



Instituto Superior de Engenharia

Politécnico de Coimbra

DEPARTAMENTO DE ENGENHARIA
ELETROTÉCNICA

Automatização de um Sistema de Mistura

Relatório de Estágio para a obtenção do grau de Mestre em
Engenharia Eletrotécnica

Especialização em Automação e Comunicações em Sistemas
Industriais

Autor

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

Orientador

Doutor Inácio de Sousa Adelino da Fonseca

Professor do Departamento DEE

Instituto Superior de Engenharia de Coimbra

Supervisor na empresa

Engenheiro Luís Fernandes

Tecnocon, S.A.

Coimbra, março, 2024



INSTITUTO POLITÉCNICO
DE COIMBRA

INSTITUTO SUPERIOR
DE ENGENHARIA
DE COIMBRA

RESUMO

O presente relatório documenta o resultado do trabalho desenvolvido durante o estágio curricular realizado na empresa Tecnocon, S.A. no âmbito do Mestrado em Engenharia Eletrotécnica do ISEC.

Durante o estágio, o autor teve a oportunidade de aplicar e aprofundar os seus conhecimentos em automação industrial, particularmente na concepção, configuração e otimização de aplicações de consolas HMI através do WinCC. A experiência incluiu a colaboração em projetos inovadores, nos quais o autor foi responsável por projetar *interfaces* intuitivos e eficientes que facilitaram a supervisão e o controle de processos industriais complexos. O presente relatório ilustra o caso de um sistema de mistura.

O autor trabalhou ativamente na integração de sistemas de automação, utilizando consolas HMI para proporcionar aos operadores uma visão abrangente e precisa do status do processo. Ao colaborar com equipas multidisciplinares, foi possível desenvolver soluções adaptadas às necessidades específicas de cada ambiente industrial, garantindo a eficiência operacional e a segurança do processo.

Além disso, a busca contínua por conhecimento levou a explorar tecnologias emergentes, como a integração de sistemas baseados em Wonderware e a implementação de abordagens inovadoras para melhorar a eficácia das *interfaces* HMI e desenvolvimento de soluções avançadas que impulsionaram o produto.

Em termos de tecnologias foi programado um autómato da marca Siemens S7-1200 usando o TIA Portal V16, consolas Siemens para implementar a interação com o operador, usando o WinCC, e finalmente o software Wonderware para desenvolver aplicações de SCADA.

Em resumo, o estágio de mestrado proporcionou um ambiente propício para aprofundar os conhecimentos e competências na área de automação, bem como para colaborar com os profissionais da empresa.

Palavras-chave: Automação, Consolas HMI, WinCC, Wonderware, Tia Portal.

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

ABSTRACT

This report documents the results of the work carried out during the internship at Tecnomcom, S.A. as part of ISEC's Master's Degree in Electrical Engineering.

During the internship, the author had the opportunity to apply and deepen his knowledge of industrial automation, particularly in the design, configuration and optimization of HMI console applications using WinCC. The experience included collaboration on innovative projects in which the author was responsible for designing intuitive and efficient interfaces that facilitated the supervision and control of complex industrial processes. This report illustrates the case of a mixing system.

The author has worked actively on the integration of automation systems, using HMI consoles to provide operators with a comprehensive and accurate view of the process status. By collaborating with multidisciplinary teams, it was possible to develop solutions adapted to the specific needs of each industrial environment, guaranteeing operational efficiency and process safety.

In addition, the continuous search for knowledge led to the exploration of emerging technologies, such as the integration of Wonderware-based systems and the implementation of innovative approaches to improve the effectiveness of HMI interfaces and the development of advanced solutions that drove the product forward.

In terms of technology, a Siemens S7-1200 PLC was programmed using TIA Portal V16, Siemens consoles to implement operator interaction using WinCC, and finally Wonderware software to develop SCADA applications.

In summary, the master's internship provided an environment conducive to deepening my knowledge and skills in the field of automation, as well as collaborating with the company's professionals.

Keywords: Automation, HMI, WinCC, Wonderware, Tia Portal.

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

EPÍGRAFE

O começo de todas as ciências é o espanto de as coisas serem o que são.
Aristóteles

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

AGRADECIMENTOS

Todo o trajeto percorrido não depende apenas do esforço e empenho de quem o faz mas também de quem apoia, crítica e incentiva. Quero, por isso, expressar a minha gratidão e reconhecimento:

Em primeiro lugar ao Professor Doutor Inácio Fonseca, meu orientador, pela competência, pelos conhecimentos transmitidos, pelas reflexões partilhadas, pelo apoio, disponibilidade, estímulo, crítica e cordialidade com que sempre me recebeu, sem os quais a concretização deste trabalho não seria possível.

Quero agradecer também ao meu supervisor na Tecnocon, Eng.º Luís Fernandes e aos meus colegas do departamento de programação por todos os conhecimentos transmitidos, disponibilidade e orientação dada que foram imprescindíveis para o sucesso deste estágio.

Aos meus pais pelo facto de estarem sempre presentes ao longo do meu percurso académico e pelo apoio que me dão.

E por fim, agradecer a todos os colegas que tive o privilégio de conhecer no meu percurso académico, pela paciência, cumplicidade, disponibilidade e motivação.

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

ÍNDICE

Resumo	i
Abstract	iii
Epígrafe	v
Agradecimentos	vii
Índice	ix
Índice de figuras	xi
Lista de abreviaturas	xiii
Lista de siglas e acrónimos	xv
Lista de símbolos	xvii
1 Introdução	1
1.1 Enquadramento	1
1.2 Objetivos	2
1.3 Empresa de Acolhimento	2
1.3.1 Caracterização	2
1.3.2 Localização do estágio	2
1.4 Estrutura do relatório	3
2 Estado da Arte e conceitos	5
2.1 História	5
2.2 Linguagens de programação	6
2.2.1 Ladder Logic	6
2.2.2 Instruction List	7
2.2.3 Structured Text	7
2.2.4 Function Block Diagram	7
2.2.5 Sequential Function Chart	7
2.3 Revisão do estado atual para HMI e SCADA	7

2.4	Conclusão	8
3	Tecnologias Utilizadas	9
3.1	Controladores Lógicos Programáveis	9
3.1.1	Arquitetura	10
3.1.2	Norma IEC 61131-3	13
3.2	Totally Integrated Automation Portal	14
3.3	WinCC	15
3.4	Wonderware System Platform	16
3.5	Wonderware Historian	17
3.6	Wonderware InTouch HMI	19
3.7	Microsoft SQL Server Management Studio	20
3.8	Conclusão	21
4	Projeto desenvolvido	23
4.1	Sistema de Mistura	23
4.1.1	Tia Portal	24
4.1.2	Interface Homem-Máquina/SCADA	33
4.1.3	Wonderware	44
4.1.4	Conclusão	58
5	Conclusões	59
	Referências bibliográficas	61
	Anexos	63
	Anexo A - Código de leitura de um ficheiro .CSV	65
	Anexo B - Código de escrita para um ficheiro .CSV	81
	Anexo C - Código para criação de tabelas para registos no SQL	83
	Anexo D - Código para escrita de registos no SQL	85

ÍNDICE DE FIGURAS

1.1	Vista aérea do parque industrial de Codal, Vale de Cambra e a empresa Tecnocon	3
3.1	PLC S71200 [1]	9
3.2	Estrutura de um autómato	10
4.1	Sistema de mistura	23
4.2	Configuração do PLC	24
4.3	Ligação virtual entre HMI e o PLC	24
4.4	Endereço IP PLC	25
4.5	Endereço IP HMI	25
4.6	Desenvolvimento no PLC Siemens. (a) Área PLC; (b) Área HMI	26
4.7	Tags PLC	26
4.8	Tags HMI	27
4.9	Atributos de uma válvula	27
4.10	Atributos de um motor	28
4.11	Atributos para um controlador PID	29
4.12	Atributos de uma carta analógica	30
4.13	Fluxograma	32
4.14	Organograma HMI	33
4.15	Ecrã Principal HMI, WinCC	34
4.16	Ecrã Principal Scada, Wonderware	34
4.17	Receitas HMI, WinCC	35
4.18	Receitas Scada, Wonderware	36
4.19	Painel de controlo HMI, WinCC	37
4.20	Painel de controlo SCADA, Wonderware	37
4.21	Parâmetros HMI, WinCC	38
4.22	Parâmetros SCADA, Wonderware	39
4.23	Registos HMI, WinCC	40
4.24	Registos SCADA, Wonderware	40
4.25	Histórico de Alarmes HMI, WinCC	41
4.26	Histórico de Alarmes SCADA, Wonderware	42
4.27	Monitorização de variáveis HMI, WinCC	43
4.28	Monitorização de variáveis SCADA, Wonderware	43
4.29	Aplicação de comunicação Nettoplcsim	44

4.30 Criação da galáxia	45
4.31 Driver de comunicação	45
4.32 Tópico usado para a comunicação	46
4.33 ArchestrA IDE [2]	46
4.34 Template toolbox	47
4.35 Graphic toolbox	47
4.36 Model	48
4.37 Deployment	48
4.38 Derivation	49
4.39 AppEngine	50
4.40 Diobjectpath	50
4.41 Criação do protocolo DDESuiteLink	51
4.42 Configuração do protocolo DDESuiteLink	51
4.43 Tópico de comunicação	52
4.44 Parâmetros de uma válvula	52
4.45 Atributos Gerais	53
4.46 Script correspondente a uma válvula	53
4.47 Objectviewer	54
4.48 Comunicação das variáveis com o PLC	55
4.49 LogViewer	55
4.50 Visualização dos registos de receitas no SQL	56
4.51 Visualização dos registos de alarmes no SQL	57
4.52 Configuração Alarm Query	57

LISTA DE ABREVIATURAS

EEPROM	Electrically Erasable Programmable Read Only Memory
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory
IEEE	<i>Institute of Electrical and Electronics Engineers</i>
ISEC	Instituto Superior de Engenharia de Coimbra
RAM	Random Access Memory
SCADA	Supervisory Control and Data Acquisition
UI	User Interface

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

LISTA DE SIGLAS E ACRÓNIMOS

CPU	Central Processing Unit
FBD	Function Block Diagram
HMI	Human Machine Interface
IEC	<i>International Electrotechnical Commission</i>
IL	Instruction List
LD	Ladder Diagram
PID	Proporcional, Integral, Derivativo
PLC	Programmable Logic Controller
SFC	Sequential Function Chart
ST	Structured Text

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

LISTA DE SÍMBOLOS

kN	Quilonewton
ε_{ax}	Extensão axial (%)

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

1 INTRODUÇÃO

O presente documento surge com o objetivo de apresentar o trabalho desenvolvido durante o estágio, a fim da obtenção do grau de Mestre em Engenharia Eletrotécnica com especialização em Automação e Comunicações em Sistemas Industriais.

1.1 Enquadramento

A automação industrial representa uma revolução na forma como as indústrias operam e produzem bens e serviços. Essa transformação é impulsionada por avanços tecnológicos, como a robótica, a inteligência artificial, a Internet das coisas (IoT) e sistemas de controle sofisticados. Essas tecnologias combinadas têm o poder de otimizar processos, melhorar a eficiência e qualidade, aumentar a segurança e reduzir custos na produção industrial. Visa substituir ou aprimorar tarefas repetitivas, perigosas e monótonas que, antes, eram desempenhadas por trabalhadores, por meio da aplicação de máquinas e sistemas inteligentes. Ela abrange diversas áreas, desde manufatura e montagem de produtos até controle de processos químicos e industriais, logística, embalagem, entre outras atividades.

O uso de sensores e sistemas de controle avançados permite que as máquinas reajam em tempo real às mudanças nas condições de operação, otimizando a produção e minimizando desperdícios. Além disso, a integração de sistemas e a coleta de dados em tempo real permitem uma visão holística do processo produtivo, possibilitando tomadas de decisão mais informadas e estratégicas.

Com a automação industrial, é possível aumentar a produtividade, reduzindo o tempo de produção e melhorando a qualidade dos produtos, resultando em ganhos competitivos significativos para as empresas. Além disso, a automação contribui para a segurança dos trabalhadores, pois tarefas perigosas podem ser delegadas a máquinas, minimizando os riscos de acidentes de trabalho.

No entanto, esta área também traz desafios, como a necessidade de treino adequado para os operadores de sistemas automatizados, adaptação dos processos produtivos existentes para acomodar a nova tecnologia e questões relacionadas com a privacidade e segurança de dados.

Nesta era de transformação digital e inovação contínua, a automação industrial é uma das principais alavancas para impulsionar a eficiência e a competitividade das indús-

trias. Aqueles que souberem abraçar esta mudança e integrar as tecnologias de forma inteligente estarão preparados para enfrentar os desafios do futuro e colher os benefícios de uma produção mais eficiente, sustentável e lucrativa.

1.2 Objetivos

O principal objetivo do estágio compreende a realização de um conjunto de tarefas relacionadas com um dos principais serviços prestados pela empresa Tecnocon atualmente, a automação industrial. Assim sendo, o objetivo proposto foi a realização da automatização de um sistema de mistura. A principal tarefa tem o foco na criação de uma solução de programação para autómato com a elaboração de "*Human Machine Interfaces*" e Scada.

1.3 Empresa de Acolhimento

1.3.1 Caracterização

A TECNOCON [3] é uma empresa criada em 1989, onde a competência e a experiência dos seus técnicos, adquirida ao longo dos anos, tem sido um dos fatores de sucesso para um crescimento sustentado. Tem como atividade principal a automação industrial, que inclui o desenvolvimento e produção de soluções para automação e controlo de processos industriais, projeto e montagem de infraestruturas elétricas, assistência técnica e comercialização de componentes industriais.

1.3.2 Localização do estágio

O presente estágio foi realizado nas instalações da TECNOCON¹ a qual se encontra sediada no parque industrial de Vale de Cambra, em Aveiro, sendo a sua localização representada na Figura 1.1.

¹<https://www.tecnocon.pt/?l=en>

Automatização de um Sistema de Mistura



Figura 1.1: Vista aérea do parque industrial de Codal, Vale de Cambra e a empresa Tecnocon

1.4 Estrutura do relatório

O relatório encontra-se organizado em cinco capítulos.

O capítulo um apresenta um enquadramento geral ao tema e os objetivos a alcançar com a sua realização.

O capítulo dois apresenta algumas tecnologias da área de automação nomeadamente as Linguagens de Programação de autómatos.

O capítulo três foca as tecnologias utilizadas, desde o S7-1200 da Siemens, WinCC e o *Wonderware System Platform* [4].

O capítulo quatro documenta o desenvolvimento efetuado para o sistema de mistura.

O capítulo cinco apresenta as conclusões.

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

2 ESTADO DA ARTE E CONCEITOS

O presente capítulo descreve as ferramentas e o estado recente das tecnologias usadas no âmbito da automação industrial.

2.1 História

A ideia de criar sistemas flexíveis capazes de controlar processos, [5] sempre norteou o espírito humano. Foi nos sistemas mecânicos que primeiro se desenvolveu este princípio.

À medida em que se foi conhecendo e desenvolvendo toda a tecnologia dos circuitos elétricos, logo se verificou que facilmente se poderia alterar as características de um circuito de controlo, recorrendo a relés e comutadores. Desta forma, diversas combinações nos comutadores, davam origem a diferentes modos de funcionamento. Era o primeiro indício de "programação".

De acordo com as necessidades de controlo, foram-se desenvolvendo componentes tais como temporizadores, contadores, relés biestáveis e um sem número de outros componentes que iam integrando sistemas cada vez mais complexos.

Ainda hoje podemos admirar em alguns equipamentos "programadores de pinos". Estes programadores muito rudimentares, constavam de uma matriz de condutores que eram intercetados por uma cavilha ou pino que de acordo com a sua posição permitia definir a ativação de determinado circuito.

Em paralelo ao desenvolvimento de circuitos elétricos, apareceram também circuitos pneumáticos. Tal como nos circuitos elétricos, nestes também foram desenvolvidos uma série de elementos que tinham desempenhos idênticos aos componentes elétricos.

A invenção da Unidade Central de Processamento (1938), [6] dá por sua vez origem ao microprocessador. É com base neste componente que em 1969-70 aparecem nos EUA os primeiros autómatos programáveis. Foi a indústria automóvel quem primeiro os utilizou. Na Europa, só dois anos depois é que começam a ser empregues na indústria.

Hoje, já é difícil falar em automatização industrial sem que se tenha de referir o autómato programável.

Contrastando com a tecnologia cablada, o autómato programável tem inúmeras vantagens:

- É muito mais fiável, pois o número de componentes mecânicos e de ligações é mínimo.
- O desenvolvimento do programa pode ser feito em paralelo com a montagem dos equipamentos. O sistema por lógica cablada, só pode ser montado depois do projeto estar completamente concluído.
- As alterações do automatismo só implicam alterações no programa. Na lógica cablada, qualquer alteração implica a alteração da cablagem e dos componentes.
- O espaço ocupado pelo autómato é constante e independente da complexidade da lógica do automatismo.
- Não requer stocks de equipamento de reserva tão elevados como nos sistemas por lógica cablada.

Sobre os sistemas controlados por microprocessador ou microcomputador, o autómato não requer a presença de um perito em informática ou em assembler para programar ou alterar um programa. A linguagem utilizada é standard e pode ser facilmente apreendida por pessoas com uma formação mínima.

Pode classificar-se a utilização dos autómatos programáveis em três classes:

- Controlo de máquinas ou automatismos simples e individualizados.
- Controlo e sincronização de diversas máquinas ou automatismos de uma linha de fabrico ou de um sistema complexo.
- Supervisão e controlo de uma unidade fabrico ou de um conjunto de sub-sistemas que podem eles mesmos serem também controlados por autómatos.

2.2 Linguagens de programação

Em termos de linguagens de programação a norma [IEC 61131-3 \[7\]](#) descreve a sintaxe das várias linguagens que se apresentam nas sub-seções seguintes. Este tema será aprofundado no [Capítulo 3](#).

2.2.1 Ladder Logic

O Ladder [\[7\]](#) é a linguagem de programação mais tradicional e amplamente utilizada em *Programmable Logic Controllers* (PLCs). Esta linguagem assemelha-se a um diagrama de circuitos elétricos em forma de "escada", com contatos, bobinas e relés representados por símbolos gráficos. É especialmente adequada para aplicações que envolvem lógica booleana, como portas lógicas e temporizadores.

2.2.2 Instruction List

A linguagem de programação IL [7] é baseada em texto e utiliza uma lista de instruções mnemônicas para descrever as operações do PLC. É uma linguagem mais próxima da linguagem de baixo nível, o que permite maior controle sobre os detalhes do hardware do PLC.

2.2.3 Structured Text

O ST [7] é uma linguagem de programação que se assemelha a linguagens de programação de alto nível, como C ou Pascal. Permite a escrita de algoritmos complexos e é mais adequada para aplicações que requerem cálculos e manipulação de dados.

2.2.4 Function Block Diagram

A linguagem FBD [7] é baseada em blocos de funções interconectados, cada um representando uma função específica. É uma abordagem gráfica que permite criar diagramas mais complexos e modulares.

2.2.5 Sequential Function Chart

O SFC [7] é uma linguagem que permite descrever o comportamento do PLC em termos de estados e transições entre esses estados. É particularmente útil para sistemas que envolvem sequências de operações ou máquinas com ciclos predefinidos.

2.3 Revisão do estado atual para HMI e SCADA

Na área da automação, existem diversas ferramentas interessantes para o desenvolvimento de aplicações *Human Machine Interface*. Destacam-se as seguintes:

- WinCC (Siemens) [8]: é uma das ferramentas usada neste trabalho, que permite desenvolver aplicações para consolas da Siemens e ainda, desenvolver aplicações SCADA (software executado num desktop). Esta aplicação permite o desenvolvimento do UI através da introdução dos elementos gráficos, permite a apresentação de dados recolhidos nos equipamentos, entre outras funcionalidades que sejam programadas.
- Wonderware [4]: O Wonderware fornece uma variedade de soluções de software para automação industrial, incluindo HMI/SCADA, nomeadamente o InTouch.
- InTouch [9]: é um software HMI/SCADA que permite o desenvolvimento de aplicações de visualização de processo, controle e monitorização.

- [Citect SCADA \[10\]](#): Citect SCADA é uma solução da Schneider Electric que permite o desenvolvimento de aplicações de visualização de processo, controle e monitorização.
- [VTScada \[11\]](#): é um software de supervisão que fornece uma solução HMI/SCADA sendo versátil e personalizável.
- [FactoryTalk View \[12\]](#): O Factory Talk (Rockwell Automation) é um produto competidor do Wonderware, pois fornece várias ferramentas similares, sendo uma delas o FactoryTalk View. Este software permite o desenvolvimento de aplicações de SCADA.

2.4 Conclusão

Neste capítulo apresentou-se de forma sucinta algumas das tecnologias de desenvolvimento SCADA, os tipos de linguagens de programação de autómatos e um resumo histórico.

3 TECNOLOGIAS UTILIZADAS

No presente capítulo irão ser apresentadas as tecnologias utilizadas durante o trabalho realizado no período do estágio. Essencialmente, o capítulo estará focado em apresentar o Tia Portal, WinCC e as ferramentas do universo Wonderware.

3.1 Controladores Lógicos Programáveis



Figura 3.1: PLC S71200 [1]

A história dos controladores lógicos programáveis (PLCs) remonta ao final da década de 1960, quando na indústria de manufatura surgiu a necessidade de sistemas de controle flexíveis e reprogramáveis, pois os sistemas de controle em fábricas geralmente dependiam da lógica de relés. Esses sistemas eram compostos por relés e circuitos eletromecânicos, que eram difíceis de modificar e propensos a erros e uma reparação que era extremamente cara e demorada. A Figura 3.1 ilustra um PLC da Siemens.

Um PLC é um dispositivo computadorizado especializado usado em automação industrial para controlar e monitorizar máquinas e processos. É um computador digital que é projetado para operar em ambientes industriais agressivos e executar funções de controle em tempo real. O principal objetivo de um PLC é automatizar e agilizar processos industriais, recebendo entradas de sensores ou outros dispositivos, processando-os usando uma lógica programada e gerando saídas para controlar atuadores, motores e

outros equipamentos. Os PLCs são amplamente utilizados em várias indústrias, incluindo manufatura, energia, petróleo e gás, transporte e muito mais.

Praticamente, qualquer linha de produção, máquina ou processo podem ser grandemente melhorados pela utilização de PLCs. Dessa forma, entre os benefícios de se utilizar um PLC, estão a capacidade de reprogramação, alteração de sequências, ampliação de linhas, criação de réplicas de máquinas e processos, tudo isso enquanto podemos recolher e comunicar informações vitais.

3.1.1 Arquitetura

Um autômato programável é constituído basicamente por (Figura 3.2):

- Unidade central de processamento também denominada de CPU;
- Dispositivo de programação;
- Portas de Comunicação;
- Memória de programa e de dados;
- Entradas e saídas (I/O);
- Fonte de alimentação;
- Porta de periféricos.

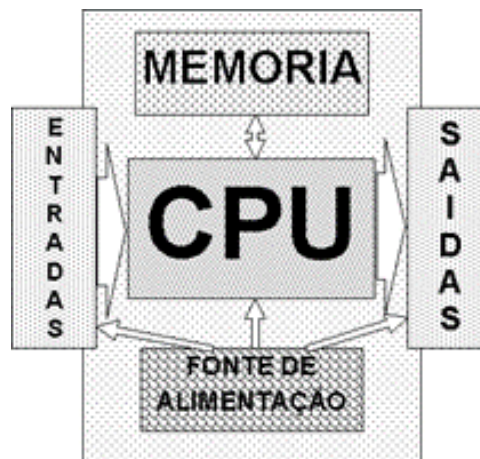


Figura 3.2: Estrutura de um autômato

Os PLC podem apresentar aspectos físicos diferentes, diferentes performances e custos muito díspares. No entanto, os seus elementos constituintes são fundamentalmente os mesmos.

Sendo um equipamento capaz de controlar processos, naturalmente dispõe de dispositivos de aquisição e saída de informações e sendo também um equipamento programável, integra um microprocessador e uma memória para guardar o programa. Para alimentar os circuitos atrás descritos, existirá também uma fonte de alimentação. Para

que possa ser introduzido o programa e para que possa existir um diálogo básico para o exterior, dispõe também da possibilidade de ligar dispositivos de programação.

CPU

Este bloco tem a função de ler os valores lógicos presentes nas entradas, executar as instruções que constituem o programa e transferir para as saídas as ordens provenientes dessas instruções. Tem ainda a seu cargo gerir todos os periféricos e diagnosticar defeitos que possam ocorrer internamente.

Na base de tudo isto, está um ou mais microprocessador que de uma forma sequencial vão executando instruções a velocidades extremamente elevadas.

A sequência descrita no primeiro parágrafo, é continuamente realizada. O tempo gasto para a realizar é designado como tempo de ciclo (ou tempo de scan) e é da ordem dos milisegundos.

O tempo de ciclo depende de muitos factores dos quais se destacam:

- Velocidade de trabalho do microprocessador(s);
- Número de instruções do programa;
- Tipo de instruções usadas no programa;
- Número de periféricos.

O CPU tem ainda circuitos de endereçamento de entradas e saídas, uma memória com o sistema operativo, interfaces para unidades externas, um circuito para a detecção de falhas de alimentação, e outros que interligam os anteriores.

Para sinalizar o estado de funcionamento do CPU, normalmente existem no frontal do mesmo, sinalizadores luminosos (led's).

É comum encontrar as seguintes sinalizações:

- Presença de alimentação (POWER);
- Erro no CPU (ERROR ou FAILURE);
- Execução do programa (RUN);
- Falha da bateria de backup (BATTERY).

Como o CPU é um elemento vital de um autómato, existem modelos que para garantirem uma grande fiabilidade de operação, dispõem de duplo CPU; quando um deles falha, o outro entra imediatamente em serviço, sem interromper o controlo do sistema.

Memória

É na memória que se encontra o programa a ser executado pelo autómato. A memória tem como função salvar todas as instruções do programa, mesmo quando este

não está a ser alimentado.

