

პროექტი №6

პიდრო-ელექტრო სადგურების მართვის თანამედროვე სისტემის შემუშავება

პროექტის ხელმძღვანელი - პაატა ჯოხაძე
დაფინანსება - 30000 ლარი.

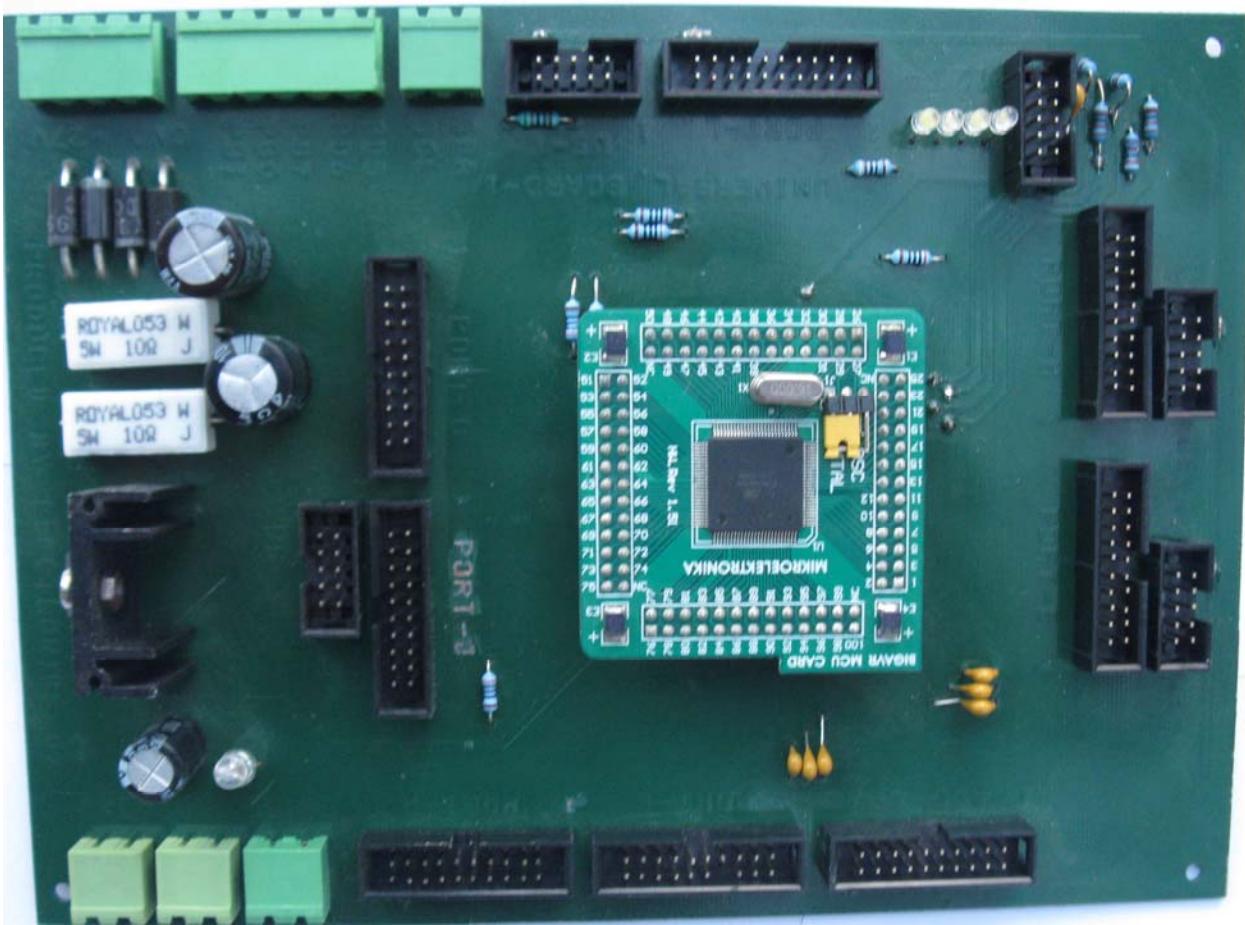
შემუშავებული, გამოცდილი და დახვეწილი იქნა: უნიფიცირებული, მრავალუნქციური კონტროლერის პროტოტიპები (იხილე სურ. 1 და სურ. 2), USART/RS-485 გარდამსახი ინტერფეისის პროტოტიპები ოპტიკური გამხოლოებითა და მის გარეშე (იხილე სურ. 3 და სურ. 4). უკაბელო კომუნიკაციების **DataBridge™ SE1200 D-DIP (100mW External SMA)** და **Radio RS232 Wireless 9800 FT** მოწყობილობების კონტროლერთან შეუდლების კვანძების პროტოტიპები.

