Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

Jeroen W.J. Verschuur

University of Twente

December 9th; 2024

Jeroen W.J. Verschuur (UT)

Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

(4 回) (4 回) (4 回)

э.

Outline

Introduction

- 2 Content of the course
- 3 NI topology
 - Remote system: cRIO
- 4 Beckhoff Topology
 - Remote sytem: CX7000
- 5 Device interfacing and device design
 - Computer Interfacing with DAQmx and commercial instruments
 - Micro-controller based instrument
 - Sensors & Actuators
- Topology example
- 🕖 Example
- 8 Final Assignment
- Learning outcomes, Grading and Scheduling
 - Learning outcomes
 - Scheduling & Grading
- 10 Warning!
 - Disclaimer

伺 ト イヨト イヨト

Motivation

- Modern techniques for an engineer: Control of distributed systems by computer.
- Already an old idea.
- Re-inspired by the Covid-19-virus measures: Remote work.
- Implemented in own experiments in the SLT-laboratories.
- Experimental counterpart of Computational Physics.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

-

Elements in the course I

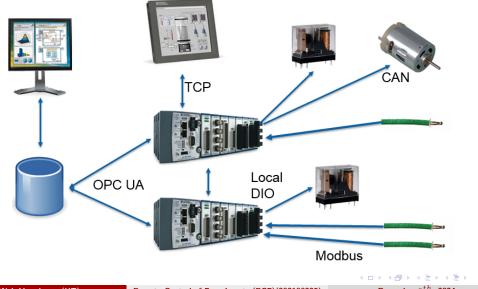
- Structures and approaches
 - Architectures for measurement and control.
 - \bullet Different demands \leftrightarrow Different approaches.
 - Research versus industry.
- NI: Measurement & Control
 - Distributed system Ethernet, local embedded systems, dedicated modules.
 - LabVIEW programming transparent over distributed system.
 - G-web server: access via Internet browser.
- Beckhoff: Control & Monitoring optional
 - Industry standard PLC structure.
 - Distributed system bus/ethernet, local stations, dedicated modules.
 - TwinCAT3: programming and control software.

Elements in the course II

- Direct device control and custom-device design
 - Direct control of devices: VISA (Virtual Instrument Software Architecture) an IVI (Interchangeable Virtual Instrument) standard.
 - Communication with commercial instruments: USB, GPIB-bus, RS232.
 - PC-interfacing e.g. DAQmx.
 - Micro-controllers: custom devices.
 - Smart sensors: PMod modules.
 - Bus-structures and protocols for sensors: i²C, SPI, UART
- Integrated design & realisation showcase:
 - Design your own Measurement & Control or Control & Monitoring system.
 - Realize your system in hardware and software.
 - Demonstrate your system.
 - Reflect on the performance verses the design specifications.

ヘロト 人間ト ヘヨト ヘヨト

NI topology

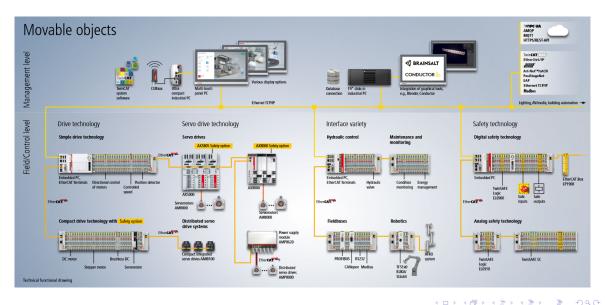


Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

December 9th; 2024

э.

Beckhoff topology



Jeroen W.J. Verschuur (UT)

Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

December 9th; 2024

What will you learn?

- Topology of Control & Monitoring and Measurement & Control systems
- LabVIEW programming including G-web programming
- Design of C&M and M&C systems
- Device control via PC
- Device design with micro-controllers and smart sensors
- Design, realize and commission a distributed C&M or M&C system
- TwinCAT programming optional

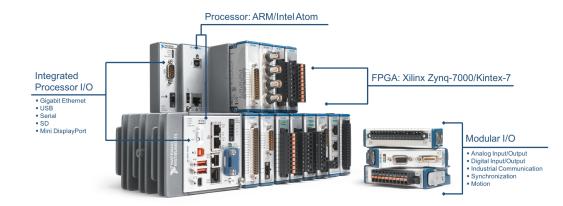
(人間) とうり くうり

Course time-line with subjects

week	subject	programming	elements
1	NI structure	LabVIEW – basics	programming language
2		LabVIEW – interfacing	addressing IO
3		LabVIEW – distributed	cRIO + modules
4		LabVIEW – G-Web	
5	Device control	LabVIEW, VISA, pyVISA	GUI and interface
6	Device design	Python & pyVISA	bus: i ² C, SPPI; sensors; Pmod
7	Beckhoff structure	TwinCAT 3	embedded PC; fieldbus systems
7	Own design	_	minimal requirements
8-9	Realize & test		Build
10	Presentation		Commissioning

・ロト ・回ト ・ヨト ・ヨト

The cRIO system



Figuur: The cRIO system.

Jeroen W.J. Verschuur (UT)

Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

December 9th; 2024

・ロト ・四ト ・ヨト ・ヨト

10/23

э.

The Beckhoff CX700 + fieldbus modules



・ロト ・四ト ・ヨト ・ヨト

э.

