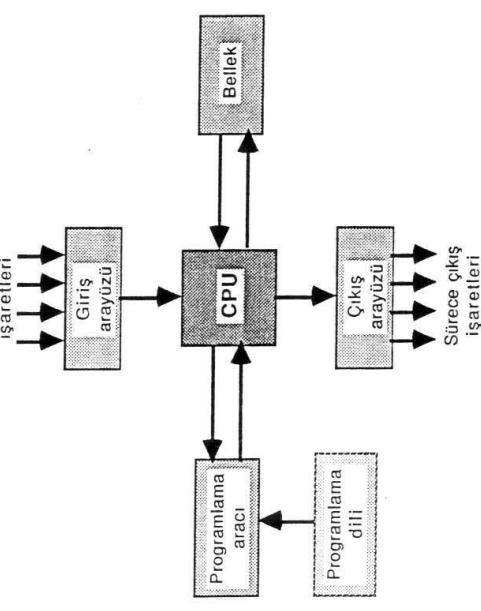
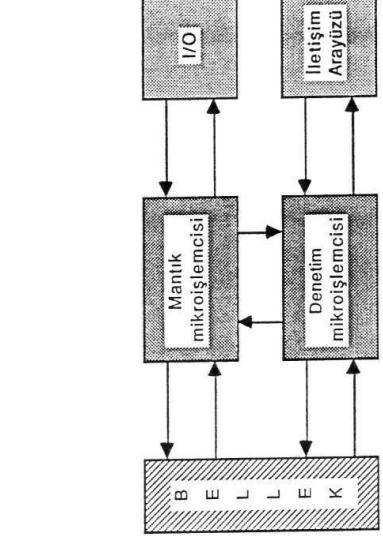


## 2. PROGRAMLANABİLİR LOJİİK DENETLEYİCİLERİN DONANIMI

### MERKEZİ İŞLEM BİRİMİ VE BELLEK

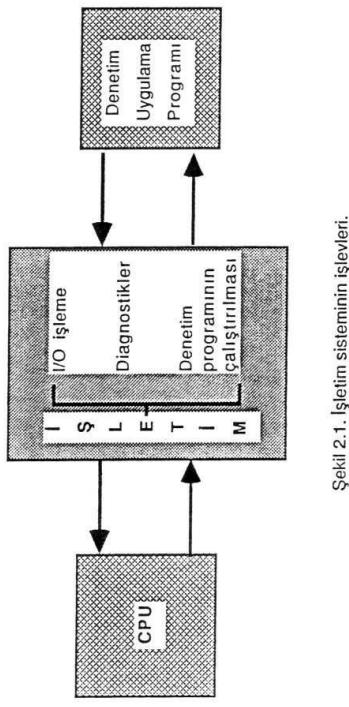


Şekil 1.1. Programlanabilir denetleyicilerin yapısı.



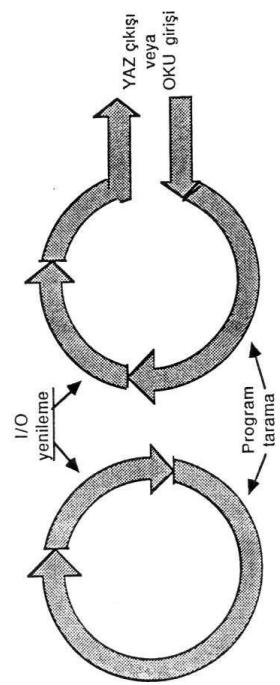
Şekil 2.2. Çift mikroişlemcili Programlanabilir Denetleyici.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN



Şekil 2.1. İşletim sisteminin işlevleri.

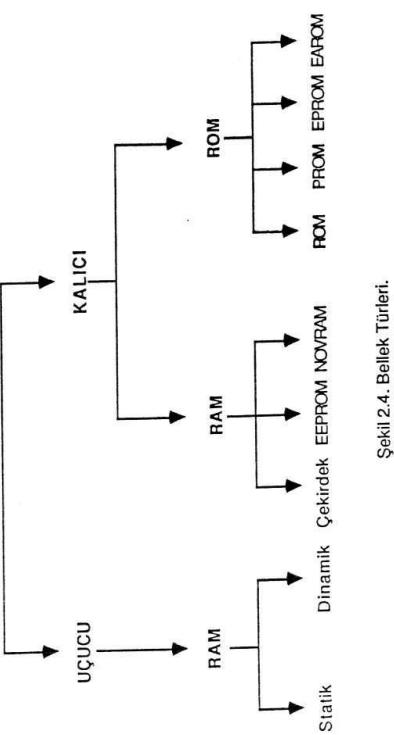
2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN



Şekil 2.3. PC'lerde tarama.

