

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	ข
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	ค
กิตติกรรมประกาศ	ง
สารบัญตาราง	ช
สารบัญรูป	ซ
บทที่ 1. บทนำ	1
1.1 สถานที่เก็บรวบรวมข้อมูล	1
1.2 ความสำคัญและที่มาของการวิจัย	1
1.3 วัตถุประสงค์ของโครงการวิจัย	2
1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ	2
1.5 ขอบเขตการวิจัย	2
1.6 ขั้นตอนการดำเนินงานวิจัย	2
1.7 แผนการดำเนินงานตลอดโครงการ	3
1.8 รายละเอียดงบประมาณโครงการ	3
บทที่ 2. หลักการและทฤษฎี	4
2.1 ความรู้ทั่วไปเกี่ยวกับโปรแกรมเมเบิลคอนโทรลเลอร์	4
2.2 โครงสร้างของ PLC	4
2.3 ลักษณะเฉพาะของ PLC	9
2.4 การใช้ PLC ในกระบวนการผลิต	10
2.5 ข้อดีของการสร้างระบบควบคุมด้วย PLC	11
2.6 การแบ่งขนาดของ PLC	13
2.7 รายละเอียดและคุณสมบัติของ PLC Toshiba รุ่น T1	15
2.8 เครื่องมือสำหรับการป้อนโปรแกรมและข้อมูล	23
2.9 ภาษาที่ใช้ในการป้อนโปรแกรม PLC	26
2.10 คำสั่งสำหรับเขียนแลดเดอร์แบบพื้นฐานจำนวน 17 คำสั่ง	29
2.11 รายละเอียดของคำสั่งแลดเดอร์แบบพื้นฐานที่ใช้งานในโครงการ	31

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
2.12 ประเภทของเซนเซอร์แบบอิเล็กทรอนิกส์ที่สามารถเชื่อมต่อเข้ากับอินพุทของ PLC ได้	39
บทที่ 3. วิธีการดำเนินงานวิจัย	44
3.1 ศึกษาเครื่อง Programmable Logic Control รุ่น T1 ของ Toshiba	44
3.2 ศึกษาหน้าที่การทำงานของอุปกรณ์ส่วนที่เป็น Input-Output ของ PLC	44
3.3 ศึกษาภาษาแลดเดอร์ไคอะแกรมและซอฟต์แวร์ T-Series Program Development System (T-PDS)	44
3.4 ออกแบบระบบการผลิตเครื่องดื่ม	45
3.5 เขียน Timing Diagram	45
3.6 ออกแบบแลดเดอร์ไคอะแกรม	45
3.7 สร้างบอร์ดแสดงสถานะการทำงานของโปรแกรมที่ได้ออกแบบขึ้น	45
3.8 สรุปผลและข้อเสนอแนะ	45
บทที่ 4. ผลการวิจัย	46
4.1 ระบบการผลิตที่จำลองขึ้น	46
4.2 ออกแบบ Ladder Diagram	53
4.3 จัดทำบอร์ดแสดงผลการทำงาน	54
บทที่ 5. สรุปและข้อเสนอแนะ	60
บรรณานุกรม	62
ภาคผนวก Ladder Diagram ที่ออกแบบขึ้น	63
ประวัติผู้เขียน	67

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
1.1 แผนการดำเนินงานตลอดโครงการ	3
2.1 แสดงการใช้ PLC ในอุตสาหกรรมประเภทต่างๆ	11
2.2 เปรียบเทียบคุณสมบัติของระบบควบคุมแบบรีเลย์และ ระบบควบคุมแบบ PLC	13
2.3 แสดงจำนวนอินพุต/เอาท์พุต (I/O) ของ PLC รุ่น T1	14
2.4 แสดงสถานะของหลอด LED เมื่อ PLC ทำงานเฉพาะรุ่น T1-40	16
2.5 แสดงสวิทช์ควบคุมโหมดการทำงาน (เฉพาะรุ่น T1)	16
2.6 คุณสมบัติของ PLC รุ่น T1	17
2.7 คุณสมบัติภาคอินพุต (รุ่น T1-40)	19
2.8 คุณสมบัติของภาคเอาท์พุต (รุ่น T1-40)	20
2.9 แสดงความหมายของสัญลักษณ์ในแลคเคอร์ไดอะแกรม	27
2.10 แสดงคำสั่งสำหรับเขียนแลคเคอร์แบบพื้นฐาน	29
2.11 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง NO	31
2.12 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง NC	32
2.13 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง Coil	33
2.14 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง Ton	34
2.15 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง TOF	35
2.16 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง SS	36
2.17 แสดงสถานะการทำงานของคำสั่ง CNT	37

