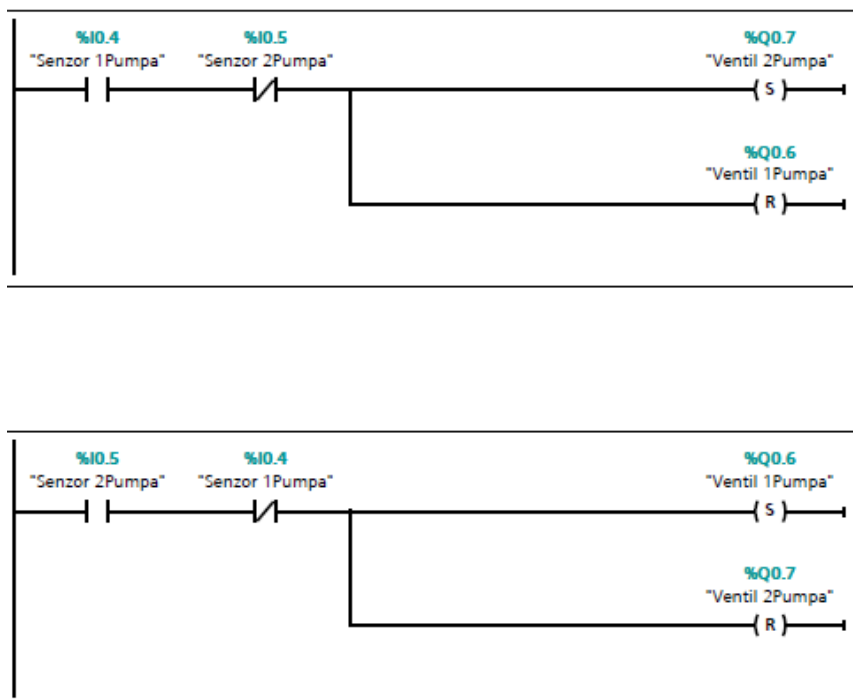
Slika 36. Network 5

Punjenje mješalice paštom kontrolira senzor razine pašte MJ1 koji u visokom stanju isključuje pumpu, zatvara ventil MJ1 ulaza u peračicu, pali crveno LED svjetlo, gasi zeleno i pokreće motor MJ mješalice.



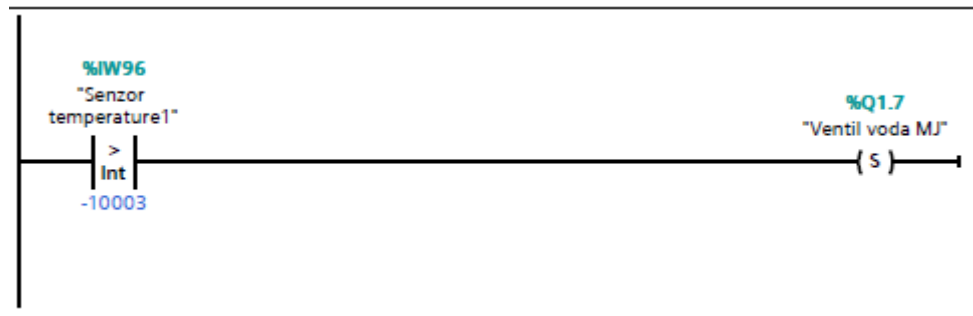
Slika 37. Network 6

Prije nego je motor klipne pumpe uključen, kontrolni bit 'Klipna pumpa uključena' pokreće podprogram upravljanja klipnom pumpom što je prikazano na slici 35. Izvedba klipne pumpe, s dva senzora i dva ventila pogodna za upravljanje PLC-om, izrađen je podprogram za upravljanje iste. Naime kada je senzor pumpe 1 u visokom stanju, a senzor pumpe 2 u niskom stanju, otvara se ventil pumpe 1, a zatvara se ventil pumpe 2. Na taj način onemogućuje se povrat pašte prema mlinu. Kada je senzor pumpe 1 u niskom stanju, a senzor pumpe 2 u visokom stanju, otvara se ventil pumpe 2, zatvara se ventil pumpe 1 i pašta se dalje doprema do mješačice. Na slici 35 prikazan je upravljački program klipne pumpe.



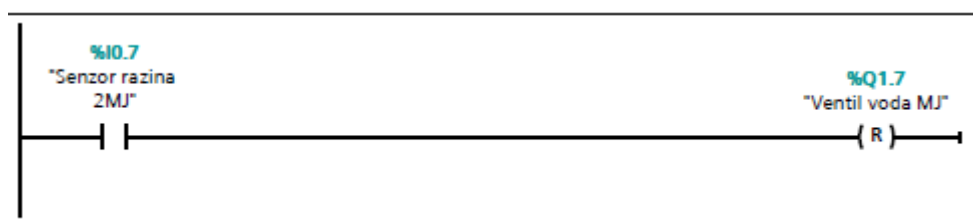
Slika 38. Network 1 i 2 podprograma klipne pumpe

Kontrola temperature, koja je u ovom pogonu s tehnološkog gledišta najbitnija, riješena je sa senzorom temperature. Kako senzor mjeri raspon temperature PLC ga prepoznaje kao analogni ulaz sustava. Zbog toga je potrebno izvršiti interpolaciju kojom je dobiveno da temperaturi ϑ_p od 26°C odgovara broj -10003 i PLC ga čita u formatu 'integer'. Prema tome, kada je senzor temperature u visokom stanju, odnosno temperatura prerade je prešla 26°C otvara se ventil za vodu koji hladi i razrjeđuje paštu.



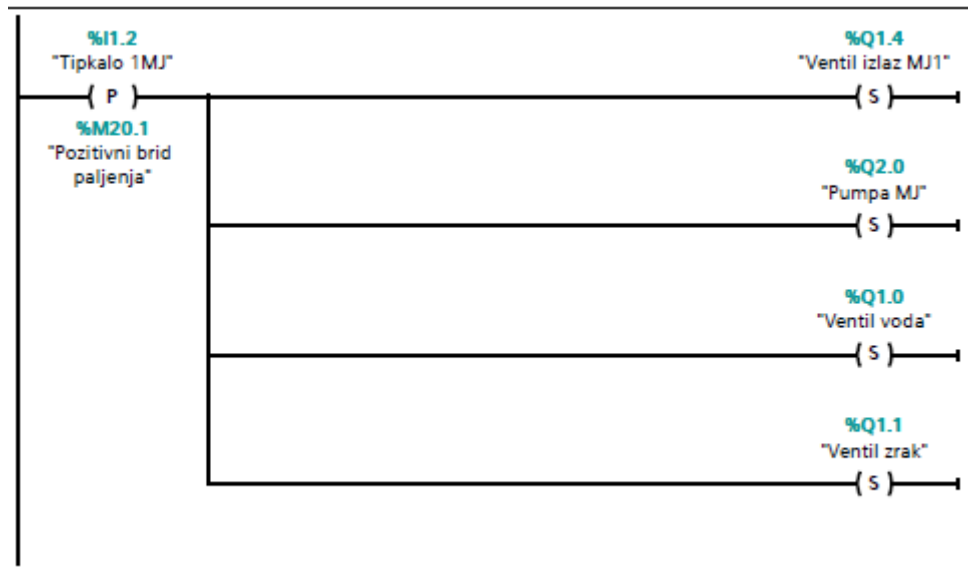
Slika 39. Network 7

Senzor MJ2 montiran je iznad senzora MJ1 upravo radi ograničenja količine vode koja ulazi u mješalicu. Naime senzor 2MJ u visokom stanju zatvara 'ventil voda MJ' kako u mješalicu ne bi ušla veća količina vode od dopuštene. Prema iskustvu tehnologa u ovakvim postrojenjima, poželjno je da pašta bude što rijedja kako bi se ostvarila potrebna homogenost. Volumen vode kojeg mješalica može primiti nakon zatvaranja određen je razmakom senzora MJ1 i MJ2, što je dovoljno kako bi se razrijedila pašta maslina s najmanjim udjelima vegetabilne vode.



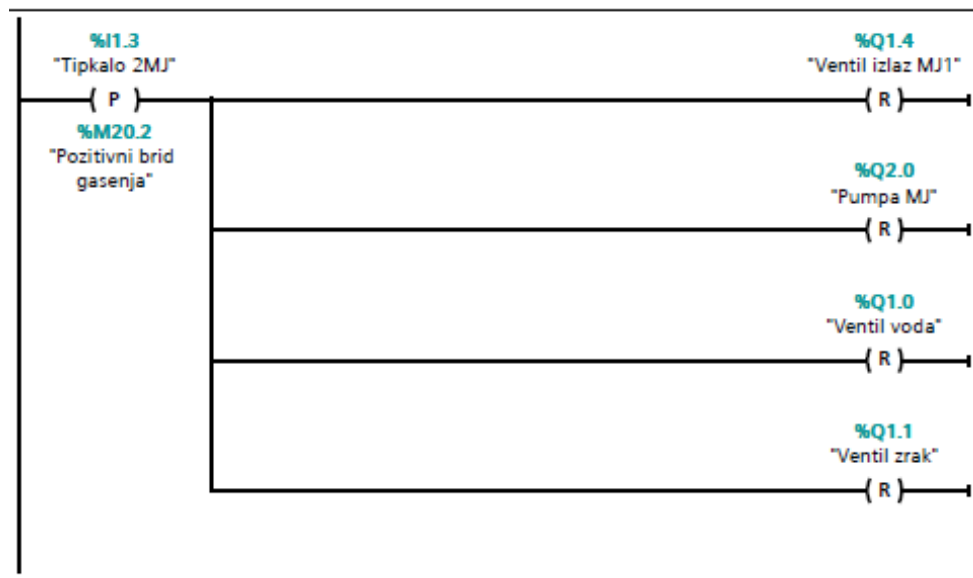
Slika 40. Network 8

Kako je ranije navedeno da se cijeli pogon ne može automatizirati u potpunosti, sljedeća upravljačka faza ovog postrojenja riješena je tikpalima ON/OFF, što je u skladu s tehnološkim zahtjevima proizvodnje maslinovog ulja.



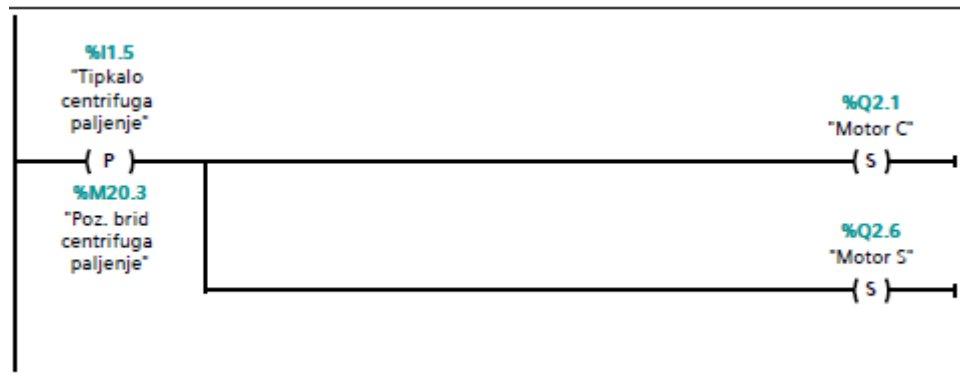
Slika 41. Network 9

Kada je pašta ostvarila potrebnu homogenost, tehnolog tipkalom 1MJ otvara izlazni ventil MJ1 i uključuje pumpu MJ koja paštu doprema do centrifugalnog ekstraktora. Osim toga, otvaraju se ventili za vodu i zrak kojima se mješalica održava čistom, što je jedan način samoodržavanja ovakvog stroja pri radu.



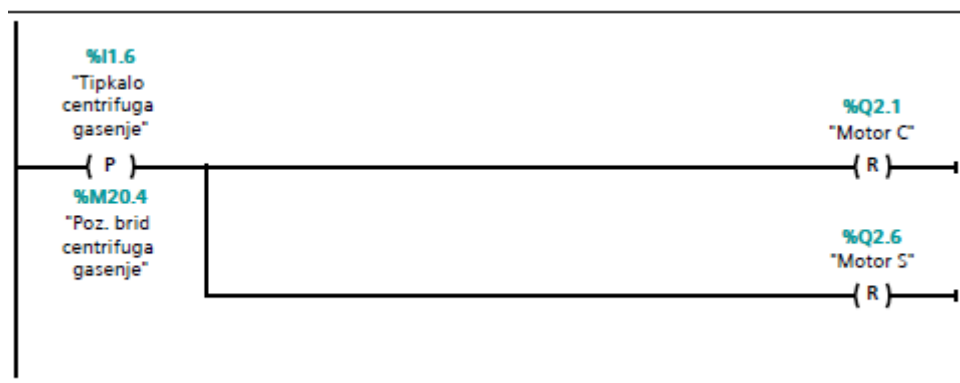
Slika 42. Network 10

U isto vrijeme potrebno je tipkalom uključiti paljenje elektromotora centrifugalnog ekstraktora i separatora kako pašta ne bi ušla u ekstraktor koji se ne vrti referentnom brzinom n_c , što nije tehnološki prihvatljivo jer se time smanjuje moguća maksimalna ekstrakcija ulja unutar centrifugalnog ekstraktora.



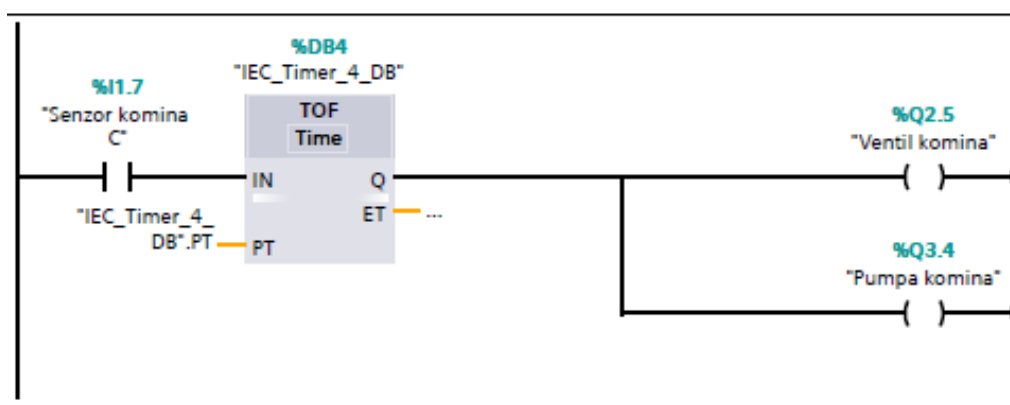
Slika 43. Network 11

Na tipkalo crvene boje isključuju se motori centrifugalnog ekstraktora i separatora, ali tek nakon što se ulje kao konačan produkt ekstrahiralo iz separatora. Dakle, 'Tipkalo centrifuga gašenje' zadnji je korak koji je potrebno izvršiti prije kraja radnog vremena ovakvog pogona.