A memória caracteriza-se pela sua capacidade que pode ser expressa de três formas:

- Número de bits ou Kbits (1 Kbits = 1024 bits)
- Número de Bytes ou KB (1 Byte = 8 bits)
- Número de Words ou KW (1 Word = 16 bits)

Quanto à sua tecnologia podem ser :

- RAM (Random Access Memory): Estas memórias têm a vantagem de poderem ser escritas e alteradas facilmente. São as mais usadas quando se está na fase de desenvolvimento do programa ou quando o sistema a controlar sofre frequentes alterações. Estas memórias perdem a informação quando a alimentação eléctrica das mesmas falha; por isso, obrigam ao uso de uma pilha de recurso que assegura a sua alimentação no caso de uma falha de energia.
- EPROM (Erasable Programmable Read Only Memory): Esta memória não perde a informação nela gravada no caso de falhar a tensão. Têm como desvantagem o facto de ser muito morosa qualquer alteração, mesmo sendo de um só bit. Antes de ser programada por um equipamento próprio, tem de ser apagada por exposição aos raios ultravioletas.
- EEPROM (Electrically Erasable Programmable Read Only Memory): Esta memória não perde informação por falta de tensão de alimentação e pode ser apagada e escrita pelo autómato. Tem vantagens sobre os modelos anteriores, mas os inconvenientes de ter um número limitado de ciclos de escrita e do seu custo ser mais elevado que o de uma RAM.
- FLASHRAM: Esta memória de tecnologia muito recente, tem características semelhantes às EEPROM, permitindo também escrita e leitura no próprio circuito onde é usada. Limitada também pelo número de ciclos de escrita, apresenta vantagens sobre a EEPROM (uma delas, a velocidade de escrita).

A memória de um PLC desempenha um papel crucial no funcionamento eficaz do sistema de automação. Uma gestão adequada da memória é essencial para garantir que o programa de controle seja executado de forma consistente e eficiente. Também é importante dimensionar a memória corretamente de acordo com a complexidade do programa e as necessidades do sistema. O espaço de memória disponível pode afetar o número de variáveis, a complexidade da lógica, a quantidade de documentação e outros aspectos do projeto.

Entradas e saídas (I/O)

As entradas e saídas permitem que o PLC interaja com o ambiente externo, recebendo sinais dos sensores (entradas) e controlando dispositivos como motores e válvulas (saídas).

das). Os módulos de E/S são fundamentais para monitorizar e controlar processos industriais de maneira eficaz. Os principais aspetos dos módulos de Entrada e Saída:

- **Módulos de Entrada (E):** Os módulos de entrada permitem que o PLC receba sinais do mundo externo, como sensores, interruptores, botões e outros dispositivos. As informações recolhidas pelas entradas são usadas pelo PLC para tomar decisões lógicas e controlar as saídas de acordo com a programação definida.
- **Comunicação com o PLC:** Os módulos de E/S comunicam com o PLC através de barramentos de comunicação internos. Eles enviam informações das entradas para a CPU do PLC, onde são processadas. A CPU, por sua vez, envia comandos para as saídas conforme a lógica programada.
- **Configuração e Expansão:** Os módulos de E/S podem ser configurados de acordo com as necessidades da aplicação. Eles podem ser adicionados ou removidos conforme necessário. Isso permite que os sistemas de automação sejam flexíveis e escalonáveis para atender a diferentes requisitos de controle.
- **Módulos de Saída (S):** Os módulos de saída permitem que o PLC controle dispositivos externos, como motores, solenoides, atuadores e válvulas. As saídas ativam ou desativam dispositivos conforme as decisões lógicas do programa.

3.1.2 Norma IEC 61131-3

A norma IEC 61131-3 [7] é um padrão internacional estabelecido pela Comissão Eletrotécnica Internacional (*International Electrotechnical Commission - IEC*) que define um conjunto de linguagens de programação padronizadas para programação de Controladores Lógicos Programáveis (PLCs) e sistemas de automação industrial.

Essa norma foi publicada pela primeira vez em 1993 e tem sido amplamente adotada na indústria para promover a interoperabilidade e a portabilidade de programas entre diferentes fabricantes de PLCs. O objetivo principal da IEC 61131-3 é oferecer uma estrutura comum para programação de PLCs, permitindo que os programadores desenvolvam lógica de controle usando uma variedade de linguagens padronizadas.

A IEC 61131-3 define cinco linguagens de programação que podem ser usadas para desenvolver programas de controle:

- **Ladder Diagram (LD):** É uma linguagem gráfica baseada em diagramas de escada, que se assemelham aos circuitos elétricos. Esta linguagem é amplamente usada e popular, especialmente em aplicações relacionadas com a automação industrial [7].
- **Structured Text (ST):** É uma linguagem de programação textual que se assemelha a linguagens de programação convencionais, como C ou Pascal. Esta linguagem oferece maior flexibilidade e expressividade em comparação com outras lingua-

gens [7].

- Function Block Diagram (FBD): É uma linguagem gráfica que permite aos programadores criar programas usando blocos funcionais interconectados, representando funções lógicas ou matemáticas [7].
- Instruction List (IL): É uma linguagem de programação textual que usa uma lista de instruções para descrever a lógica de controle. É semelhante à linguagem de baixo nível Assembly [7].
- Sequential Function Chart (SFC): É uma linguagem gráfica que descreve a lógica de controle em termos de estados, transições e ações associadas. É útil para descrever sequências complexas de operações [7].

A norma IEC 61131-3 também define requisitos para o ambiente de desenvolvimento de software, incluindo recursos como depuração, documentação e gestão de projeto. Ao seguir a IEC 61131-3, os fabricantes de PLCs podem garantir que seus dispositivos sejam compatíveis com uma ampla gama de ferramentas de programação e que os programas desenvolvidos numa determinada linguagem possam ser facilmente migrados para outros PLCs compatíveis. Em resumo, a norma IEC 61131-3 estabelece um conjunto de linguagens de programação padronizadas para programação de PLCs e sistemas de automação industrial, promovendo a interoperabilidade e a portabilidade de programas entre diferentes fabricantes. Isso facilita o desenvolvimento de lógica de controle e permite uma maior flexibilidade e eficiência na automação industrial.

3.2 Totally Integrated Automation Portal

Totally Integrated Automation Portal (TIA Portal) [13], [14] é uma plataforma de software desenvolvida pela Siemens para programação, configuração e diagnóstico de seus dispositivos de automação e controle. É uma estrutura de engenharia abrangente que fornece um ambiente unificado para projetar e comissionar soluções de automação.

O TIA Portal integra várias ferramentas de software que anteriormente estavam separadas, como o STEP 7 (para programação PLC), WinCC (para design HMI) e outros softwares de engenharia. Ao combinar essas ferramentas numa única plataforma, o TIA Portal simplifica o processo de engenharia, melhora a produtividade e permite a integração perfeita entre diferentes componentes de um sistema de automação. As ferramentas são:

- Programação PLC: O TIA Portal inclui o software de programação STEP 7, que permite aos utilizadores programar PLCs Siemens. Ele suporta várias linguagens de programação, incluindo lógica Ladder (LAD), diagrama de blocos de função (FBD), texto estruturado (ST) e gráfico S7.
- Design de HMI: Com o software WinCC integrado no TIA Portal, os utilizadores

podem projetar HMIs intuitivas e interativas para os sistemas de automação. As ferramentas de design HMI oferecem uma ampla gama de recursos, como gráficos, alarmes, tendências e gestão de receitas.

- Controle de movimento: O TIA Portal fornece recursos de controle de movimento para programação e configuração de servo-drives, motores e outros dispositivos de movimento. O TIA Portal permite que os utilizadores definam eixos de movimento, criem perfis de movimento e sincronizem vários eixos para controle preciso.
- Engenharia de segurança: O TIA Portal inclui ferramentas de engenharia de segurança para configurar e programar funções relacionadas com a segurança. Suporta o conceito de Segurança Integrada, permitindo aos utilizadores implementar funções de segurança em conformidade com as normas de segurança relevantes.
- Diagnóstico e manutenção do sistema: O TIA Portal oferece funções de diagnóstico abrangentes para monitorização e solução de problemas de sistemas de automação. Ele fornece diagnóstico do sistema em tempo real, gestão de alarmes e análise detalhada de erros para ajudar na manutenção e na deteção de falhas.
- Simulação e Comissionamento Virtual: O TIA Portal permite que os utilizadores simulem e validem os seus projetos de automação antes da implementação em ambiente real. Inclui recursos de comissionamento virtual, permitindo que os utilizadores testem o comportamento e o desempenho dos sistemas sem hardware físico.

3.3 WinCC

WinCC [15] é um pacote de software desenvolvido pela Siemens como parte do seu Portal de Automação Totalmente Integrada (TIA). É projetado especificamente para a criação de interfaces homem-máquina (HMIs) para sistemas de automação industrial. O WinCC permite que os utilizadores projetem, configurem e operem interfaces visuais que permitem que os operadores interajam e monitorizem processos industriais.[16]

- HMI Design: WinCC fornece um conjunto abrangente de ferramentas para criar HMIs visualmente atraentes e fáceis de usar. Ele oferece uma ampla gama de elementos gráficos, incluindo botões, interruptores, gráficos e tendências, para projetar interfaces intuitivas.
- Visualização de dados: WinCC permite a visualização de dados em tempo real de sistemas de automação. Ele permite a exibição de variáveis de processo, alarmes, informações de status e tendências históricas para fornecer aos operadores uma visão geral clara dos processos industriais.

- **Gestão de alarme:** WinCC inclui recursos avançados de gestão de alarme. Ele permite a configuração de limites de alarme, prioridades e configurações de notificação. Os operadores podem facilmente reconhecer e responder a alarmes, garantindo uma reação rápida a situações anormais.
- **Registo de dados e relatórios:** o WinCC permite a salvaguarda de dados de processo para fins de análise e relatórios. Ele pode armazenar dados históricos em base de dados e gerar relatórios, ajudando a identificar tendências, analisar o desempenho e tomar decisões informadas.
- **Monitorização e Controlo Remotos:** o WinCC suporta monitorização e controlo remotos de processos industriais. Permite que os utilizadores acessem e interajam com HMIs de locais remotos, permitindo a solução de problemas e operação remota.
- **Segurança e Controle de Acesso:** WinCC fornece recursos de segurança para proteger a HMI e os sistemas de automação subjacentes. Inclui funcionalidades de gestão de utilizadores, mecanismos de autenticação e definições de controlo de acesso para garantir a segurança adequada do sistema.

O WinCC é amplamente utilizado em indústrias como fabricação, energia, transporte e automação de processos. Este programa integra-se perfeitamente com outros componentes do TIA Portal, permitindo um ambiente de engenharia unificado para sistemas de automação.

3.4 Wonderware System Platform

Wonderware System Platform [4] é uma plataforma de software desenvolvida pela Aveva, fornecedora líder de soluções de automação industrial e gestão da informação. É projetado para criar e gerir aplicações de automação industrial e sistemas de controle de supervisão e aquisição de dados (SCADA).

Fornecer um ambiente unificado e escalável para desenvolver, implantar e gerenciar aplicativos em vários setores e indústrias. Ele oferece uma ampla gama de recursos e capacidades para apoiar o projeto, visualização, controle e análise de processos industriais. As principais características são:

- **Desenvolvimento unificado de aplicações:** Wonderware System Platform oferece um ambiente de desenvolvimento unificado que permite aos utilizadores criar soluções usando ferramentas e métodos padronizados. Ele simplifica o processo de desenvolvimento, fornecendo uma interface consistente e modelo de programação.
- **Escalabilidade e modularidade:** A plataforma foi projetada para ser escalável e modular, permitindo que os utilizadores expandam e adaptem facilmente as suas

aplicações às novas necessidades. A ferramenta suporta arquiteturas distribuídas e pode lidar com programas que vão desde pequenos sistemas autônomos até grandes implementações em toda a empresa.

- **Integração de dados e conectividade:** A Wonderware System Platform fornece amplos recursos de integração de dados, permitindo conectividade perfeita a uma ampla gama de dispositivos industriais, base de dados e sistemas de terceiros. Ele suporta padrões abertos, como OPC, ODBC e serviços da Web para troca de dados.
- **Visualização e HMI:** A plataforma inclui poderosas capacidades de visualização e HMI (Human-Machine Interface). Ele permite que os utilizadores criem exibições gráficas intuitivas, painéis interativos e visualizações em tempo real de processos industriais. Ele também suporta gestão de alarme e notificação de eventos.
- **Historiador e Análise de Dados:** A Wonderware System Platform inclui um historiador de dados para armazenar e analisar dados de processos. Ele permite que os utilizadores capturem, armazenem e recuperem dados históricos para relatórios, análises e otimização de processos industriais.
- **Integração com Sistemas MES e ERP:** A plataforma suporta a integração com sistemas de Manufacturing Execution Systems (MES) e Enterprise Resource Planning (ERP), permitindo a troca de dados e o fluxo de informações entre diferentes níveis da organização.
- **Segurança e conformidade:** A Wonderware System Platform incorpora recursos de segurança robustos para proteger dados críticos e garantir a conformidade com as regulamentações do setor. Inclui autenticação de utilizadores, controlo de acesso e mecanismos de encriptação de dados para salvaguardar processos industriais.

O Wonderware System Platform é amplamente utilizado em indústrias como manufatura, energia, água e águas residuais, petróleo e gás, e muito mais. Ele fornece uma solução abrangente para automação e controle industrial, permitindo que as organizações melhorem a eficiência operacional, otimizem processos e alcancem melhores capacidades de tomada de decisão.

3.5 Wonderware Historian

O Wonderware Historian é um produto de software especializado, desenvolvido pela Aveva, a mesma empresa que oferece o Wonderware System Platform. É um historiador de dados de alto desempenho projetado para adquirir, armazenar e recuperar grandes volumes de dados de séries cronológicas gerados por processos e equipamentos industriais.

O principal objetivo do Wonderware Historian é fornecer uma maneira confiável e eficiente de capturar e arquivar dados de processo ao longo do tempo. Esses dados podem incluir vários tipos de informações, como temperatura, pressão, vazões, quantidades de produção e outras variáveis de processo, coletadas em intervalos regulares. O Historian contempla:

- **Recolha de dados de alta velocidade:** o Historian é otimizado para salvar grandes quantidades de dados em altas velocidades, mesmo de processos industriais acelerados. Ele pode capturar dados em intervalos de milissegundos, permitindo a captura de alterações críticas do processo.
- **Compressão de dados:** O historiador usa técnicas avançadas de compressão de dados para armazenar com eficiência grandes volumes de dados. Ele pode reduzir significativamente os requisitos de armazenamento, preservando a fidelidade dos dados originais.
- **Arquivamento e recuperação de dados:** o historiador armazena dados em um formato de base de dados de séries temporais, facilitando a recuperação de dados históricos para fins de análise e relatórios. Os utilizadores podem acessar e recuperar dados de diferentes intervalos de tempo e usá-los para análise de tendências e otimização de desempenho.
- **Contexto dos dados:** O historian permite a associação de informações contextuais com dados, facilitando a compreensão do contexto dos eventos registrados. Essas informações contextuais podem incluir detalhes sobre equipamentos, condições do processo, informações de lote e muito mais.
- **Integração com outros sistemas:** O Wonderware Historian integra-se perfeitamente com outros produtos Aveva e Wonderware, bem como com aplicações de terceiros. Ele pode conectar-se a sistemas SCADA, aplicativos HMI, sistemas de execução de fabricação (MES), sistemas de planejamento de recursos empresariais (ERP).
- **Escalabilidade:** o Historian é escalável, permitindo que as organizações o implantem em aplicativos pequenos de um único local ou em grandes arquiteturas distribuídas. Ele pode lidar com dados de um único dispositivo ou coletar dados de vários sites.
- **Segurança de dados:** O historian inclui recursos de segurança para proteger a integridade e a confidencialidade dos dados armazenados. Fornece controle de acesso, criptografia de dados e trilhas de auditoria para garantir a conformidade com as regulamentações do setor e os padrões de segurança cibernética.

3.6 Wonderware InTouch HMI

Wonderware InTouch HMI (*Human-Machine Interface*) é um pacote de software desenvolvido pela Aveva, anteriormente Wonderware, que faz parte de soluções de automação industrial e gestão de informações. O InTouch foi projetado para criar interfaces visuais poderosas e intuitivas que permitem que os operadores interajam e monitorem processos industriais e máquinas. Este pacote contempla:

- **HMI Design:** InTouch fornece um ambiente amigável e flexível para projetar interfaces gráficas interativas. Ele permite que os utilizadores criem exibições dinâmicas com elementos gráficos, como botões, interruptores, tendências, gráficos e animações.
- **Visualização de dados em tempo real:** o InTouch permite a visualização de dados em tempo real, exibindo variáveis críticas de processo, alarmes e informações de status de forma clara e fácil de entender. Os operadores podem monitorizar o estado atual do processo industrial e responder a quaisquer anomalias ou alarmes prontamente.
- **Gestão de alarmes:** O InTouch inclui capacidades avançadas de gestão de alarmes. Ele permite que os utilizadores configurem limites de alarme, prioridades e notificações. Os operadores podem reconhecer e responder rapidamente a alarmes, garantindo uma ação atempada para situações anormais.
- **Dados históricos e de tendências:** o InTouch fornece recursos de tendências e dados históricos, permitindo que os operadores visualizem tendências históricas e analisem dados de processo ao longo do tempo. Isso ajuda a identificar padrões, anomalias e oportunidades de melhoria de processos.
- **Scripts e lógica:** o InTouch suporta scripts e operações lógicas, permitindo que os utilizadores criem comportamentos personalizados e automatizem determinadas ações com base em condições ou eventos específicos.
- **Comunicação e conectividade de dados:** O InTouch pode comunicar com uma ampla gama de dispositivos e sistemas industriais, incluindo PLCs, DCS (Distributed Control Systems) e sistemas SCADA. Ele suporta vários protocolos de comunicação para garantir a troca de dados sem interrupções.
- **Segurança e gestão de utilizadores:** o InTouch inclui recursos de segurança para controlar o acesso do utilizador e proteger dados confidenciais. Ele permite que os administradores efetuem a gestão de contas de utilizador e definam níveis de acesso para diferentes operadores.
- **Suporte multilíngua:** O InTouch oferece suporte multilíngua, permitindo que os utilizadores criem aplicativos HMI em diferentes idiomas para acomodar operações globais.

3.7 Microsoft SQL Server Management Studio

O Microsoft SQL Server Management Studio (SSMS) é um aplicativo de software desenvolvido pela Microsoft que fornece uma interface gráfica do utilizador (GUI) para gerir e administrar base de dados do Microsoft SQL Server. É uma ferramenta poderosa usada por administradores de base de dados, programadores e analistas para interagir com base de dados SQL Server e executar várias tarefas relacionadas à gestão e desenvolvimento de base de dados. Simplifica as tarefas de administração de base de dados, simplifica as atividades de desenvolvimento e fornece um conjunto abrangente de ferramentas para gerir e otimizar base de dados do SQL Server.

- **Gestão de base de dados:** o SSMS permite que os utilizadores criem, modifiquem e excluam base de dados, tabelas, exibições, procedimentos armazenados e outros objetos de base de dados. Ele fornece um vasto conjunto de ferramentas para design e gestão de esquemas de base de dados.
- **Editor de consultas:** o SSMS inclui um editor de consultas que permite aos utilizadores escrever e executar consultas Transact-SQL (T-SQL). Ele fornece realce de sintaxe, trechos de código e planos de execução de consultas para ajudar a otimizar o desempenho da consulta.
- **Backup e recuperação de base de dados:** o SSMS permite que os utilizadores executem backups e recuperações de base de dados, habilitando recursos de proteção de dados e recuperação de desastres.
- **Gestão de segurança:** com o SSMS, os administradores podem gerir contas de utilizador, funções e permissões para controlar o acesso à base de dados e garantir a segurança dos dados.
- **Monitorização de desempenho:** o SSMS fornece recursos de monitorização e ajuste de desempenho para ajudar a identificar e resolver limitações de desempenho em base de dados do SQL Server.
- **Importar e exportar dados:** o SSMS permite que os utilizadores importem e exportem dados entre base de dados do SQL Server e várias outras fontes de dados, facilitando a migração de dados e as tarefas de integração.
- **Relatórios e análises:** o SSMS inclui funcionalidades do Reporting Services (SSRS) e do Analysis Services (SSAS), permitindo que os utilizadores criem e gerenciem relatórios e projetos de análise de dados.
- **Integration Services:** o SSMS integra-se ao SQL Server Integration Services (SSIS), fornecendo ferramentas para projetar, implantar e gerir pacotes ETL (Extrair, Transformar, Carregar).

3.8 Conclusão

Este capítulo apresentou as tecnologias essenciais ao desenvolvimento do trabalho apresentado no documento.

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

4 PROJETO DESENVOLVIDO

O presente capítulo documenta uma aplicação de automação no âmbito de um sistema de mistura. Essencialmente, o capítulo estará focado em detalhar aspetos técnicos, como apresentar receitas nas consolas, a interação com o autómato e com o sistema SCADA usando para isso variáveis denominadas *Tags* e protocolos de comunicação industriais, que no presente caso é o ProfiNet da Siemens, face aos equipamentos envolvidos.

4.1 Sistema de Mistura

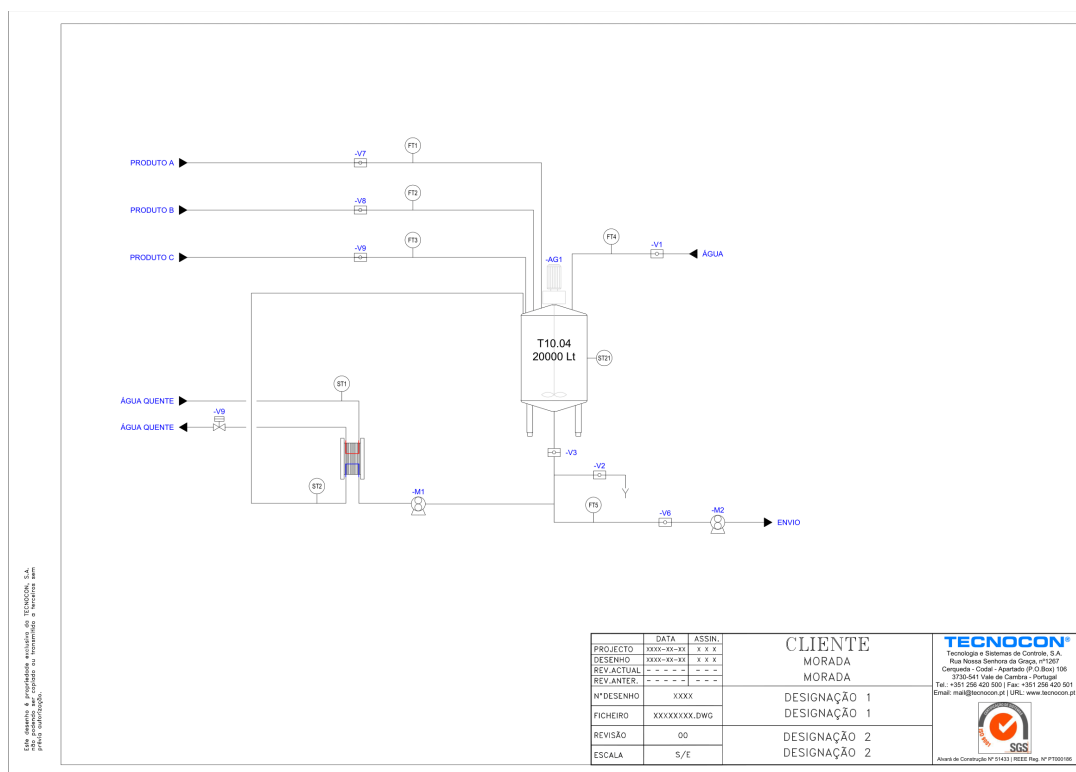


Figura 4.1: Sistema de mistura

Na Figura 4.1 está representado um esquema do projeto. Este trata-se de um sistema de mistura, em que existem três tipos de produtos e água que são direcionados para o tanque para fazer a sua mistura, com a opção de se proceder ao seu aquecimento. Após a mistura estar pronta é redirecionada para uma determinada linha. Este projeto foi desenvolvido em duas fases, em que numa primeira parte se efetuou o desenvolvimento da aplicação do PLC com HMI em TIA PORTAL e numa segunda parte a

implementação em ambiente SCADA.

4.1.1 Tia Portal

Para se proceder à programação do PLC e do HMI, foi utilizado o software da Siemens, TIA PORTAL V16 [17], em que numa primeira fase se definiu o tipo de hardware do PLC, cartas e o HMI através da opção "Hardware Catalog" como se pode ver através da Figura 4.2. Como já referido acima, o PLC utilizado no hardware foi um PLC S71200.

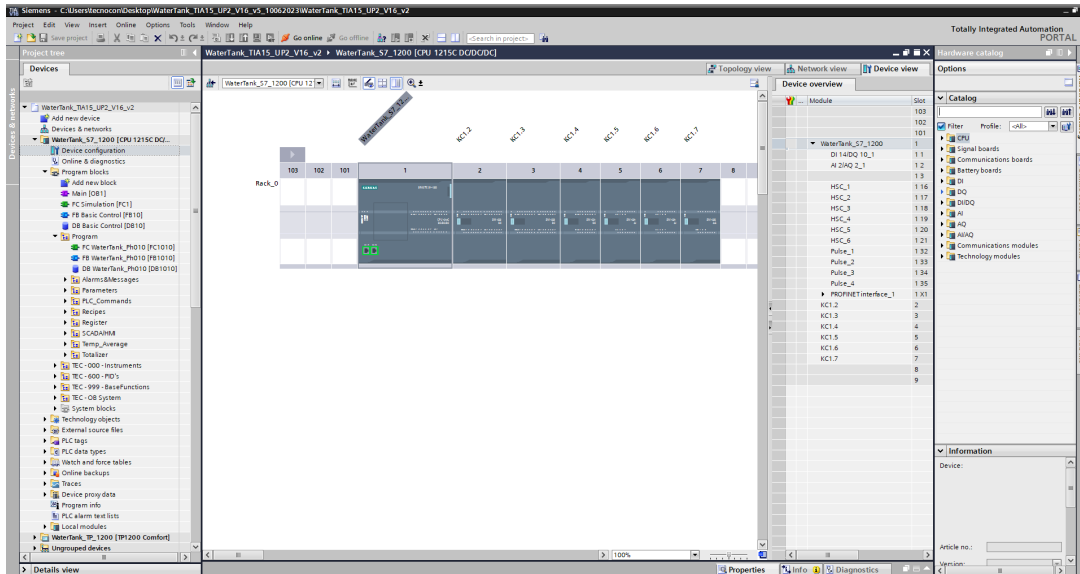


Figura 4.2: Configuração do PLC

Para haver uma comunicação entre o HMI e o PLC, estabelece-se uma ligação virtual (Figura 4.3), através do protocolo de comunicação PROFINET.