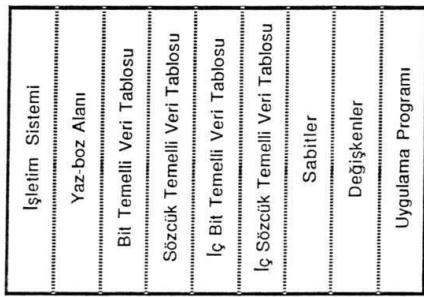
- Normal tarama.
- Anında I/O yenilemeli tarama.

## BELLEKLER



Sekil 2.4. Bellek Türleri.

## Programlanabilir Lojik Denetleyicilerin Bellek Haritaları

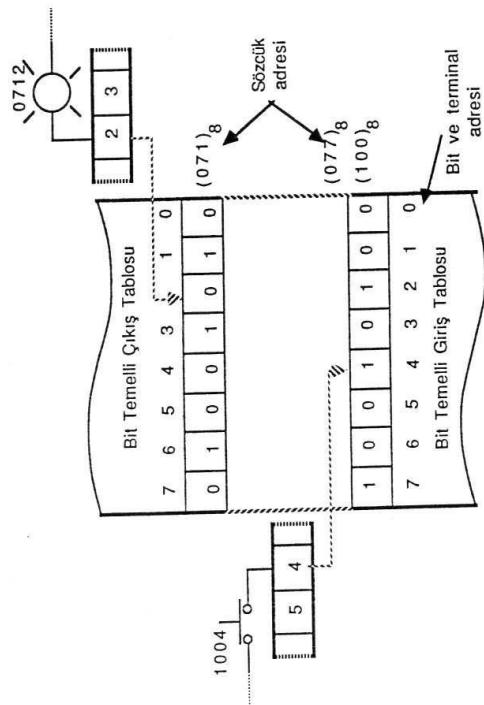


Sekil 2.5. Temelli sınırları gösteren bellek haritası.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

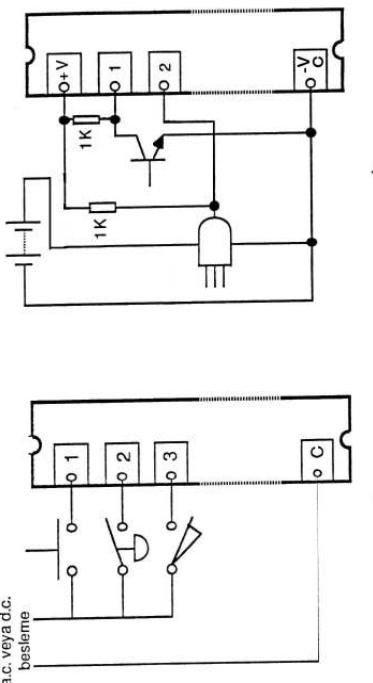
## Programlanabilir Lojik Denetleyicilerde Verinin Saklanması ve Kullanılması



Sekil 2.7. Bit temelli veri (gitgitçik) tablosu.

## GİRİŞ/ÇIKIŞ BİRİMLERİ

### Giriş/Cıkış Birimlerinin Bağlantı Şekilleri Ayrık Giriş/Çıkış



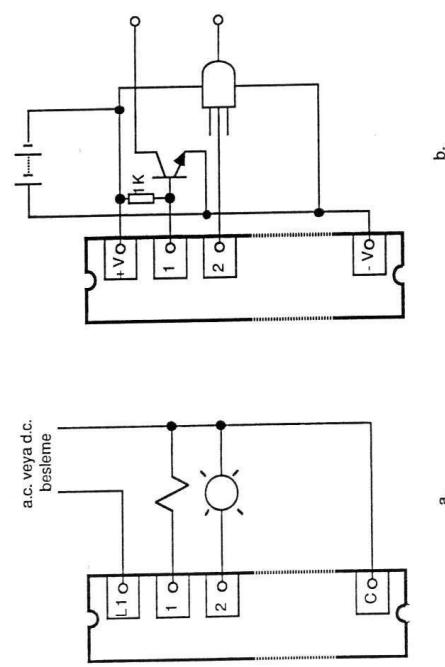
a. Şekil 3.1. Giriş elementlarının bağlanıtı şeķil.  
a. A.A. veya d.a. besleme gerekli elemenlar.  
b. Çıktıları TTL düzeyde olan elemenlar.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