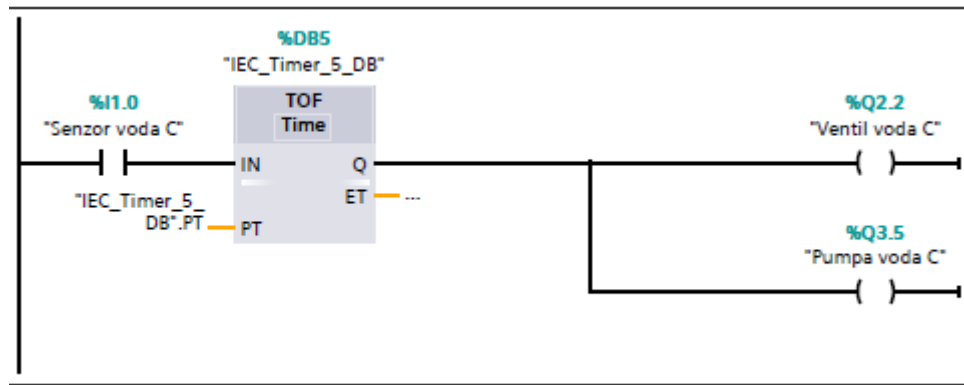


Slika 44. Network 12

Nusprodukti prerade voda i komina, odvajaju se u zasebne komore u kojima se nalaze senzori razina tekućina. 'Senzor komina C' u visokom stanju otvara 'ventil komina' i pali pumpu komine.

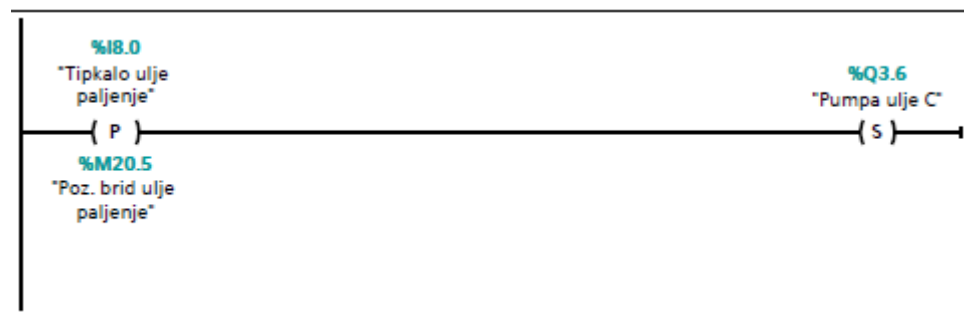


Slika 45. Network 13

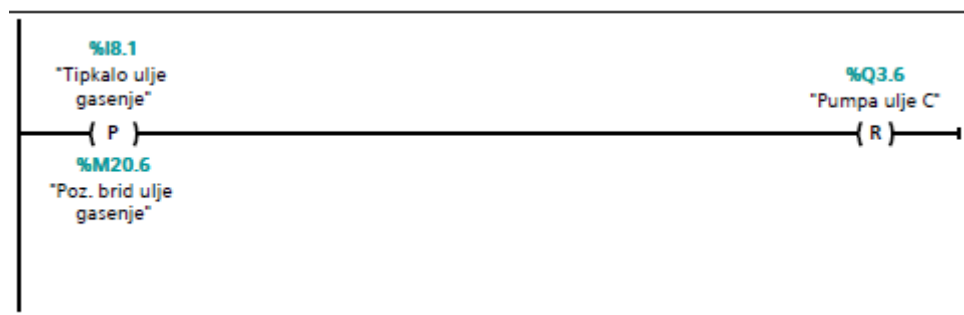


Slika 46. Network 14

Kada se pumpe vode i komine uključe, tehnolog je u pripravnosti za pokretanje pumpe maslinovog ulja 'tipkalom ulje paljenje'. Ovakav način upravljanja omogućuje tehnologu da pripremi stanicu za izlazak maslinovog ulja iz sustava kao konačnog proizvoda. 'Tipkalom ulje gašenje' pumpa ulja ulazi u nisko stanje. Ovdje valja naglasiti kako je pumpu ulja potrebno isključiti tek kad se sveukupna količina ulja ekstrahirala iz centrifugalnog ekstraktora i separatora.

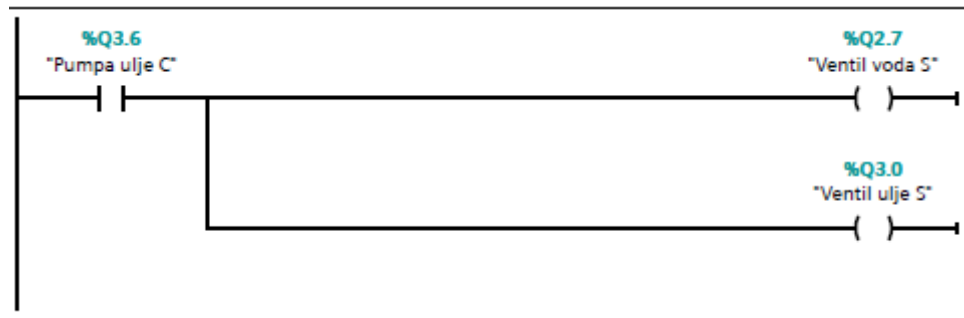


Slika 47. Network 15



Slika 48. Network 16

Visoko stanje pumpe ulja upavljačkim programom ovisi i o otvaranju ventila za vodu i ulje u separatoru. U niskom stanju, odnosno gašenjem pumpe ulja zatvaraju se ventili za vodu i ulje na samom kraju tehnološkog procesa. Prema preporuci tehnologa, pumpa ostaje u visokom stanju kako se ne bi izgubio jedan dio maslinovog ulja u separatoru zatvaranjem ventila za ulje.



Slika 49. Network 17

5. ZAKLJUČAK

Upravljanje poljoprivrednim pogonima iziskuje suradnju tehnologa i inženjera kako bi se došlo do optimalnog rješenja za proizvodnju poljoprivrednih prerađevina visoke kvalitete. Rješenje upravljanja u ovom radu pokazuje kako digitalna logika uvelike olakšava ispunjenje zahtjeva s obje strane. Programabilni logički mikrokontroler *SIEMENS S7-1200* svojim karakteristikama zadovoljava vođenje procesa proizvodnog pogona za preradu maslina predstavljenog u ovom radu. Široke softverske mogućnosti koje nudi *TIA PORTAL* su brza konfiguracija, programiranje i instalacija te kao takve omogućuju inženjerima da se usko specijaliziraju u područjima prerade hrane, koja na tržištu postiže sve višu cijenu. Osim toga, odabrani senzori, ventili i elektromotori, otporni na vibracije i agresivne tekućine, uvelike su olakšali primjenu ovog idejnog rješenja i na slične pogone. Velik broj pogona za proizvodnju mliječnih i mesnih prerađevina koristi logiku upravljanja koja je predstavljena u ovom radu. Konstrukcijska rješenja koja su ovdje ponuđena, velikim su dijelom redizajnirani postojeći strojevi u poljoprivrednim pogonima. Postrojenja koja se danas koriste još uvijek sadrže mnogo nedostataka s konstrukcijske i upravljačke strane. Prije svega to su buka, vibracije i nedostatak samoodržavanja strojeva. Postoji širok raspon rješenja koje se mogu ponuditi tehnologima da se ti nedostaci reduciraju, bez da se pritom smanji kvaliteta konačnog proizvoda. Jedan od tih je regulacija sile mljevenja, koja bi pravilnim odabirom pojačanja unutar regulatora, ostvarila znatno smanjenje buke i vibracija u pogonu. Instalacijom dodatnih ventila za vodu i zrak na mješalici postiže se prihvatljiva razina higijene, međutim puno viša razina bi se postizala kad bi se takav oblik samoodržavanja primjenio na sve strojeve u pogonu. Kao jedno od poboljšanja svakako je zamjena mehaničkih ručno upravljanih ventila elektromagnetskim ventilima koji se uključuju tipkalom. Na taj način ostvaruje se lakše rukovanje pri hlađenju pašte. Olakšanje za zaposlenike bila bi instalacija mjerenja mase plodova maslina na ulazu neposredno prije sustava za transport, gdje bi se postigla znatna ušteda vremena koje se pritom gubi. Pravilno zbrinjavanje nusprodukta prerade u obliku vegetabilne vode i komine, također nije riješeno u potpunosti. Jedna od ideja je korištenje pročišćivača vode. Naime, ideja je postignuti kružni proces u kojem će se pročišćena voda koristiti za hlađenje pašte i samoodržavanje strojeva. Na primjeni takvog rješenja još se uvijek vrše eksperimentalna ispitivanja. Komina je također iskoristiv dio tehnološkog suviška prerade maslina, stoga je moguće proširiti postrojenje kako bi se načinio konačan proizvod u obliku sredstva za gnojidbu. Pogoni za preradu maslina, kao što je pogon opisan u ovom radu, posljednjih godina igraju sve značajniju ulogu u tržišnoj borbi jer je konkurencija slaba, što otvara prostor inženjerima za implementaciju svojih ideja i

kvalitetnih rješenja te sudjelovanje u razvoju dosad manje zastupljenih mehatroničkih sustava u sektoru poljoprivrede.

LITERATURA

- [1] Gugić, A., Ordulj, I., I. Prerada plodova maslina i kvaliteta djevičanskog maslinovog ulja, pregledni rad, Glasnik zaštite bilja, Split, 2006.
- [2] Pišl, Z., Elaborat zaštite okoliša, Linija za preradu maslina u maslinovo ulje i uređaj za pročišćivanje otpadnih voda, Zagreb 2015.
- [3] Kraut, B., Strojarski priručnik, Tehnička knjiga Zagreb, 2009.
- [4] Self aligning ball bearings, <http://www.skf.com/group/products/bearings-units-housings/ball-bearings/self-aligning-ball-bearings/self-aligning-ball-bearings/index.html?designation=108%20TN9> (10.10.2018.)
- [5] Kranjčević, N., Elementi strojeva, Fakultet strojarstva i brodogradnje, Zagreb, 2012.
- [6] Šitum, Ž., Regulacija hidrauličkih i pneumatskih sustava, Fakultet strojarstva i brodogradnje, Zagreb, 2015.
- [7] Klipna pumpa, <https://www.baldasr.hr/strojevi/category/pumpa.html> (21.10.2018.)
- [8] Vijčano ekscentrične (mono pumpe), <http://vijcane-pumpe.hr/vijcano-ekscentricne-pumpe> (25.10.2018.)
- [9] Andritz group separators, <https://www.andritz.com/products-en/group/separation/separators/seperators> (1.11.2018.)
- [10] Šepac, M., Programirljivi logički kontroleri, Rijeka, 2016.
- [11] Zorc, D., Mikroprocesorsko upravljanje, Fakultet strojarstva i brodogradnje, Zagreb, 2015.























































PRILOZI

1. Adrese ulaza i izlaza
2. PLC S7-1200
3. Glavni upravljački program
4. Upravljački program klipne pumpe

Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly] / PLC tags

Default tag table [75]

PLC tags

| Name | Data type | Address | Retain | Visible in HMI | Accessible from HMI | Comment |
|---|-----------|---------|--------|----------------|---------------------|---------|
|  Senzor 1L | Bool | %I0.0 | False | True | True | |
|  Senzor 2L | Bool | %I0.1 | False | True | True | |
|  Senzor P | Bool | %I0.2 | False | True | True | |
|  Motor L | Bool | %Q0.0 | False | True | True | |
|  Motor P | Bool | %Q0.1 | False | True | True | |
|  Ventil 1P | Bool | %Q0.2 | False | True | True | |
|  Ventil 2P | Bool | %Q0.3 | False | True | True | |
|  Motor ML1 | Bool | %Q0.4 | False | True | True | |
|  Motor ML2 | Bool | %Q0.5 | False | True | True | |
|  Ventil 1Pumpa | Bool | %Q0.6 | False | True | True | |
|  Ventil 2Pumpa | Bool | %Q0.7 | False | True | True | |
|  Senzor 1Pumpa | Bool | %I0.4 | False | True | True | |
|  Senzor 2Pumpa | Bool | %I0.5 | False | True | True | |
|  Ventil voda | Bool | %Q1.0 | False | True | True | |
|  Ventil zrak | Bool | %Q1.1 | False | True | True | |
|  Motor MJ | Bool | %Q1.2 | False | True | True | |
|  Ventil ulaz MJ1 | Bool | %Q1.3 | False | True | True | |
|  Ventil izlaz MJ1 | Bool | %Q1.4 | False | True | True | |
|  LED Crvena | Bool | %Q1.5 | False | True | True | |
|  LED Zelena | Bool | %Q1.6 | False | True | True | |
|  Ventil voda MJ | Bool | %Q1.7 | False | True | True | |
|  Senzor razine 1MJ | Bool | %I0.6 | False | True | True | |
|  Senzor razina 2MJ | Bool | %I0.7 | False | True | True | |
|  Pumpa MJ | Bool | %Q2.0 | False | True | True | |
|  Motor C | Bool | %Q2.1 | False | True | True | |
|  Ventil voda C | Bool | %Q2.2 | False | True | True | |
|  Ventil ulje C | Bool | %Q2.3 | False | True | True | |
|  Senzor voda C | Bool | %I1.0 | False | True | True | |
|  Ventil komina | Bool | %Q2.5 | False | True | True | |
|  Motor S | Bool | %Q2.6 | False | True | True | |
|  Ventil voda S | Bool | %Q2.7 | False | True | True | |
|  Ventil ulje S | Bool | %Q3.0 | False | True | True | |
|  Ventil ispiranje S | Bool | %Q3.1 | False | True | True | |
|  Tipkalo 1MJ | Bool | %I1.2 | False | True | True | |
|  Tipkalo 2MJ | Bool | %I1.3 | False | True | True | |
|  Ventil ulaz MJ2 | Bool | %Q3.2 | False | True | True | |
|  Klipna pumpa ukljucena | Bool | %M20.0 | False | True | True | |
|  Senzor razine ML | Bool | %I1.4 | False | True | True | |
|  Motor peracice | Bool | %Q3.3 | False | True | True | |
|  Senzor temperature1 | Int | %IW96 | False | True | True | |
|  Pozitivni brid paljenja | Bool | %M20.1 | False | True | True | |
|  Pozitivni brid gasenja | Bool | %M20.2 | False | True | True | |
|  Tipkalo centrifuga paljenje | Bool | %I1.5 | False | True | True | |
|  Tipkalo centrifuga gasenje | Bool | %I1.6 | False | True | True | |
|  Poz. brid centrifuga paljenje | Bool | %M20.3 | False | True | True | |
|  Poz. brid centrifuga gasenje | Bool | %M20.4 | False | True | True | |
|  Senzor komina C | Bool | %I1.7 | False | True | True | |
|  Pumpa komina | Bool | %Q3.4 | False | True | True | |
|  Pumpa voda C | Bool | %Q3.5 | False | True | True | |
|  Pumpa ulje C | Bool | %Q3.6 | False | True | True | |
|  Tipkalo ulje paljenje | Bool | %I8.0 | False | True | True | |
|  Tipkalo ulje gasenje | Bool | %I8.1 | False | True | True | |
|  Poz. brid ulje paljenje | Bool | %M20.5 | False | True | True | |
|  Poz. brid ulje gasenje | Bool | %M20.6 | False | True | True | |

Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly]

S7-1200 station_1

PLC_1

General\Project information

| | | | | | |
|------|-------|--------|-------|---------|--|
| Name | PLC_1 | Author | Josip | Comment | |
| Slot | 1 | Rack | 0 | | |

General\Catalog information

| | | | | | |
|-------------------|---------------------|-------------|--|----------------|---------------------|
| Short designation | CPU 1215C AC/DC/Rly | Description | Work memory 100 KB; 120/240VAC power supply with DI14 x 24VDC SINK/SOURCE, DQ10 x relay and AI2 and AQ2 on board; 6 high-speed counters and 4 pulse outputs on board; signal board expands on-board I/O; up to 3 communication modules for serial communication; up to 8 signal modules for I/O expansion; 0.04 ms/1000 instructions; PROFINET interface for programming, HMI and PLC-to-PLC communication | Article number | 6ES7 215-1BG31-0XB0 |
| Firmware version | V3.0 | | | | |

PROFINET interface\General\Project information

| | | | | | |
|---------|----------------------|---------|-------------|---------|---------------|
| Name | PROFINET interface_1 | Comment | | Name | DI 14/DQ 10_1 |
| Comment | | Name | AI 2/AQ 2_1 | Comment | |

PROFINET interface\Ethernet addresses\Interface networked with

| | | | | | |
|---------|---------------|--|--|--|--|
| Subnet: | Not connected | | | | |
|---------|---------------|--|--|--|--|

PROFINET interface\Ethernet addresses\IP protocol

| | | | | | |
|-------------|-------------|--------------|---------------|------------|-------|
| IP address: | 192.168.0.1 | Subnet mask: | 255.255.255.0 | Use router | False |
|-------------|-------------|--------------|---------------|------------|-------|

PROFINET interface\Ethernet addresses\PROFINET

| | | | | | |
|--|------------|---|------|----------------------|-------|
| PROFINET device name is set directly at the device | False | Generate PROFINET device name automatically | True | PROFINET device name | plc_1 |
| Converted name: | plcxb1d0ed | Device number: | 0 | | |

PROFINET interface\Advanced options\Interface options

| | | | | | |
|--|------|------------------------|------|--|--|
| Support device replacement without exchangeable medium | True | Use IEC V2.2 LLDP mode | True | | |
|--|------|------------------------|------|--|--|

PROFINET interface\Advanced options\Real time settings\IO communication

| | | | | | |
|-------------|---------|--|--|--|--|
| Send clock: | 1.000ms | | | | |
|-------------|---------|--|--|--|--|

PROFINET interface\Advanced options\Real time settings\Real time options

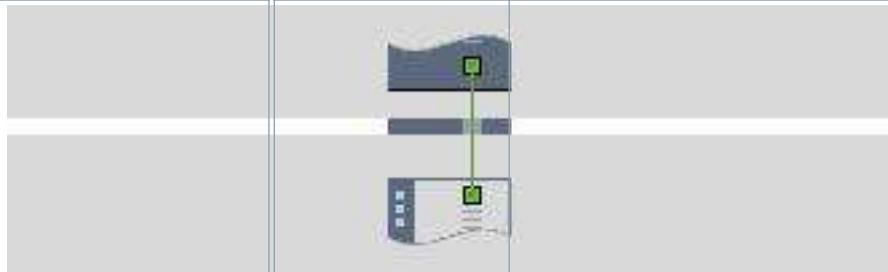
| | | | | | |
|--|---------|--|--|--|--|
| Calculated bandwidth for cyclic IO data: | 0.000ms | | | | |
|--|---------|--|--|--|--|

PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\General\Project information

| | | | | | |
|---------|--------|---------|--|------|--------|
| Name | Port_1 | Comment | | Name | Port_2 |
| Comment | | | | | |

PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\Port interconnection\Local port:

| | | | | | |
|-------------|--|---------|--------|-------------|-----|
| Local port: | PLC_1\PROFINET interface_1 [X1]\Port_1 [X1 P1] | Medium: | Copper | Cable name: | --- |
|-------------|--|---------|--------|-------------|-----|



PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\Port interconnection\Partner port:

| | | | | | |
|--|--|----------------------|-------|---------------|-------------|
| Monitoring of partner port is not possible | | Alternative partners | False | Partner port: | Any partner |
|--|--|----------------------|-------|---------------|-------------|

PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\Port options\Activate

| | | | | | |
|----------------------------|------|--|--|--|--|
| Activate this port for use | True | | | | |
|----------------------------|------|--|--|--|--|

PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\Port options\Connection

| | | | | | |
|-----------------------------|-----------|---------|-------|------------------------|------|
| Transmission rate / duplex: | Automatic | Monitor | False | Enable autonegotiation | True |
|-----------------------------|-----------|---------|-------|------------------------|------|

PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\Port options\Boundaries

| | | | | | |
|--|-------|---------------------------|-------|------------------------|-------|
| End of detection of accessible devices | False | End of topology discovery | False | End of the sync domain | False |
|--|-------|---------------------------|-------|------------------------|-------|

PROFINET interface\Advanced options\Port [X1 P1]\Hardware identifier\Hardware identifier

| | | | | | |
|---------------------|----|---------------------|----|--|--|
| Hardware identifier | 65 | Hardware identifier | 66 | | |
|---------------------|----|---------------------|----|--|--|

PROFINET interface\Digital inputs\Input filters

| | | | | | |
|-------------|--------|-------------|--------|-------------|--------|
| I8.0 - I8.3 | 6.40ms | I8.4 - I8.7 | 6.40ms | I9.0 - I9.3 | 6.40ms |
| I9.4 - I9.7 | 6.40ms | | | | |

PROFINET interface\Digital inputs\Channel0

| | | | | | |
|-----------------|------|------------------------------|---|-------------------------------|---|
| Channel address | I8.0 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
|-----------------|------|------------------------------|---|-------------------------------|---|

| | | | | | |
|--------------------|---|--|--|--|--|
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
|--------------------|---|--|--|--|--|

PROFINET interface\Digital inputs\Channel1

| | | | | | |
|-----------------|------|------------------------------|---|-------------------------------|---|
| Channel address | I8.1 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
|-----------------|------|------------------------------|---|-------------------------------|---|

| | | | | | |
|--------------------|---|--|--|--|--|
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
|--------------------|---|--|--|--|--|

PROFINET interface\Digital inputs\Channel2

| | | | | | |
|-----------------|------|------------------------------|---|-------------------------------|---|
| Channel address | I8.2 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
|-----------------|------|------------------------------|---|-------------------------------|---|

| | | | | | |
|--------------------|---|--|--|--|--|
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
|--------------------|---|--|--|--|--|

| | | | | | |
|---|----------------------|---|---------|-------------------------------|---------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel3 | | | | | |
| Channel address | I8.3 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel4 | | | | | |
| Channel address | I8.4 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel5 | | | | | |
| Channel address | I8.5 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel6 | | | | | |
| Channel address | I8.6 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel7 | | | | | |
| Channel address | I8.7 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel8 | | | | | |
| Channel address | I9.0 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel9 | | | | | |
| Channel address | I9.1 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel10 | | | | | |
| Channel address | I9.2 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel11 | | | | | |
| Channel address | I9.3 | Enable rising edge detection | 0 | Enable falling edge detection | 0 |
| Enable pulse catch | 0 | | | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel12 | | | | | |
| Channel address | I9.4 | Enable pulse catch | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital inputs\Channel13 | | | | | |
| Channel address | I9.5 | Enable pulse catch | 0 | | |
| PROFINET interface\Analog inputs\Noise reduction | | | | | |
| Integration time | 50 Hz (20 ms) | | | | |
| PROFINET interface\Analog inputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | IW64 | Measurement type | Voltage | Voltage range | 0..10 V |
| Smoothing | Weak (4 cycles) | | | Enable overflow diagnostics | 1 |
| PROFINET interface\Analog inputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | IW66 | Measurement type | Voltage | Voltage range | 0..10 V |
| Smoothing | Weak (4 cycles) | | | Enable overflow diagnostics | 1 |
| PROFINET interface\Digital outputs | | | | | |
| Reaction to CPU STOP | Use substitute value | | | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | Q8.0 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | Q8.1 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel2 | | | | | |
| Channel address | Q8.2 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel3 | | | | | |
| Channel address | Q8.3 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel4 | | | | | |
| Channel address | Q8.4 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel5 | | | | | |
| Channel address | Q8.5 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel6 | | | | | |
| Channel address | Q8.6 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel7 | | | | | |
| Channel address | Q8.7 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel8 | | | | | |
| Channel address | Q9.0 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| PROFINET interface\Digital outputs\Channel9 | | | | | |
| Channel address | Q9.1 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |

| | | | | | |
|---|--|---|---|-----------------------------|----------------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| PROFINET interface\Time synchronization | | | | | |
| Enable time synchronization via NTP server | Enable time synchronization via NTP server | | IP addresses | Server 1 | 0.0.0.0 |
| Server 2 | 0.0.0.0 | Server 3 | 0.0.0.0 | Server 4 | 0.0.0.0 |
| Update interval | 10sec | | | | |
| PROFINET interface\Analog outputs | | | | | |
| Reaction to CPU STOP | Use substitute value | | | | |
| PROFINET interface\Analog outputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | QW64 | Analog output type | Current | Current range | 0..20 mA |
| Substitute value for channel on a change from RUN to STOP | 0.000mA | | | Enable overflow diagnostics | 1 |
| Enable underflow diagnostics | 1 | | | | |
| PROFINET interface\Analog outputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | QW66 | Analog output type | Current | Current range | 0..20 mA |
| Substitute value for channel on a change from RUN to STOP | 0.000mA | | | Enable overflow diagnostics | 1 |
| Enable underflow diagnostics | 1 | | | | |
| PROFINET interface\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 64 | Hardware identifier | 264 | Hardware identifier | 263 |
| PROFINET interface\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 8 | End address | 9 | Start address | 64 |
| End address | 67 | Process image | Cyclic PI | Process image | Cyclic PI |
| PROFINET interface\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 8 | End address | 9 | Start address | 64 |
| End address | 67 | Process image | Cyclic PI | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC1\General\Enable | | | | | |
| Enable this high speed counter | 0 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\General\Project information | | | | | |
| Name | HSC_1 | Comment | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Function | | | | | |
| Type of counting | Count | Operating phase | Single phase | Input source | Integrated CPU input |
| | | Counting direction is specified by | User program (internal direction control) | Initial counting direction | Count up |
| | | Frequency measuring period | -/-sec | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Reset to initial values\Reset values | | | | | |
| Initial counter value | 0 | Initial reference value | 0 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Reset to initial values\Reset options | | | | | |
| Use external reset input | 0 | Reset signal level | -/- | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for counter value equals reference value event. | 0 | RidPrefixCvEqualsPv | 49152 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Counter value equal to reference value0 | Counter value equal to reference value0 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for external reset event. | 0 | RidPrefixExternalReset | 49408 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | External reset0 | External reset0 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for change of direction event. | 0 | RidPrefixDirectionChange | 49280 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Change of direction0 | Change of direction0 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Hardware inputs | | | | | |
| Clock generator input | --- | Direction input | --- | Reset input | --- |
| Speed | 100.00000kHz | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC1\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 1000 | End address | 1003 | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC1\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 257 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\General\Enable | | | | | |
| Enable this high speed counter | 0 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\General\Project information | | | | | |
| Name | HSC_2 | Comment | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Function | | | | | |
| Type of counting | Count | Operating phase | Single phase | Input source | Integrated CPU input |
| | | Counting direction is specified by | User program (internal direction control) | Initial counting direction | Count up |
| | | Frequency measuring period | -/-sec | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Reset to initial values\Reset values | | | | | |
| Initial counter value | 0 | Initial reference value | 0 | | |

| | | | | | |
|---|--------------|---|---|----------------------------|----------------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Reset to initial values\Reset options | | | | | |
| Use external reset input | 0 | Reset signal level | -/- | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for counter value equals reference value event. | 0 | RidPrefixCvEqualsPv | 49152 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Counter value equal to reference value1 | Counter value equal to reference value1 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for external reset event. | 0 | RidPrefixExternalReset | 49408 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | External reset1 | External reset1 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for change of direction event. | 0 | RidPrefixDirection-Change | 49280 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Change of direction1 | Change of direction1 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Hardware inputs | | | | | |
| Clock generator input | --- | Direction input | --- | Reset input | --- |
| Speed | 100.00000kHz | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC2\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 1004 | End address | 1007 | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC2\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 258 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\General\Enable | | | | | |
| Enable this high speed counter | 0 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\General\Project information | | | | | |
| Name | HSC_3 | Comment | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Function | | | | | |
| Type of counting | Count | Operating phase | Single phase | Input source | Integrated CPU input |
| | | Counting direction is specified by | User program (internal direction control) | Initial counting direction | Count up |
| | | Frequency measuring period | -/-sec | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Reset to initial values\Reset values | | | | | |
| Initial counter value | 0 | Initial reference value | 0 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Reset to initial values\Reset options | | | | | |
| Use external reset input | 0 | Reset signal level | -/- | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for counter value equals reference value event. | 0 | RidPrefixCvEqualsPv | 49152 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Counter value equal to reference value2 | Counter value equal to reference value2 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for external reset event. | 0 | RidPrefixExternalReset | 49408 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | External reset2 | External reset2 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for change of direction event. | 0 | RidPrefixDirection-Change | 49280 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Change of direction2 | Change of direction2 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Hardware inputs | | | | | |
| Clock generator input | --- | Direction input | --- | Reset input | --- |
| Speed | 100.00000kHz | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC3\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 1008 | End address | 1011 | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC3\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 259 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\General\Enable | | | | | |
| Enable this high speed counter | 0 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\General\Project information | | | | | |
| Name | HSC_4 | Comment | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Function | | | | | |
| Type of counting | Count | Operating phase | Single phase | Input source | Integrated CPU input |
| | | Counting direction is specified by | User program (internal direction control) | Initial counting direction | Count up |
| | | Frequency measuring period | -/-sec | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Reset to initial values\Reset values | | | | | |
| Initial counter value | 0 | Initial reference value | 0 | | |