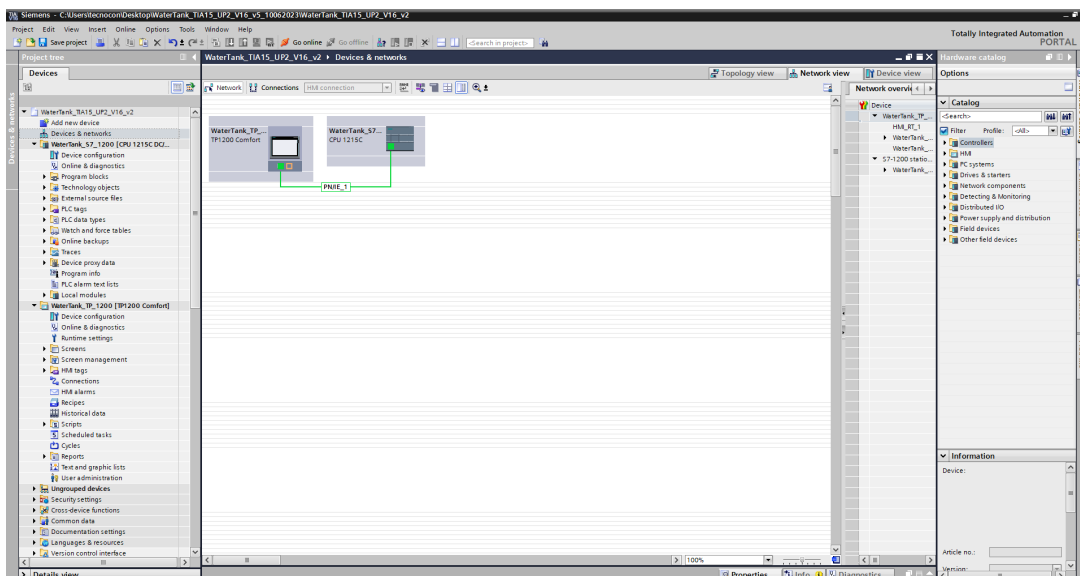


Figura 4.3: Ligação virtual entre HMI e o PLC

Automatização de um Sistema de Mistura

Para além de se estabelecer a ligação é necessário também definir os IPs para cada um dos componentes, que têm que estar na mesma gama, como se pode ver através das Figuras 4.4 e 4.5.

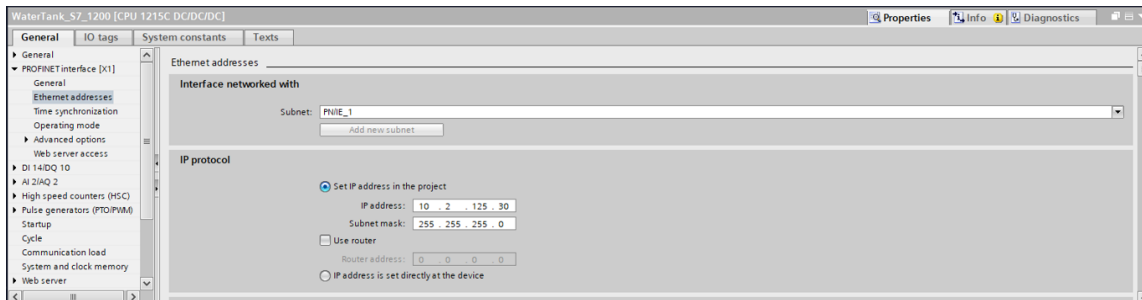


Figura 4.4: Endereço IP PLC

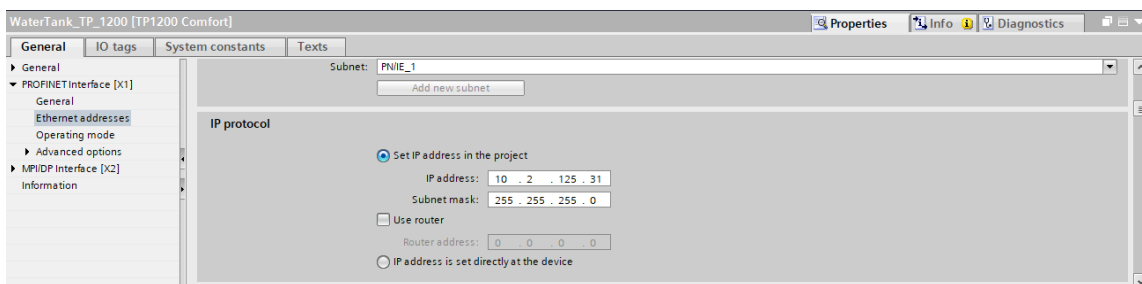


Figura 4.5: Endereço IP HMI

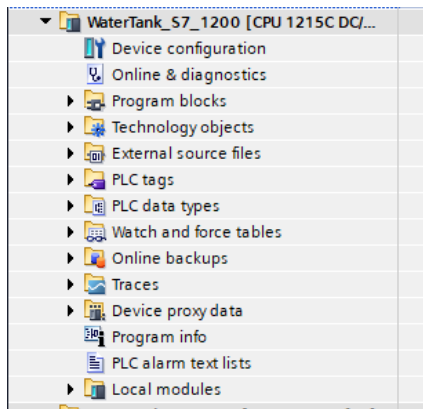
Programação

Para se proceder à programação do PLC e do HMI, estes são separados em 2 divisões no TIA PORTAL. Na área do PLC, Figura 4.6(a), são adicionadas as tags e os blocos de programação e na Figura 4.6(b) é feita a gestão das páginas da consola, alarmes, receitas e tags do HMI.

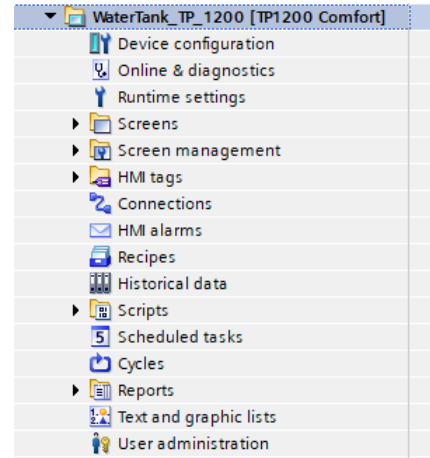
Para adicionar novas variáveis, no separador "PLC tags" e abaixo da última tag, insere-se uma nova tag definindo o seu *data Type* e o seu endereço (Figura 4.7). Para definir as tags na parte do HMI, basta criar a tag, definir o seu tipo, estabelecer a conexão e indicar o endereço correspondente da variável presente no PLC (Figura 4.8).

Para cada equipamento é criado um data block com todas as suas características ou propriedades associadas. Estes desempenham um papel crucial na configuração e operação adequada do sistema. Através da Figura 4.9, estão alguns atributos para uma válvula. O data block referente à válvula contempla:

- Nome da Válvula: Identifica a válvula de maneira única no sistema.
- Tipo de Válvula: Especifica o tipo de válvula, como válvula de globo, válvula de esfera, válvula borboleta, etc.



((a))



((b))

Figura 4.6: Desenvolvimento no PLC Siemens. (a) Área PLC; (b) Área HMI

	Name	Tag table	Data type	Address	Retain	Access...	Write...	Visibl...	Comment
86	AI_FT5	S7_1200_Tags	Int	%I264	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
87	AG1_HandSwitch	S7_1200_Tags	Bool	%I0.5	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
88	AG1_Feedback	S7_1200_Tags	Bool	%I1.2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
89	V7_Open	S7_1200_Tags	Bool	%I17.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
90	V7_Close	S7_1200_Tags	Bool	%I17.1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
91	V8_Open	S7_1200_Tags	Bool	%I17.2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
92	V8_Close	S7_1200_Tags	Bool	%I17.3	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
93	V9_Open	S7_1200_Tags	Bool	%I17.4	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
94	V9_Close	S7_1200_Tags	Bool	%I17.5	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
95	DI_FT	S7_1200_Tags	Bool	%I18.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
96	valor	S7_1200_Tags	Int	%I261	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
97	valor1	S7_1200_Tags	Int	%I259	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
98	aquecimento	S7_1200_Tags	Bool	%M274.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
99	Selecao	S7_1200_Tags	Int	%M274	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
100	ler	S7_1200_Tags	Bool	%I275.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
101	escrever	S7_1200_Tags	Bool	%I276.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
102	editar	S7_1200_Tags	Bool	%I276.1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
103	timestatus	S7_1200_Tags	Time_OF_Day	%I276	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
104	dtl_today	S7_1200_Tags	Time_OF_Day	%I280	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
105	InStaFillWithZeroRetVal	S7_1200_Tags	Word	%M200	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
106	ONS_00_Out	S7_1200_Tags	Bool	%M150.1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
107	ONS_00_M	S7_1200_Tags	Bool	%M150.2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
108	HMI_ActualIScreenNo	S7_1200_Tags	Word	%M150	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
109	ToTest	S7_1200_Tags	Bool	%M50.2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
110	write	S7_1200_Tags	Bool	%M50.3	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
111	return	S7_1200_Tags	Word	%M50	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
112	ONS_Q	S7_1200_Tags	Bool	%M52.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
113	ONS_M	S7_1200_Tags	Bool	%M52.1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
114	register	S7_1200_Tags	Int	%M52	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
115	HMI_ActualIScreenNumber	S7_1200_Tags	Word	%M54	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
116	find	S7_1200_Tags	Bool	%M56.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
117	concluido	S7_1200_Tags	Bool	%M58.0	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
118	write_receita	S7_1200_Tags	Bool	%M58.1	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
119	read_receita	S7_1200_Tags	Bool	%M58.2	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
120	convert2	S7_1200_Tags	Bool	%M58.3	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
121	ONS_Q2	S7_1200_Tags	Bool	%M58.4	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
122	ONS_M2	S7_1200_Tags	Bool	%M58.5	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
123	<add new>				<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	

Figura 4.7: Tags PLC

Automatização de um Sistema de Mistura

Name	Tag table	Data type	Connection	PLC name	PLC tag	Address	Access mode	Acquisition cycle	Logged
add_hist	Default tag table	Int	HMI_Connecto...	WaterTank_S7_1200	"DB Register" add_hist	%DB36.DBW14138	<absolute access>	1 s	
add_hist_1	Default tag table	Int	HMI_Connecto...	WaterTank_S7_1200	<Undefined>	%DB36.DBW14130	<absolute access>	1 s	
AlarmAckReq	PLC	Bool	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%M7.3	<absolute access>	1 s	
aquec	Default tag table	Bool	HMI_Connecto...	WaterTank_S7_1200	"DB Register" Registo_HM...	<Undefined>	<symbolic access>	1 s	
aquec_CSV	Default tag table	Bool	HMI_Connecto...	WaterTank_S7_1200	"DB Register" Registo_CS...	%DB36.DBX14106.0	<absolute access>	1 s	
Aquecimento	CM_BUTTON	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB400.DBW4	<absolute access>	1 s	
Auto	CM_BUTTON	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB400.DBW12	<absolute access>	1 s	
AutoModeFault	PLC	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB17.DBW26	<absolute access>	1 s	
bExtension	Default tag table	Int	<Internal tag>	<Undefined>	<Undefined>	<Undefined>	<absolute access>	1 s	
BOT_SetDateTime	Date/Time	Bool	HMI_Connecto...	WaterTank_S7_1200	"DB0050 DateTime" SET...	<Undefined>	<symbolic access>	1 s	
ButtonsSimulation	PLC	Bool	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%M5.0	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT1.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW516	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT1.HM.CONFIG	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB12.DBW8	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT1.HM.PV	CM_ANIN	Real	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBX512	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT1.HM.STATUS	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB2.DBW8	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT2.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW632	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT2.HM.CONFIG	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB12.DBW10	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT2.HM.PV	CM_ANIN	Real	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBX628	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT2.HM.STATUS	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB2.DBW10	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT3.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW748	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT3.HM.CONFIG	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB12.DBW12	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT3.HM.PV	CM_ANIN	Real	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBX744	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT3.HM.STATUS	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB2.DBW12	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT4.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW864	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT4.HM.CONFIG	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB12.DBW14	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT4.HM.PV	CM_ANIN	Real	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBX860	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT4.HM.STATUS	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB2.DBW14	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT5.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW980	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT5.HM.CONFIG	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB12.DBW16	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT5.HM.PV	CM_ANIN	Real	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBX976	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.FT5.HM.STATUS	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB2.DBW16	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.LT1.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW52	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.LT1.HM.CONFIG	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB12.DBW0	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.LT1.HM.PV	CM_ANIN	Real	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBX48	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.LT1.HM.STATUS	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB2.DBW0	<absolute access>	1 s	
CM_AHINANIN.ST1.HM.ALARM	CM_ANIN	Word	Connection_s7...	<Undefined>	<Undefined>	%DB11.DBW284	<absolute access>	1 s	

Figura 4.8: Tags HMI

Name	Data type	Offset	Start value	Retain	Accessible f...	Write	Visible in	Setpoint	Comment
V1	Bool	2.0	false						
Input									
FeedbackOpen	Bool	2.0	false						
FBOpenDisable	Bool	2.1	false						
FeedbackClose	Bool	2.2	false						
FBCloseDisable	Bool	2.3	false						
SecureInterlock	Bool	2.4	false						
ProcessInterlock	Bool	2.5	false						
AckReq	Bool	2.6	false						
FaultTimerPRE	Time	4.0	10 s						
OutReverse	Bool	8.0	false						
OverrideState	Bool	8.1	false						
Simulate	Bool	8.2	false						
Output									
InOut									
Static									
OperOpenReq	Bool	14.0	false						
OperCloseReq	Bool	14.1	false						
OperAutoReq	Bool	14.2	false						
OperManReq	Bool	14.3	false						
ProgAutoReq	Bool	14.4	false						
ProgManReq	Bool	14.5	false						
CommandStatus	Bool	14.6	false						
ProgCommand	Bool	14.7	false						
AutoMan	Bool	15.0	false						
OpenState	Bool	15.1	false						
CloseState	Bool	15.2	false						
OverrideReq	Bool	15.3	false						
Override	Bool	15.4	false						
ONS1	Bool	15.5	false						
ONS2	Bool	15.6	false						
ONS3	Bool	15.7	false						
ONS4	Bool	16.0	false						
ONS5	Bool	16.1	false						
ONS6	Bool	16.2	false						
Sta_interlock	Bool	16.3	false						
ModeAlarm	Bool	16.4	false						
AlarmMemory	Bool	16.5	false						
AckStatus	Bool	16.6	false						
AckReq_Local	Bool	16.7	false						
MoveOpen	Bool	17.0	false						
MoveClose	Bool	17.1	false						

Figura 4.9: Atributos de uma válvula

- Posição da Válvula: Indica se a válvula está aberta, fechada ou em uma posição intermediária.
- Estado da Válvula: Pode fornecer informações sobre o estado atual da válvula, como se está em operação ou em manutenção.
- Alarmes e Eventos: Configurações relacionadas a alarmes e eventos associados à válvula, incluindo limites, prioridades e configurações de notificação.
- Unidades de Engenharia: Define as unidades de engenharia associadas às medições da válvula, como pressão, fluxo ou temperatura.
- Tempo de Resposta da Válvula: Indica o tempo necessário para que a válvula passe de uma posição totalmente aberta para uma posição totalmente fechada (ou vice-versa).
- Feedback da Válvula: Informações de *feedback* que indicam a posição real da válvula em comparação com a posição desejada.
- Intertravamento: Configurações relacionadas a intertravamentos de segurança para garantir que a válvula só possa ser operada sob condições específicas.

Através da Figura 4.10, estão alguns atributos para um motor (data block). As principais propriedades são:

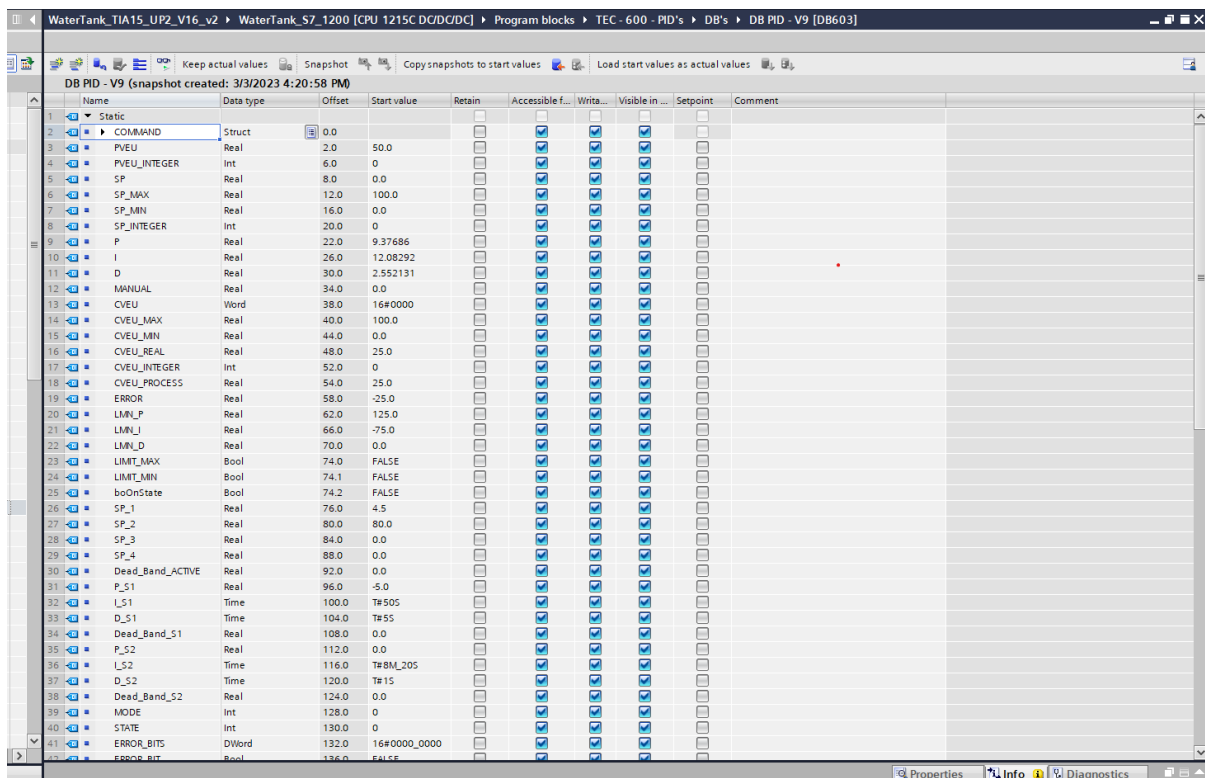
Name	Data type	Offset	Start value	Retain	Accessible f...	Writa...	Visible in ...	Setpoint	Comment
1	Input								
2	Output								
3	InOut								
4	Static								
5	AlmNew	0.0	false						
6	MI	"FB MotorDirect"	2.0						
7	Input								
8	HandSwitchAuto	2.0	false						
9	HandSwitchTest	2.1	false						
10	ThermalOverload	2.2	false						
11	RunningFeedback	2.3	false						
12	Secureinterlock	2.4	false						
13	Processinterlock	2.5	false						
14	SPenable	2.6	false						
15	AckReq	2.7	false						
16	FaultTimerPRE	4.0	TIME						
17	Simulate	8.0	false						
18	PVSspeed	10.0	0.0						
19	Output								
20	Output	14.0	false						
21	SPSspeed	16.0	0.0						
22	InOut								
23	AlmNew	20.0	false						
24	Static								
25	HandSwitchON	22.0	false						
26	OperStartReq	22.1	false						
27	OperStopReq	22.2	false						
28	OperAutoReq	22.3	false						
29	OperManReq	22.4	false						
30	FaultAlmUnlatch	22.5	false						
31	ProgAutoReq	22.6	TRUE						
32	ProgManReq	22.7	false						
33	CommandStatus	23.0	false						
34	ProgCommand	23.1	false						
35	AutoMan	23.2	false						
36	ONSstate	23.3	false						
37	OFFState	23.4	false						
38	Hand	23.5	false						
39	Override	23.6	false						
40	ONS1	23.7	false						
41	ONS2	24.0	false						
42	ONS3	24.1	false						

Figura 4.10: Atributos de um motor

Automatização de um Sistema de Mistura

- Nome da motor: Identifica o motor de maneira única no sistema;
- Tipo de motor: Especifica o tipo de motor, como motor direto ou motor com variador;
- Parâmetros de Controle: Configurações de controle, como velocidade desejada, limites de corrente, direção do movimento, etc
- Status do Motor: Informações sobre o estado atual do motor, como se está ligado/desligado, em movimento, em repouso, etc.
- Feedback do Motor: Dados provenientes de sensores ou encoders associados ao motor, fornecendo informações sobre posição, velocidade, temperatura, etc.
- Alarmes e Mensagens: Registo de eventos, alarmes ou mensagens relacionados ao motor.

Através da Figura 4.11, estão alguns atributos para um controlador PID, utilizado neste sistema para regular a abertura da válvula de aquecimento em função da temperatura no tanque.



Name	Data type	Offset	Start value	Retain	Accessible f...	Writa...	Visible in ...	Setpoint	Comment
Static									
COMMAND	Struct	0.0							
PVEU	Real	2.0	50.0						
PVEU_INTEGER	Int	6.0	0						
SP	Real	8.0	0.0						
SP_MAX	Real	12.0	100.0						
SP_MIN	Real	16.0	0.0						
SP_INTEGER	Int	20.0	0						
P	Real	22.0	9.37686						
I	Real	26.0	12.08292						
D	Real	30.0	2.552131						
MANUAL	Real	34.0	0.0						
CVEU	Word	38.0	16#0000						
CVEU_MAX	Real	40.0	100.0						
CVEU_MIN	Real	44.0	0.0						
CVEU_REAL	Real	48.0	25.0						
CVEU_INTEGER	Int	52.0	0						
CVEU_PROCESS	Real	54.0	25.0						
ERROR	Real	58.0	-25.0						
LIML_P	Real	62.0	125.0						
LIML_I	Real	66.0	-75.0						
LIML_D	Real	70.0	0.0						
LIML_MAX	Bool	74.0	FALSE						
LIML_MIN	Bool	74.1	FALSE						
boOnState	Bool	74.2	FALSE						
SP_1	Real	76.0	4.5						
SP_2	Real	80.0	80.0						
SP_3	Real	84.0	0.0						
SP_4	Real	88.0	0.0						
Dead_Band_ACTIVE	Real	92.0	0.0						
P_S1	Real	96.0	-5.0						
I_S1	Time	100.0	T#50S						
D_S1	Time	104.0	T#5S						
Dead_Band_S1	Real	108.0	0.0						
P_S2	Real	112.0	0.0						
I_S2	Time	116.0	T#8M_20S						
D_S2	Time	120.0	T#1S						
Dead_Band_S2	Real	124.0	0.0						
MODE	Int	128.0	0						
STATE	Int	130.0	0						
ERROR_BITS	DWord	132.0	16#0000_0000						
ERROR_BIT	Bool	136.0	FALSE						

Figura 4.11: Atributos para um controlador PID

PID é a sigla para "Proporcional, Integral, Derivativo", que se refere a um tipo de controlador utilizado em sistemas de controle automático. É amplamente utilizado em sistemas de controle de processos onde é necessário manter variáveis controladas próximas a um valor desejado.

Aqui estão os componentes principais do controlador PID:

- Proporcional (P): O termo proporcional é responsável por fornecer uma resposta ao erro proporcional à magnitude do erro atual. Noutras palavras, ele ajusta a saída do controlador com base na diferença entre a variável controlada e o valor desejado.
- Integral (I): O termo integral age para corrigir o erro acumulado ao longo do tempo. Ele adiciona uma componente proporcional ao produto do erro e do tempo decorrido desde o último ajuste. Isso ajuda a eliminar erros acumulados ao longo do tempo.
- Derivativo (D): O termo derivativo reage à taxa de mudança do erro. Ele prevê a tendência futura do erro e ajusta a saída do controlador para evitar que o sistema ultrapasse o valor desejado. Isso é particularmente útil para evitar oscilações e melhorar a estabilidade.

O controlador PID é amplamente utilizado porque pode ser adaptado para uma variedade de sistemas e oferece um equilíbrio entre resposta rápida, eliminação de erros acumulados e estabilidade.

Através da Figura 4.12, estão alguns atributos para uma carta analógica. As propriedades definidas do data block são:

Name	Data type	Offset	Start value	Retain	Accessible f...	Writa...	Visible in ...	Setpoint	Comment
1	Input								
2	Output								
3	InOut								
4	Static								
5	AlmNew	Bool	0.0	TRUE					
6	LTI	*FB AnalogInputSc...	2.0						
7	Input								
8	PVRaw	Int	2.0	0					
9	PVEULMax	Real	4.0	100.0					
10	PVEULMin	Real	8.0	0.0					
11	HHAlarmLimit	Real	12.0	100.0					
12	HHAlarmTimerPRE	Time	16.0	T#5S					
13	HAlarmLimit	Real	20.0	85.0					
14	HAlarmTimerPRE	Time	24.0	T#5S					
15	LAlarmLimit	Real	28.0	35.0					
16	LAlarmTimerPRE	Time	32.0	T#5S					
17	LLAlarmLimit	Real	36.0	10.0					
18	LLAlarmTimerPRE	Time	40.0	T#5S					
19	HHAlarmEnable	Bool	44.0	FALSE					
20	HAlarmEnable	Bool	44.1	FALSE					
21	LAlarmEnable	Bool	44.2	TRUE					
22	LLAlarmEnable	Bool	44.3	TRUE					
23	AckReq	Bool	44.4	FALSE					
24	Simulate	Bool	44.5	TRUE					
25	Output								
26	InOut								
27	AlmNew	Bool	46.0	TRUE					
28	Static								
29	PV	Real	48.0	0.0					
30	HHAlarm	Bool	52.0	FALSE					
31	HAlarm	Bool	52.1	FALSE					
32	LAlarm	Bool	52.2	FALSE					
33	LLAlarm	Bool	52.3	FALSE					
34	HHAlarmMemory	Bool	52.4	FALSE					
35	HAlarmMemory	Bool	52.5	FALSE					
36	LAlarmMemory	Bool	52.6	TRUE					
37	LLAlarmMemory	Bool	52.7	TRUE					
38	HHAlarmTimer	TON_TIME	54.0						
39	HAlarmTimer	TON_TIME	70.0						
40	LAlarmTimer	TON_TIME	86.0						
41	LLAlarmTimer	TON_TIME	102.0						
42	LTI	*FB AnalogInputSc...	118.0						

Figura 4.12: Atributos de uma carta analógica

Automatização de um Sistema de Mistura

- Variáveis Analógicas: As variáveis analógicas propriamente ditas, representando valores analógicos como temperatura, pressão, nível, etc.
- Configurações de Escala: Parâmetros que definem as escalas máxima e mínima das variáveis analógicas.
- Configurações de Engenharia: Parâmetros para configurar a engenharia de unidades (engenharia scale), como Celsius para temperatura, PSI para pressão, etc.
- Valor de Leitura Atual: O valor atual da variável analógica lido pelo PLC.
- Parâmetros de Alarme: Configurações de alarmes associados à variável analógica, como limites superior e inferior, histerese, etc.

Antes de se dar início à programação, estruturou-se um solução de programa para o respetivo sistema para uma melhor compreensão e organização.

