全国职业院校技能大赛

竞赛任务书 赛题五

赛项名称： 工业网络智能控制与维护

英文名称：Intelligent Control and Maintenance

of Industrial Networks

赛项组别： 高等职业教育（学生赛）

赛项编号： GZ016

**2023年全国职业院校技能大赛高职组**

**“工业网络智能控制与维护”赛项（学生赛）**

**赛题五**

**选手须知：**

1.任务书共 12 页，如出现任务书缺页、字迹不清等问题，请及时向裁判申请更换任务书。

2.参赛队应在 6 小时内完成任务书规定内容。

3.竞赛过程配有两台编程计算机，参考资料（使用手册、使用说明书、IO变量表）以.pdf 格式放置在“E:\参考资料”文件夹下。

4.选手在竞赛过程中创建的程序文件必须存储到“D:\赛位号”文件夹下，未存储到指定位置的运行记录或程序文件均不予给分。

5.选手提交的试卷不得出现学校、姓名等与身份有关的信息，否则成绩无效。

6.每一个任务的初始状态和具体测试要求根据评判要求在开赛时、任务评分前或任务评分时给定。

7.在完成任务过程中，请及时保存程序及数据。

**竞赛场次：第 场 赛位号：第 号**

基于工业网络控制的工件自动装配生产线

**一、平台概述**

本比赛项目需通过物理平台达成考察目标，平台为一条简易工业网络零部件装配检测生产线。整个生产线系统由四部分构成：工业控制网络、现场工作站、控制系统单元和感知执行单元，每个部分均配有通信系统接口，组网实现整个生产线的互联互通。现场感知执行单元配有人机交互模块（触摸屏），并应配有无线通信接口（如WIFI、FRID）或生物信息识别功能，可实现身份验证，保证系统安全和产品信息溯源。生产线软件系统包括用于生产线设计的工业网络控制架构设计系统、工业网络仿真软件和生产管理（MES）系统。控制系统单元集成包括PLC、变频器、伺服控制器、中间继电器等电气部件；感知执行单元包括各种传感器、执行部件、现场触摸控制屏、显示屏和物料仓等，集成于一个平台上，用于模仿生产制造车间现实环境。各类传感器用于感知监测物理量的状态，为系统决策与执行提供信息；各执行部件执行系统的控制命令，完成既定的动作。送料B中的工件内部植入FRID芯片，便于产品质量溯源，送料A、B模块均采用气缸推送方式，外观缺陷检测采用视觉检测，成品搬移采用三轴线性运动抓取机构。该系统能够完成送料、装配、尺寸（高度）检测和分拣、外观（视觉颜色、缺陷）检测分拣、FRID产品信息录入、合格成品搬移入库等功能。整个生产过程在生产管理（MES）系统监控下自动完成。

**二、任务要求**

根据任务书功能要求进行系统方案设计，完成后填写设备选型设计表。

总体任务是设计并利用现场提供设备组网完成一个远程网络控制下的两个工件自动组装生产线，两个工件分别是外料和内料，内料植入FRID芯片记录产品信息。分项任务如下：

（1）采用工业网络控制架构设计软件进行设计能完成所要求功能的系统；

（2）采用工业网络控制仿真软件调试仿真设计的系统；

（3）采用现场各模块组网、编程，实现要求的功能；

（4）编写《竞赛总结》，保存到“D:\赛位号”。

具体要求如下：

通过启动现场触摸控制器，自动录入操作者信息，系统自检、待机；

根据生产任务，通过MES系统下达生产指令，启动系统运行；

送料模块A将外料送到传送带上，通过传送带送到装配位置，输送带停止；

送料B将内料送出，并与外料组装；

组装件由输送带送至尺寸检测位置进行高度测量，并根据高度尺寸是否合格进行分拣；

高度合格组件送至外观检测位置进行外观缺陷检测，根据外观检测结果分拣外观合格组件；

外观和高度尺寸都合格的合格产品，由传送带送至待搬移位置；

录入装配好的组件FRID产品信息；

成品依次摆放的指定位置，搬移过程中，搬移机构的水平两轴按X先Y后次序，将产品按ABCDE顺序位置摆放；

生产信息能够显示于大屏之上。

**三、竞赛内容**

**模块一：工业网络智能控制与维护系统工业网络设计**

**任务1：系统方案设计**

（1）根据任务需求设计系统方案，填写设计方案要素表，包括主要元件的选型、功能描述和位置布局，完成后填写设备选型设计表。

表1 系统元器件选型设计表

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **设备名称** | **选用型号** | **功能描述** | **位置布局** |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |

**（2）根据系统方案进行网络拓扑图绘制**

**①**采用工业网络控制设计软件进行绘制，包括根据设计方案中确定的设备进行选型、组网，完成虚拟系统的搭建。

②使用网络拓扑图设计软件设计整个网络架构拓扑图，完成智能生产系统的边缘层，包括设备层、控制层、数据接入层），应用层、网络层的绘制。同时，在网络拓扑图中标注各设备之间所采用的工业网络通讯总线，不同工业网络通讯总线采用不同颜色线条标注。并将绘制的文件保存。