| | | | | | |
|---|-------------|---|---|----------------------------|----------------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Reset to initial values\Reset options | | | | | |
| Use external reset input | 0 | Reset signal level | -/- | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for counter value equals reference value event. | 0 | RidPrefixCvEqualsPv | 49152 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Counter value equal to reference value3 | Counter value equal to reference value3 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for external reset event. | 0 | RidPrefixExternalReset | 49408 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | External reset3 | External reset3 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for change of direction event. | 0 | RidPrefixDirection-Change | 49280 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Change of direction3 | Change of direction3 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Hardware inputs | | | | | |
| Clock generator input | --- | Direction input | --- | Reset input | --- |
| Speed | 30.00000kHz | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC4\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 1012 | End address | 1015 | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC4\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 260 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\General\Enable | | | | | |
| Enable this high speed counter | 0 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\General\Project information | | | | | |
| Name | HSC_5 | Comment | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Function | | | | | |
| Type of counting | Count | Operating phase | Single phase | Input source | Integrated CPU input |
| | | Counting direction is specified by | User program (internal direction control) | Initial counting direction | Count up |
| | | Frequency measuring period | -/-sec | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Reset to initial values\Reset values | | | | | |
| Initial counter value | 0 | Initial reference value | 0 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Reset to initial values\Reset options | | | | | |
| Use external reset input | 0 | Reset signal level | -/- | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for counter value equals reference value event. | 0 | RidPrefixCvEqualsPv | 49152 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Counter value equal to reference value4 | Counter value equal to reference value4 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for external reset event. | 0 | RidPrefixExternalReset | 49408 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | External reset4 | External reset4 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for change of direction event. | 0 | RidPrefixDirection-Change | 49280 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Change of direction4 | Change of direction4 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Hardware inputs | | | | | |
| Clock generator input | --- | Direction input | --- | Reset input | --- |
| Speed | 30.00000kHz | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC5\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 1016 | End address | 1019 | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC5\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 261 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\General\Enable | | | | | |
| Enable this high speed counter | 0 | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\General\Project information | | | | | |
| Name | HSC_6 | Comment | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Function | | | | | |
| Type of counting | Count | Operating phase | Single phase | Input source | Integrated CPU input |
| | | Counting direction is specified by | User program (internal direction control) | Initial counting direction | Count up |
| | | Frequency measuring period | -/-sec | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Reset to initial values\Reset values | | | | | |
| Initial counter value | 0 | Initial reference value | 0 | | |

| | | | | | |
|---|-------------|---|---|------------------------|--------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Reset to initial values\Reset options | | | | | |
| Use external reset input | 0 | Reset signal level | -/- | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for counter value equals reference value event. | 0 | RidPrefixCvEqualsPv | 49152 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Counter value equal to reference value5 | Counter value equal to reference value5 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for external reset event. | 0 | RidPrefixExternalReset | 49408 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | External reset5 | External reset5 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Event configuration\ | | | | | |
| Generate interrupt for change of direction event. | 0 | RidPrefixDirection-Change | 49280 | Event name: | 0 |
| Hardware interrupt: | 0 | Change of direction5 | Change of direction5 | ValueNull | 0 |
| ValueNull | 0 | EventPriority | 6 | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Hardware inputs | | | | | |
| Clock generator input | --- | Direction input | --- | Reset input | --- |
| Speed | 30.00000kHz | | | | |
| High speed counters (HSC)\HSC6\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 1020 | End address | 1023 | Process image | Cyclic PI |
| High speed counters (HSC)\HSC6\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 262 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\General\Enable | | | | | |
| Enable this pulse generator | 0 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\General\Project information | | | | | |
| Name | Pulse_1 | Comment | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Parameter assignment\Pulse options | | | | | |
| Signal type | PWM | Output source: | Integrated CPU output | Time base: | Milliseconds |
| Pulse duration format | Hundredths | Cycle time | 100ms | Initial pulse duration | 50Hundredths |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Hardware outputs | | | | | |
| Pulse output: | Q8.0 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 1000 | End address | 1001 | Process image | Cyclic PI |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 265 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\General\Enable | | | | | |
| Enable this pulse generator | 0 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\General\Project information | | | | | |
| Name | Pulse_2 | Comment | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Parameter assignment\Pulse options | | | | | |
| Signal type | PWM | Output source: | Integrated CPU output | Time base: | Milliseconds |
| Pulse duration format | Hundredths | Cycle time | 100ms | Initial pulse duration | 50Hundredths |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Hardware outputs | | | | | |
| Pulse output: | Q8.2 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 1002 | End address | 1003 | Process image | Cyclic PI |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 266 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\General\Enable | | | | | |
| Enable this pulse generator | 0 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\General\Project information | | | | | |
| Name | Pulse_3 | Comment | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Parameter assignment\Pulse options | | | | | |
| Signal type | PWM | Output source: | Integrated CPU output | Time base: | Milliseconds |
| Pulse duration format | Hundredths | Cycle time | 100ms | Initial pulse duration | 50Hundredths |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Hardware outputs | | | | | |
| Pulse output: | Q8.4 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 1004 | End address | 1005 | Process image | Cyclic PI |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 267 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\General\Enable | | | | | |
| Enable this pulse generator | 0 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\General\Project information | | | | | |
| Name | Pulse_4 | Comment | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Parameter assignment\Pulse options | | | | | |
| Signal type | PWM | Output source: | Integrated CPU output | Time base: | Milliseconds |
| Pulse duration format | Hundredths | Cycle time | 100ms | Initial pulse duration | 50Hundredths |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Hardware outputs | | | | | |
| Pulse output: | Q8.6 | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 1006 | End address | 1007 | Process image | Cyclic PI |
| | | | | | |

| | | | | | |
|---|--|---|--|--|---------------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| Pulse generators (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 268 | | | | |
| Startup | | | | | |
| Startup after POWER ON | Warm restart - mode before POWER OFF | Comparison preset to actual configuration | Startup CPU even if mismatch | Configuration time for central and distributed I/O | 60000ms |
| Cycle | | | | | |
| Cycle monitoring time | 150ms | | | Enable minimum cycle time for cyclic OBs | 0 |
| Minimum cycle time | 1ms | | | | |
| Communication load | | | | | |
| Cycle load due to communication | 20% | | | | |
| System and clock memory\System memory bits | | | | | |
| Enable the use of system memory byte | 0 | Address of system memory byte (MBx) | 1 | First cycle | |
| Diagnostic status changed | | Always 1 (high) | | Always 0 (low) | |
| System and clock memory\Clock memory bits | | | | | |
| Enable the use of clock memory byte | 0 | Address of clock memory byte (MBx) | 0 | 10 Hz clock | |
| 5 Hz clock | | 2.5 Hz clock | | 2 Hz clock | |
| 1.25 Hz clock | | 1 Hz clock | | 0.625 Hz clock | |
| 0.5 Hz clock | | | | | |
| Web server\General | | | | | |
| Activate web server on this module | False | Permit access only with HTTPS | False | | |
| Web server\Automatic update | | | | | |
| Enable automatic update | True | Update interval | 0s | | |
| Web server\ParameterWebServerUserDefinedWebPagesMenu | | | | | |
| ParameterWebServerUserDefinedWebPagesMenu was not filled by one ACF | | | | | |
| Time of day\Local time | | | | | |
| Time zone | (UTC +01:00) Berlin, Bern, Brussels, Rome, Stockholm, Vienna | | | | |
| Time of day\Daylight saving time | | | | | |
| Activate daylight saving time | 0 | Difference between standard and daylight saving time | 60mins | | |
| Time of day\Daylight saving time\Start of daylight saving time | | | | | |
| Starting week of the month: | Last | | Sunday | of | March |
| at | 01:00 a.m. | | | | |
| Time of day\Daylight saving time\Start of standard time | | | | | |
| | Last | | Sunday | of | October |
| at | 02:00 a.m. | | | | |
| Protection\ | | | | | |
| Level of protection | No protection | | | | |
| Protection\Password for read/write access | | | | | |
| Password | | Confirm password | | | |
| Anchor (ParameterCommunicationMenu) | | | | | |
| The TreeNode ParameterCommunicationMenu was not filled by some ACF | | | | | |
| Anchor (AddressesOverviewMenu) | | | | | |
| The AddressesOverviewMenu was not filled by some ACF | | | | | |
| AI 4x16BIT_1 | | | | | |
| General\Project information | | | | | |
| Name | AI 4x16BIT_1 | Author | Josip | Comment | |
| Slot | 2 | | | | |
| General\Catalog information | | | | | |
| Short designation | SM 1231 AI4 x HF | Description | Analog input module AI4 x 16-bit; plug-in terminal blocks; inputs: 1.25V, 2.5V, 5V 10V and 0 to 20mA; configurable frequency suppression; configurable smoothing; configurable diagnostics | Article number | 6ES7 231-5ND30-0XB0 |
| Firmware version | V1.0 | | | | |
| AI 4\Project information | | | | | |
| Name | AI 4x16BIT_1 | Comment | | | |
| AI 4\Module diagnostics | | | | | |
| Enable power supply diagnostics | 1 | Additional diagnostics may be selected for each input/output. | | | |
| AI 4\Analog inputs\Noise reduction | | | | | |
| Integration time | 50 Hz (20 ms) | | | | |
| AI 4\Analog inputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | IW96 | Measurement type | Current | Current range | 4..20 mA |
| Smoothing | Weak (4 cycles) | | | Enable broken wire diagnostics | 0 |
| Enable overflow diagnostics | 1 | Enable underflow diagnostics | 0 | | |

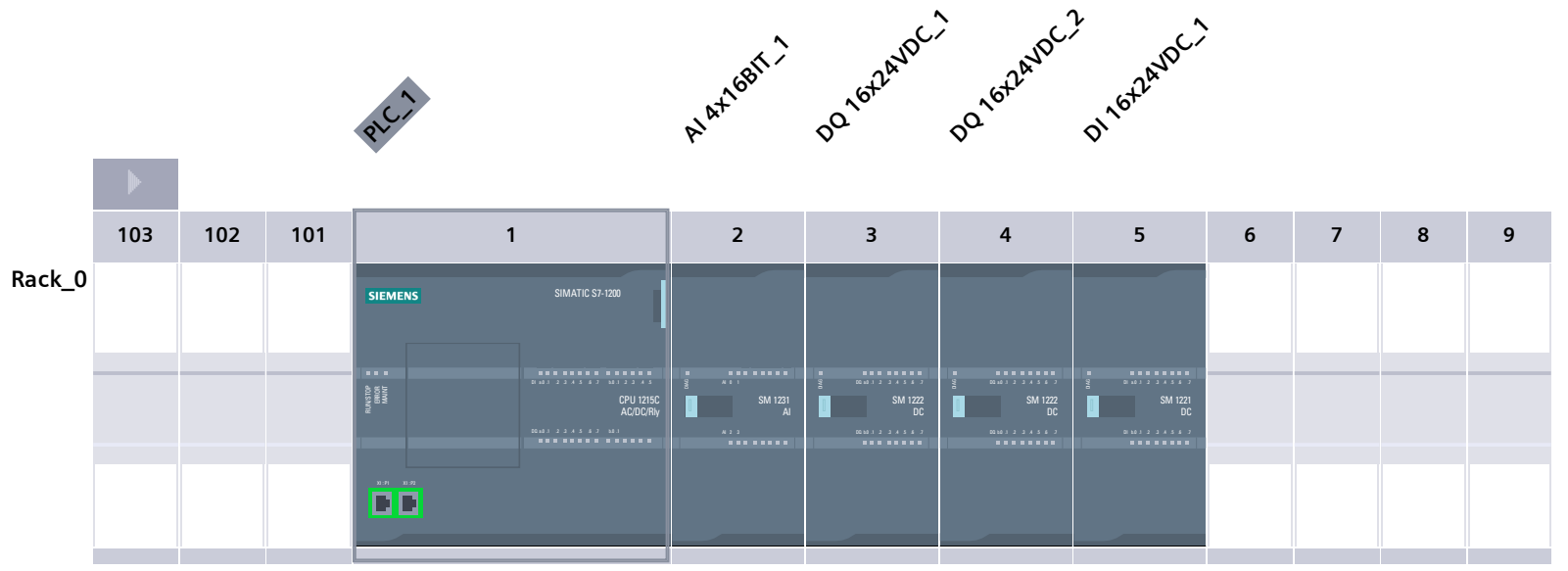
| | | | | | |
|---|----------------------|---|---|--------------------------------|---------------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| AI 4\Analog inputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | IW98 | Measurement type | Current | Current range | 4..20 mA |
| Smoothing | Weak (4 cycles) | | | Enable broken wire diagnostics | 0 |
| Enable overflow diagnostics | 1 | Enable underflow diagnostics | 0 | | |
| AI 4\Analog inputs\Channel2 | | | | | |
| Channel address | IW100 | Measurement type | Current | Current range | 4..20 mA |
| Smoothing | Weak (4 cycles) | | | Enable broken wire diagnostics | 0 |
| Enable overflow diagnostics | 1 | Enable underflow diagnostics | 0 | | |
| AI 4\Analog inputs\Channel3 | | | | | |
| Channel address | IW102 | Measurement type | Voltage | Voltage range | +/- 10 V |
| Smoothing | Weak (4 cycles) | | | Enable broken wire diagnostics | 0 |
| Enable overflow diagnostics | 1 | Enable underflow diagnostics | 1 | | |
| AI 4\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 96 | End address | 103 | Process image | Cyclic PI |
| AI 4\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 269 | | | | |
| DQ 16x24VDC_1 | | | | | |
| General\Project information | | | | | |
| Name | DQ 16x24VDC_1 | Author | Josip | Comment | |
| Slot | 3 | | | | |
| General\Catalog information | | | | | |
| Short designation | SM 1222 DQ16 x 24VDC | Description | Digital output module DQ16 x 24VDC; plug-in terminal blocks | Article number | 6ES7 222-1BH30-0XB0 |
| Firmware version | V1.0 | | | | |
| DQ 16\Project information | | | | | |
| Name | DQ 16x24VDC_1 | Comment | | | |
| DQ 16\Digital outputs | | | | | |
| Reaction to CPU STOP | Use substitute value | | | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | Q0.0 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | Q0.1 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel2 | | | | | |
| Channel address | Q0.2 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel3 | | | | | |
| Channel address | Q0.3 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel4 | | | | | |
| Channel address | Q0.4 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel5 | | | | | |
| Channel address | Q0.5 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel6 | | | | | |
| Channel address | Q0.6 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel7 | | | | | |
| Channel address | Q0.7 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel8 | | | | | |
| Channel address | Q1.0 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel9 | | | | | |
| Channel address | Q1.1 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel10 | | | | | |
| Channel address | Q1.2 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel11 | | | | | |
| Channel address | Q1.3 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel12 | | | | | |
| Channel address | Q1.4 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel13 | | | | | |
| Channel address | Q1.5 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |

| | | | | | |
|--|----------------------|---|---|----------------|---------------------|
| Totally Integrated Automation Portal | | | | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel14 | | | | | |
| Channel address | Q1.6 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel15 | | | | | |
| Channel address | Q1.7 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 0 | End address | 1 | Process image | Cyclic PI |
| DQ 16\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 270 | | | | |
| DQ 16x24VDC_2 | | | | | |
| General\Project information | | | | | |
| Name | DQ 16x24VDC_2 | Author | Josip | Comment | |
| Slot | 4 | | | | |
| General\Catalog information | | | | | |
| Short designation | SM 1222 DQ16 x 24VDC | Description | Digital output module DQ16 x 24VDC; plug-in terminal blocks | Article number | 6ES7 222-1BH30-0XB0 |
| Firmware version | V1.0 | | | | |
| DQ 16\Project information | | | | | |
| Name | DQ 16x24VDC_2 | Comment | | | |
| DQ 16\Digital outputs | | | | | |
| Reaction to CPU STOP | Use substitute value | | | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | Q2.0 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | Q2.1 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel2 | | | | | |
| Channel address | Q2.2 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel3 | | | | | |
| Channel address | Q2.3 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel4 | | | | | |
| Channel address | Q2.4 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel5 | | | | | |
| Channel address | Q2.5 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel6 | | | | | |
| Channel address | Q2.6 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel7 | | | | | |
| Channel address | Q2.7 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel8 | | | | | |
| Channel address | Q3.0 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel9 | | | | | |
| Channel address | Q3.1 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel10 | | | | | |
| Channel address | Q3.2 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel11 | | | | | |
| Channel address | Q3.3 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel12 | | | | | |
| Channel address | Q3.4 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel13 | | | | | |
| Channel address | Q3.5 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel14 | | | | | |
| Channel address | Q3.6 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\Digital outputs\Channel15 | | | | | |
| Channel address | Q3.7 | Substitute a value of 1 on a change from RUN to STOP. | 0 | | |
| DQ 16\I/O addresses\Output addresses | | | | | |
| Start address | 2 | End address | 3 | Process image | Cyclic PI |
| DQ 16\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 271 | | | | |

| | | | | | |
|--|----------------------|--------------------|--|-----------------------|---------------------|
| DI 16x24VDC_1 | | | | | |
| General\Project information | | | | | |
| Name | DI 16x24VDC_1 | Author | Josip | Comment | |
| Slot | 5 | | | | |
| General\Catalog information | | | | | |
| Short designation | SM 1221 DI16 x 24VDC | Description | Digital input module DI16 x 24VDC SINK/SOURCE; configurable input delay; plug-in terminal blocks | Article number | 6ES7 221-1BH30-0XB0 |
| Firmware version | V1.0 | | | | |
| DI 16\Project information | | | | | |
| Name | DI 16x24VDC_1 | Comment | | | |
| DI 16\Digital inputs\Input filters | | | | | |
| I0.0 - I0.3 | 6.40ms | I0.4 - I0.7 | 6.40ms | I1.0 - I1.3 | 6.40ms |
| I1.4 - I1.7 | 6.40ms | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel0 | | | | | |
| Channel address | I0.0 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel1 | | | | | |
| Channel address | I0.1 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel2 | | | | | |
| Channel address | I0.2 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel3 | | | | | |
| Channel address | I0.3 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel4 | | | | | |
| Channel address | I0.4 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel5 | | | | | |
| Channel address | I0.5 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel6 | | | | | |
| Channel address | I0.6 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel7 | | | | | |
| Channel address | I0.7 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel8 | | | | | |
| Channel address | I1.0 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel9 | | | | | |
| Channel address | I1.1 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel10 | | | | | |
| Channel address | I1.2 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel11 | | | | | |
| Channel address | I1.3 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel12 | | | | | |
| Channel address | I1.4 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel13 | | | | | |
| Channel address | I1.5 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel14 | | | | | |
| Channel address | I1.6 | | | | |
| DI 16\Digital inputs\Channel15 | | | | | |
| Channel address | I1.7 | | | | |
| DI 16\I/O addresses\Input addresses | | | | | |
| Start address | 0 | End address | 1 | Process image | Cyclic PI |
| DI 16\Hardware identifier\Hardware identifier | | | | | |
| Hardware identifier | 272 | | | | |

Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly]

Device view



Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly]

Device overview

| Fail - safe | Module | Slot | I address | Q address | Type | Article no. | Firmware | Comment |
|-------------|------------------------|---------|-------------|-------------|---------------------------|---------------------|----------|---------|
| | | 103 | | | | | | |
| | | 102 | | | | | | |
| | | 101 | | | | | | |
| | ▼ PLC_1 | 1 | | | CPU 1215C AC/DC/Rly | 6ES7 215-1BG31-0XB0 | V3.0 | |
| | DI 14/DQ 10_1 | 1 1 | 8...9 | 8...9 | DI 14/DQ 10 | | | |
| | AI 2/AQ 2_1 | 1 2 | 64...67 | 64...67 | AI 2/AQ 2 | | | |
| | | 1 3 | | | | | | |
| | HSC_1 | 1 16 | 1000...1003 | | HSC | | | |
| | HSC_2 | 1 17 | 1004...1007 | | HSC | | | |
| | HSC_3 | 1 18 | 1008...1011 | | HSC | | | |
| | HSC_4 | 1 19 | 1012...1015 | | HSC | | | |
| | HSC_5 | 1 20 | 1016...1019 | | HSC | | | |
| | HSC_6 | 1 21 | 1020...1023 | | HSC | | | |
| | Pulse_1 | 1 32 | | 1000...1001 | Pulse generator (PTO/PWM) | | | |
| | Pulse_2 | 1 33 | | 1002...1003 | Pulse generator (PTO/PWM) | | | |
| | Pulse_3 | 1 34 | | 1004...1005 | Pulse generator (PTO/PWM) | | | |
| | Pulse_4 | 1 35 | | 1006...1007 | Pulse generator (PTO/PWM) | | | |
| | ▼ PROFINET interface_1 | 1 X1 | | | PROFINET interface | | | |
| | Port_1 | 1 X1 P1 | | | Port | | | |
| | Port_2 | 1 X1 P2 | | | Port | | | |
| | AI 4x16BIT_1 | 2 | 96...103 | | SM 1231 AI4 x HF | 6ES7 231-5ND30-0XB0 | V1.0 | |
| | DQ 16x24VDC_1 | 3 | | 0...1 | SM 1222 DQ16 x 24VDC | 6ES7 222-1BH30-0XB0 | V1.0 | |
| | DQ 16x24VDC_2 | 4 | | 2...3 | SM 1222 DQ16 x 24VDC | 6ES7 222-1BH30-0XB0 | V1.0 | |
| | DI 16x24VDC_1 | 5 | 0...1 | | SM 1221 DI16 x 24VDC | 6ES7 221-1BH30-0XB0 | V1.0 | |
| | | 6 | | | | | | |
| | | 7 | | | | | | |
| | | 8 | | | | | | |
| | | 9 | | | | | | |

Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly] / Program blocks

Main [OB1]

Main Properties

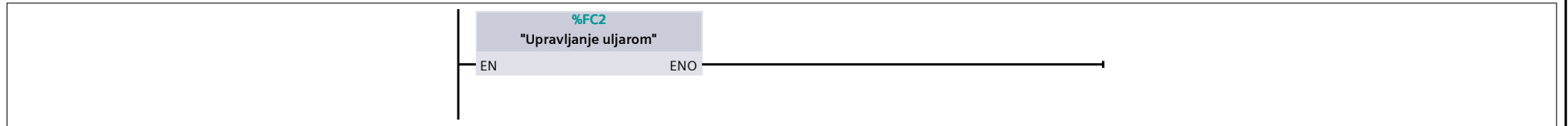
General

| | | | | | | | |
|-----------|-----------|--------|---|------|----|----------|-----|
| Name | Main | Number | 1 | Type | OB | Language | LAD |
| Numbering | automatic | | | | | | |

Information

| | | | | | | | |
|---------|------------------------------|-----------------|--|---------|--|--------|--|
| Title | "Main Program Sweep (Cycle)" | Author | | Comment | | Family | |
| Version | 0.1 | User-defined ID | | | | | |

Network 1:



Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly] / Program blocks

Upravljanje uljarom [FC2]

Upravljanje uljarom Properties

General

| | | | | | | | |
|-----------|---------------------|--------|---|------|----|----------|-----|
| Name | Upravljanje uljarom | Number | 2 | Type | FC | Language | LAD |
| Numbering | automatic | | | | | | |

Information

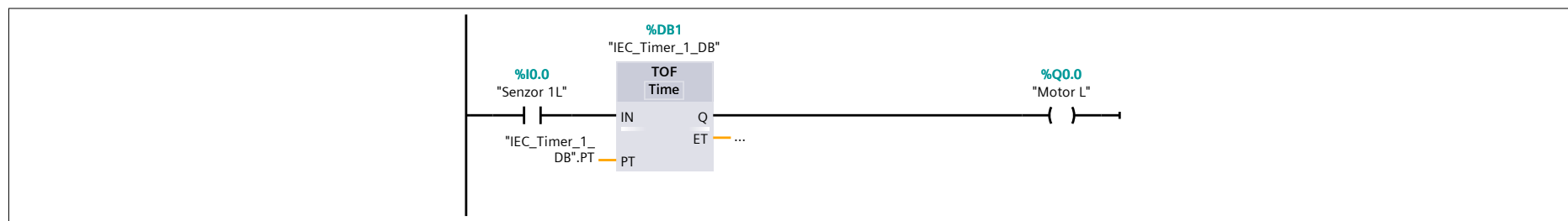
| | | | | | | | |
|---------|-----|-----------------|--|---------|--|--------|--|
| Title | | Author | | Comment | | Family | |
| Version | 0.1 | User-defined ID | | | | | |

Bozo smrad

| Name | Data type | Default value |
|---------------------|-----------|---------------|
| Input | | |
| Output | | |
| InOut | | |
| Temp | | |
| Constant | | |
| Return | | |
| Upravljanje uljarom | Void | |

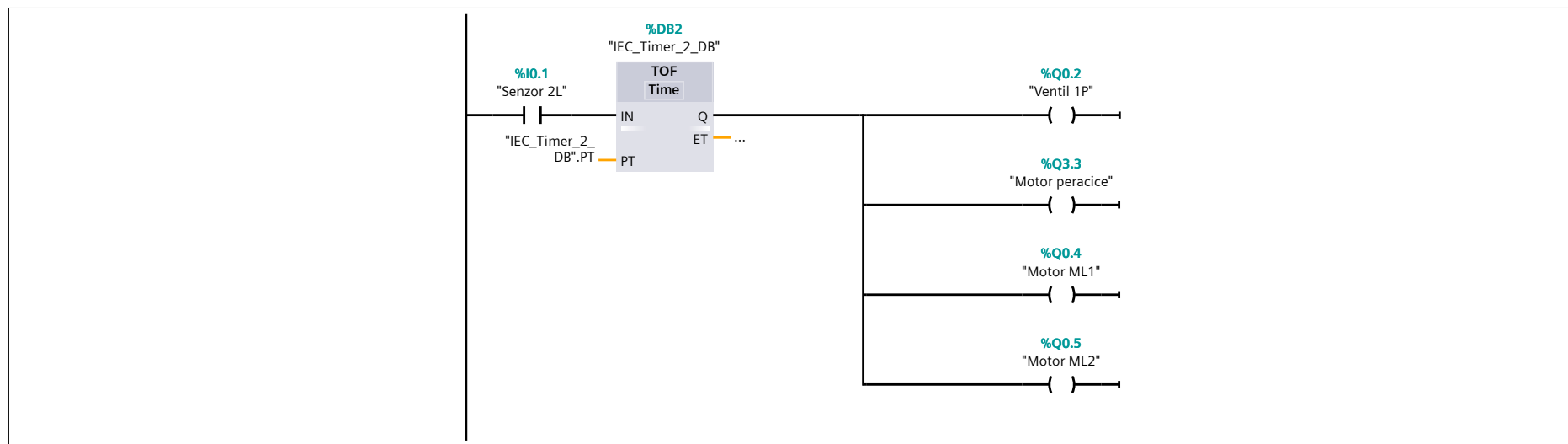
Network 1:

Paljenje motora lifta senzorom 1L sa TOFOM 60 s (kada senzor 1l ode u nisko stanje ugasi motor L nakon 60 sekundi)



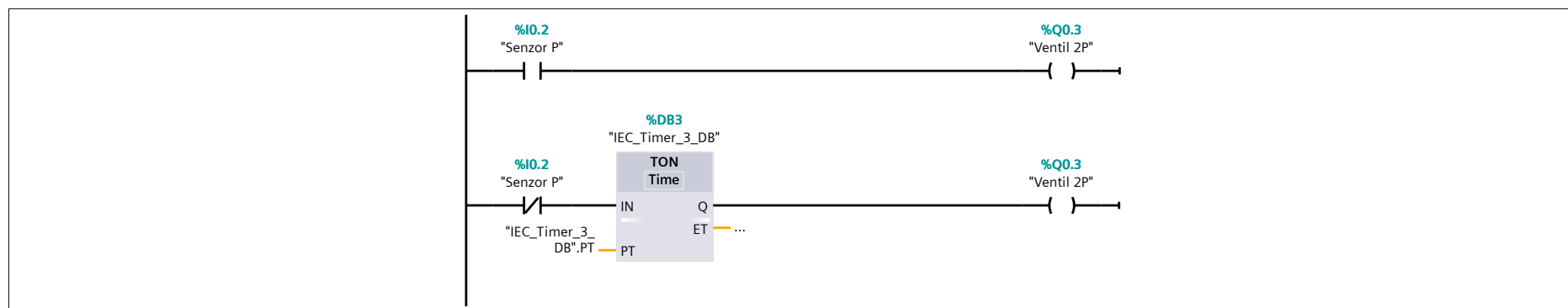
Network 2:

Paljenje motora peracice. mlina, puza i ventila 1P dovoda vode na peracicu



Network 3:

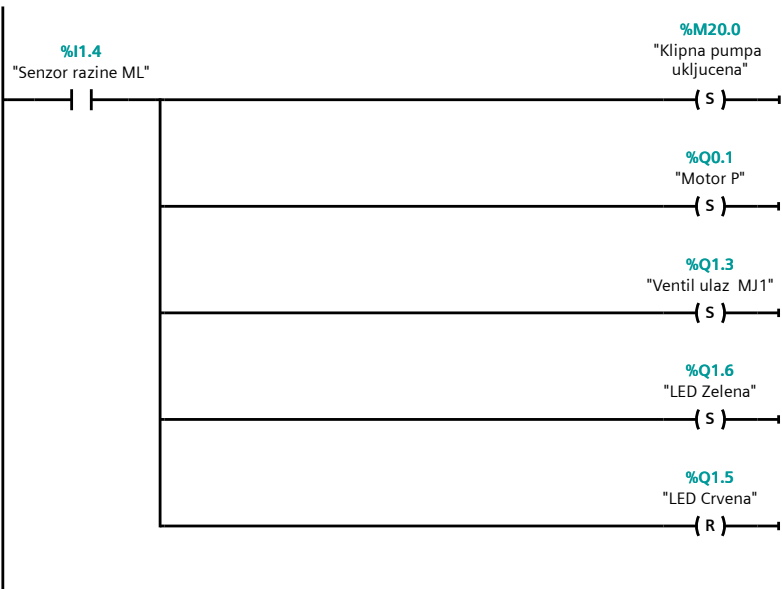
Otvaranje ventila P senzorom P ili otvaranje na timer TON nakon sto senzor 5 minuta nije u visokom stanju