Este processo no seu ciclo automático é composto por três fases:

- Enchimento: Esta fase, tem como objetivo colocar a quantidade de cada produto que foi parametrizada na receita, no tanque, tendo em conta a sua capacidade máxima.
- Agitação: Esta fase tem como finalidade proceder à mistura dos compostos, durante um determinado valor de tempo.
- Aquecimento: Esta etapa permite um aquecimento do produto até um valor de temperatura parametrizável e mantendo o seu valor. Esta fase é facultativa.

Para uma melhor compreensão deste sistema foi criado um fluxograma, presente na Figura 4.13, dando um exemplo de um solução para o sistema em questão, em que o seu funcionamento é predominantemente em automático, à exceção da necessidade do operador para a seleção de um novo tipo de receita ou a criação desta.

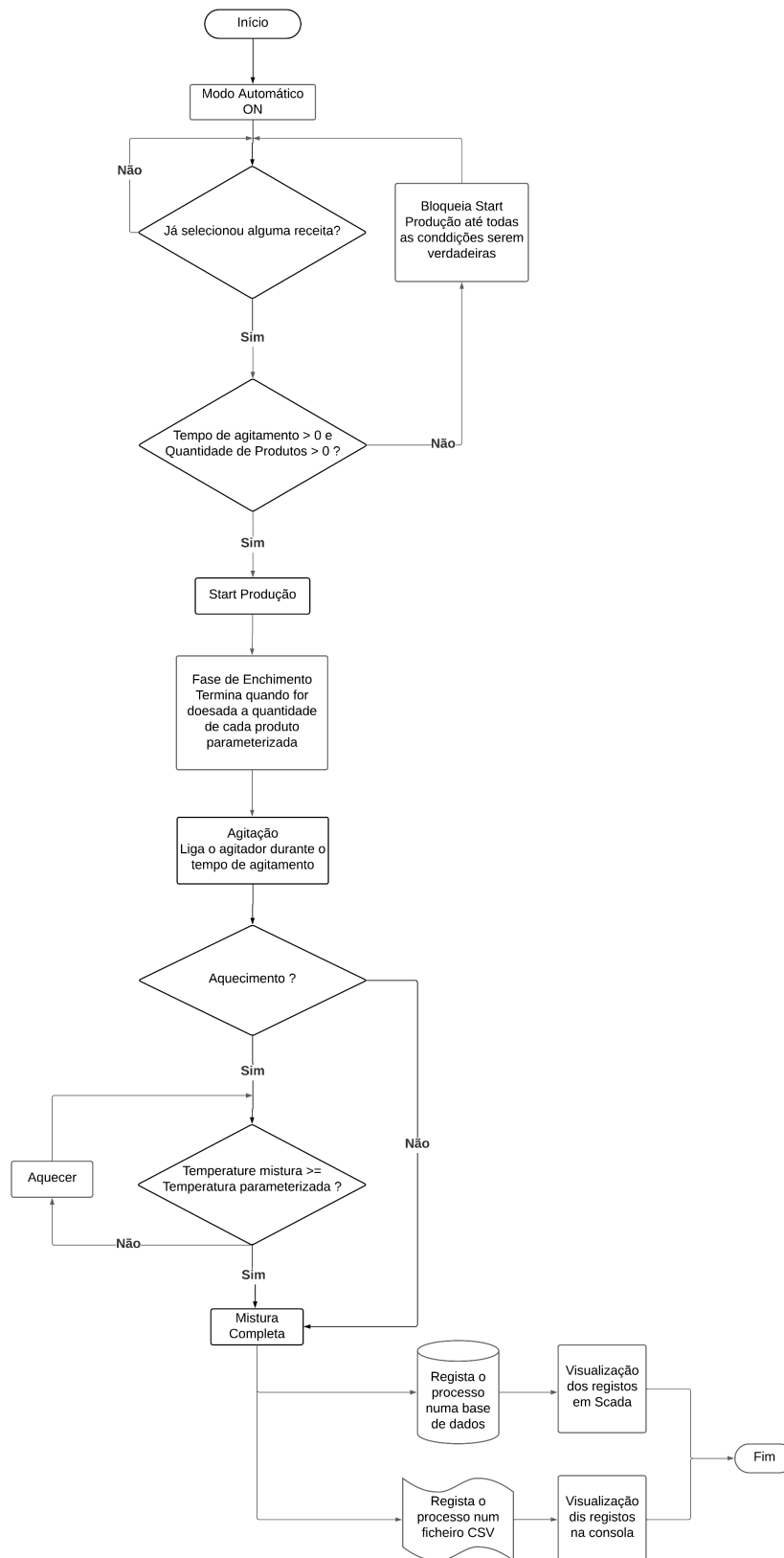


Figura 4.13: Fluxograma

4.1.2 Interface Homem-Máquina/SCADA

Estas aplicações são compostas por uma página principal, que corresponde ao sinótico da instalação, Figura 4.15 e 4.16 com várias páginas secundárias, nomeadamente, histórico de alarmes, registos, controlo, parâmetros, monitorização e autenticação. Para uma melhor compreensão foi criado um organograma, como o que se encontra presente na Figura 4.14.

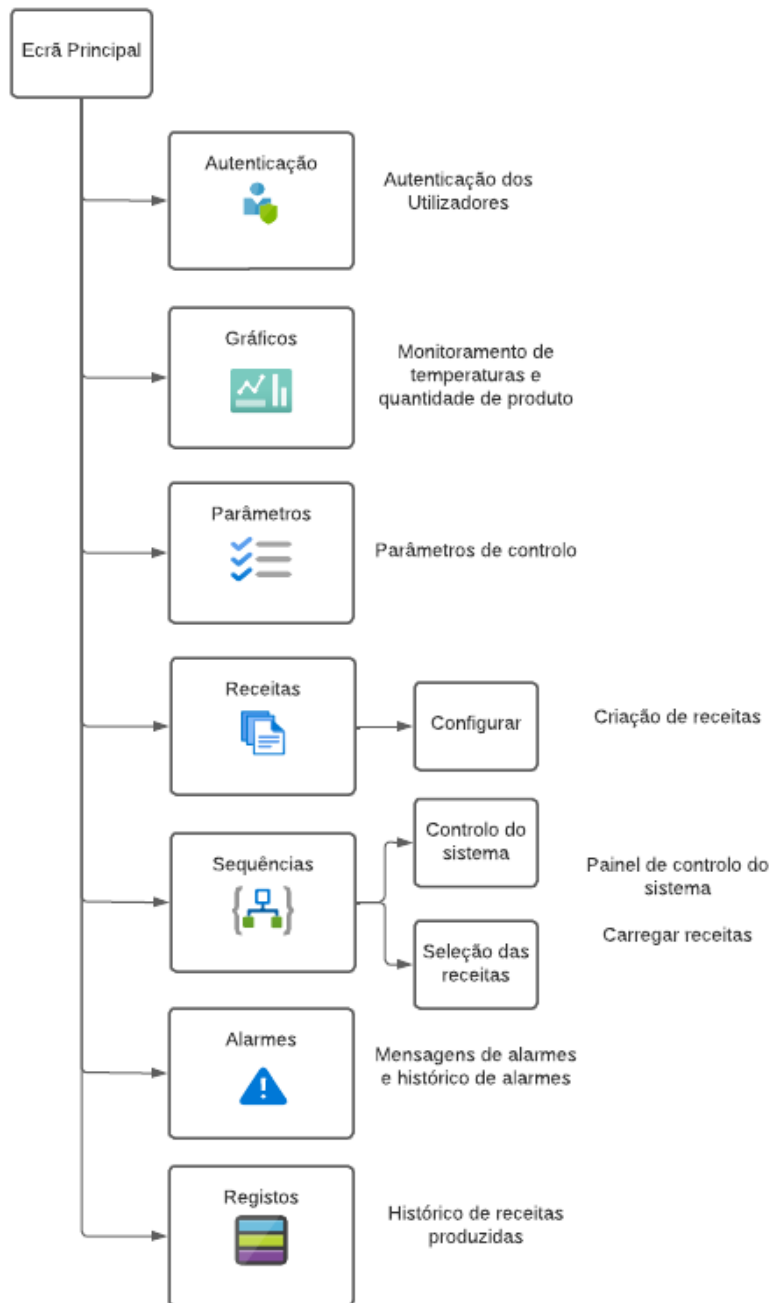


Figura 4.14: Organograma HMI

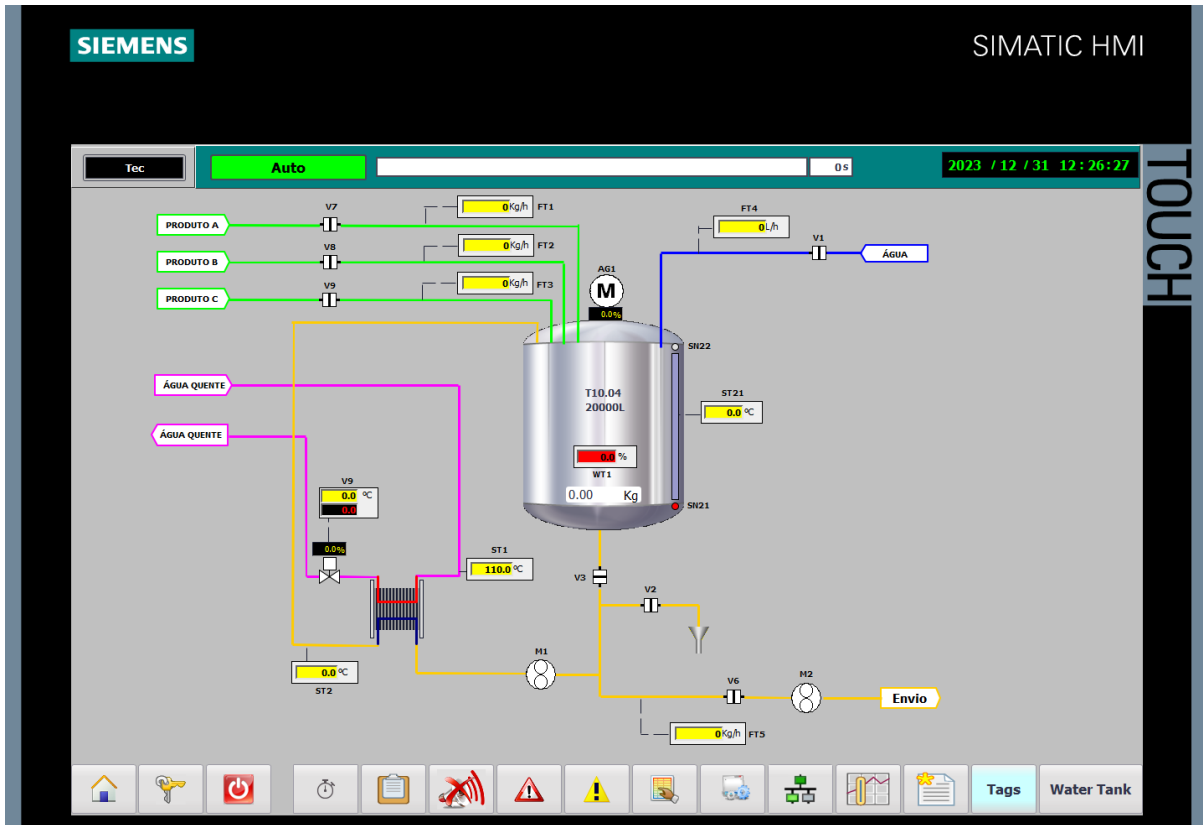


Figura 4.15: Ecrã Principal HMI, WinCC

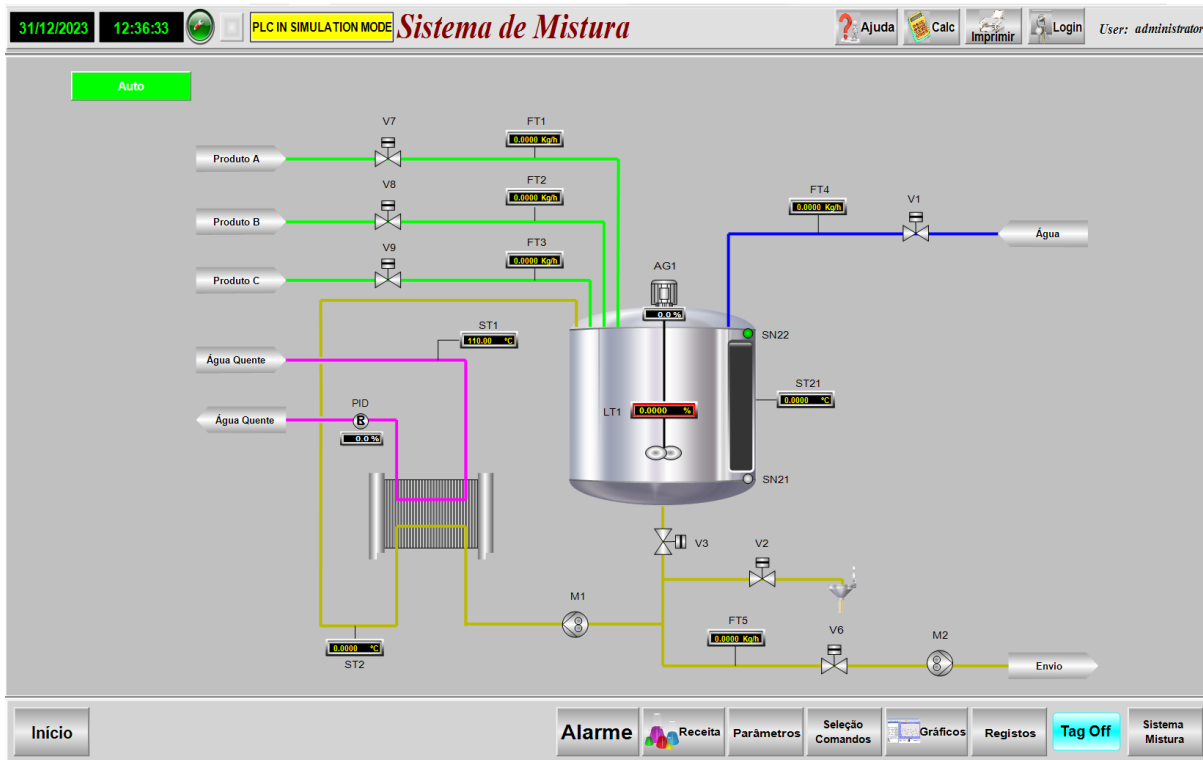


Figura 4.16: Ecrã Principal Scada, Wonderware

Receitas

O termo receitas refere-se geralmente a conjuntos predefinidos de parâmetros ou configurações associados a um determinado processo ou operação. A partir da Figura 4.17 e 4.18 temos uma visualização de uma página para criação de receitas.

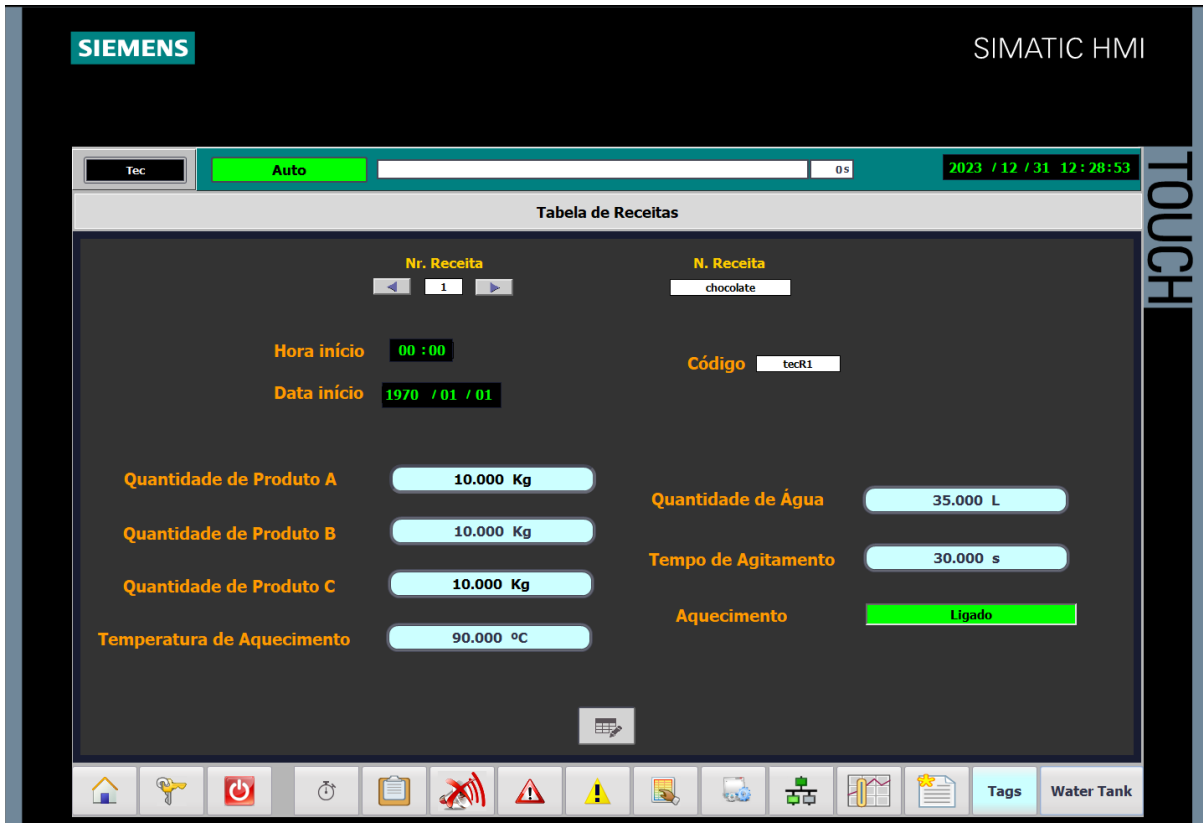


Figura 4.17: Receitas HMI, WinCC

Antes de se iniciar o processo, caso não haja a receita pretendida é necessário a sua criação, permitindo aos operadores selecionar e gerir diferentes configurações de parâmetros para um processo ou sistema automatizado. Isso pode incluir valores de set-points, limites, taxas de produção, entre outros. Esta página é usada para armazenar e recuperar conjuntos predefinidos de valores de parâmetros, que podem ser rapidamente aplicados para atender a diferentes requisitos de produção. Cada receita é estabelecida com vários parâmetros, desde a escolha da quantidade para cada produto, o tempo de agitação, temperatura de aquecimento e a escolha da opção de aquecimento. Cada receita é geralmente associada a um nome ou número identificador único para facilitar a seleção e recuperação.

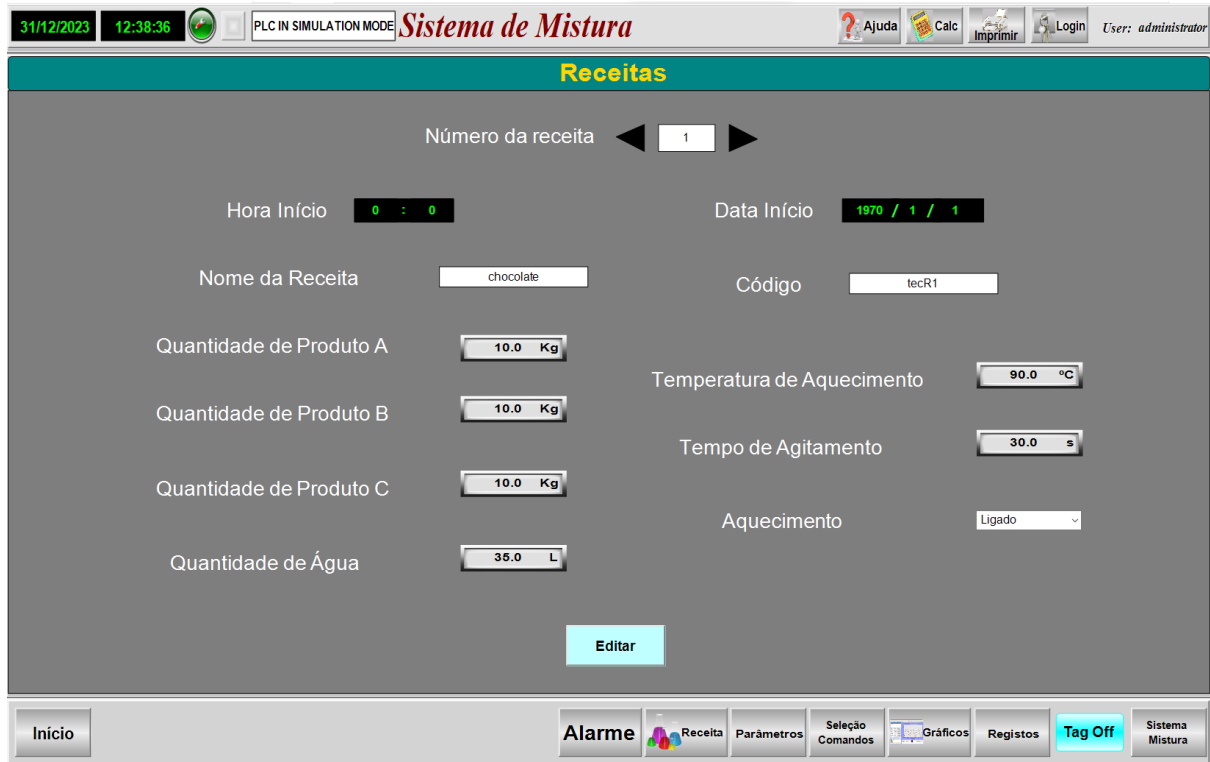


Figura 4.18: Receitas Scada, Wonderware

Controlo de Processo

Para uma melhor interação do operador com o sistema, foi criada uma interface específica que exibe e controla as sequências de operações no processo industrial (Figura 4.19 e 4.20). Esta página é projetada para facilitar a monitorização, configuração e controle de sequências de trabalho ou procedimentos específicos. Indica o estado atual da sequência, como se está em execução, pausada ou concluída. Essa informação é crucial para monitorizar o progresso da operação. Botões de Controle: Inclui botões ou controles interativos para iniciar, pausar, retomar ou parar a sequência. Esses controles permitem aos operadores interagir diretamente com o processo.

Na área "Opções de Produção" são especificados 4 botões, em que cada um deles é definido por:

- Start Produção: Dá o início ao processo quando o processo se encontra em automático;
- Envio: Quando o processo de produção de um determinado tipo de produto se encontra concluído, esta opção fica habilitada possibilitando ao operador fazer o arrasto do produto.
- Drenagem: Caso seja necessário esvaziar o tanque, é estabelecido o processo de drenagem habilitando a abertura das válvulas V3 e V2.
- Stop Produção: É efetuada uma paragem ao processo.

Automatização de um Sistema de Mistura

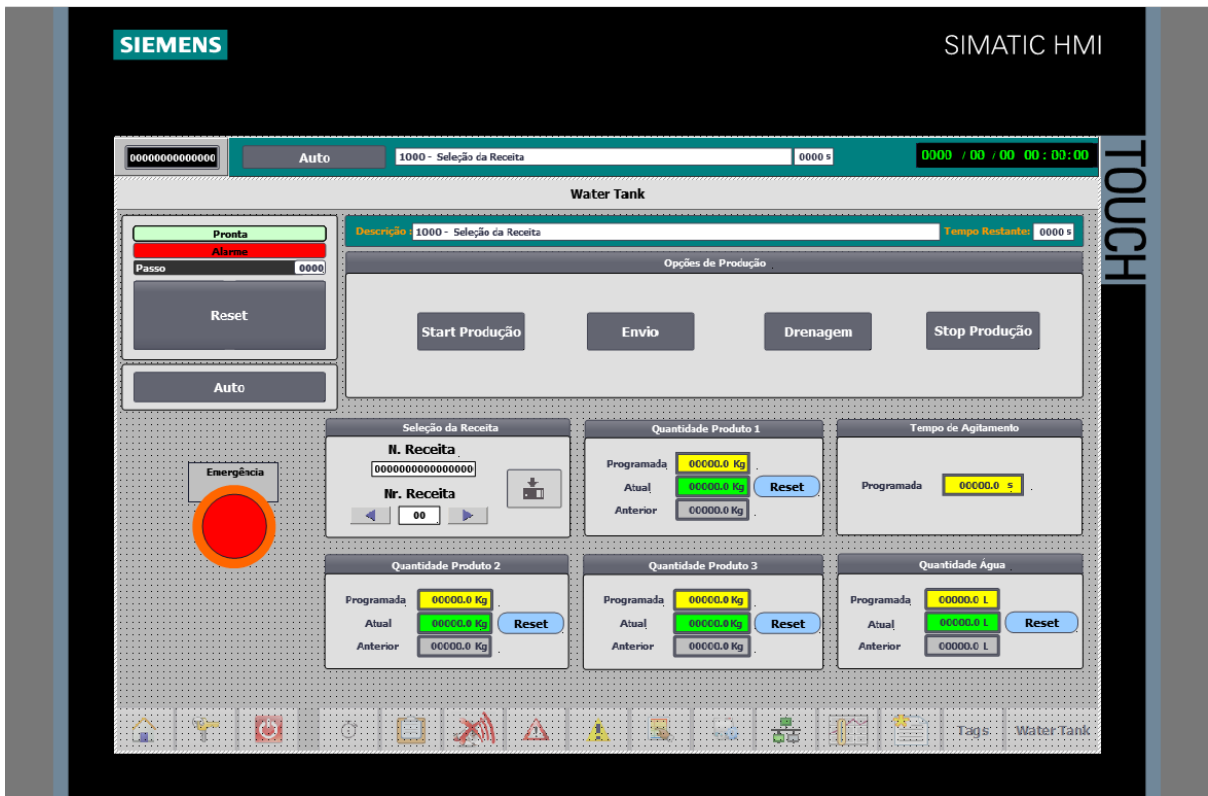


Figura 4.19: Painel de controlo HMI, WinCC

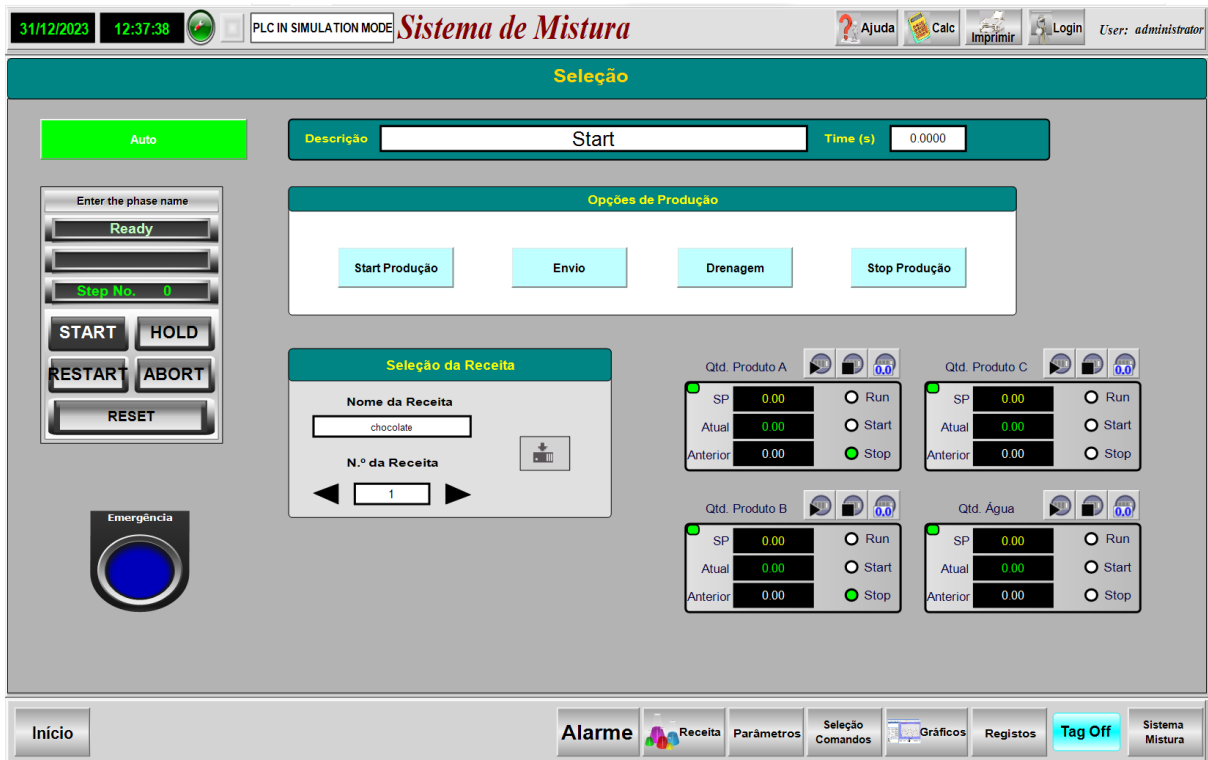


Figura 4.20: Painel de controlo SCADA, Wonderware

Na área "Seleção da receita" é onde se efetua a escolha da receita para produção através do seu número e do seu nome.