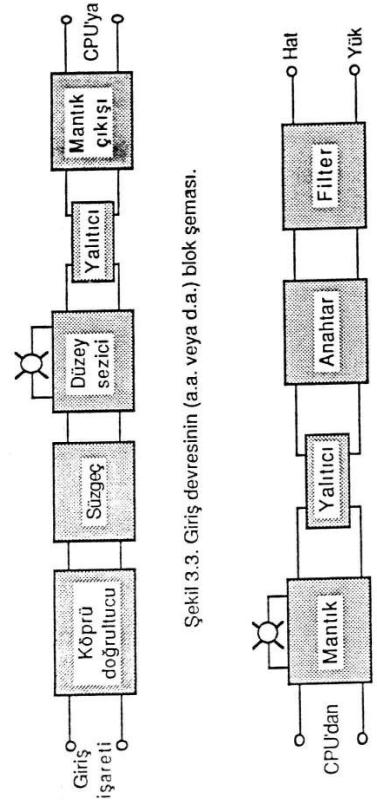
2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

## Giriş/Çıkış Birimlerinin Yapısı



Şekil 3.2. Çıkış elementleri için bağlantıları şekli.  
a. A.A. veya d.a. gerektiren elementler  
b. TTL dizaynede giriş gerektiren elementler.

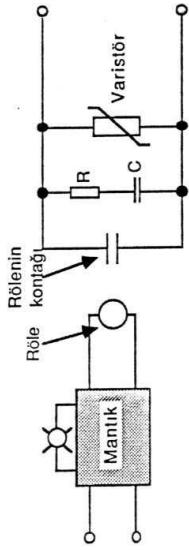
2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-9



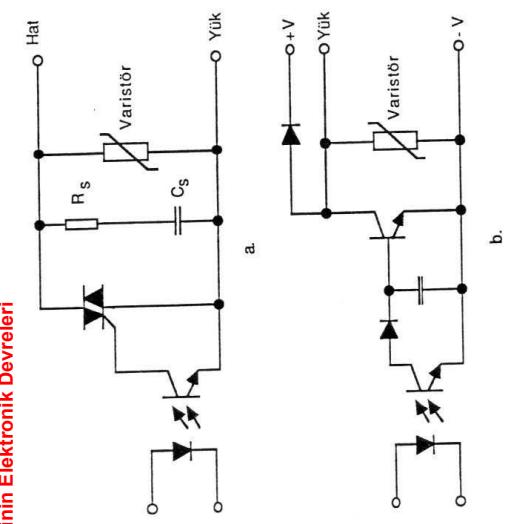
Şekil 3.3. Giriş devresinin (a.a. veya d.a.) blok şeması.

Şekil 3.4. Çıkış devresinin blok şeması.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-10



Şekil 3.6. Tipik bir röle kontakt çıkışı.



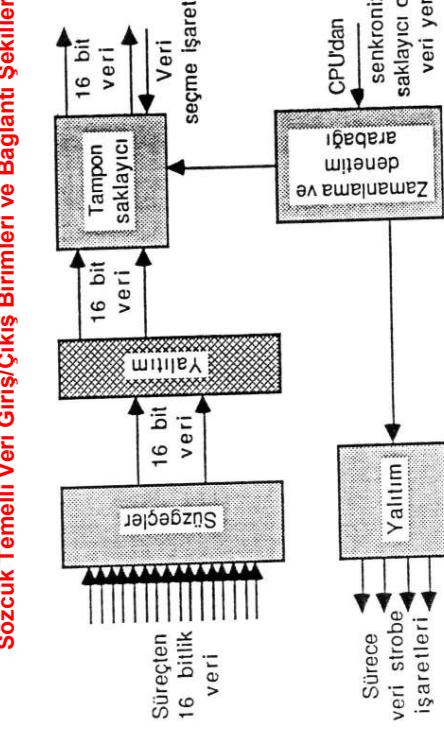
Şekil 3.5. Tipik çıkış devreleri.  
a. A.A. Çıktıları için  
b. D.A. Çıktıları için.