**（3）**根据系统网络结构，对远程服务器，工作站运维计算机，数据管理网络中主控PLC、触摸屏，生产线PLC、伺服驱动器、扫码器和搬移机械装置等网络设备IP地址进行规划和分配。

表2 系统IP地址分配表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **序号** | **设备名称** | **IP地址** |
| 1 |  |  |
| 2 |  |  |
| 3 |  |  |
| 4 |  |  |
| 5 |  |  |
| 6 |  |  |
| 7 |  |  |
| 8 |  |  |
| 9 |  |  |
| 10 |  |  |

**任务2：网络控制虚拟系统仿真设计与调试**

（1）虚拟系统仿真设计采用虚拟仿真编程软件，并对各个模块进行编程，其中包括根据功能进行对象、信号定义，并将信号映射到PLC中；编写PLC程序将信号映射到仿真软件中，完成相关设备的自动运行；编写PLC和HMI程序，实现在HMI中下发数据到PLC，实现相关设备模拟自动运行，等等。同时还要求：

①打开设备模型库，调用与实物机构相同的设备模型；

②将调用的设备设置在安装位置，与设计方案中布局图安装位置相同；

③设置各设备仿真模型的属性，并进行输入输出IO点关联，虚拟关联应对应实际PLC等设备的输入输出连接点。

（2）虚拟系统仿真调试在虚拟仿真编程开发环境中完成，要求：

①设置虚拟仿真编程开发环境的可编程控制器模拟软件PLCSIM通讯参数；

②通过通信参数设置控制相关设备，实现设备模型动作完成，虚拟设备模型动作应与实际设备的动作一致；

③控制虚拟部件模型运动到指定位置，虚拟传感器模型能够正确检测并输出信号给可编程控制器模拟软件；

④在仿真系统中，按照工艺流程，将各部件进行联机运行。

**任务3： 物理系统的安装、组网和调试**

（1）设备安装

根据设计方案和仿真结果进行部件或设备选型，如根据检测物理量选择相应传感器；根据要求的气动上料要求，选择合适的气动执行设备；根据皮带传输功能要求，选择相应的电机；根据任务书中的要求视觉检测，选择满足需求的视觉检测设备，等等，并将这些设备安装固定，要求符合相关电气施工规范的国家和行业标准。

（2）系统组网

将相关设备采用对应的通信接口和线缆进行连接，完成系统组网，如电量计量表采用RS485通信接口进行连接；PLC与信息采集单元模拟量输出端、数字输出端、气动部件、电机部件之间，制作相应的连接线缆进行组网；同时，完成ProfiBus、ProfiNet总线的通讯电路连接。安装过程中，元部件、设备安装，线缆表示和固定、线段压线等均符合工业电气相关电气施工规范的国家和行业标准。

**（3）**根据任务书要求和设计中的要求，需要完成相关网络系统参数设定，并填写相应参数，使系统能进行网络通讯测试，要求：

①智能电量采集表、变频器采用RS-485总线与PLC连接，使用Modbus协议通信（RTU），并填写“RS485通讯参数设定表”表格；使用“USB转RS485”将感知设备总线连接至计算机USB口。根据“通讯参数设定表”，使用串口调试工具检测设备的连通完好性，并保存测试结果。

②PLC之间通信可采用ProfiNet智能输入输出方式，根据设计中的要求对相关设备设定系统参数，并填写“ProfiNet通讯参数设定表”，使用相关通用性软件（设备厂商提供）将ProfiNet组态界面的“网络视图”界面和“操作模式-智能设备通信”界面保存。

③PLC与远程IO模块1、远程IO模块2、RFID网管控制、伺服驱动等设备部件之间采用ProfiNet的通讯方式，但要实现与远程IO模块2之间通讯，需对ProfiBus划分主站模块和从站模块，并要求对相关设备进行GSD文件添加，并进行设备组态，设置相关属性参数； PLC与视觉系统之间采用TCP/IP的通讯方式，根据任务书要求对相关设备并进行设备组态，设置相关属性参数。

**模块二：工业网络智能控制系统调试与智能运维**

人机交互界面上HMI设有运行和调试选项，调试选项包括各工序选项，如包括送料、皮带传送、尺寸检测与分拣、视觉检测与分拣、FRID信息读入和三轴线性运动直角搬移机构，还包括可视化单元、工业网络和系统联调选项，每一个子选项根据环节设置子项调试项目，如送料工序，包括气缸推料和输送至检测分拣位置，这两个部分均要能够单独手动调试，在每一个环节可设置相关参数。联调应该在各个单元完成后进行联调。