უნიფიცირებული, მრავალუნქციური კონტროლერისათვის შემუშავდა და გამოიცადა დისკრეტული სიგნალების მიმღებ/გადამცემი მოწყობილობის პროტოტიპი ოპტიკური გამხოლოებით (სურ. 5), შემუშავდა მმართველი სიგნალების გამცემი მოწყობილობის პროტოტიპი გალვანური გამხოლოებით (სურ. 6).

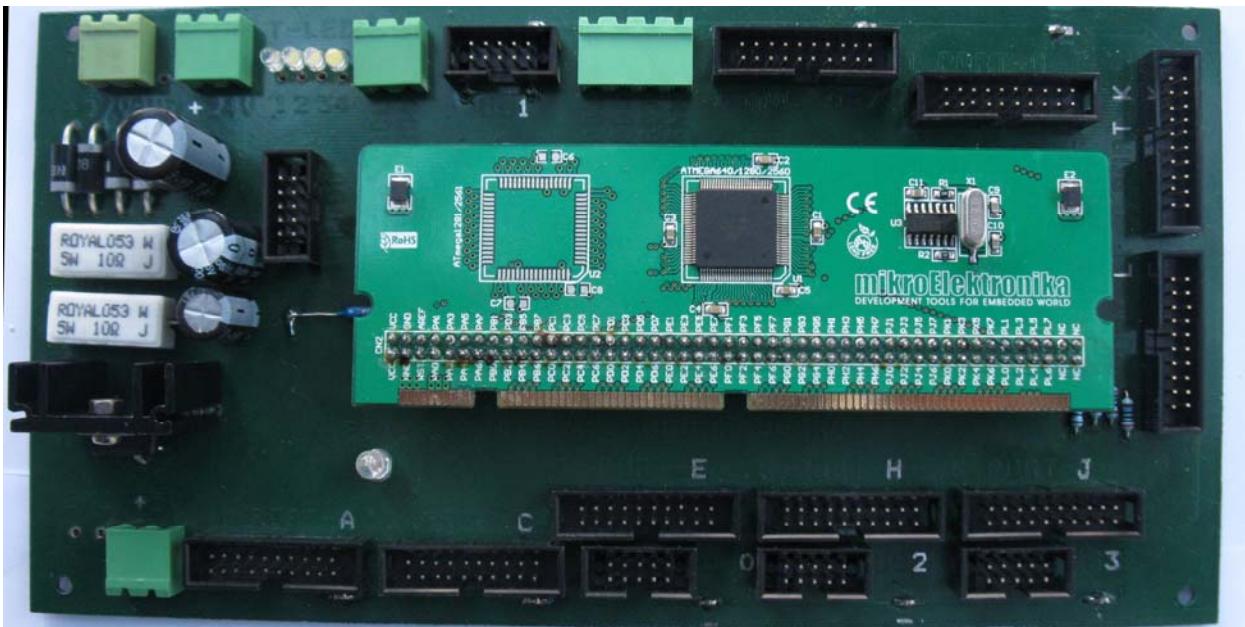
შემუშავებული და გამართულია: მიკროკონტროლერების ანალოგურ-ციფრული გარდამსახი მოწყობილობის მომსახურების უნიფიცირებული ქვეპროგრამები, ციფრული პ.ი.დ. რეგულატორის რეალიზების ალგორითმები, პ.ი.დ. კონტროლერის გაწყობის ალგორითმი, პიდრი აგრეგატების ზუსტი სინქრონიზაციის ალგორითმი, უნივერსალური ასინქრონულ/სინქრონული მიმღებ/გადამცემი მოწყობილობების მომსახურების უნიფიცირებული ქვეპროგრამები, I2C ინტერფეისის მომსახურების უნიფიცირებული ქვეპროგრამები, ინფორმაციის მიმოცვლის სტანდარტული ოქმის MODBUS-MASTER/RTU, MODBUS-SLAVE/RTU რეალიზაციის უნიფიცირებული ქვეპროგრამების ბიბლიოტეკა. შემუშავებული იქნა არითმეტიკული ოპერაციების (16, 24, 32 და 64 ბიტიანი გამრავლება, გაყოფა, ამოფესვა) მაკრო ფუნქციები მთელი რიცხვებისათვის და რიცხვებისათვის მცოცავი მძიმით. აღსანიშნავია, რომ შემუშავებული ალგორითმები არაა დამოკიდებული მიკროკონტროლერის ტაქტურ სიხშირეზე.