Nas áreas "Quantidade de Produto" e "Quantidade de Água" é estabelecido por 3 parâmetros:

- Programada: Nesta secção é mostrado a quantidade de produto que foi estabelecido na receita;
- Atual: Nesta secção, quando o processo se encontra em execução, é mostrado o valor da quantidade de produto que já foi doseado para o tanque.
- Anterior: Nesta secção é visualizado o valor doseado na última produção, após ser feito o reset aos valores Atual antes do começo de um novo processo.

Na área "Tempo de Agitação" encontra-se o parâmetro de tempo para a agitação do produto (Figura 4.21 e 4.22).

Parâmetros

Nesta secção são definidos alguns valores de segurança, como por exemplo setpoints de temperatura, nível do tanque e de limites de velocidade para o agitador.

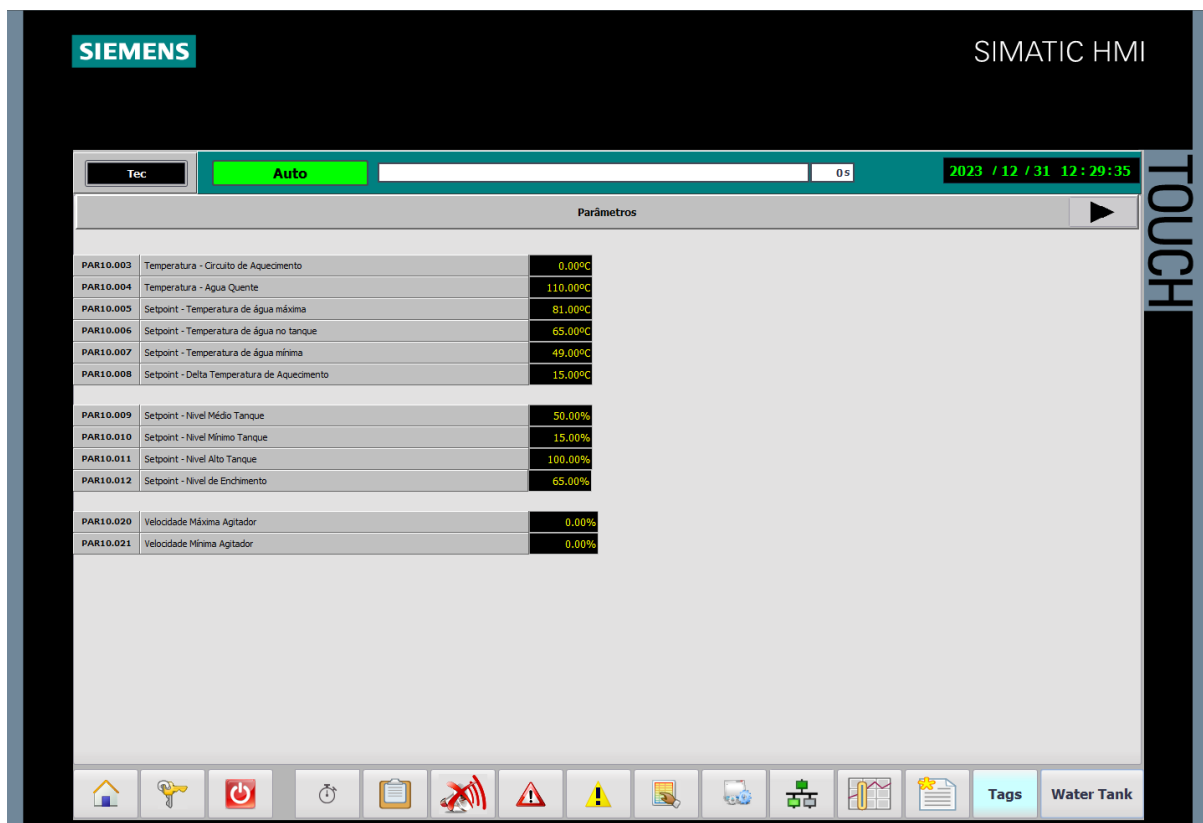


Figura 4.21: Parâmetros HMI, WinCC

Automatização de um Sistema de Mistura

Identificador	Descrição	Valor	Unidade
PAR10.003	Temperatura de Aquecimento	80.00	°C
PAR10.004	Temperatura de Água Quente	110.00	°C
PAR10.005	Temperatura de Água Máxima	81.00	°C
PAR10.006	Temperatura de Água no tanque	65.00	°C
PAR10.007	Temperatura de Água Mínima	49.00	°C
PAR10.008	Delta Temperatura de Aquecimento	15.00	°C
PAR10.009	Nível de Água do tanque	50.00	%
PAR10.010	Nível Mínimo do tanque	15.00	%
PAR10.011	Nível Máximo do tanque	100.0	%
PAR10.012	Nível de Enchimento	65.0	%
PAR10.020	Velocidade Máxima Agitador	0.0	%
PAR10.021	Velocidade Mínima Agitador	0.0000	%

Figura 4.22: Parâmetros SCADA, Wonderware

Registos

Nesta etapa (Figura 4.23 e 4.24), foi criada uma página que tem como sua finalidade mostrar um histórico das receitas que já foram produzidas, possibilitando assim uma maior supervisão dos vários tipos de produtos já produzidos. Para um acesso da consola a uma base de dados, foi criado em Visual Basic, scripts que possibilitassem a escrita destes registos no ficheiro e também a sua leitura. Estes registos são escritos num ficheiro .csv. Nos Anexos apresentam-se os códigos desenvolvidos para a escrita e leitura do ficheiro.

Como se pode observar através da tela presente na Figura 4.23 e Figura 4.24, para uma melhor procura, sabendo o intervalo de dias que se deseja obter as receitas que foram produzidas, basta que na parte superior da tela se insira a data de início e a de fim e automaticamente só vai aparecer os registos efetuados durante esse intervalo de tempo.

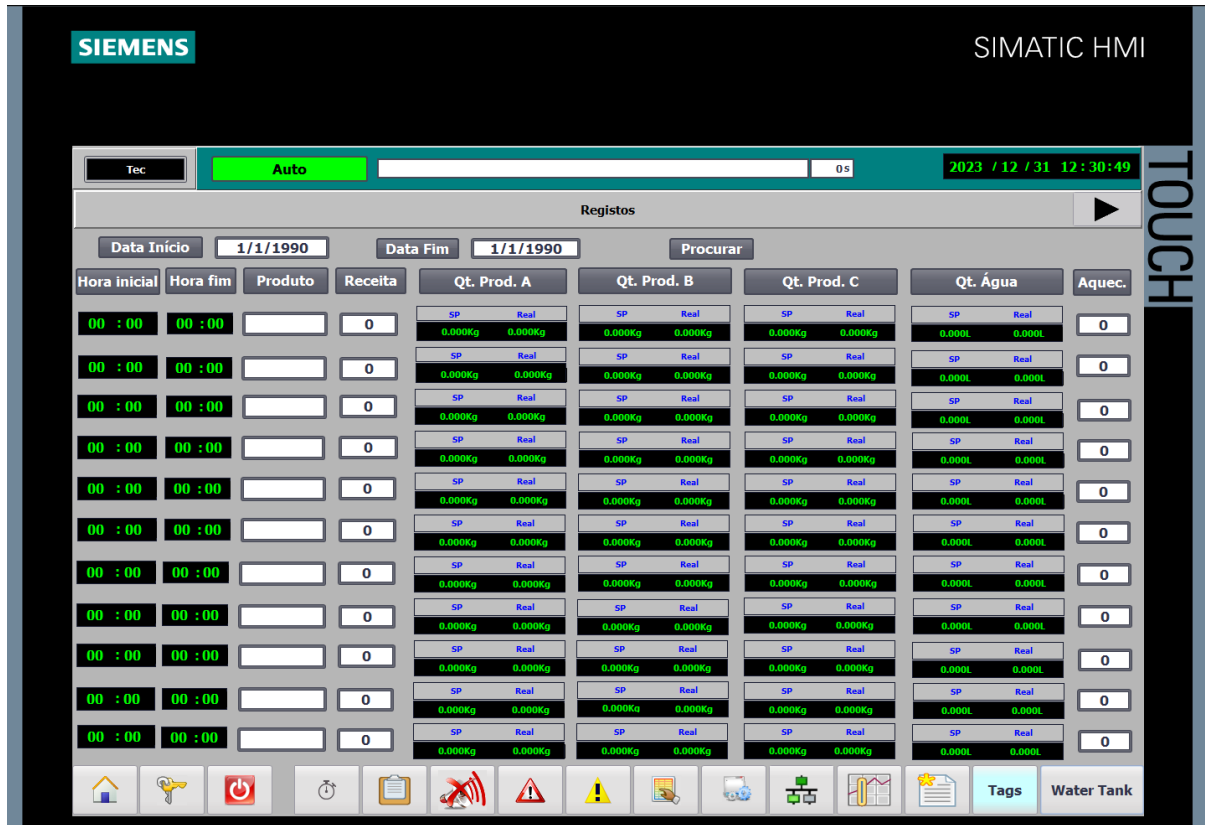


Figura 4.23: Registos HMI, WinCC

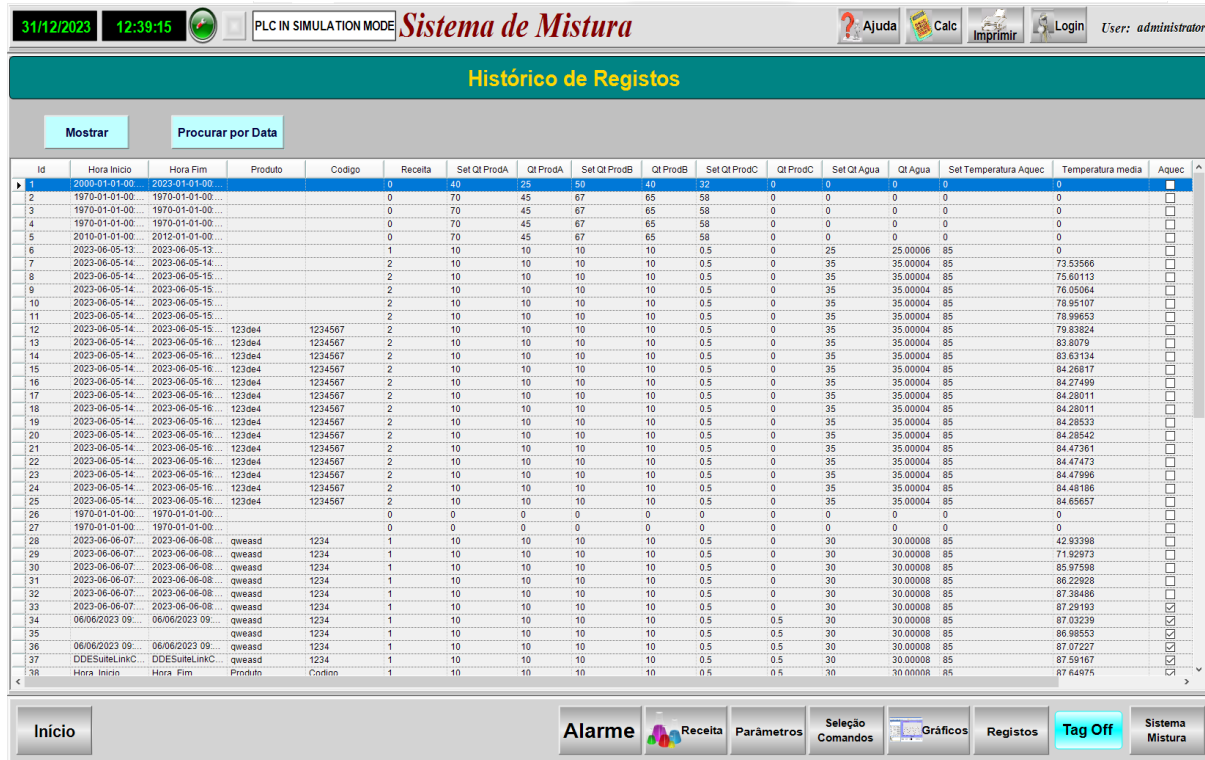


Figura 4.24: Registos SCADA, Wonderware

Histórico de Alarmes

O histórico de alarmes num sistema HMI refere-se ao registo e acompanhamento ao longo do tempo de eventos de alarmes. Estes eventos de alarmes podem incluir condições anormais, falhas, avisos ou outros eventos importantes num sistema de controle. A capacidade de rever e analisar o histórico de alarmes é essencial para a manutenção e a solução dos problemas em sistemas industriais, como se pode verificar através das Figuras 4.25 e 4.26.

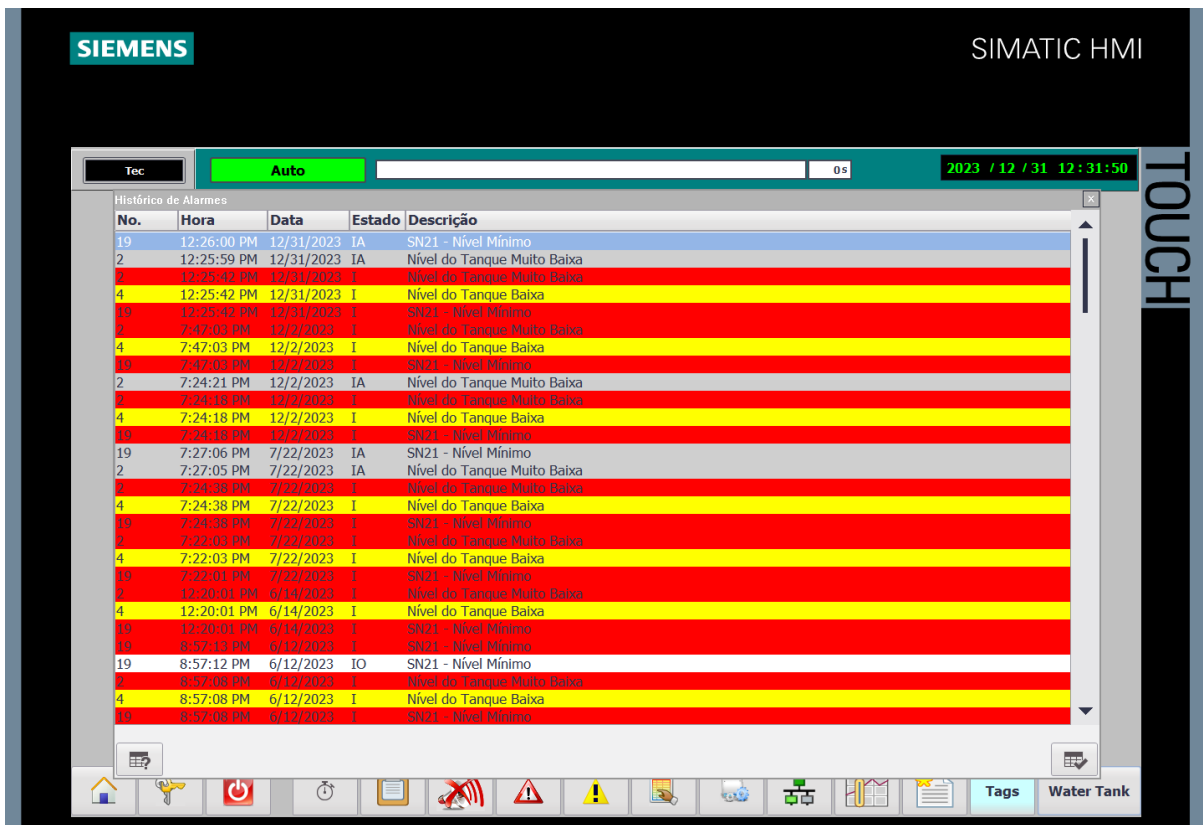


Figura 4.25: Histórico de Alarmes HMI, WinCC

Uma gestão eficaz do histórico de alarmes contribui para uma melhoria contínua do desempenho do sistema, uma redução do tempo de inatividade e uma resposta eficiente a eventos críticos. Na Figura 4.26, o histórico de alarmes é obtido através do SQL, sendo na seção 4.1.3 explicado como se desenvolveu.

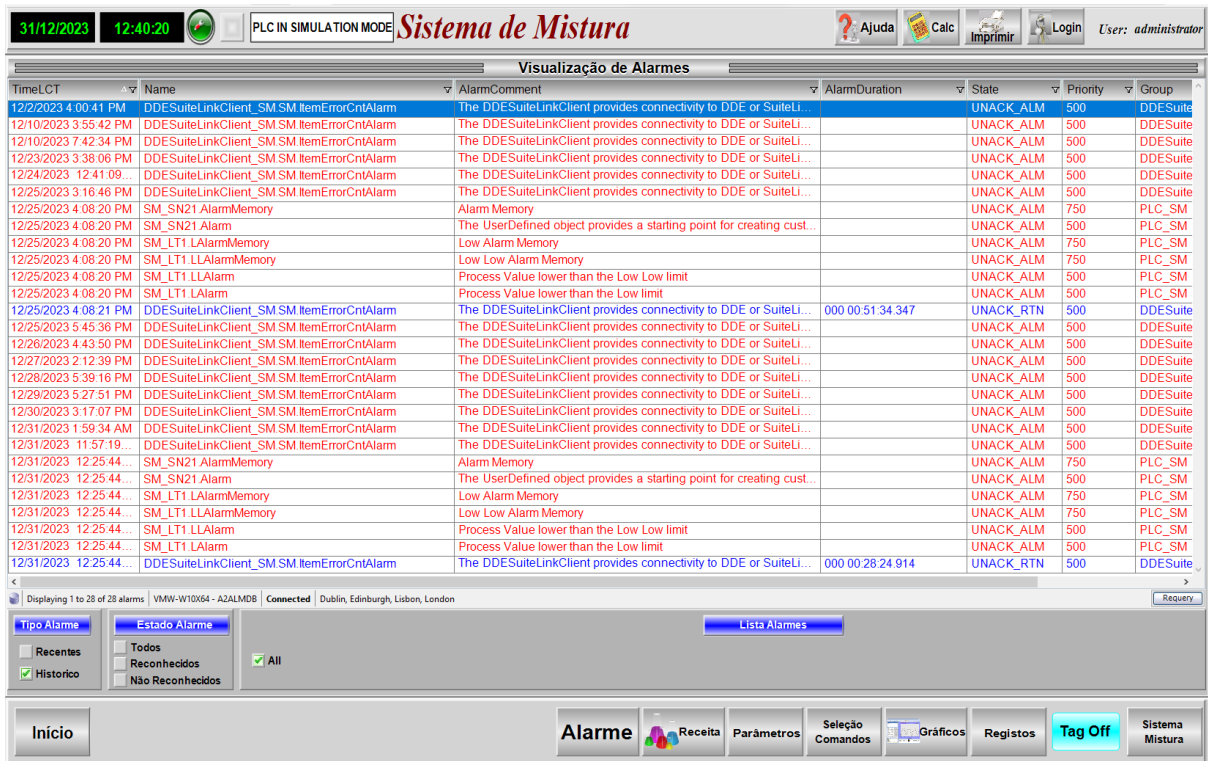


Figura 4.26: Histórico de Alarmes SCADA, Wonderware

Monitorização Visual de Variáveis

A monitorização visual de variáveis refere-se à exibição gráfica de informações sobre o estado das variáveis específicas num sistema de automação industrial. Esta funcionalidade é crucial para permitir que os operadores, engenheiros e outros utilizadores visualizem, compreendam e reajam rapidamente às condições do processo.

Para isso, como é mostrado na Figura 4.27, todo o histórico dos valores obtidos através dos sensores analógicos (nível e de temperatura) podem ser visualizados a partir desta página, proporcionando uma interface eficaz para monitorizar e controlar processos industriais, contribuindo para uma eficiência operacional e maior segurança ao sistema. No caso da Figura 4.28, esta monitorização é feita através do *Historian* sendo que só temos que habilitar esta opção no AppEngine da nossa galáxia.

Automatização de um Sistema de Mistura

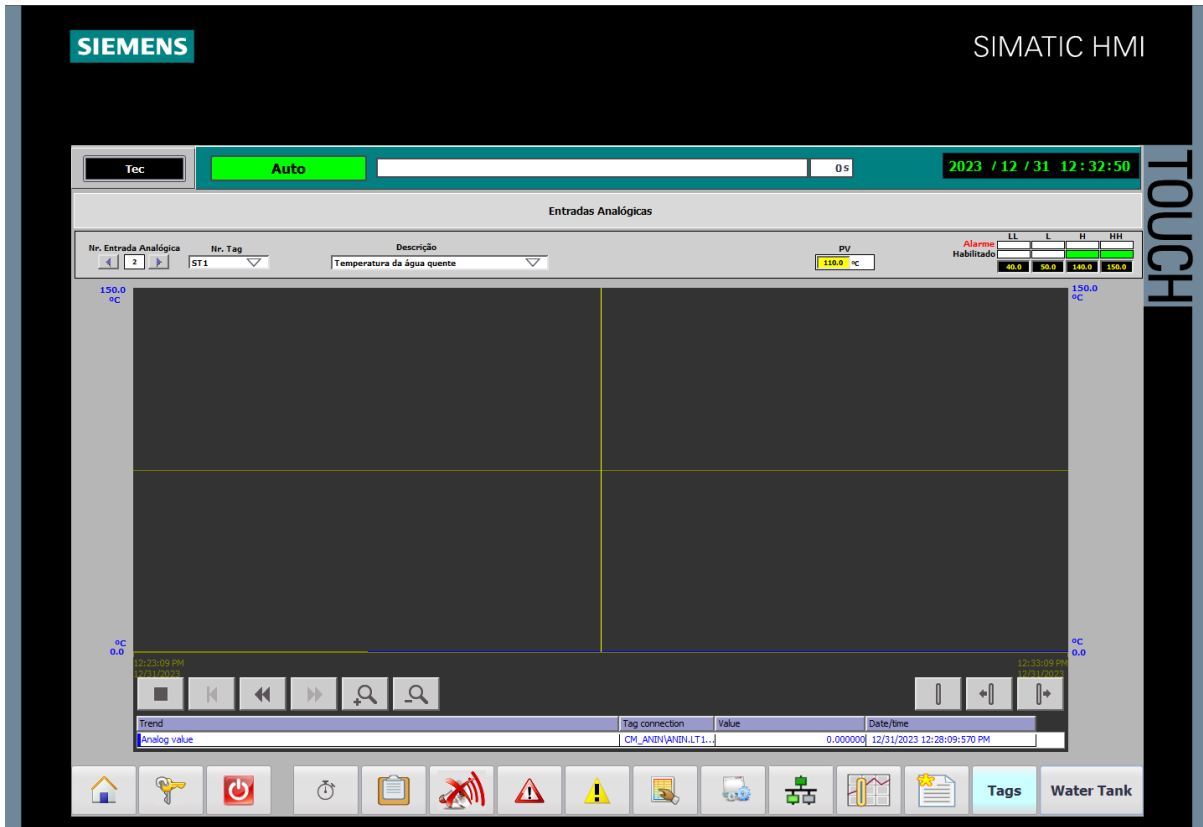


Figura 4.27: Monitorização de variáveis HMI, WinCC

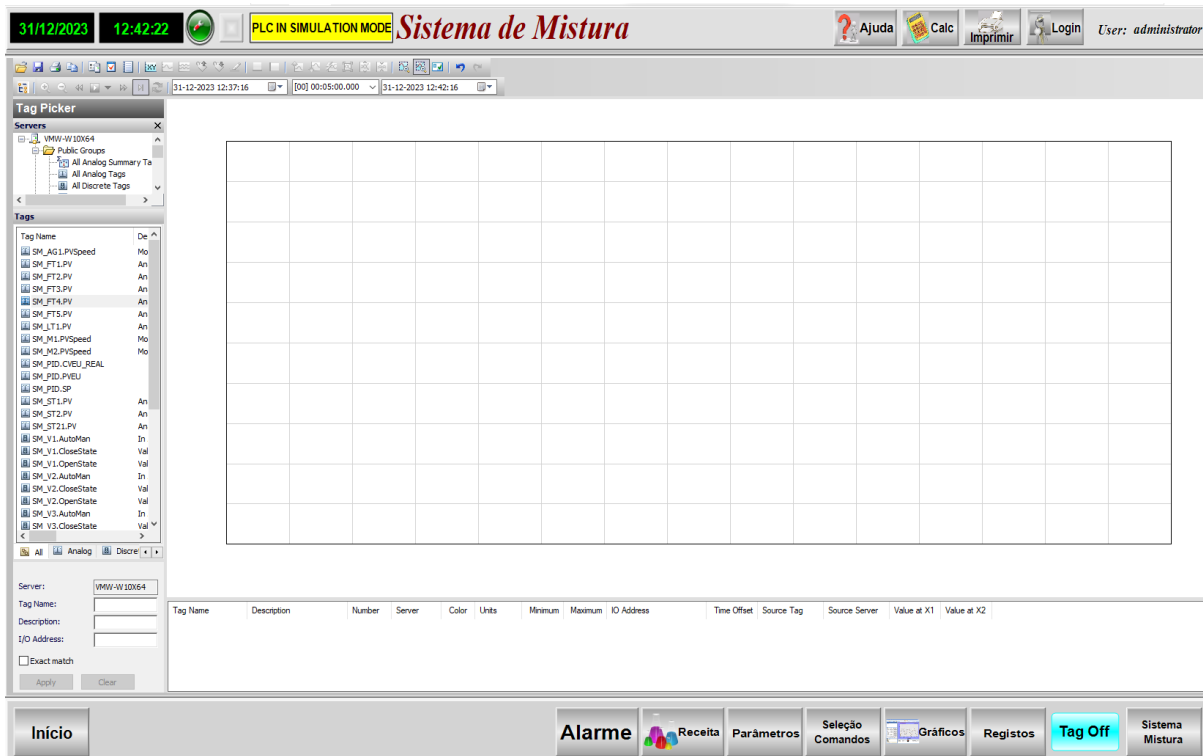


Figura 4.28: Monitorização de variáveis SCADA, Wonderware

4.1.3 Wonderware

Comunicação com Siemens

Para poder haver comunicação entre equipamentos Siemens e o Scada da Wonderware é necessário a utilização de uma ferramenta, cujo nome é NetToPLCSim em que permite simular uma conexão S7-PLC (PLC Siemens) usando um ambiente de simulação. Esta ferramenta é frequentemente usada em conjunto com o software de programação STEP 7 da Siemens. Ao usar o NetToPLCSim, é possível simular a comunicação entre um PLC e outros dispositivos num ambiente virtual, o que pode ser útil para testes e depuração de lógica de controle sem a necessidade de hardware PLC físico. Geralmente, a configuração do NetToPLCSim envolve a criação de uma interface de comunicação entre o software de simulação e o ambiente de programação do PLC (Figura 4.29).