Network 4:

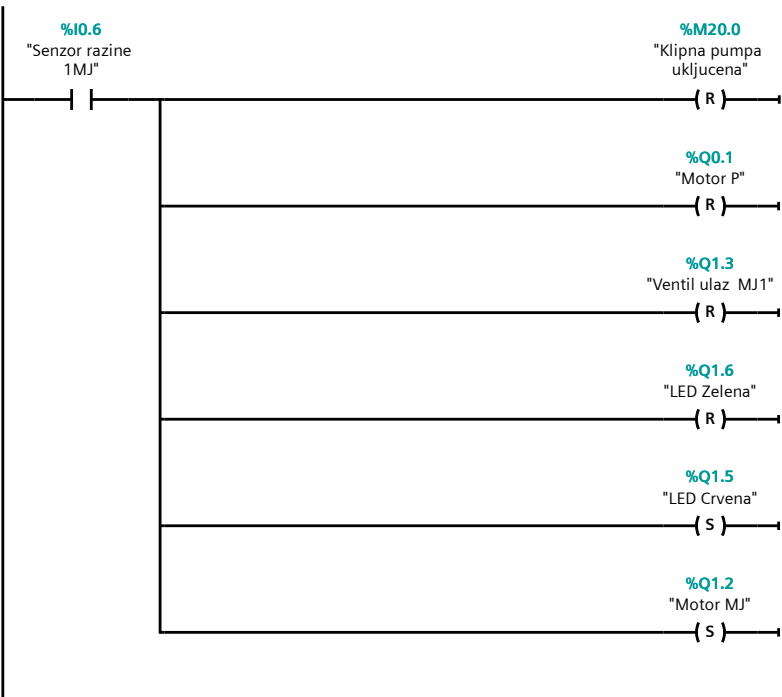
Senzor razine ML pali klipnu pumpu, motor klipne pumpe, otvara ventil ulaza u mjesalicu i pali zeleno svijetlo





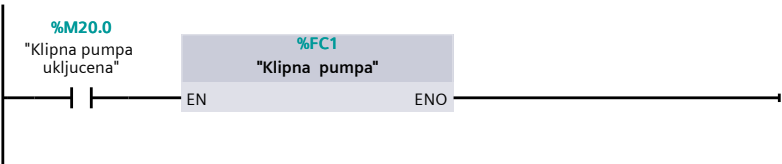
Network 5:

Senzorom razine 1 MJ gasi klipnu pumpu, zatvara ventil ulaz MJ, pali crveno svijetlo i motor mjesalice



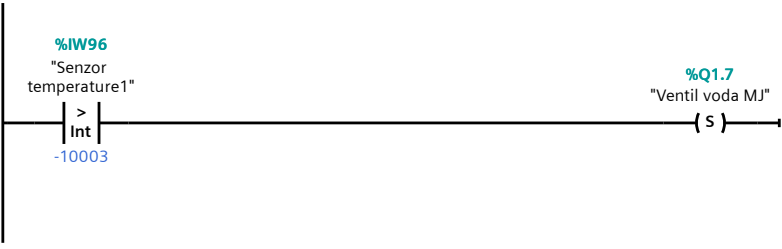
Network 6:

Kontrolni bit koji provjerava da li je pumpa ukljucena i dali je potrebno upravljati njome



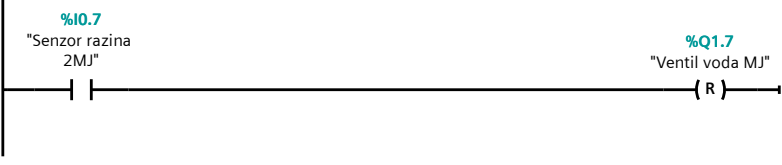
Network 7:

za temperaturu visu od 26 stupnjeva pali vodu



Network 8:

senzor gornji mjesalice gasi vodu



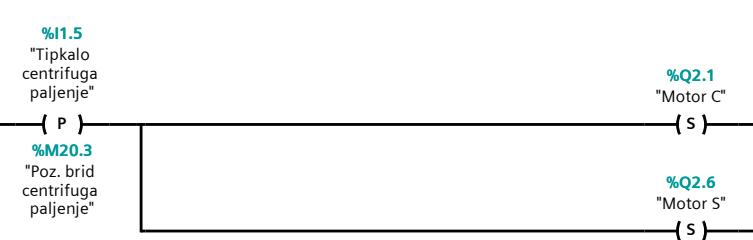
Network 9:



Network 10:



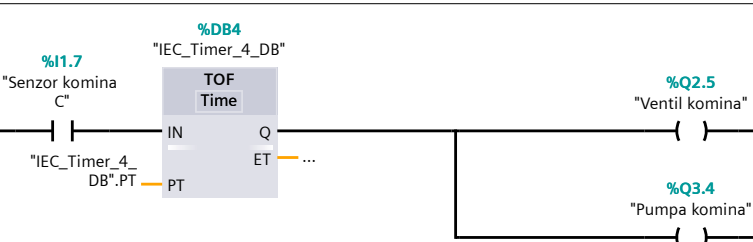
Network 11:



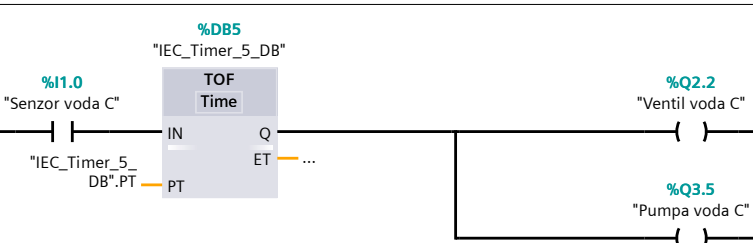
Network 12:



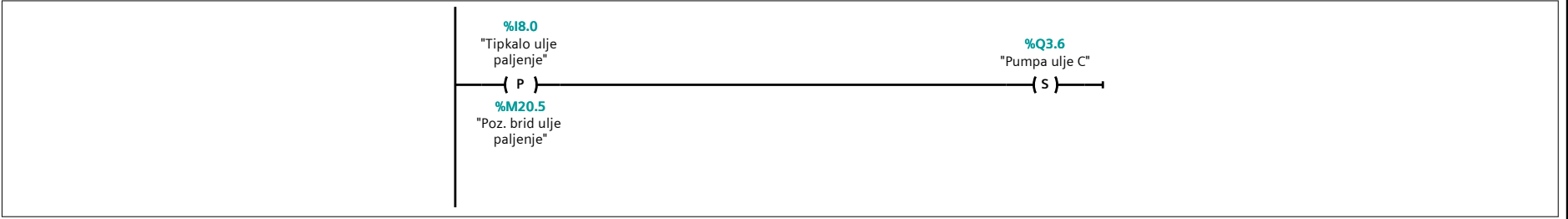
Network 13:



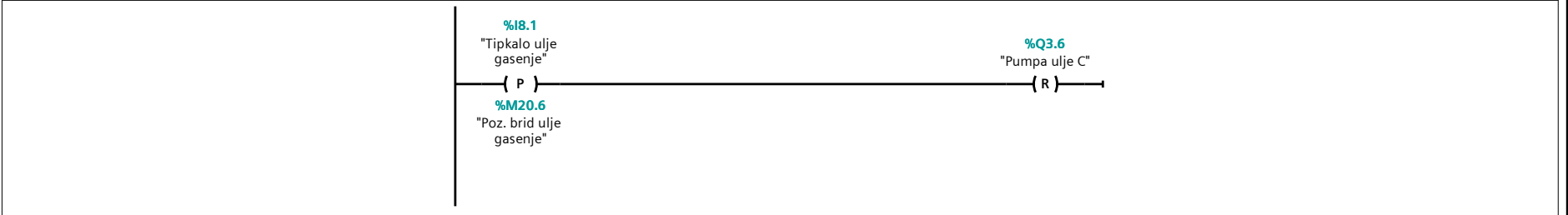
Network 14:



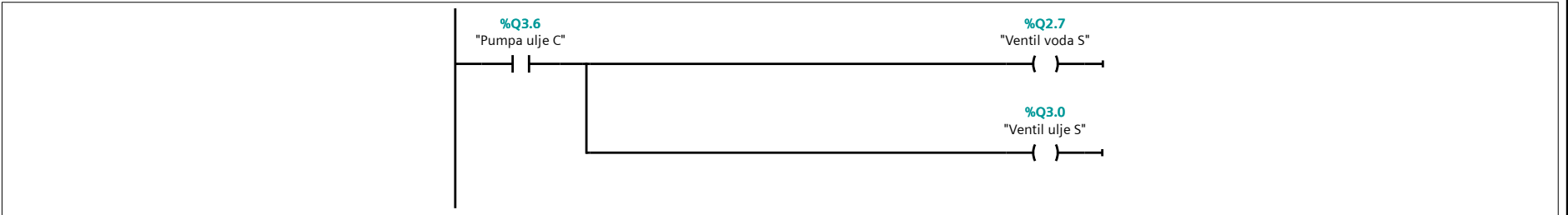
Network 15:



Network 16:



Network 17:



Upravljanje uljarom / PLC_1 [CPU 1215C AC/DC/Rly] / Program blocks

Klipna pumpa [FC1]

Klipna pumpa Properties

General

| | | | | | | | |
|-------------|--------------|---------------|---|-------------|----|-----------------|-----|
| Name | Klipna pumpa | Number | 1 | Type | FC | Language | LAD |
|-------------|--------------|---------------|---|-------------|----|-----------------|-----|

| | |
|------------------|--------|
| Numbering | manual |
|------------------|--------|

Information

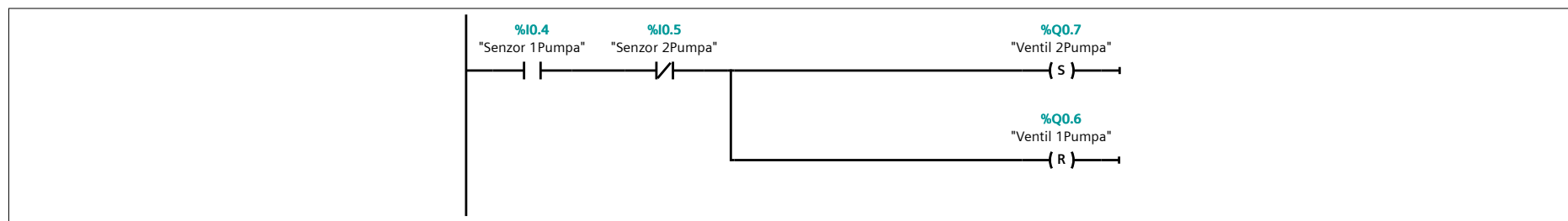
| | | | | | | | |
|--------------|--|---------------|--|----------------|--|---------------|--|
| Title | | Author | | Comment | | Family | |
|--------------|--|---------------|--|----------------|--|---------------|--|

| | | | |
|----------------|-----|------------------------|--|
| Version | 0.1 | User-defined ID | |
|----------------|-----|------------------------|--|

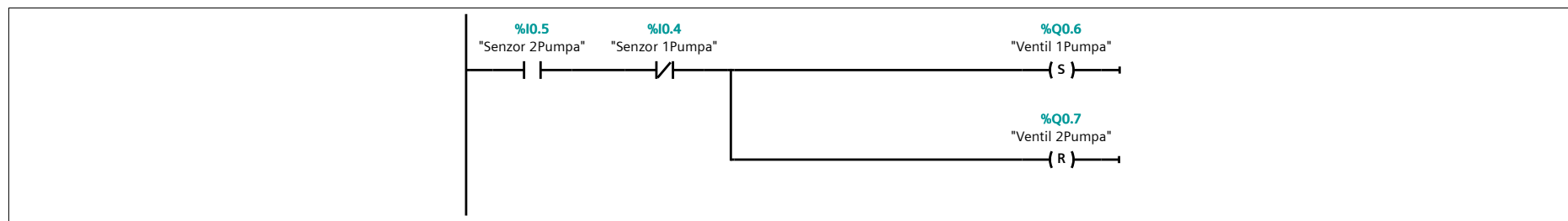
Klipna pumpa

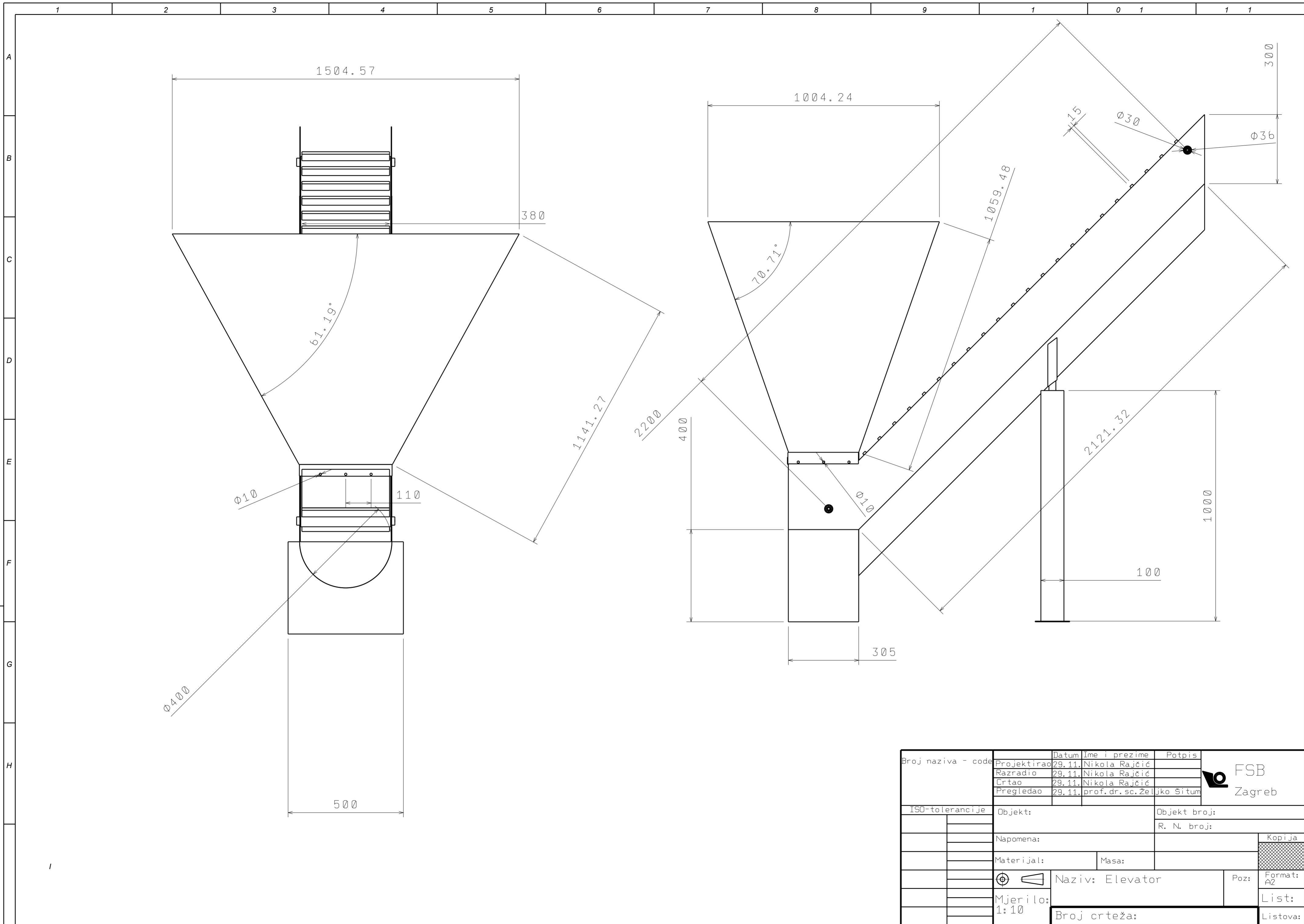
| Name | Data type | Default value |
|--------------|-----------|---------------|
| Input | | |
| Output | | |
| InOut | | |
| Temp | | |
| Constant | | |
| ▼ Return | | |
| Klipna pumpa | Void | |