ექსპლუატაციის რეალური პირობებისათვის გამოიცადა უკაბელო კომუნიკაციის მოწყობილობების პროტოტიპები. პროტოტიპები გამოიცადა ქობულეთის წყალმომარაგების სისტემის რეაბილიტაციის პროგრამის რეალიზებისას.

შემუშავდა ჰეს-ის მართვისა და მიმდინარე მგომარეობის ელექტრული და მექანიკური პარამეტრების ვიზუალიზაციის პროგრამული უზრუნველყოფა ინდუსტრიული კომპიუტერისათვის (იხილე სურ. 7).



სურ. 1. მრავალფუნქციური კონტროლერის პროგრამის 1 იუიტი



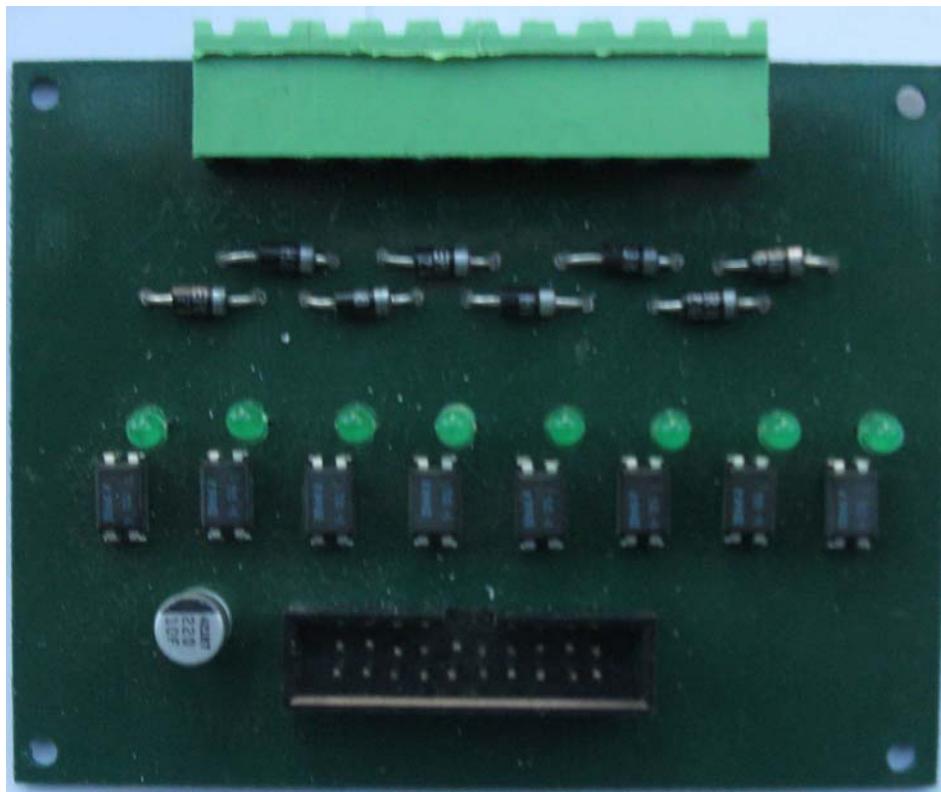
სურ. 2. მრავალფუნქციური კონტროლერის პროგრამის 2 იუიტი