Device interfacing

- Introduction DAC, ADC and DIO.
- Introduction device control via: USB, GPIB, RS232.
- Automation of a measurement protocol.
- Explore and test the limits of the interface hardware software
 - timing
 - resolution
 - control
 - data handling

(人間) とうり くうり

Device design – μ -controller based

- Use of micro-controller as a measurement device
- \bullet Use of bus-structures and protocols: i^2C and SPI
- Realise a simple data-logger with remote readout.
- Explore the limits of the system:
 - Timing and speed issues
 - Resolution
 - Controllability

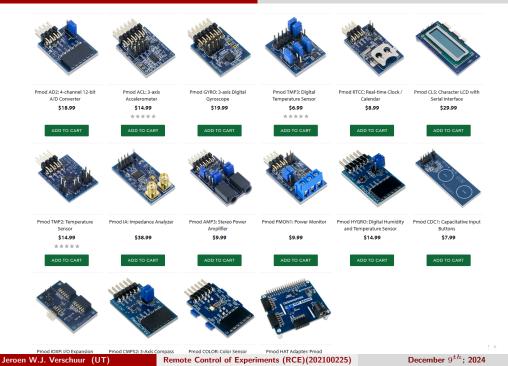
< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Device design with smart sensors

- Explore smart-sensor modules: Pmod
- Explore communication protocols between micro-controller and Pmod's
- Realize a simple Pmod project
- Make a custom device with a micro-controller
- Explore the limits of the system
 - Timing and speed issues
 - Resolution
 - Controllability

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

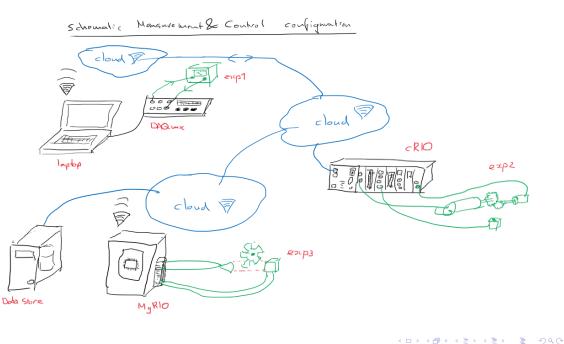
-



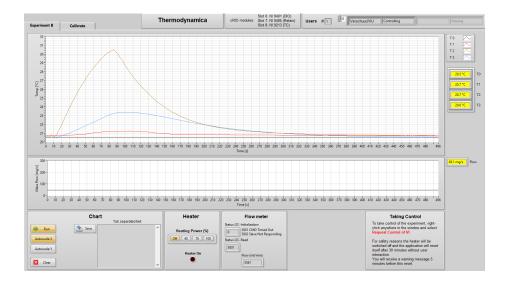
15 / 23

э

Topology example



Example



Jeroen W.J. Verschuur (UT)

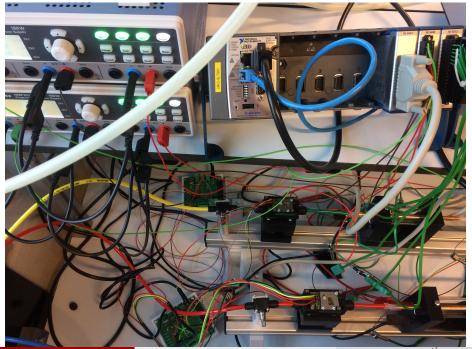
Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

December 9th; 2024

▲□▶ ▲御▶ ▲臣▶ ★臣▶ ―臣 - のへで

17 / 23

Example



Jeroen W.J. Verschuur (UT)

Remote Control of Experiments (RCE)(202100225)

December 9th; 2024

18 / 23

Ξ.

Final Assignment

The final assignment:

- Project based structure: Engineering project.
- You can co-design your own final assignment.
- Combination with work for your Bachelor assignment is possible.
- It is an engineering project:
 - Loop through: explore design build test
 - The outcome is a product:
 - it works
 - it meets criteria
 - it fulfils a purpose
 - it is more than a proof of principle

Learning outcomes

Computer as tool:

- Control of laboratory equipment: local and remote.
- Computer interfacing with experiments for measurements (automation).
- Analysis and presentation of measurement data.
- Set up measurement-control-steer loops.

Programming environment LabVIEW, Python, TwinCAT:

- Graphical programming diffusing the hardware-software interface.
- Design and realise a functional user interface to control an experiment; also remote.
- Topology, communication & synchronisation of processes.
- Set-up distributed control & measurement structures.
- PLC-programming sequential tasks and actions.

Engineering:

- Design a remote/distributed measurement-control or control-monitor system.
- Realise the system using the appropriate hardware and software.
- Test the system, make a performance report and compare with the design criteria.

Scheduling & Grading

Scheduling:

• Scheduling: see course time-line (above).

Grading:

- Compact journal of the guided-tour problems.
- A design report.
- A working system.
- A performance report.
- A manual (optional).
- Presentation and discussion of the work and results.

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

Disclaimer

Disclaimer

This course is as good as YOU make it!

Note that:

- This is the second time this course is part of the Applied Physics program.
- During and after initial run major adjustments made.
- It is still under development.
- So ...
 - If you expect a well balanced course: this is NOT for you!
 - If you like to explore new fields: this is your chance!
 - If you like hands-on work: this is for you to put your hands on!
 - If you like designing technical solutions: this is where you can take control!

・ロッ ・雪 ・ ・ ヨ ・

end

end

▲□▶ ▲□▶ ▲三▶ ▲三▶ 三三 めんの