Network 1:

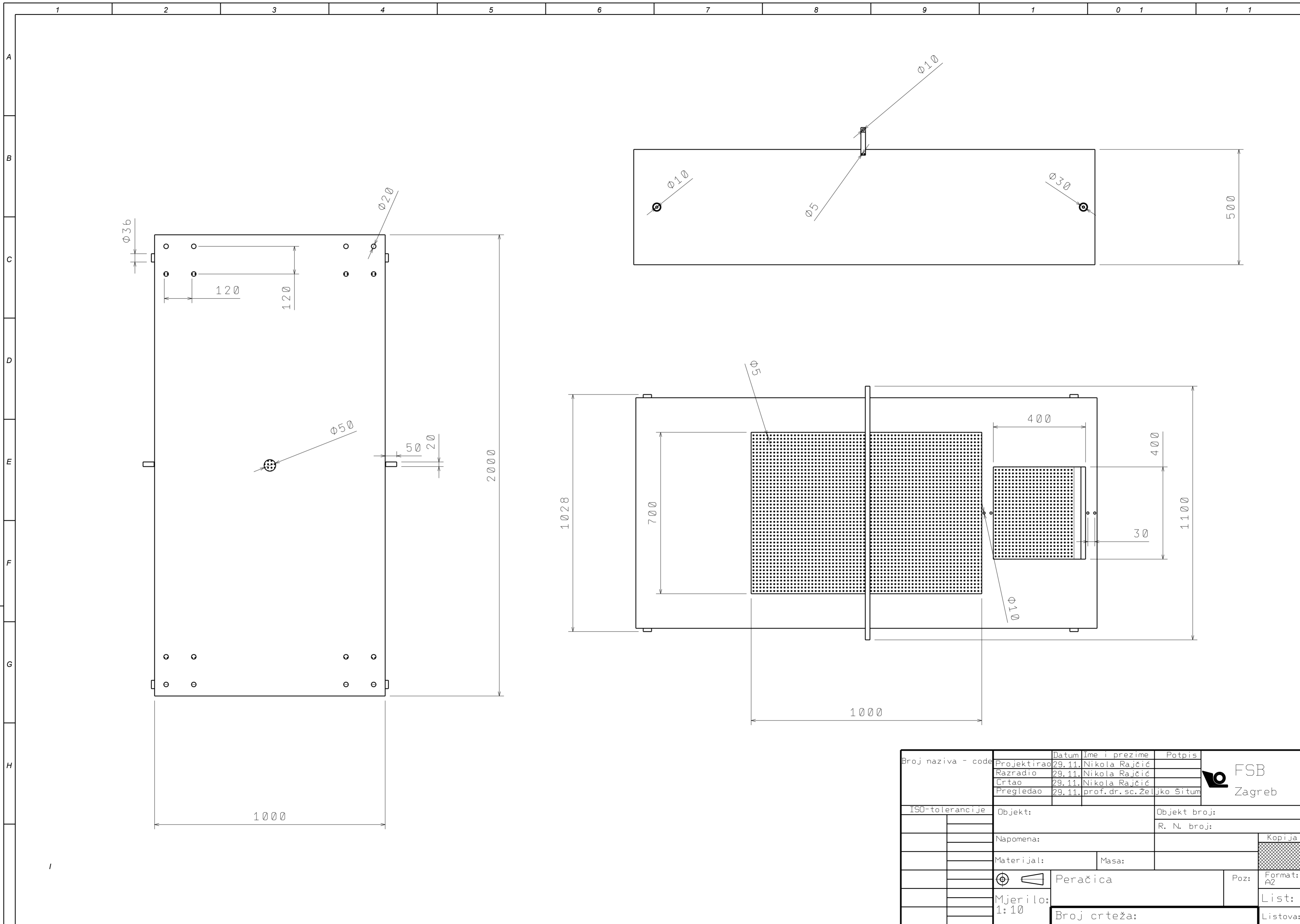


Network 2:

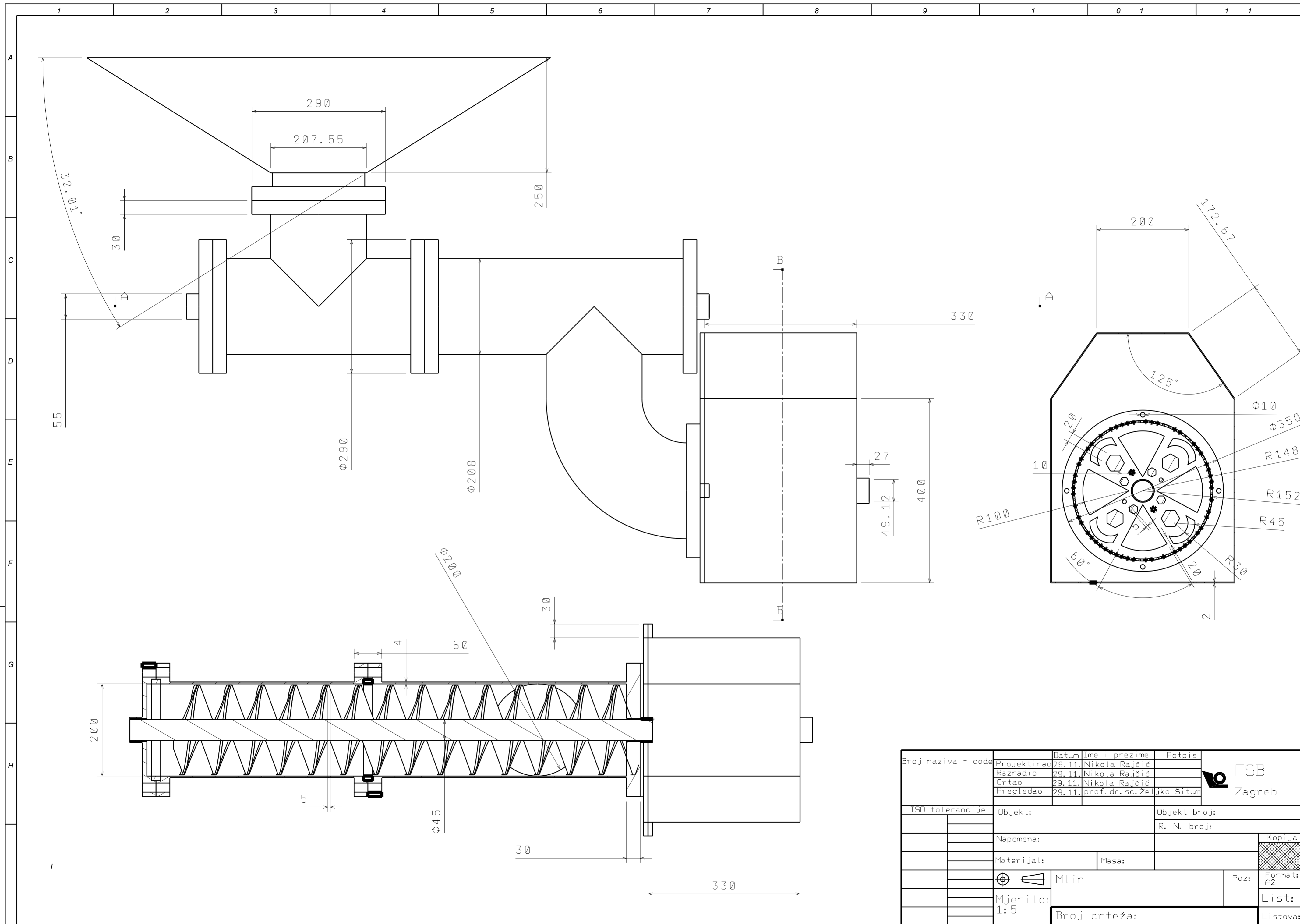


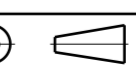


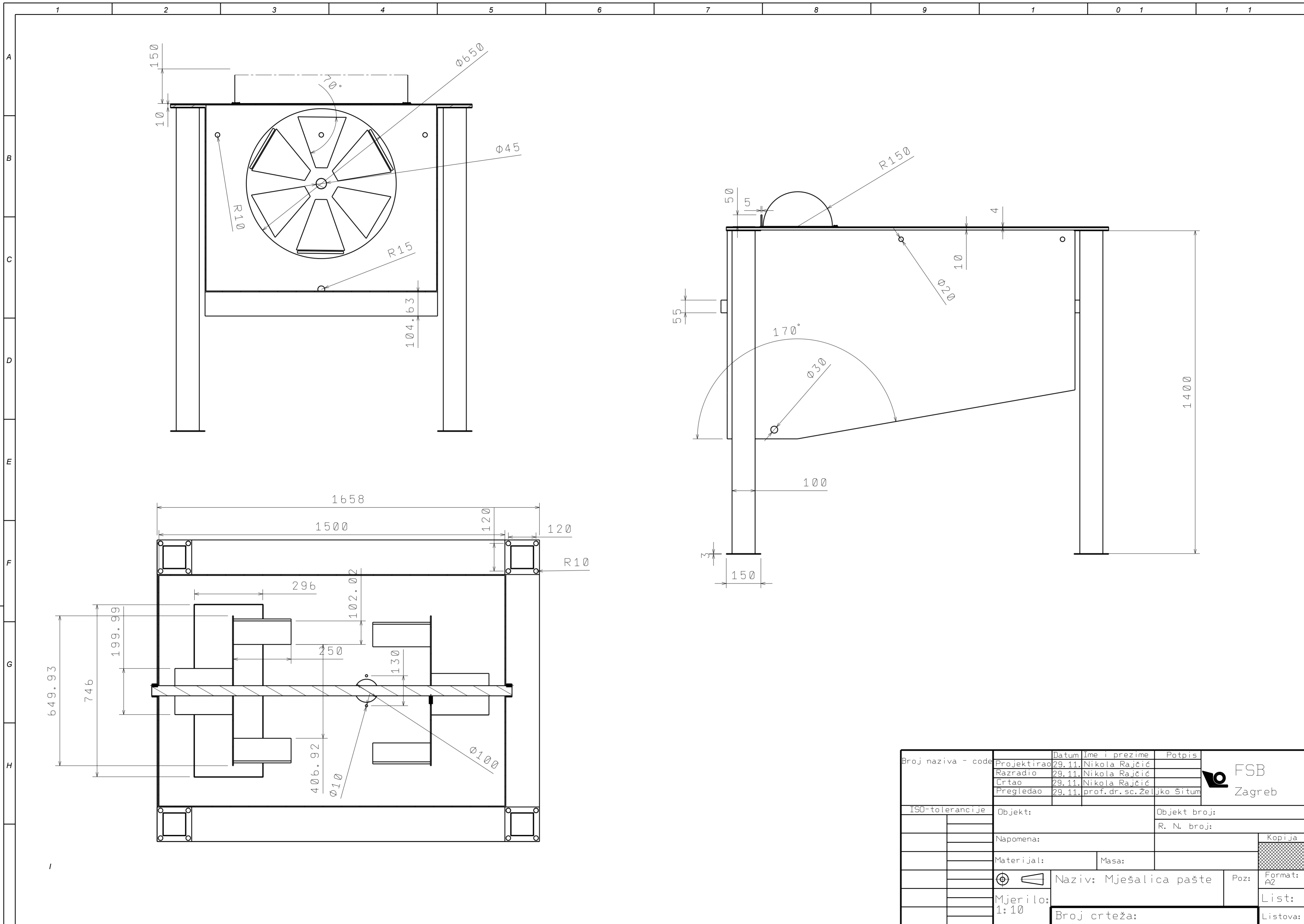
| | | | | | |
|--------------------|-----------------|--------|-------------------------|----------|------------|
| Broj naziva - code | Projektirao | Datum | Ime i prezime | Potpis | |
| | Razradio | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Crtao | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Pregledao | 29.11. | prof.dr.sc.Željko Šitum | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | | Objekt broj: | | |
| | | | R. N. broj: | | |
| | Napomena: | | | | Kopija |
| | Materijal: | | Masa: | | |
| | Naziv: Elevator | | | Poz: | Format: A2 |
| | Mjerilo: 1:10 | | | List: | |
| | Broj crteža: | | | Listova: | |