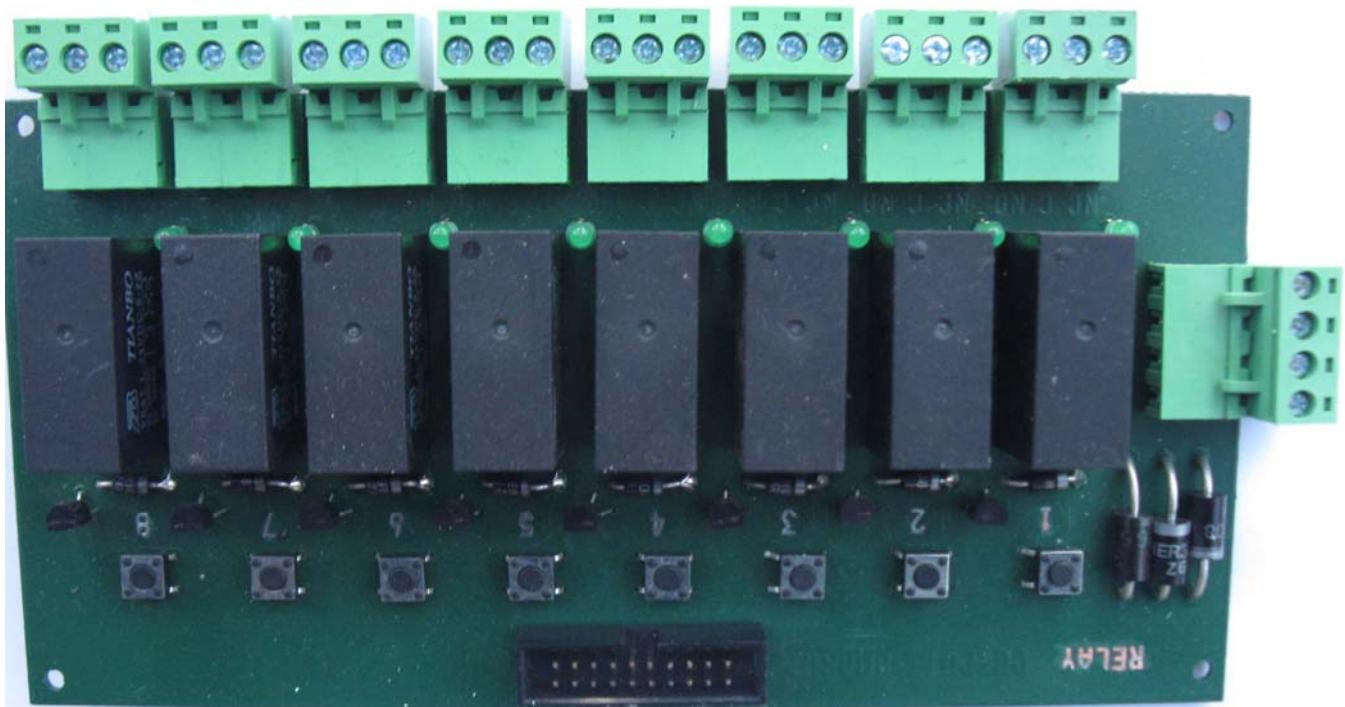
სურ. 3. USART/RS-485 გარდამსახი ინტერფეისის პროტოტიპი ოპტიკური
გამხოლოებით