在每项子任务调试前，需要编写PLC和HMI程序（可在仿真程序的基础上修改），通过操作HMI控制自动供料单元、安装单元、检测分拣单元和搬移单元的手动和自动运行。

**任务1：系统调试**

（1）工业网络智能控制系统编程调试

①网络设备上电后，判定各设备指示器是否正常；

②使用网线测试工具进行信号联通性测试；

③通过三层交换机管理界面，将各三层交换机相关端口配置为组环网端口；

④完成各三层交换机环网参数配置，使数据能够在环网中传输。

（2）工业网络智能控制系统手动调试与系统优化

①气缸手动调试。先选择送料模块A或B，当按下推料按钮时，气缸推出，当气缸到位时，指示灯亮；当按下回缩按钮时，气缸回缩，在触摸屏中的相应指示灯亮。

**②**电机手动调试。根据任务书所要求选择传输模块的驱动电机（步进电机驱动或变频器驱动）。在触摸屏中电机运行参数模块中，输入传输电机的传输速度、加速度、减速度参数；当按下输送带手动前进按钮时，输送带正常前进运行；当按下输送带手动后退按钮时，输送带正常后退运行；输送带运行同时，通过速度传感器检测输送带运行速度，并实施显示在触摸屏中。

③分拣装置手动调试。当按下分拣阻挡按钮时，当阻挡到位时，触摸屏中对应该阻挡的指示灯亮；当按下分拣放行按钮时，当放行到位时，在触摸屏中该放行到位指示灯亮。

④选择单机调试模式，进入手动调试界面，选择装配模块调试。调试过程与①类似。

**⑤**选择单机调试模式，选择高度检测模块调试。当按下高度检测上升按钮时，动作正常，触摸屏中该上升到位指示灯亮；当按下高度检测下降按钮时，下降动作正常。分别将装配合格组件和装配不合格组件手动放置在该模块检测工位。设定测量次数（如10次），将测量平均值参数在触摸屏中进行设置，允许测量误差参数在触摸屏中设置为±2mm或其他，用于判定材料合格与否。

**⑥**选择单机调试模式，选择RFID检测模块调试。将带有电子标签的内料手动放置在该检测工位，当设置为读取模式时，按下RFID读取按钮时，触摸屏中输出该电子标签载码体的信息；当设置为写入模式时，按下RFID写入按钮时，系统将触摸屏中设置的信息写入到该电子标签载码体中。

**⑦**在调试状态下，选择视觉检测与分拣选项的检测模式，当按下“视觉检测”按钮时，产品合格绿灯亮，产品不合格红灯亮。

**⑧**在调试状态下，选择产品搬移选项的取货模式，按下设置的“取货”按钮，机械搬移系统完成将货物“拾起”动作；当选择“仓储”模式，按下设置的“仓储”按钮，机械搬移系统可以实现将“拾起”的产品送到指定的仓储位置。搬移过程中，搬移过程中，搬移机构的水平两轴按X先Y后次序，将产品按ABCDE顺序位置摆放。

**⑨**在调试状态下，选择“系统联调”选项，操作员使用FRID卡或其生物信息（指纹、人脸识别）进行人机交互时，系统自检待机状态；操作人员通过触摸屏在MES中下达生产任务时，系统进入自动组装生产循环运行状态。首先，送料模块A将外料送到传送带上气缸回缩，传送带将外料送到装配位置，送料模块A将外料送到传送带上气缸回缩，并进行高度检测与分拣、视觉检测与分拣、FRID产品信息录入等，然后将合格产品送到九宫格仓储的指定位置。搬移过程中，搬移过程中，搬移机构的水平两轴按X先Y后次序，将产品按ABCDE顺序位置摆放。

**⑩**在调试状态下，选择“可视化”选项，系统能够在自动运行情况下，实现整个系统运行状态图和相关数据显示。还可实现能耗和二氧化碳排放显示。

**任务2：故障诊断调试模拟故障调试**

当在调试状态下，选择 “故障模拟”时，系统能够在可视化系统上显示“故障”。故障现象包括总电源故障、光电位置传感器失灵、推料气缸卡死、输送带电机掉电、搬移装置三轴电机人一个出现掉电，等等，在正常运行开始几个组装周期后，系统随机产生其中一个故障，系统停止运行，并进行声光报警，通知运维人员故障排除。

**任务3：撰写《竞赛总结》。保存到“D:\赛位号”。**

**综合任务：职业素养**

考查选手操作过程中的安全规范；设施设备、工具仪器使用情况；卫生清洁情况；穿戴规范；工作纪律，文明礼貌等。由现场裁判进行过程记录、现场评分、选手确认。

在任务施工过程中正确选择设备，安全可靠的使用工具，设备安装稳固、部件均匀排布、行列对齐、间距相等、整齐美观；布线合理、所有线都装入线槽。施工完成后需对地板卫生进行打扫、对桌面进行整理、对工具设备进行还原。