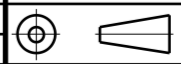


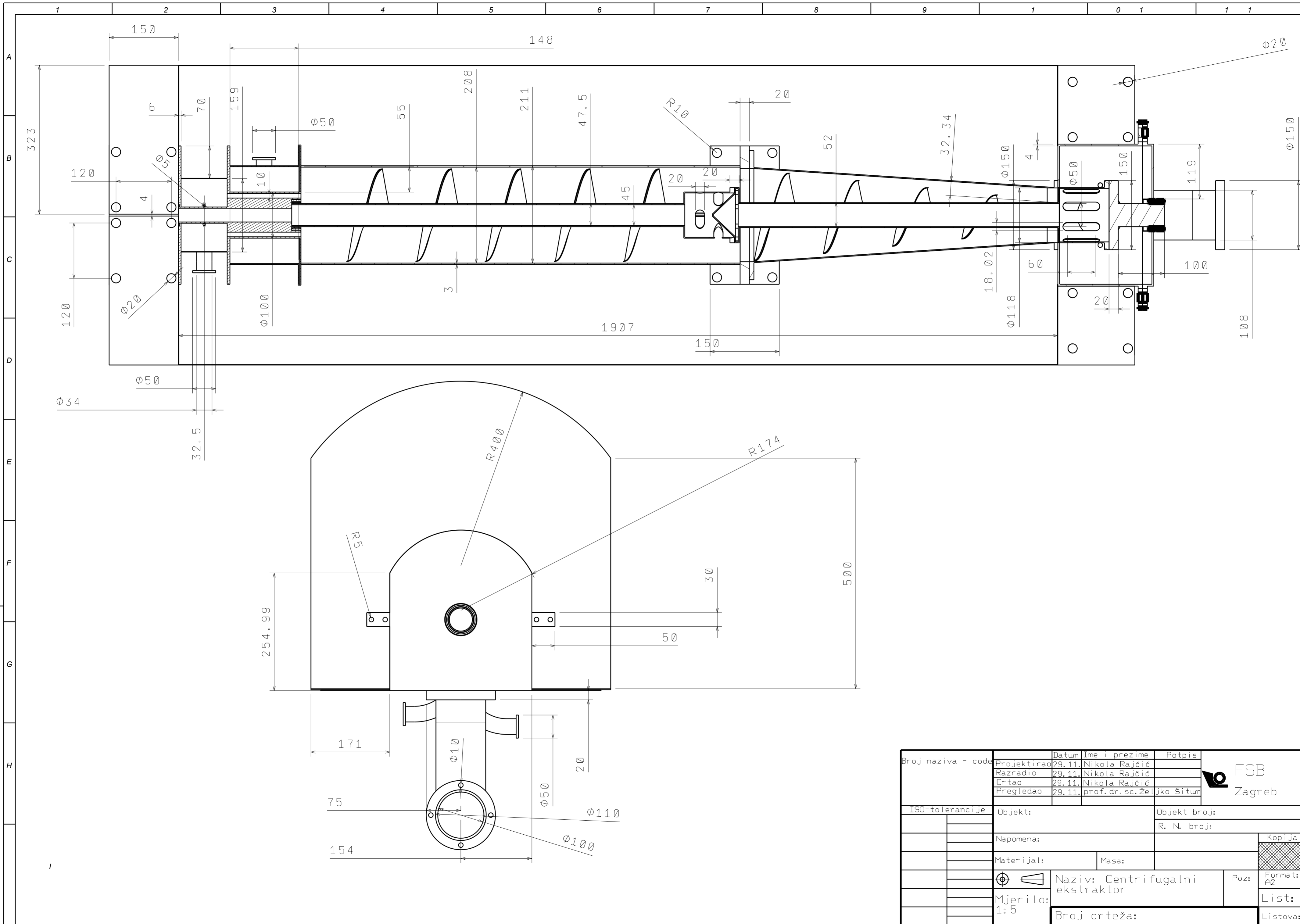
| | | | | | |
|--------------------|-------------|--------------|----------------------------|--------|---------------|
| Broj naziva - code | Projektirao | Datum | Ime i prezime | Potpis | |
| | Razradio | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Crtao | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Pregledao | 29.11. | prof. dr. sc. Željko Šitum | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | | Objekt broj: | | |
| | | | R. N. broj: | | |
| | Napomena: | | | | Kopija |
| | Materijal: | Masa: | | | |
| | Peračica | | | Poz: | Format: A2 |
| | Mjerilo: | Broj crteža: | | | List: |
| | 1:10 | | | | Listova: |



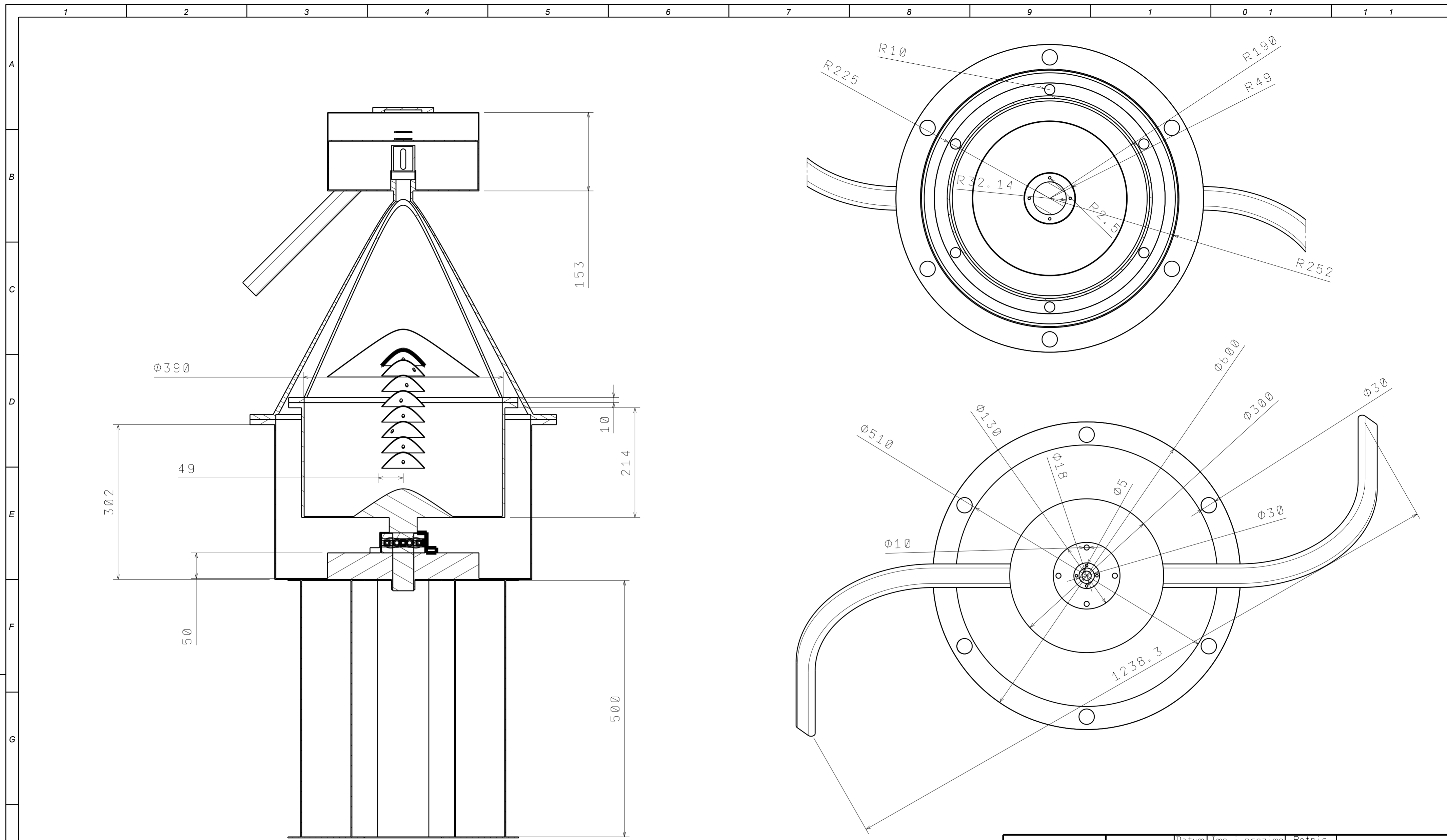
| | | | | | |
|--------------------|--|--------------|----------------------------|--------------|---------------|
| Broj naziva - code | Projektirao | Datum | Ime i prezime | Potpis | FSB Zagreb |
| | Razradio | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Crtao | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Pregledao | 29.11. | prof. dr. sc. Željko Šitum | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | | | Objekt broj: | |
| | | | | R. N. broj: | |
| | Napomena: | | | Kopija | |
| | Materijal: | Masa: | | | |
| |  Mlin | | | Poz: | |
| | Mjerilo: | | | Format: | |
| | 1:5 | Broj crteža: | | A2 | |
| | | | | List: | |
| | | | | Listova: | |



| | | | | | |
|--------------------|--|--------------|----------------------------|--------|---|
| Broj naziva - code | Projektirao | Datum | Ime i prezime | Potpis |  |
| | Razradio | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Crtao | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Pregledao | 29.11. | prof. dr. sc. Željko Šitum | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | | Objekt broj: | | |
| | | | R. N. broj: | | |
| | Napomena: | | | | Kopija |
| | Materijal: | Masa: | | | |
| |  Naziv: Mješalica pašte | | | Poz: | Format: A2 |
| | Mjerilo: | | | | List: |
| | 1:10 | Broj crteža: | | | Listova: |

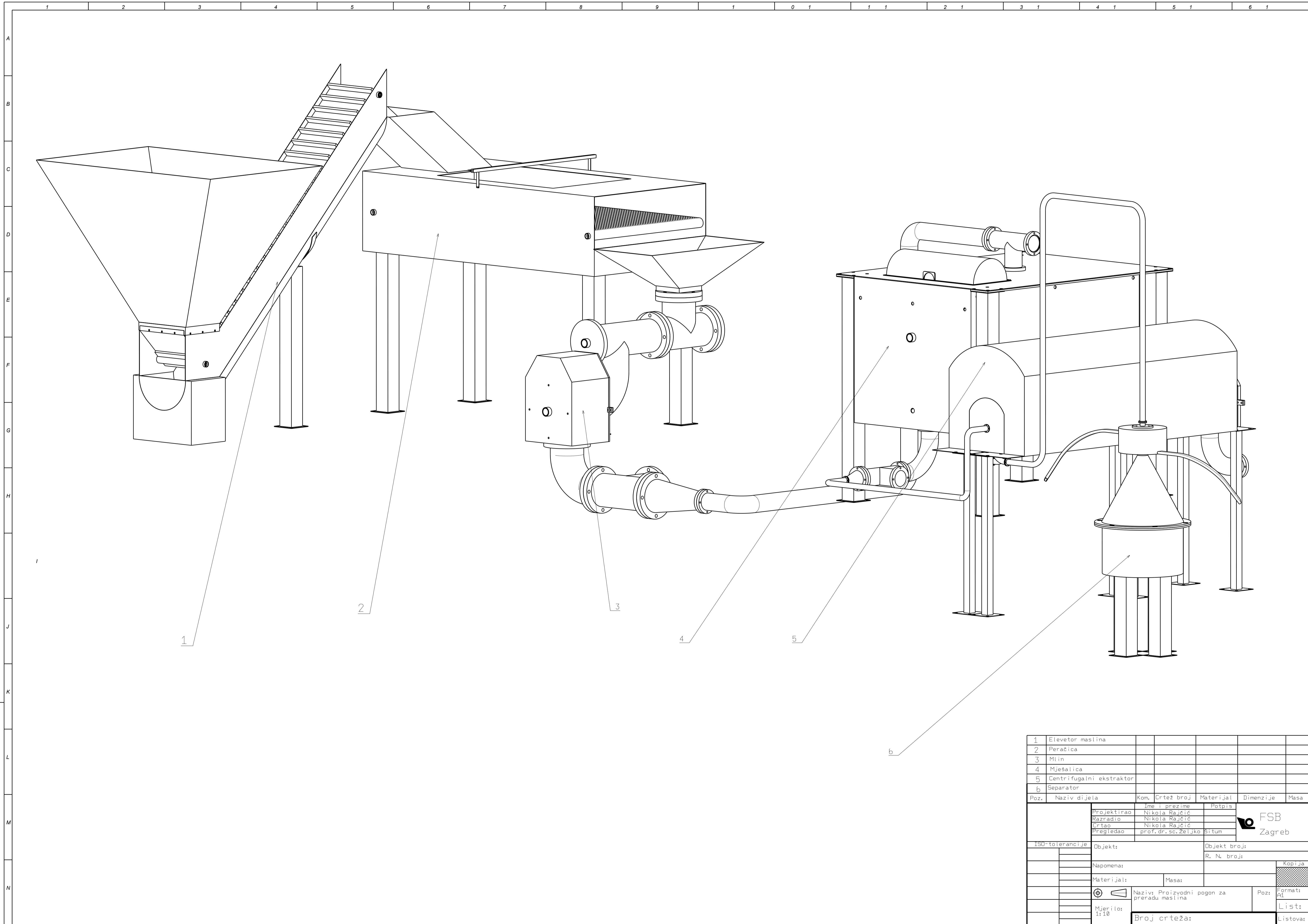


| | | | | | |
|--------------------|---------------------------------|--------|----------------------------|--------------|------------|
| Broj naziva - code | Projektirao | Datum | Ime i prezime | Potpis | |
| | Razradio | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Crtao | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Pregledao | 29.11. | prof. dr. sc. Željko Šitum | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | | | Objekt broj: | |
| | Napomena: | | | R. N. broj: | |
| | Materijal: | | Masa: | | Kopija |
| | Naziv: Centrifugalni ekstraktor | | | Poz: | Format: A2 |
| | Mjerilo: 1:5 | | | | List: |
| | Broj crteža: | | | | Listova: |



Section view B-B
Scale: 1:5

| | | | | | |
|--------------------|--------------|------------------|--------------------------|--------|-----------------|
| Broj naziva - code | Projektirao | Datum | Ime i prezime | Potpis | |
| | Razradio | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Crtao | 29.11. | Nikola Rajčić | | |
| | Pregledao | 29.11. | prof.dr.sc. Željko Šitum | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | Objekt broj: | | | Kopija |
| | | R. N. broj: | | | |
| | Napomena: | | | | |
| | Materijal: | Masa: | | | |
| | ⊕ | Naziv: Separator | | | Poz: Format: A4 |
| | Mjerilo: 1:5 | | | | List: |
| | | Broj crteža: | | | Listova: |



| 1 | Elevetor maslina | | | | | |
|-----------------|--------------------------|--|------------|-----------|-----------|------|
| 2 | Peraćica | | | | | |
| 3 | Mlin | | | | | |
| 4 | Mješalica | | | | | |
| 5 | Centrifugalni ekstraktor | | | | | |
| 6 | Separator | | | | | |
| Poz. | Naziv dijela | Kom. | Crtež broj | Materijal | Dimenzije | Masa |
| | Projektirao | Ime i prezime | Potpis | | | |
| | Razradio | Nikola Rajčić | | | | |
| | Crtao | Nikola Rajčić | | | | |
| | Pregledao | prof. dr. sc. Željko Šitum | | | | |
| ISO-tolerancije | Objekt: | Objekt broj: | | | | |
| | Napomena: | R. N. broj: | | | | |
| | Materijal: | Masa: | Kopija | | | |
| | Mjerilo: | Naziv: Proizvodni pogon za preradu maslina | | Poz: | Format: | |
| | 1:10 | Broj crteža: | | List: | Format: | |
| | | | | Listova: | Format: | |