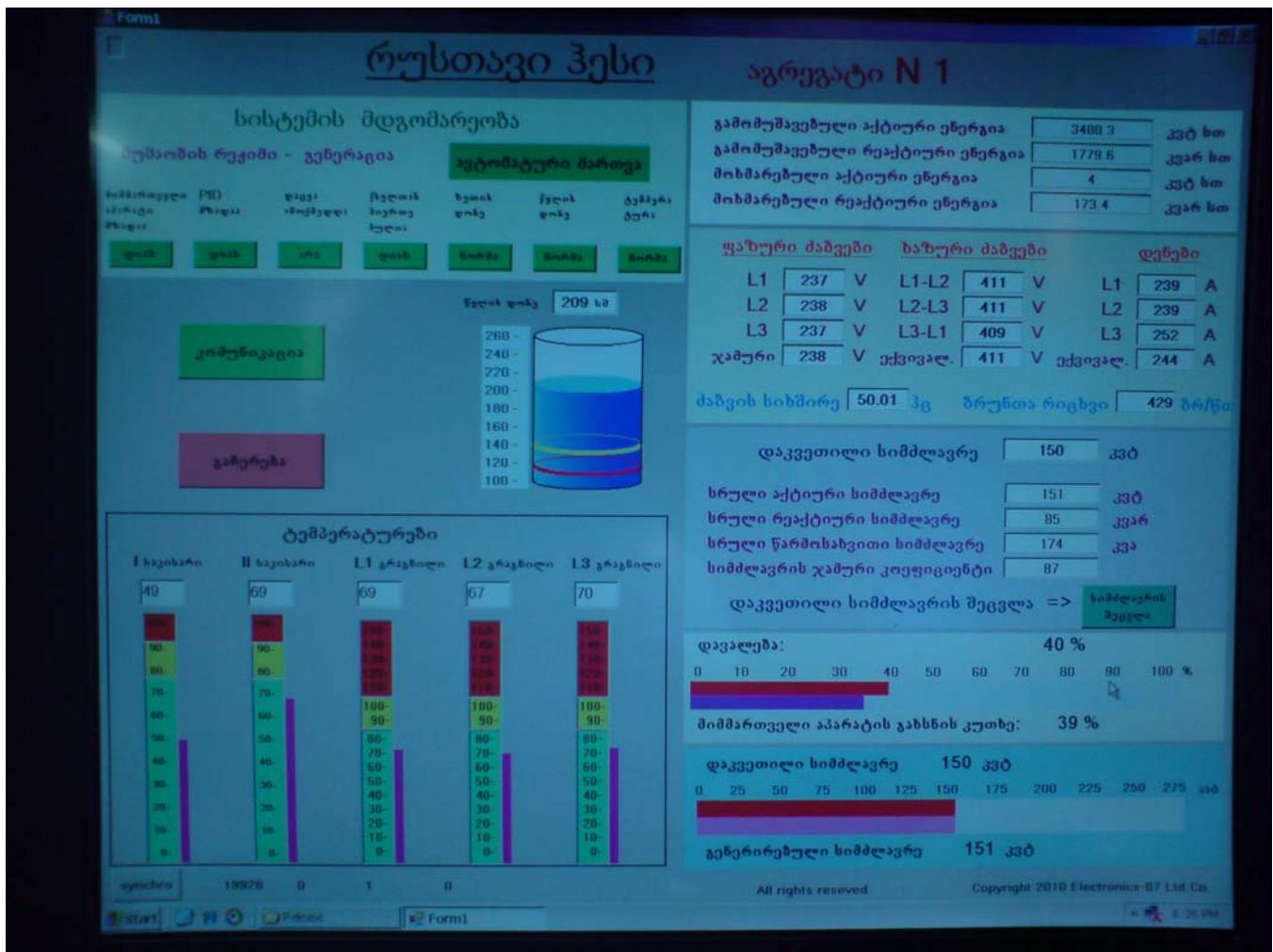
სურ. 4. USART/RS-485 გარდამსახი ინტერფეისის პროტოტიპი



სურ. 5. დისკრეტული სიგნალების მიმღებ/გადამცემი მოწყობილობის პროტოტიპი
ოპტიკური გამხოლოებით



სურ. 6. მმართველი სიგნალების გამცემი მოწყობილობის პროტოტიპი
გალვანური გამხოლოებით



სურ. 7. პეტ-ის მართვისა და მიმდინარე მგომარეობის ელექტრული და მექანიკური პარამეტრების ვიზუალიზაციის პროგრამული უზრუნველყოფა ინდუსტრიული კომპიუტერისათვის.