

Industrielle Automatisierungssysteme

Automatisierung

Dario Scheuber / [Quelldateien](#)

Inhaltsverzeichnis

Automatisierung	1
Data types	1
Vergleichsoperatoren	2
Bitoperatoren	2
Array	2
Struct	2
Beispiel	2
Objekt Funktion	3
Beispiel	3
Aufzählungen / Enumerationen	4
Objekt Funktionsbaustein	4
Objekt Programm	4
FOR-Schleife	4
WHILE-Schleife	4
WHILE-Schleife	5
Timer TON	5
Beispiel	6
ST-Anweisung CASE (switch case)	6
Beispiel	7
Statemaschine Beispiel	7
Inputs and Outputs	7
States	8
Main	8

Automatisierung

Data types

Data type	Lower bound	Upper bound	Memory space
BYTE	0	255	8 bit
WORD	0	65535	16 bit
DWORD	0	4294967295	32 bit
LWORD	0	$2^{64}-1$	64 bit
SINT	-128	127	8 bit
USINT	0	255	8 bit
INT	-32768	32767	16 bit
UINT	0	65535	16 bit
DINT	-2147483648	2147483647	32 bit
UDINT	0	4294967295	32 bit
LINT	-2^{63}	$2^{63}-1$	64 bit
ULINT	0	$2^{64}-1$	64 bit
BOOL	FALSE (0)	TRUE (1)	8 bit

Data type	Lower bound	Upper bound	Memory space
REAL	-3.402823e+38	3.402823e+38	32 bit
LREAL	- 1.7976931348623158e+308	1.7976931348623158e+308	864 bit

```
VAR
    var :INT:= 10;
END_VAR
```

Vergleichsoperatoren

Funktion	Operator
Gleichheit	=
Grösser oder gleich	>=
Grösser als	>
Kleiner oder gleich	<=
Kleiner als	<
Ungleichheit	<>

Bitoperatoren

Funktion	Operator
bitweisen AND	AND
bitweisen NOT	NOT
bitweisen OR	OR
bitweisen XOR	XOR

Array

Declaration 1:

One-dimensional array of 10 integer elements

Lower index limit: 0 Upper index limit: 9

```
VAR
    aCounter : ARRAY[0..9] OF INT;
    bCounter : ARRAY[0..9] OF INT := [0, 10, 20, 30, 40, 50, 60, 70, 80, 90];
END_VAR
```

Struct

Eine Struktur ist ein benutzerdefinierter Datentyp und fasst mehrere Variablen mit beliebigen Datentypen zu einer logischen Einheit zusammen. Die innerhalb einer Struktur deklarierten Variablen werden als Komponenten bezeichnet.

Beispiel

Strukturdeklaration

```
TYPE ST_CONTROL :  
STRUCT  
    bitOperationEnabled : BIT;  
    bitSwitchOnActive : BIT;  
    bitEnableOperation : BIT;  
    bioterror : BIT;  
    bitVoltageEnabled : BIT;  
    bitQuickStop : BIT;  
    bitSwitchOnLocked : BIT;  
    bitWarning : BIT;  
END_STRUCT  
END_TYPE
```

Strukturzugriff

```
PROGRAM MAIN  
VAR  
    stControl : ST_CONTROL;  
END_VAR  
  
IF stControl.bitVoltageEnabled = TRUE THEN  
    // Symbolic bit access  
    stControl.bitEnableOperation := TRUE;  
END_IF
```

Objekt Funktion

Eine Funktion ist eine POU, die bei der Ausführung genau ein Datenelement liefert und dessen Aufruf in textuellen Sprachen als Operator in Ausdrücken vorkommen kann. Das Datenelement kann auch ein Array oder eine Struktur sein.