## Giriş/Çıkış Birimlerinin Elektronik Devreleri

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-11

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-12

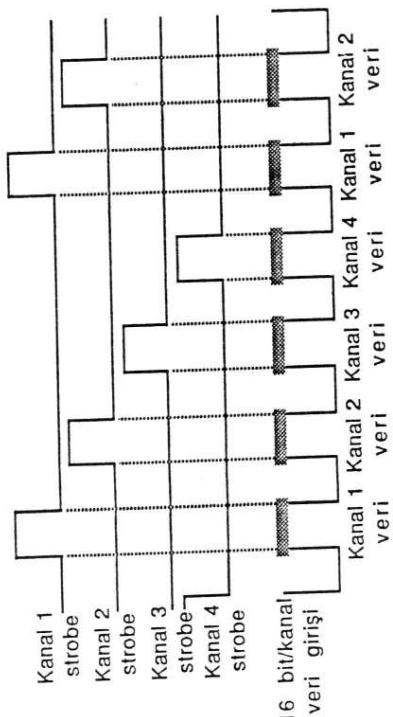
### Sözcük Temelli Veri Giriş/Çıkış Birimleri ve Bağlıtı Şekilleri



**Şekil 3.7.** Bir çökötayıcı ile 4 kanaldan paralel veri girişi.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

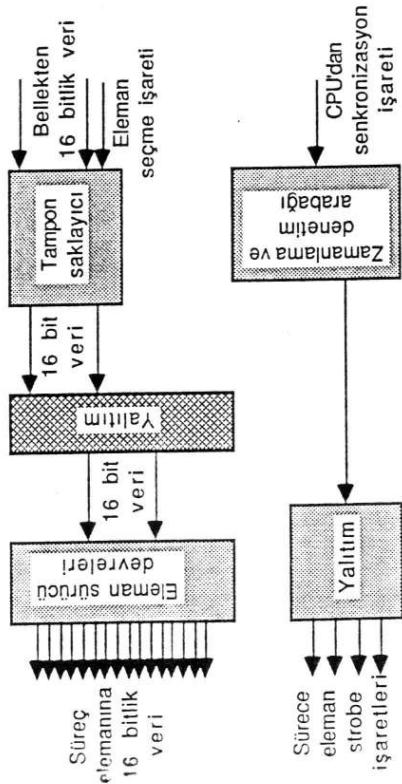
2-14



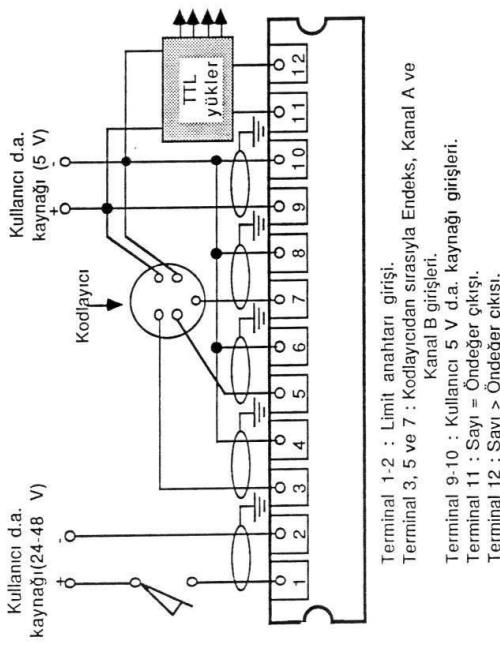
**Şekil 3.8.** Çok kanallı paralel veri girişinde zamanlama işaretleri.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

2-15



**Şekil 3.9.** Paralel veri çıkışı.



**Şekil 3.10.** Bir mil kodlayıcısının arabağa bağlanması şekli.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

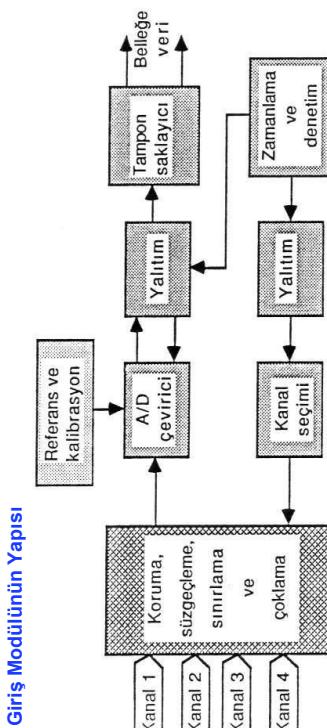
2-15

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN

2-16

## Örneksel (Analoy) Giriş/Çıkış Yapıları

### Örneksel Çıktı Modülüün Yapısı



Şekil 3.11. 4 kanallı bir analog giriş modülünün yapısı.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-17