สารบัญรูป

ภาพที่	หน้า
2.1 ตัวอย่างอุปกรณ์ที่ใช้เป็นสัญญาณอินพุท	8
2.2 ตัวอย่างอุปกรณ์ที่เป็นส่วนของเอาต์พุตเช่น มอเตอร์ หลอดไฟ รีเลย์ เป็นต้น	8
2.3 รูปร่างลักษณะและส่วนประกอบของ PLC รุ่น T1-40	15
2.4 ลักษณะค้ำหลังของฝาปิดช่องเสียบเครื่อง โปรแกรม	15
2.5 หลอด LED แสดงสถานะการทำงานของ PLC (T1-40)	16
2.6 การต่อสายสัญญาณอินพุทแบบ DC	22
2.7 การต่อสายสัญญาณเอาต์พุท	23
2.8 เครื่องป้อน โปรแกรมแบบมือถือ HP-911	25
2.9 แสดงวงจรรีเลย์ไฟฟ้ากับแลคเคอร์โคอะแกรม	27
2.10 แสดงตัวอย่างของแลคเคอร์โคอะแกรม	28
2.11 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่า Coil Y022 จะเปิดก็ต่อเมื่ออุปกรณ์ X000 และ R001 อยู่ในสถานะเปิด	32
2.12 Timing diagram ของ โปรแกรมตัวอย่างในรูป 2.11	32
2.13 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่า Coil Y022 จะเปิดเมื่ออุปกรณ์ X000 และ R001 อยู่ในตำแหน่งปิด	32
2.14 Timing diagram ของ โปรแกรมตัวอย่างในรูปที่ 2.13	33
2.15 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่า Coil Y025 จะมีสถานะเปิดก็ต่อเมื่ออุปกรณ์ X000 มีสถานะเปิด	33
2.16 Timing Diagram ของ โปรแกรมตัวอย่างในรูป 2.15	33
2.17 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่าเมื่อ X000 มีสถานะเปิดไปแล้ว 2 วินาที y021 จึงจะมีสถานะเปิด	34
2.18 Timing Diagram ของ โปรแกรมตัวอย่างในรูป 2.17	34
2.19 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่าเมื่อ X000 เปลี่ยนสถานะเป็นปิดไปแล้ว 1 วินาที Y021 จึงเปลี่ยนสถานะเป็น ปิด	35
2.20 Timing Diagram ของ โปรแกรมตัวอย่างในรูป 2.19	35
2.21 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่าเมื่อ x000 มีสถานะเปิดแล้ว Y0021 จะมีสถานะเปิดในช่วงเวลา 1 วินาทีและจะกลับสถานะเป็น Off โดยอัตโนมัติ	36

สารบัญรูป (ต่อ)

ภาพที่	หน้า
2.22 Timing Diagram ของโปรแกรมตัวอย่างในรูป 2.21	37
2.23 ตัวอย่างโปรแกรมแสดงว่า Y0021 จะมีสถานะเปิดก็ต่อเมื่อ X0002 มีสถานะเปิดและ X0001 มีสถานะเปลี่ยนจากปิดเป็นเปิด 5 ครั้ง	38
2.24 Timing Diagram ของโปรแกรมตัวอย่างในรูปที่ 2.23	38
2.25 ตัวอย่างโปรแกรม End ซึ่งต้องใส่ไว้บรรทัดสุดท้ายของโปรแกรมเสมอ	38
2.26 แสดงการตรวจจับวัตถุของ Thru-beam sensor	39
2.27 แสดงการตรวจจับวัตถุของ Diffuse-reflective beam sensor	40
2.28 แสดงการตรวจจับวัตถุของ Retro-reflective beam sensor	40
2.29 ตัวอย่างของพรีอ็อกซิมิคัสวิตช์	42
2.30 ตัวอย่างของสวิตช์ความดัน	43
2.31 ตัวอย่างของสวิตช์การไหล	43
4.1 แสดงกระบวนการผลิตเครื่องคั้มที่ได้ ออกแบบขึ้น	46
4.2 แสดงการผสมของเหลวในถังผสม	47
4.3 Timing Diagram ของการผสมเครื่องคั้มในถังผสม	48
4.4 แสดงขั้นตอนการกรอกเครื่องคั้มลงขวด	49
4.5 แสดงขั้นตอนการบรรจุขวดลงกล่อง	50
4.6 Timing Diagram ของขั้นตอนการกรอกเครื่องคั้มลงขวดและการบรรจุลงกล่อง	52
4.7 บอร์ดแสดงผลการทำงานของระบบการผลิตทั้งหมด	54
4.8 บอร์ดแสดงผลการทำงานส่วนของการต่อ Input และ Output	55
4.9 บอร์ดแสดงผลการทำงาน (ส่วนการผสมเครื่องคั้มในถังผสม)	56
4.10 บอร์ดแสดงผลการทำงาน (ส่วนของการกรอกเครื่องคั้มลงขวด)	57
4.11 บอร์ดแสดงผลการทำงาน (ส่วนของการบรรจุขวดลงกล่อง)	58
4.12 Power Supply ขนาด 24VDC 15A	59