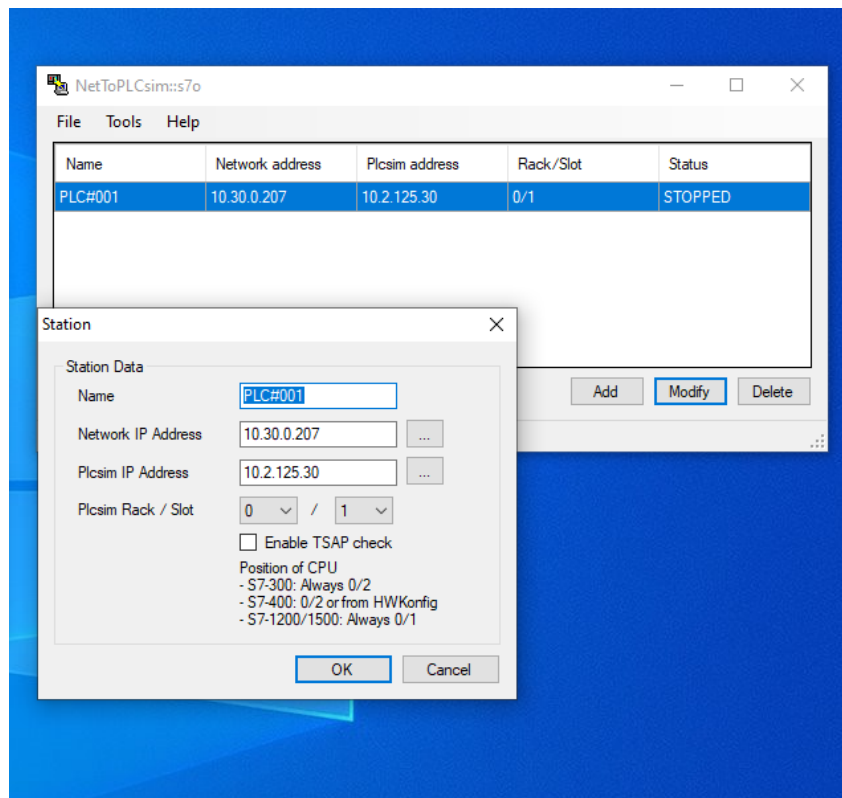


Figura 4.29: Aplicação de comunicação Nettoplcsim

Para configurarmos a ligação, basta ir à opção "Add" e introduzir o endereço IP da rede e o endereço IP que foi configurado no PLC previamente. No campo Rack/Slot basta seguir com a informação que se encontra imediatamente abaixo, dependendo do CPU que estejamos a utilizar. Após estas configurações, basta só dar o *Start* para podermos ter comunicação.

Para se poder começar o desenvolvimento de aplicações Scada, é necessário a criação de uma galáxia. Esta irá ser a nossa aplicação para supervisão. Para criar basta atribuímos um nome e seleccionar a opção *Create* (Figura 4.30).

Automatização de um Sistema de Mistura

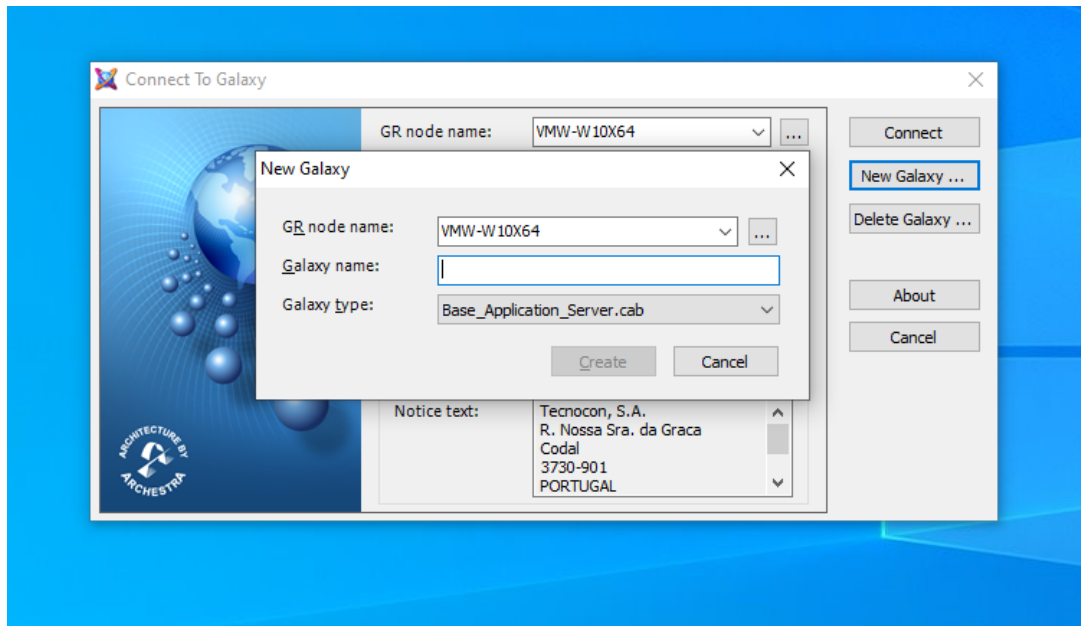


Figura 4.30: Criação da galáxia

Após a criação da galáxia, é necessário criar e configurar a interface de comunicação usada pela Wonderware para se comunicar com controladores e dispositivos industriais da Siemens, o SIDIRECT. Para isso, basta aceder ao System Management Console e na galáxia adicionar o driver de comunicação. Neste adicionou-se o endereço IP do dispositivo (Figura 4.31).

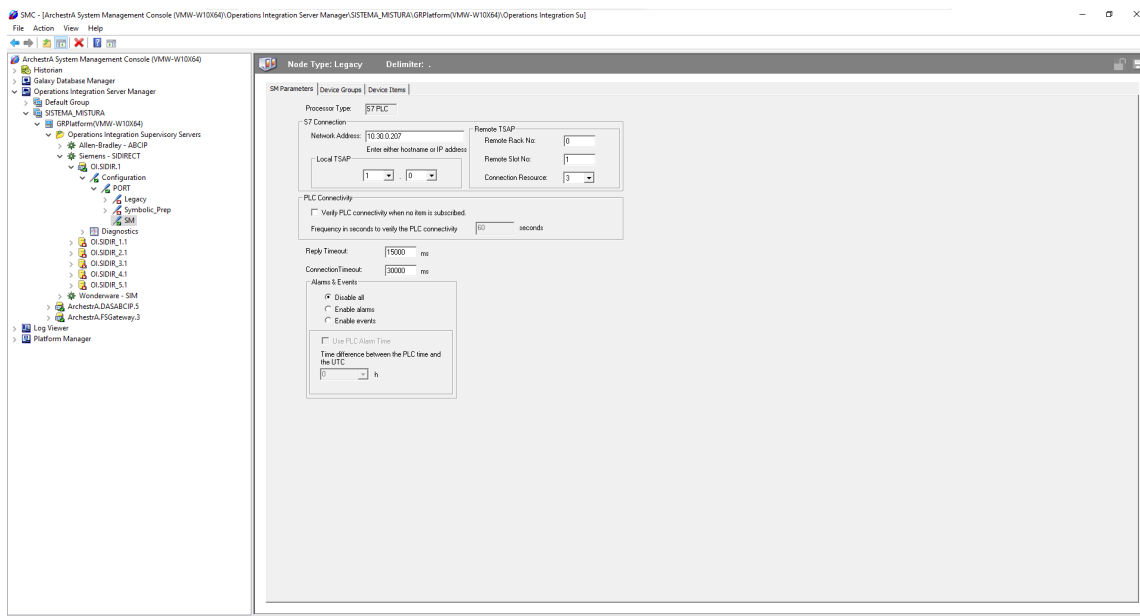


Figura 4.31: Driver de comunicação

No separador *Device Groups* inseriu-se um tópico que vai funcionar como um elemento de ligação entre as variáveis criadas no PLC para os objetos do Scada (Figura 4.32).

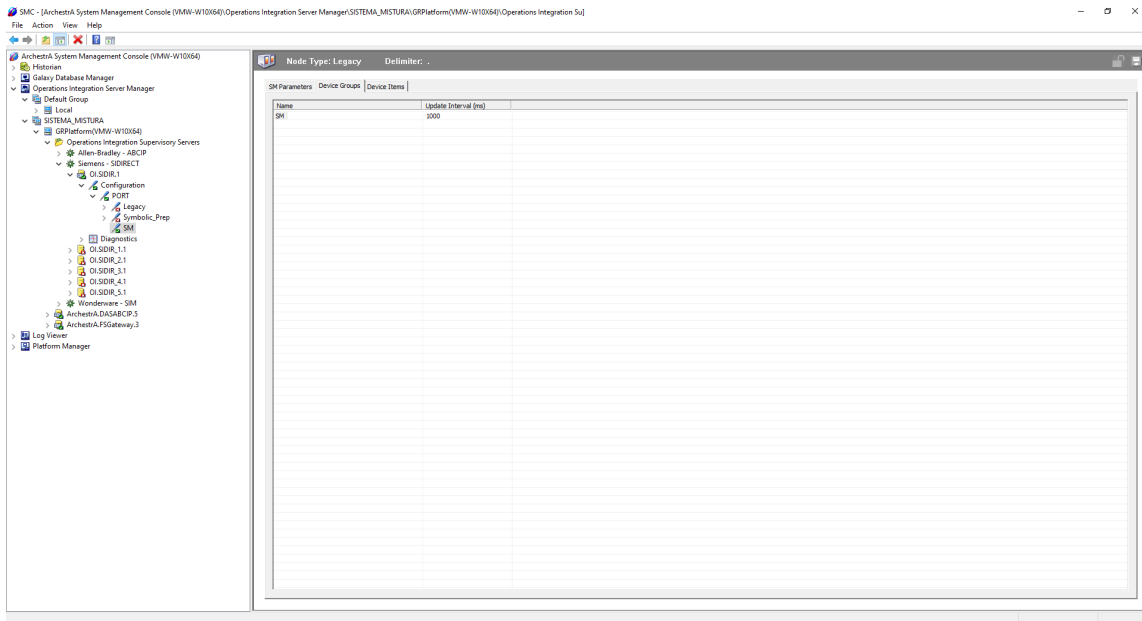


Figura 4.32: Tópico usado para a comunicação

Após a criação, este será o ambiente de desenvolvimento da nossa aplicação (Figura 4.33). É constituído por 2 toolbox, template toolbox e graphic toolbox. No contexto do ArchestrA [2], os termos "model", "deployment", e "derivation" referem-se a conceitos importantes relacionados ao design, implementação e manutenção de sistemas de automação industrial.

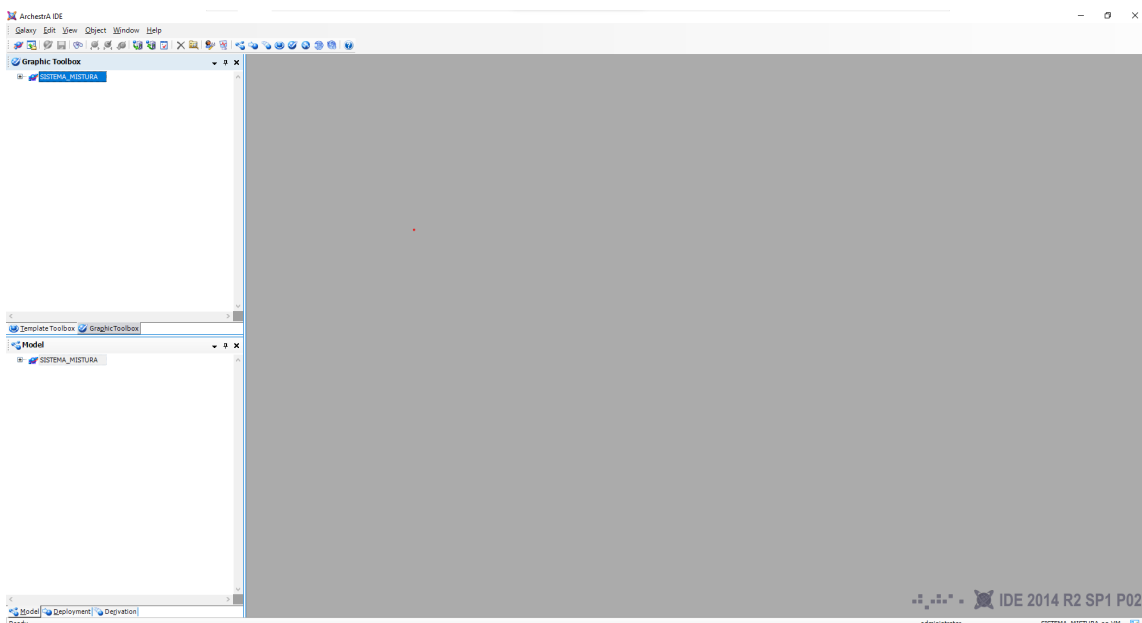


Figura 4.33: ArchestrA IDE [2]

Automatização de um Sistema de Mistura

A *Template toolbox* (Figura 4.34) corresponde a um conjunto de modelos ou objetos pré-construídos que podem ser utilizados como ponto de partida para a criação de tipos específicos de aplicações industriais. Estes objetos podem ser dos mais variados tipos, desde (por exemplo, equipamentos, bombas, válvulas, etc.).

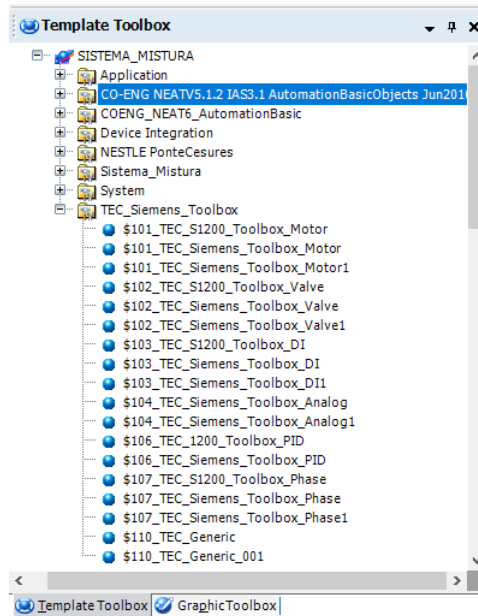


Figura 4.34: Template toolbox

A *Graphic toolbox* (Figura 4.35) corresponde a uma coleção de ferramentas gráficas disponíveis no software para criar interfaces visuais. Estas ferramentas são usadas no Wonderware InTouch, que é a interface gráfica de operador (HMI - Human-Machine Interface) do ArchestrA, para projetar e visualizar sistemas de controle industrial.

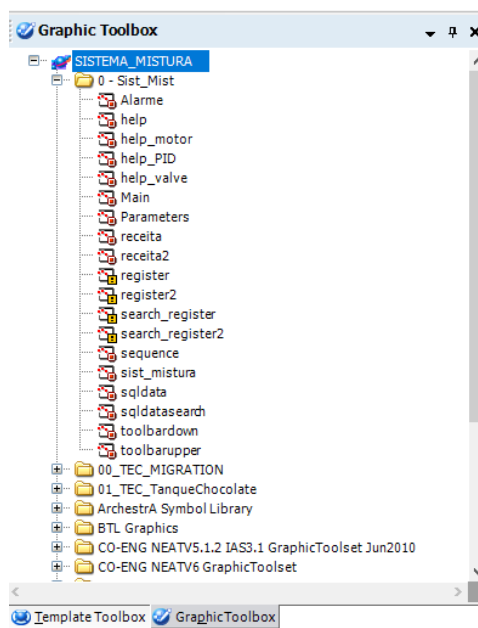


Figura 4.35: Graphic toolbox

O *Model* (Figura 4.36) como blocos de construção para criar instâncias específicas de objetos em um sistema de automação industrial. Eles são a base para padronizar o comportamento e as características de objetos semelhantes.

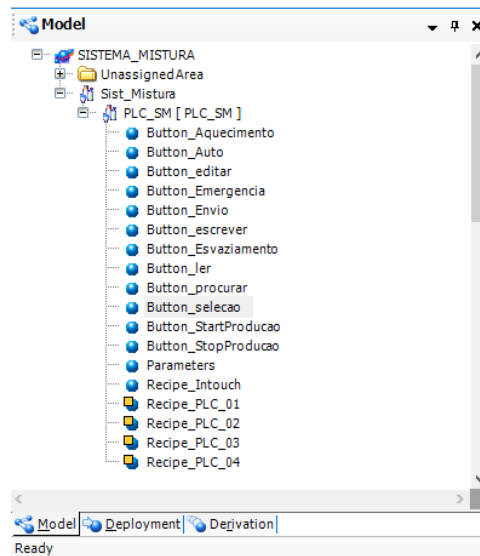


Figura 4.36: Model

No *Deployment* (Figura 4.37) os modelos são associados a equipamentos específicos ou processos industriais para criar instâncias reais desses objetos. Isso inclui a configuração de parâmetros específicos para adaptar o modelo à operação real.

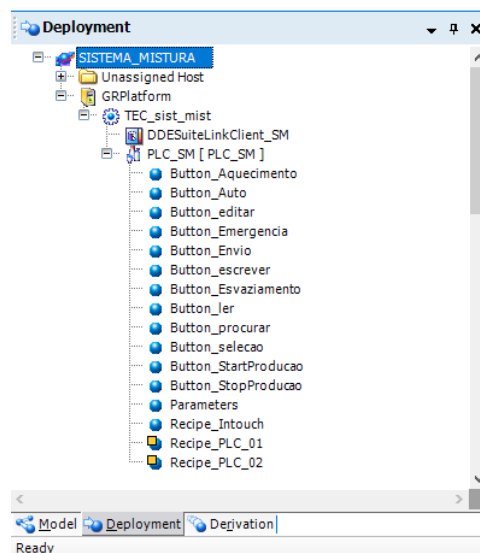


Figura 4.37: Deployment

Automatização de um Sistema de Mistura

O *Derivation* (Figura 4.38) é útil para criar variações de um modelo básico sem ter que redesenhar completamente o novo modelo. Isso facilita a manutenção e a atualização, pois as mudanças no modelo principal podem ser refletidas nos modelos derivados.

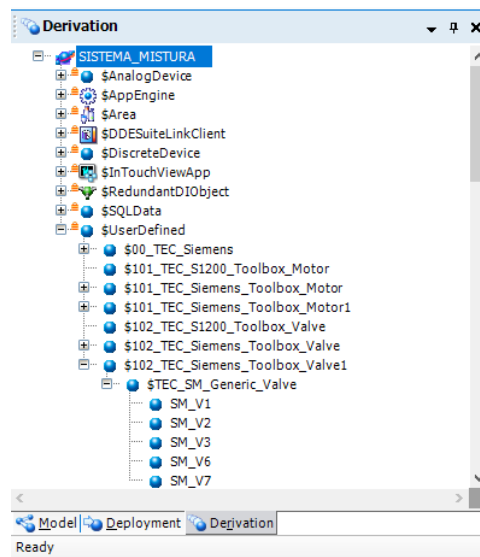


Figura 4.38: Derivation

Através da Figura 4.37 podemos ver a estrutura da galáxia, que é formada através do GRPlatform onde é feito o "deploy" da galáxia, "TEC_siat_mist" trata-se do "engine" e "PLC_SM" corresponde à área do processo, em que nela se encontram todos os objetos que foram criados para a aplicação.

Para se perceber melhor o que é o engine do archestrA (Figura 4.39), pode comparar-se como o motor do carro - ele "alimenta" tudo. A taxa de verificação determina a taxa de atualizações de dados, a velocidade de processamento de alarme, a velocidade de historização e a taxa de execução de scripts. Nada é executado mais rápido do que a taxa de verificação do appengine. Uma plataforma também pode ter vários mecanismos de aplicativos. Se houver vários objetos (Figura 4.40) que atualizem com taxas diferentes, poderá configurar-se mecanismos independentes na mesma plataforma com taxas de verificação diferentes.

O mecanismo também controla o historian, pois contém a localização configurada do histórico. Qualquer objeto configurado com histórico, usará esta função, como por exemplo um histórico de alarme.

Este também controla a redundância. Quando configurado corretamente, se a plataforma para a qual um mecanismo é implantado ficar offline, um mecanismo redundante pode assumir o processamento de todos os objetos hospedados, garantindo perda mínima de dados - se houver.

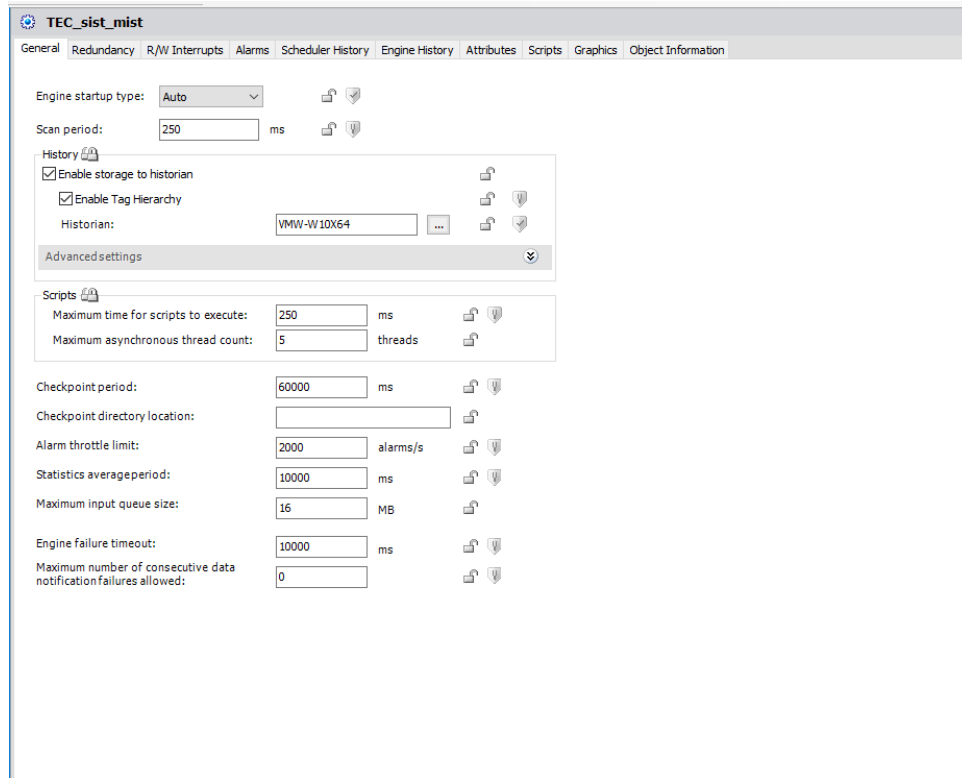


Figura 4.39: AppEngine

Para fazermos a ligação entre a área e o nosso protocolo de comunicação é necessário a configuração de um atributo, "DIOBJECTPATH", em que vai lhe é atribuído o caminho "DDESuiteLinkClient_SM.SM" (Figura 4.40) .

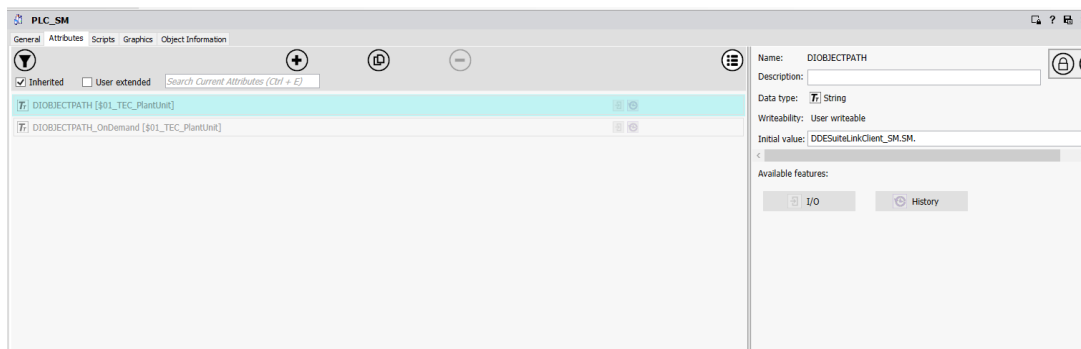


Figura 4.40: Diobjectpath

Este atributo vai ser necessário para podermos estabelecer o caminho dos vários atributos para cada objeto, como vai ser mostrado mais à frente.

Automatização de um Sistema de Mistura

O objeto DDESuiteLinkClient fornece uma conexão de cliente com servidores DDE ou SuiteLink para que os dados possam ser lidos e gravados em fontes de dados externas, como um PLC. Para o criar basta criar uma instância, como na Figura 4.41 e 4.42.