### Özel Amaçlı Giriş/Çıkış Modülleri

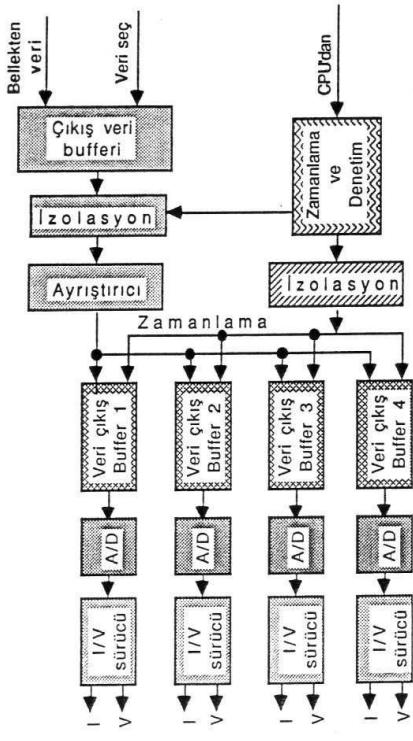
- Termokup Giriş
- Hızlı Giriş
- ASCII Giriş/Çıkış
- Programlanabilen Giriş/Çıkış

### PID Denetleyici Modülü

$$V_o = K_p E + K_i \int E dt + K_D \frac{dE}{dt}$$

Burada:

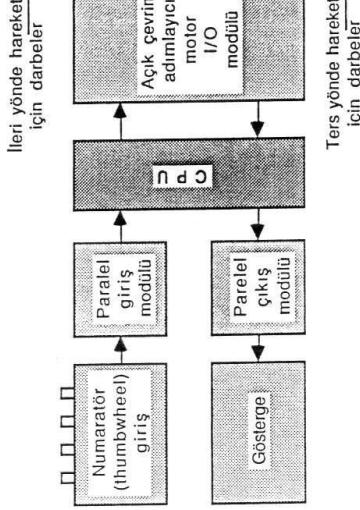
- $K_p$  : Oransal kazanç  
 $K_i$  : Tümlivesel kazanç=  $K_p/T_1$  ( $T_1$  : "reset" süresi)  
 $K_D$  : Türevsel kazanç=  $K_p \cdot T_P$  ( $T_P$  : "rate" süresi)  
 $E$  : Hata (istenilen değer ile gerçek değer arasındaki fark)  
 $V_o$  : Denetleyicinin çıkışı



Şekil 3.12. Dört kanallı bir analog çıkış modülü.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-18

### Adım Motoru Denetim Modülü



Şekil 3.13. Adımlayıcı motor I/O modülünün blok şeması.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-19

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-20

## DONANIMLILA PROGRAMLAMA

### Merdiven Dili



Şekil 4.1. Merdiven diliagramına bir örnek (devam).

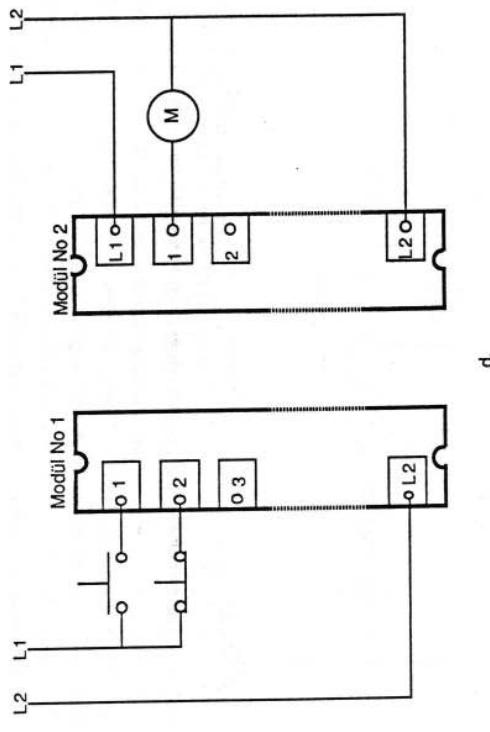
b. Röle merdiven diliagramı.

c. PC için merdiven diliagramı.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-21

2-22

### Merdiven Diyagramının PLC Donanımı Bağlantıları



Şekil 4.1. Merdiven diliagramına bir örnek (devam).

d. Elemanların PC giriş/cıkış modüllerine bağlılık şekli.

2. Programlanabilir Denetleyicilerin Donanımı, Programlanabilir Denetleyiciler, Y.Doç.Dr.Tuncay UZUN 2-23