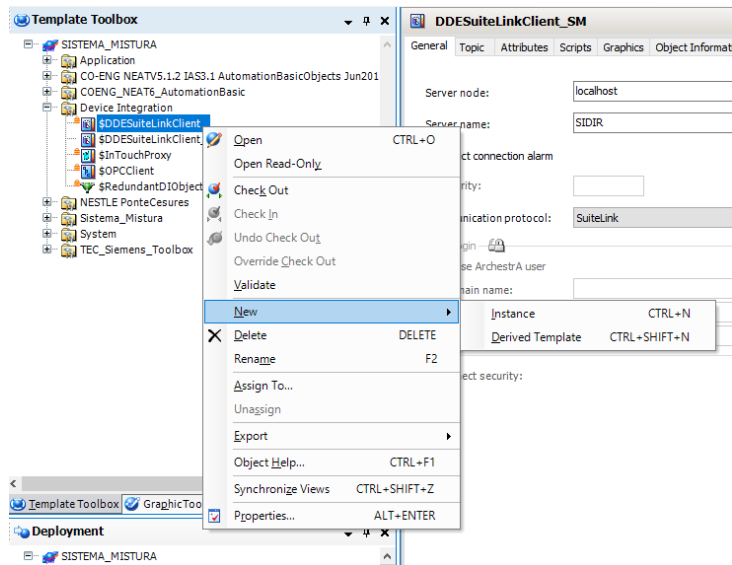


Figura 4.41: Criação do protocolo DDESuiteLink

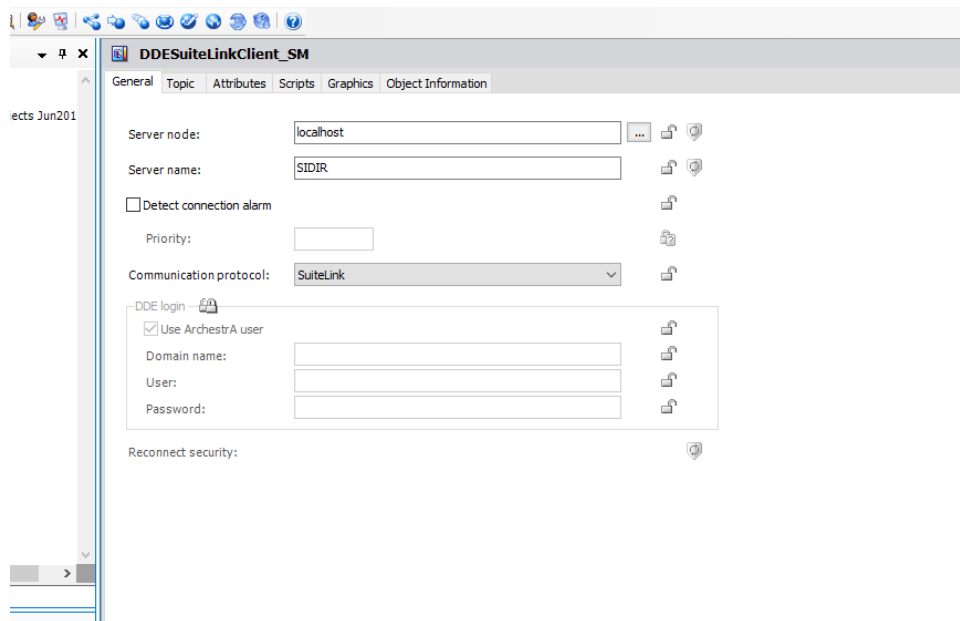


Figura 4.42: Configuração do protocolo DDESuiteLink

Assim temos:

- "Server node" – configurado com o nome do nó ou do endereço IP onde a OI ou DAServer está localizada (neste exemplo, o servidor OI está localizado no host chamado localhost);
- "Server name" – configurado com o nome do servidor DDE ou Suitelink (neste exemplo, o nome do aplicativo usado é SIDIR;

O tópico tem que corresponder exatamente ao tópico ou grupo de dispositivos que foi configurado na OI ou no DAServer no SMC (Figura 4.43).

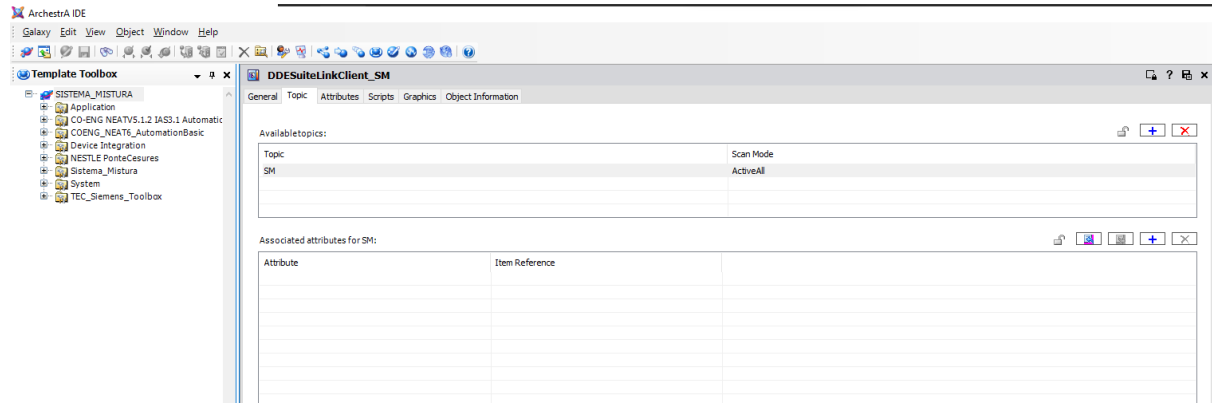


Figura 4.43: Tópico de comunicação

Para cada objeto, seja válvula, motor, etc..., estes são compostos por várias características ou propriedades associadas a esse equipamento específico. Como estes atributos se encontram presentes no PLC, como já foi mostrado através da Figura 4.9 para uma válvula, no ArchestrA estes também têm que ser criados para podermos fazer a ligação com o objeto gráfico. Na Figura 4.44 estas características são inseridas no separador *Field Attributes*.

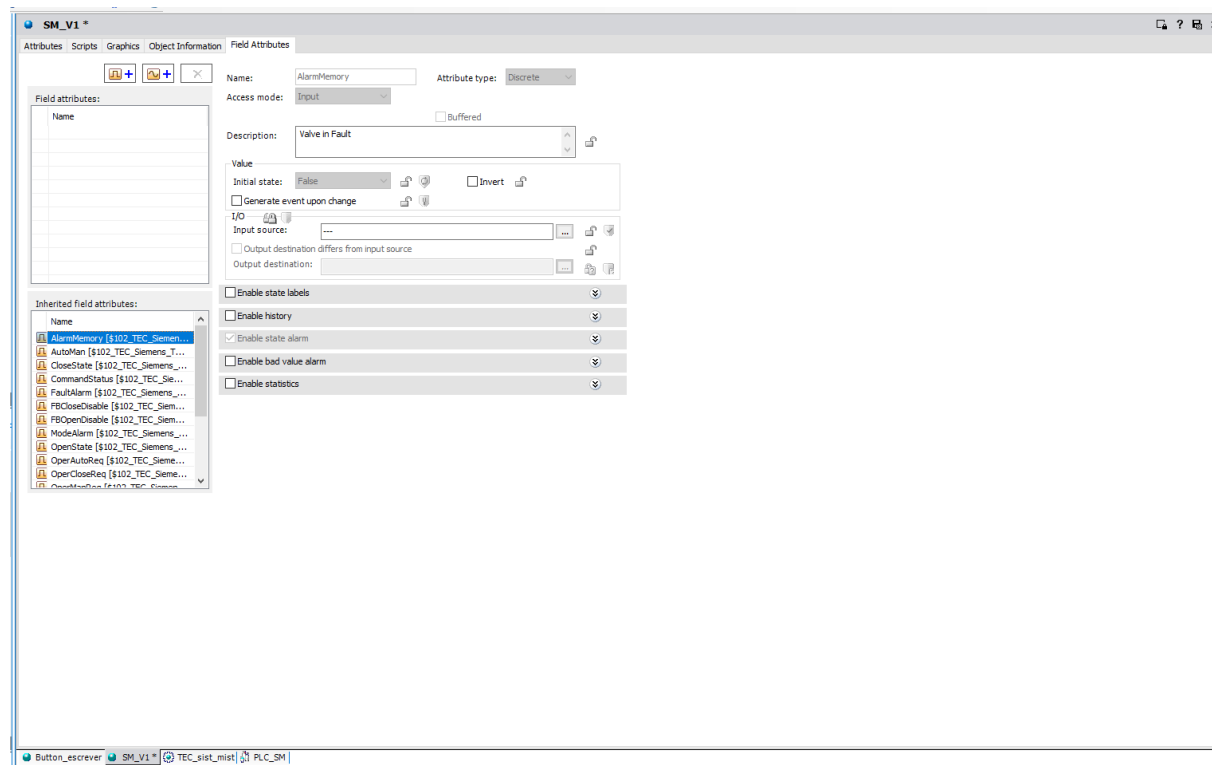


Figura 4.44: Parâmetros de uma válvula

Alguns parâmetros, como por exemplo, o Alarmmemory é selecionado a opção *state alarm*, para estes poderem ser registados como alarmes no histórico de alarmes.

Automatização de um Sistema de Mistura

No separador *Attributes* são definidos alguns parâmetros gerais, que vão ser predominantemente utilizados em todos os objetos criados, servindo para auxiliar na comunicação dos vários parâmetros que se encontram presentes no separador *Field Attributes* (Figura 4.45).

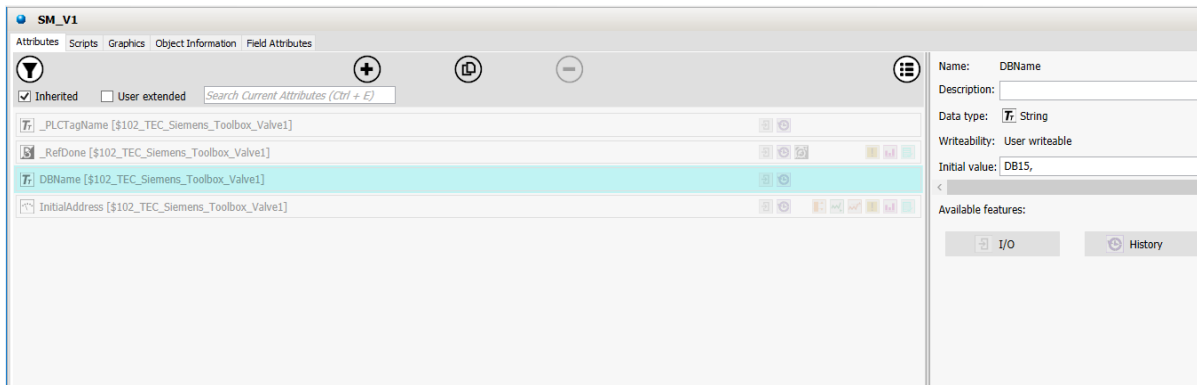


Figura 4.45: Atributos Gerais

Nomeadamente:

- **DBName:** é inserido o valor do DB a que corresponde o equipamento.
- **InitialAddress:** corresponde ao primeiro endereço do DB.
- **_RefDone:** trigger para a leitura do script.
- **_PLCTagName:** variável.

No separador *scripts* é estabelecido o caminho para a comunicação com as variáveis do PLC, como se refere a Figura 4.46.

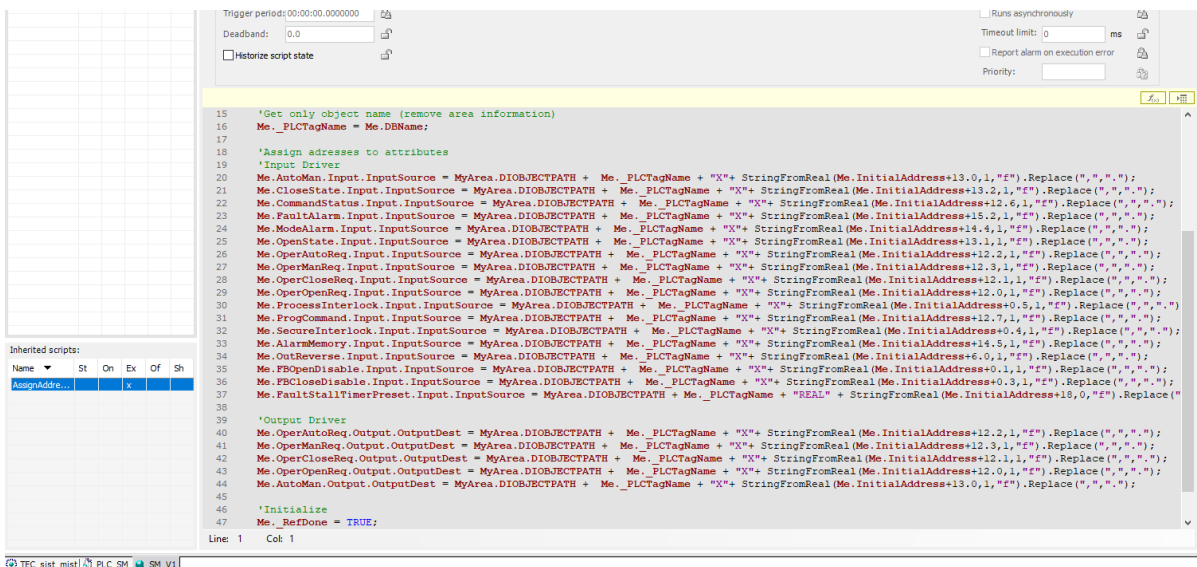


Figura 4.46: Script correspondente a uma válvula

O caminho para cada parâmetro é definido por:

- Diobjectpath: Atributo correspondente ao DDE.
- _PLCTagName: Nome do DB a que corresponde o equipamento.
- "X": O atributo é um valor booleano.
- StringFromReal: função que converte de real para string, em que recebe como parâmetros o valor do endereço inicial, o número de casas decimais, a notação exponencial (=1 notação de ponto/ =e exponencial);
- Replace: separação por vírgulas e ponto.

Após o endereçamento de todos os parâmetros, para podermos fazer o debug e vermos se a conexão com as variáveis do PLC estão OK, basta utilizarmos a opção ObjectViewer do objeto, como mostra a Figura 4.47.

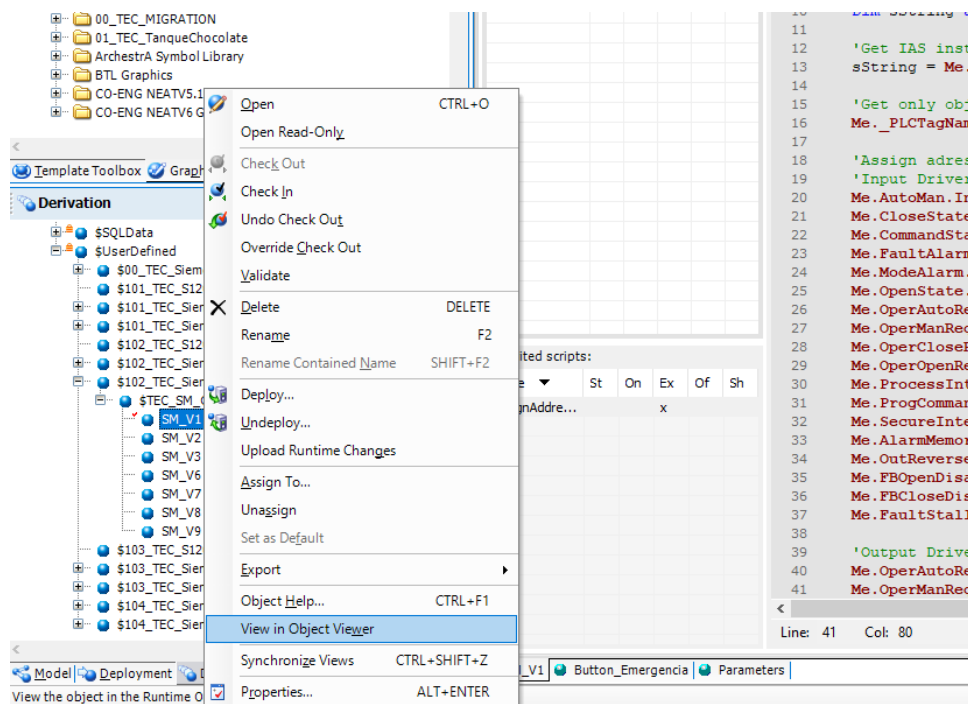


Figura 4.47: Objectviewer

Com a utilização desta ferramenta podemos ver o resultado da nossa conexão e se encontra-se a comunicar com o PLC (Figura 4.48).

A função LogViewer do SMC (Figura 4.49) trata-se de uma ferramenta que permite visualizar e analisar logs gerados pelo sistema. O ArchestrA fornece recursos para o registo de eventos e informações relacionadas à operação do sistema, e o LogViewer é uma ferramenta que ajuda os utilizadores a examinar esses registos para diagnóstico e resolução de problemas.

Contém:

- Registo de Eventos: O ArchestrA pode registar eventos, alarmes, mensagens de

Automatização de um Sistema de Mistura

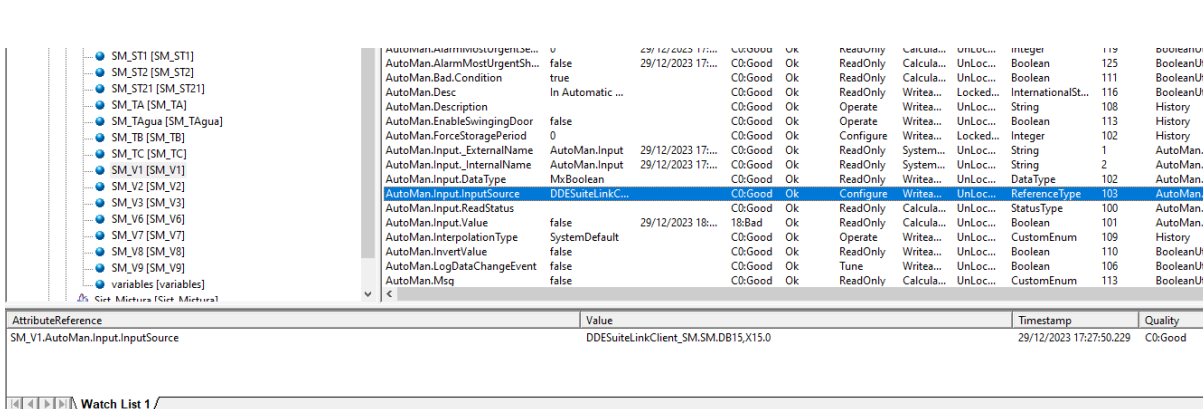


Figura 4.48: Comunicação das variáveis com o PLC

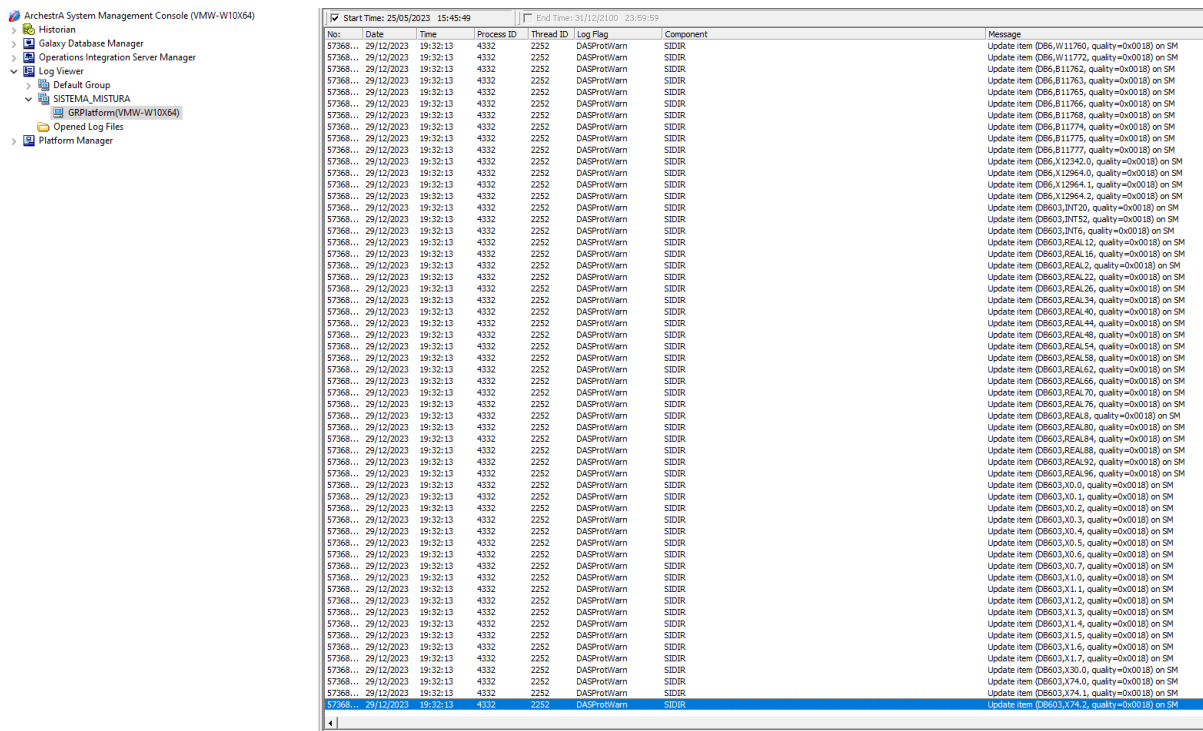


Figura 4.49: LogViewer

sistema e outras informações relevantes durante a operação do sistema. Esses registros são armazenados em arquivos de log.

- Ferramenta de Diagnóstico: O LogViewer serve como uma ferramenta de diagnóstico que permite aos utilizadores examinar e analisar os registos de eventos para entender melhor o comportamento do sistema.
- Filtragem e Pesquisa: O LogViewer geralmente oferece recursos de filtragem e pesquisa para ajudar os utilizadores a localizar eventos específicos ou padrões nos registos.
- Visualização Gráfica: Pode fornecer uma visualização gráfica dos eventos registados, facilitando a identificação de padrões ou anomalias.
- Histórico de Mensagens: O LogViewer pode manter um histórico de mensagens, permitindo aos utilizadores revisar eventos passados e monitorizar a evolução do sistema ao longo do tempo.

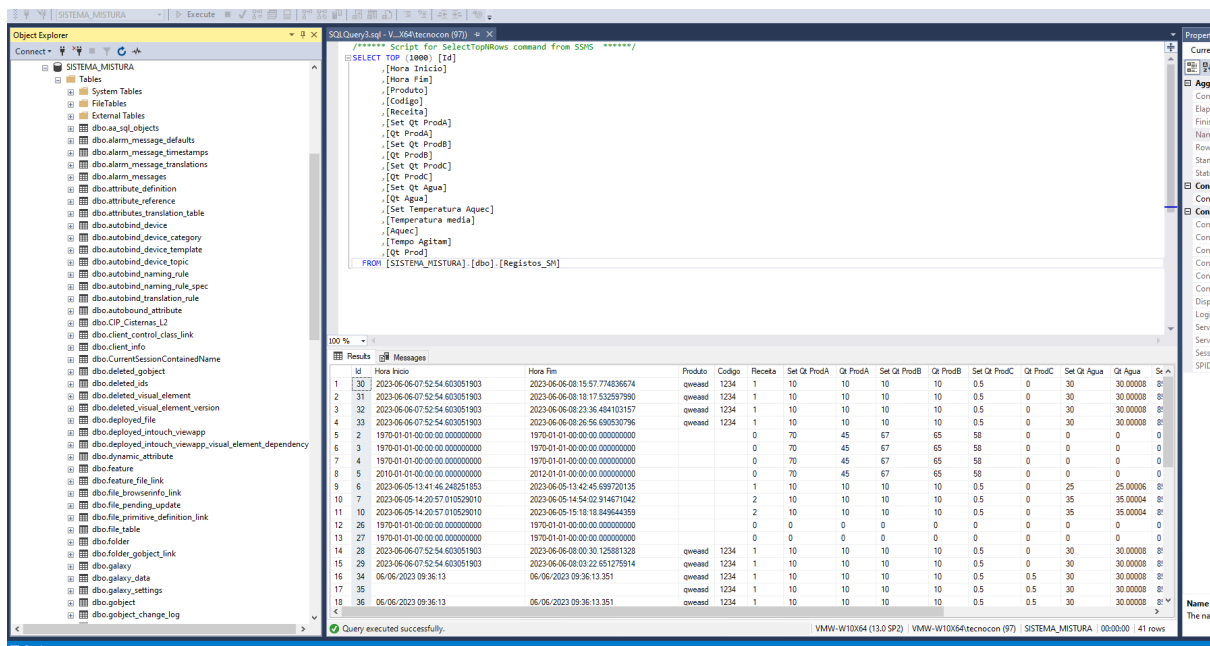


Figura 4.50: Visualização dos registos de receitas no SQL

Para a criação desta tabela de registo (Figura 4.50), foi necessário a criação de um objeto, onde numa primeira fase ele cria a tabela caso não exista e numa segunda fase efetua o registo dos dados. O código desenvolvido para as 2 etapas encontram-se nos anexos C e D.

Nesta versão 2014 do ArchestrA, a criação de uma tabela de alarmes já é feita predefinidamente através da aplicação, em que essa tabela chama-se A2ALMDB. Sendo assim basta simplesmente conectarmos à tabela para podermos visualizar os eventos (Figura 4.51).

Automatização de um Sistema de Mistura

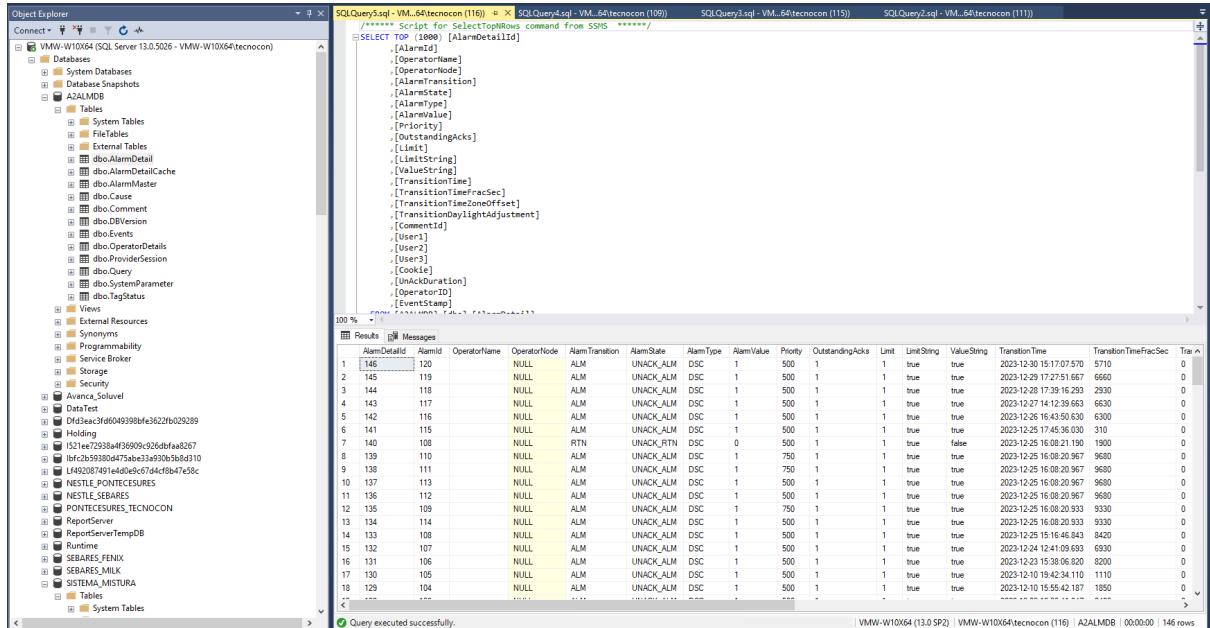


Figura 4.51: Visualização dos registos de alarmes no SQL

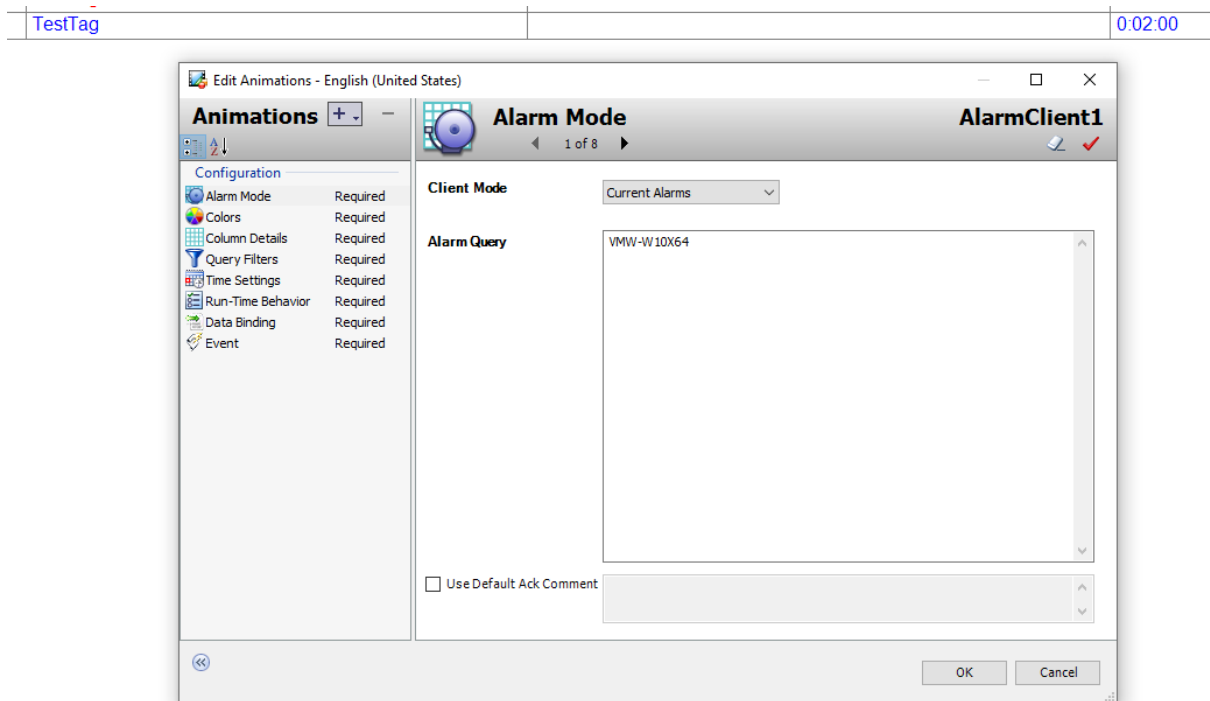


Figura 4.52: Configuração Alarm Query

Pela Figura 4.52, através do objeto que faz o display dos alarmes, só é necessário inserir o nome do SQL server para podermos comunicar.

4.1.4 Conclusão

O presente capítulo apresentou os detalhes técnicos possíveis sobre a aplicação desenvolvida em WinCC e Wonderware. Parte dos detalhes mais específicos não são ilustrados devido para proteger a empresa e o estagiário.

5 CONCLUSÕES

Após encerrar o período de estágio, o autor gostaria de expressar a sua gratidão pela oportunidade de contribuir para a Tecnocon, S.A.. Este período foi incrivelmente enriquecedor e proporcionou uma visão valiosa sobre as complexidades e inovações presentes no campo da Automação Industrial com destaque para o *Interface* Homem-Máquina.

Durante os últimos meses, foi possível imergir num projeto desafiador que permitiu aplicar e expandir os conhecimentos em automação industrial e, especificamente, em HMI, autômatos e sistemas SCADA. Participar ativamente no desenvolvimento de *interfaces* intuitivos e eficazes, assim como colaborar com uma equipe tão dedicada, foi uma experiência fundamental para o crescimento profissional.

Ao trabalhar em Siemens (Tia Portal, WinCC) e Wonderware (InTouch), o autor desenvolveu uma compreensão mais profunda de aspetos práticos e teóricos relacionados à integração de consolas HMI em ambientes industriais. Isso incluiu a otimização de processos, garantindo não apenas a eficiência operacional, mas também a segurança e a facilidade de uso para os operadores - foi necessário elaborar o comportamento no autômato e a visualização e parametrização pelos operadores, usando localmente as consolas ou centralmente o sistema SCADA.

Como referido anteriormente, o objetivo desta aplicação é permitir ao seu operador configurar os vários equipamentos necessários para o processo, possibilitar a operação destes mesmos equipamentos em vários modos (manual e automático) e ainda permitir também de forma intuitiva, informativa e funcional de analisar estes mesmos dados.

Durante o período do estágio curricular foi feito o planeamento da aplicação e foi iniciado o seu processo de desenvolvimento. Além disso, a aplicação desenvolvida tem como finalidade corresponder às necessidades de futuros clientes. Essas necessidades podem levar a futuras alterações na aplicação.

Após estas alterações, estarem concluídas e a aplicação seja testada de modo a garantir a sua fiabilidade, terá como finalidade a venda a clientes. Neste tipo de aplicações, a TECNOCON passa por um processo de acompanhamento e suporte às aplicações desenvolvidas. Durante esse período de testes ou mesmo de suporte, pode ser necessário efetuar alterações de modo a corrigir eventuais bugs, ou até adicionar novas funcionalidades que sejam proveitosas.

Em termos de trabalho futuros, propõe-se a exploração mais detalhada das ferramentas

disponibilizadas pelos Wonderware, pois contêm capacidades que permitem automatizar fábricas por completo, usando por exemplo as várias ferramentas como: *System Platform, Historian, Alarm Adviser, Device Integration, etc.*

REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

- [1] Siemens, “Plc s71200,” <https://www.indiamart.com/proddetail/s71200-siemens-plc-controller-8767840548.html>.
- [2] Schneider, *Application Server User's Guide*. U.S.A: Schneider, 2015.
- [3] Tecnocon, “Tecnocon,” <https://www.tecnocon.pt>.
- [4] Aveva, “Wonderware,” <https://www.aveva.com/en/solutions/operations/wonderware/>.
- [5] OMRON, “Autómatos programáveis,” https://paginas.fe.up.pt/~asousa/tsca/Omron/cursos_omr/Teoria1+2+3_V1_0.pdf, 2015, accessed: 2023-08-06.
- [6] A. Parr, *Computers and industrial control*. New York, NY: Industrial Press Inc., 1998.
- [7] International Electrotechnical Commission, “Iec 61131-3,” <https://webstore.iec.ch/publication/4552>, 2013.
- [8] Siemens, “Wincc,” <https://www.siemens.com/br/pt/produtos/automacao/simatic-hmi/wincc-unified.html>.
- [9] Aveva, “Intouch,” <https://www.aveva.com/en/products/intouch-hmi/>.
- [10] Schneider, “Schneider,” <https://www.se.com/pt/pt/product-range/1500-aveva-plant-scada/#overview>.
- [11] Trihedral, “Vtscada,” <https://www.vtscada.com/>.
- [12] Rockwell Automation, “Factorytalk view,” <https://www.aveva.com/en/solutions/operations/wonderware/>.
- [13] Siemens, *SIMATIC S7 Programming 1*. German: Siemens, 2003.
- [14] Siemens, *TIA Programming Intermediate Skills*. German: Siemens, 2006.
- [15] Siemens, “Wincc v7.2 simatic hmi wincc v7.2 getting started,” German, 2013.
- [16] Siemens, “Operating and monitoring with wincc,” German, 2003.
- [17] —, “Tia portal,” <https://www.siemens.com/global/en/products/automation/industry-software/automation-software/tia-portal.html>.

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

ANEXOS

Anexo A - Código de leitura de um ficheiro .CSV

Anexo B - Código de escrita para um ficheiro .CSV

Anexo C - Código para criação de tabelas para registos no SQL

Anexo D - Código para escrita de registos no SQL

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

Anexo A - Código de leitura de um ficheiro .CSV

```

1
2 Sub read4()
3
4 Dim dqNumber, dqNumber2
5 Dim fso, ts, i, D, dteWait
6 Dim start, wait, stdate
7 Dim splitdata, startDate, endDate
8 Dim strSource, strLine, strAll, arrData, strLine1, strLine2
9 Const ForReading = 1
10
11 If SmartTags("read")= True Then
12
13 Set fso = CreateObject("Scripting.FileSystemObject")
14
15     strSource = "C:\Storage Card SD\TEST\ExcelExample\excel_file2.csv"
16
17     SmartTags("concluido") = False
18
19     Set ts = fso.OpenTextFile(strSource,ForReading,0,-2)
20
21     For i=1 To SmartTags("register")
22
23         strLine=ts.ReadLine
24
25         splitdata = Split(strLine, ";")
26
27         SmartTags("find") = True
28
29         If i=2 Then
30
31             'SmartTags("start") = splitdata(0)
32
33             'SmartTags("end") = splitdata(1)
34
35             If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
36 Then
37
38                 If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
39 Then
40
41                     SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
42
43                     SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
44
45                     SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)

```

```
45 SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
46
47 SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
48
49 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
50
51 SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
52
53 SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
54
55 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
56
57 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
58
59 SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
60
61 SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
62
63 SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
64
65 SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
66
67 SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
68
69 SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
70
71 SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
72
73 SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
74
75 SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
76
77 SmartTags("escreve") = 1
78
79 End If
80
81 End If
82
83 End If
84
85 ' dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
86 ' Do Until (Now() > dteWait)
87 ' Loop
88
89 SmartTags("escreve") = 0
90
91 If i=3 Then
92
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
93      'SmartTags("start") = splitdata(0)
94
95      'SmartTags("end") = splitdata(1)
96
97      If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
Then
98
99      If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
Then
100
101          SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
102
103          SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
104
105          SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
106
107          SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
108
109          SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
110
111          SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
112
113              SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(5)
114
115              SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(6)
116
117              SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
118
119          SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
120
121              SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(9)
122
123              SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(10)
124
125              SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
126
127              SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
128
129          SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
130
131              SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
132
133              SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
134
135              SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
136
137              SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
138
```

```
139         SmartTags("escreve") = 1
140
141     End If
142
143     End If
144
145 End If
146
147 '     dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
148 '     Do Until (Now() > dteWait)
149 '     Loop
150
151     SmartTags("escreve") = 0
152
153     If i=4 Then
154
155         'SmartTags("start") = splitdata(0)
156
157         'SmartTags("end") = splitdata(1)
158
159         If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
160 Then
161
162             If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
163 Then
164
165                 SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
166
167                 SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
168
169                 SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
170
171                 SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
172
173                 SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
174
175                 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
176
177                 SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
178
179                 SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
180
181                 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
182
183                 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
184
185                 SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
185     SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
186
187     SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
188
189     SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
190
191     SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
192
193     SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
194
195     SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
196
197     SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
198
199     SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
200
201     SmartTags("escreve") = 1
202
203     End If
204
205     End If
206
207     End If
208
209     dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
210     Do Until (Now() > dteWait)
211     Loop
212
213     SmartTags("escreve") = 0
214
215     If i=5 Then
216
217         'SmartTags("start") = splitdata(0)
218
219         'SmartTags("end") = splitdata(1)
220
221         If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
222         Then
223
224             If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
225             Then
226
227                 SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
228
229                 SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
230
231                 SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
```

```
231 SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
232
233 SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
234
235 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
236
237 SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
238
239 SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
240
241 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
242
243 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
244
245 SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
246
247 SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
248
249 SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
250
251 SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
252 '
253 SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
254
255 SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
256
257 SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
258
259 SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
260
261 SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
262
263 SmartTags("escreve") = 1
264
265 End If
266
267 End If
268
269 End If
270
271 ' dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
272 ' Do Until (Now() > dteWait)
273 ' Loop
274
275 SmartTags("escreve") = 0
276
277 If i=6 Then
278
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
279 'SmartTags("start") = splitdata(0)
280
281 'SmartTags("end") = splitdata(1)
282
283 If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
Then
284
285 If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
Then
286
287 SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
288
289 SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
290
291 SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
292
293 SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
294
295 SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
296
297 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
298
299 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(5)
300
301 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(6)
302
303 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
304
305 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
306
307 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(9)
308
309 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(10)
310
311 SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
312
313 SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
314
315 SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
316
317 SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
318
319 SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
320
321 SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
322
323 SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
324
```

```
325         SmartTags("escreve") = 1
326
327     End If
328
329 End If
330
331 End If
332
333 '     dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
334 '     Do Until (Now() > dteWait)
335 '     Loop
336
337     SmartTags("escreve") = 0
338
339     If i=7 Then
340
341         'SmartTags("start") = splitdata(0)
342
343         'SmartTags("end") = splitdata(1)
344
345         If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
346 Then
347
348             If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
349 Then
350
351                 SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
352
353                 SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
354
355                 SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
356
357                 SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
358
359                 SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
360
361                 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
362
363                 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(5)
364
365                 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(6)
366
367                 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
368
369                 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
370
371                 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(9)
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
371         SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
372
373         SmartTags("set_tempaquec_CSV") = splitdata(13)
374
375         SmartTags("tempaquec_CSV") = splitdata(14)
376
377         SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
378
379         SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
380
381         SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
382
383         SmartTags("escreve") = 1
384
385     End If
386
387 End If
388
389 End If
390
391 dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
392 Do Until (Now() > dteWait)
393 Loop
394
395 SmartTags("escreve") = 0
396
397 If i=8 Then
398
399     'SmartTags("start") = splitdata(0)
400
401     'SmartTags("end") = splitdata(1)
402
403     If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
404 Then
405
406         If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
407 Then
408
409             SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
410
411             SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
412
413             SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
414
415             SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
416
417             SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
```

```
417 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
418
419 SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
420
421 SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
422
423 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
424
425 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
426
427 SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
428
429 SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
430
431 SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
432
433 SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
434
435 SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
436
437 SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
438
439 SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
440
441 SmartTags("escreve") = 1
442
443 End If
444
445 End If
446
447 End If
448
449 ' dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
450 ' Do Until (Now() > dteWait)
451 ' Loop
452
453 SmartTags("escreve") = 0
454
455 If i=9 Then
456
457 'SmartTags("start") = splitdata(0)
458
459 'SmartTags("end") = splitdata(1)
460
461 If DateDiff("h", SmartTags("par_date_inicial"), splitdata(0)) > 0
Then
462
463 If DateDiff("h", SmartTags("par_date_final"), splitdata(1)) < 0
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
Then
464
465     SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
466
467     SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
468
469     SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
470
471     SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
472
473     SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
474
475     SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
476
477         SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
478
479         SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
480
481         SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
482
483         SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
484
485         SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
486
487         SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
488
489         SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
490
491         SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
492
493         SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
494
495         SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
496
497         SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
498
499         SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
500
501         SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
502
503     SmartTags("escreve") = 1
504
505     End If
506
507     End If
508
509     End If
510
```

```
511 '    dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
512 '    Do Until (Now() > dteWait)
513 '    Loop
514
515 SmartTags("escreve") = 0
516
517 If i=10 Then
518
519     'SmartTags("start") = splitdata(0)
520
521     'SmartTags("end") = splitdata(1)
522
523     If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
Then
524
525     If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
Then
526
527         SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
528
529         SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
530
531         SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
532
533         SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
534
535         SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
536
537         SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
538
539         SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
540
541         SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
542
543         SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
544
545         SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
546
547         SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
548
549         SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
550
551         SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
552
553         SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
554
555         SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
556
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
557 SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
558
559 SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
560
561 SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
562
563 SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
564
565 SmartTags("escreve") = 1
566
567 End If
568
569 End If
570
571 End If
572
573 dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
574 Do Until (Now() > dteWait)
575 Loop
576
577 SmartTags("escreve") = 0
578
579 If i=11 Then
580
581 'SmartTags("start") = splitdata(0)
582
583 'SmartTags("end") = splitdata(1)
584
585 If DateDiff("h",SmartTags("par_date_inicial"),splitdata(0)) > 0
586 Then
587
588 If DateDiff("h",SmartTags("par_date_final"),splitdata(1)) < 0
589 Then
590
591 SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
592
593 SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
594
595 SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
596
597 SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
598
599 SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
600
601 SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
602
603 SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
```

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

```
603 SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
604
605 SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
606
607 SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
608
609 SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
610
611 SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
612
613 SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
614
615 SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
616
617 SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
618
619 SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
620
621 SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
622
623 SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
624
625 SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
626
627 SmartTags("escreve") = 1
628
629 End If
630
631 End If
632
633 End If
634
635 ' dteWait = DateAdd("s", 0.1, Now())
636 ' Do Until (Now() > dteWait)
637 ' Loop
638
639 SmartTags("escreve") = 0
640
641 If i=12 Then
642
643 'SmartTags("start") = splitdata(0)
644
645 'SmartTags("end") = splitdata(1)
646
647 If DateDiff("h", SmartTags("par_date_inicial"), splitdata(0)) > 0
Then
648
649 If DateDiff("h", SmartTags("par_date_final"), splitdata(1)) < 0
```

Automatização de um Sistema de Mistura

```
Then
650
651     SmartTags("linha") = SmartTags("linha") + 1
652
653     SmartTags("hora_inicial_CSV") = splitdata(0)
654
655     SmartTags("hora_final_CSV") = splitdata(1)
656
657     SmartTags("produto_CSV") = splitdata(2)
658
659     SmartTags("codigo_CSV") = splitdata(3)
660
661     SmartTags("receita_CSV") = splitdata(4)
662
663         SmartTags("set_quant_prodA_CSV") = splitdata(5)
664
665     SmartTags("quant_prodA_CSV") = splitdata(6)
666
667         SmartTags("set_quant_prodB_CSV") = splitdata(7)
668
669     SmartTags("quant_prodB_CSV") = splitdata(8)
670
671         SmartTags("set_quant_prodC_CSV") = splitdata(9)
672
673     SmartTags("quant_prodC_CSV") = splitdata(10)
674
675         SmartTags("set_quant_agua_CSV") = splitdata(11)
676
677     SmartTags("quant_agua_CSV") = splitdata(12)
678
679     SmartTags("set_temp_aquec_CSV") = splitdata(13)
680
681         SmartTags("temp_aquec_CSV") = splitdata(14)
682
683     SmartTags("aquec_CSV") = CBool(splitdata(15))
684
685         SmartTags("temp_agitam_CSV") = splitdata(16)
686
687     SmartTags("quant_prod_CSV") = splitdata(17)
688
689     SmartTags("escreve") = 1
690
691     End If
692
693     End If
694
695     End If
696
```

```
697
698     If i=SmartTags("register") Then
699
700         SmartTags("procurar") = False
701
702         SmartTags("find") = False
703
704         SmartTags("concluido")= True
705
706     End If
707
708     Next
709
710 End If
711
712 ts.Close
713
714 Set ts = Nothing
715
716 Set fso = Nothing
717
718 HmiRuntime.SmartTags("read")= False
719
720 End Sub
```

Listing 5.1: leitura de um ficheiro .CSV

Anexo B - Código de escrita para um ficheiro .CSV

```

1
2 Sub Write_data()
3
4 Dim Folderway, ObjectWay, FileName, File, FileExist, Apendix, Row, i
5
6 If HmiRuntime.SmartTags("write") = True Then
7
8
9     Folderway = "C:\Storage Card SD\TEST\ExcelExample"
10
11     Set ObjectWay = CreateObject("Scripting.FileSystemObject")
12
13
14     If Not ObjectWay.FolderExists(Folderway) Then
15
16         ObjectWay.CreateFolder Folderway
17
18     End If
19
20
21     FileName = "excel_file2.csv"
22
23     Set File = CreateObject("Scripting.FileSystemObject")
24
25     FileExist = File.FileExists(Folderway & "\" & FileName)
26
27
28     If FileExist = False Then
29
30         File.CreateTextFile(Folderway & "\" & FileName)
31
32         Set Apendix = File.OpenTextFile(Folderway & "\" & FileName,8)
33
34         Apendix.WriteLine(" Hora Inicial ; Hora Final ; Produto ; C digo ;
35         Receita ; Set Qt. Prod.A ; Qt. Prod.A ; Set Qt. Prod.B ; Qt. Prod.B
36         ; Set Qt. Prod.C ; Qt. Prod.C ; Set Qt. gua ; Qt. gua ; Set
37         Temperatura Aquec. ; Temperatura M dia ; Aquec. ; Tempo Agitam. ;
38         Qt. Produzida ;")
39
40         Apendix.Close
41
42         Set File = Nothing
43
44     End If

```

```
43 Set File = CreateObject("Scripting.FileSystemObject")
44
45 Set Row = File.OpenTextFile(Folderway &"\"& FileName,8)
46
47 Row.WriteLine(SmartTags("hora_inicial") &";" & SmartTags("
    hora_final") &";" & SmartTags("produto") &";" & SmartTags("codigo"
    ) &";" & SmartTags("receita") &";" & SmartTags("set_quant_prodA")
    &";" & SmartTags("quant_prodA") &";" & SmartTags("set_quant_prodB"
    ) &";" & SmartTags("quant_prodB") &";" & SmartTags("
    set_quant_prodC") &";" & SmartTags("quant_prodC") &";" & SmartTags(
    "set_quant_agua") &";" & SmartTags("quant_agua") &";" & SmartTags(
    "set_temp_aquec") &";" & SmartTags("temp_aquec") &";" & SmartTags(
    "aquec") &";" & SmartTags("tempo_agitam") &";" & SmartTags("
    quant_produzida"))
48
49 Row.Close
50
51 End If
52
53 HmiRuntime.SmartTags("write") = False
54
55 End Sub
```

Listing 5.2: escrita num ficheiro .CSV

Anexo C - Código para criação de tabelas para registos no SQL

```

1
2 '#####
3 '###          VALIDATE TABLES
4 '#####
5
6 DIM str as string;
7 me.BtnValidateTables=false;
8
9 DIM TecSqla as TecSQLfunctions.TecSQL;
10 DIM TecFct as TecSQLFunctions.TecFunctions;
11
12 ' *** Valida se existem as tabelas ***
13
14 ' #####
15 str="IF NOT EXISTS (Select * from information_schema.tables where
16     table_name = 'Registos_SM10') "+
17 + " Begin create table Registos_SM10 ([Id] [numeric] Identity (1,1) not
18     null,[Hora Inicio] [nvarchar] (max))"+
19 + " END";
20 logmessage(str);
21
22 if TecSqla.ExecutarQuery(me.StrCon, str ) then
23 logmessage("Tabela Registos_SM Validada.");
24 endif;

```

Listing 5.3: criação de tabelas para registos no SQL

Leandro Miguel Jesus da Costa Dias

Anexo D - Código para escrita de registos no SQL

```

1
2 '#####
3 '###          DATA REGISTER          ###
4 '#####
5 'SEQ_S01.Produccion
6 DIM str as string;
7
8 DIM TecSqla as TecSQLfunctions.TecSQL;
9 DIM TecFct as TecSQLFunctions.TecFunctions;
10
11 dim str1 as string;
12 dim str2 as string;
13 dim str3 as string;
14 dim str4 as string;
15 dim str5 as string;
16 dim str6 as string;
17 dim str7 as string;
18 dim str8 as string;
19 dim str9 as string;
20 dim str10 as string;
21 dim str11 as string;
22 dim str12 as string;
23 dim str13 as string;
24 dim str14 as string;
25 dim str15 as string;
26 dim str16 as string;
27 dim str17 as string;
28 dim str18 as string;
29
30 try
31
32 LogMessage("str16 : " + str16);
33 ' #### Insert
34 str="Insert into [Registos_SM] " +
35     "([Hora Inicio]" +
36     ",[Hora Fim]" +
37     ",[Produto]" +
38     ",[Codigo]" +
39     ",[Receita]" +
40     ",[Set Qt ProdA]" +
41     ",[Qt ProdA]" +
42     ",[Set Qt ProdB]" +
43     ",[Qt ProdB]" +
44     ",[Set Qt ProdB]" +
45     ",[Qt ProdB]" +
46     ",[Set Qt Agua]" +

```

```
47     ",[Qt Agua]" +
48     ",[Set Temperatura Aquec]" +
49     ",[Temperatura media]" +
50     ",[Aquec]" +
51     ",[Tempo Agitam]" +
52     ",[Qt Prod)]" +
53     " Values " +
54     " ('"+Me.Hora_Inicio+"', '"+Me.Hora_Fim+"', '"+Me.Produto+"', '"+Me.
55     Codigo+"', '"+Me.Receita+"', '"+Me.Set_Qt_ProdA+"', '"+Me.Qt_ProdA+"', '
56     "+Me.Set_Qt_ProdB+"', '"+Me.Qt_ProdB+
57     "+Me.Set_Qt_ProdC+"', '"+Me.Qt_ProdC+"', '"+Me.Set_Qt_Agua+"', '"+Me
58     .Qt_Agua+"', '"+Me.Set_Temp_Aquec+"', '"+Me.Temp_media+"', '"+Me.Aquec+
59     "', '"+Me.Temp_Agitam+
60     "', '"+Me.Quant_Prod+"')";
61
62 if TecSqla.ExecutarQuery(me.StrCon, str ) then
63 logmessage("Save data Registros SM.");
64 logmessage(str);
65 else
66 logmessage("Registros SM Error.");
67 endif;
68
69 catch ' If SCRIPT error
70 logmessage("Registros SM Error: "+error);
71
72 endtry;
73 me.write=false;
```

Listing 5.4: escrita de registros no SQL



**Instituto Superior
de Engenharia**

Politécnico de Coimbra