! keine interne Statusinformation

Funktionen haben keine interne Statusinformation, das bedeutet, dass Funktionen die Werte ihrer Variablen nicht bis zum nächsten Aufruf speichern. Aufrufe einer Funktion mit denselben Eingabevariablen-Werten liefern immer denselben Ausgabewert. Deshalb dürfen Funktionen keine globalen Variablen und Adressen verwenden!

Beispiel

FUNCTION <function> : <data type>

```
FUNCTION F_Summe : INT  
VAR_INPUT  
    nVar1 : INT;  
    nVar2 : INT;  
END_VAR  
VAR  
END_VAR  
  
F_Summe := nVar1 + nVar2;
```

Aufzählungen / Enumerationen

Eine Enumeration oder Aufzählung ist ein benutzerdefinierter Datentyp, der sich aus einer kommaseparierten Reihe von Komponenten, auch Enumerationswerte genannt, zusammensetzt, um benutzerdefinierte Variablen zu deklarieren. Die Deklaration einer Enumeration nehmen Sie in einem DUT-Objekt vor, das Sie über den Befehl **Hinzufügen > DUT** im Kontextmenü des SPS-Projektbaums im Projekt anlegen. ### Beispiel

```
TYPE En_States :  
(  
    eInit := 0,  
    eAuto := 1,  
    eManu := 2  
);  
END_TYPE
```

Instanzierung im main: en_State := En_States;

Objekt Funktionsbaustein

Ein Funktionsbaustein ist eine POU, die bei der Ausführung einen oder mehrere Werte liefert. Die Werte der Ausgabevariablen und der internen Variablen bleiben nach einer Ausführung bis zur nächsten erhalten. Dies bedeutet, dass der Funktionsbaustein bei mehrmaligem Aufruf mit denselben Eingabevariablen nicht unbedingt dieselben Ausgabewerte liefert.

Objekt Programm

Ein Programm ist eine POU, die bei der Ausführung einen oder mehrere Werte liefert. Alle Werte bleiben nach einer Ausführung des Programms bis zur nächsten Ausführung erhalten. Die Aufrufreihenfolge der Programme innerhalb eines SPS-Projekts definieren Sie in Taskobjekten.

! Programm unterscheidet zu Funktionsbaustein

Wenn eine POU ein Programm aufruft und sich dadurch Werte des Programms verändern, bleiben diese Änderungen bis zum nächsten Programmaufruf erhalten. Die Werte des Programms bleiben auch dann erhalten, wenn der erneute Aufruf durch eine andere POU erfolgt. Dies unterscheidet sich vom Aufruf eines Funktionsbausteins. Beim Funktionsbaustein-Aufruf ändern sich nur die Werte der jeweiligen Instanz des Funktionsbausteins. Die Änderungen sind nur zu beachten, wenn eine POU dieselbe Instanz erneut aufruft.

FOR-Schleife

Mit der FOR-Schleife kann man wiederholte Vorgänge programmieren. **FOR <INT_Var> := <INIT_WERT> TO <END_WERT> {BY <Schrittgröße>} DO**

```
FOR Zaehler:=1 TO 5 BY 1 DO  
    Var1:=Var1*2;  
END_FOR;
```

WHILE-Schleife

Die WHILE-Schleife kann benutzt werden wie die FOR-Schleife, mit dem Unterschied, dass die Abbruchbedingung ein beliebiger boolescher Ausdruck sein kann. Das heißt, man gibt eine Bedingung an, die, wenn sie zutrifft, die Ausführung der Schleife zur Folge hat. **WHILE <Boolescher Ausdruck> DO**

```

WHILE Zaehler<>0 DO
    Var1 := Var1*2;
    Zaehler := Zaehler-1;
END_WHILE

```

WHILE-Schleife

Die REPEAT-Schleife unterscheidet sich von den WHILE-Schleifen dadurch, dass die Abbruchbedingung erst nach dem Ausführen der Schleife überprüft wird. Das hat zur Folge, dass die Schleife mindestens einmal durchlaufen wird, egal wie die Abbruchbedingung lautet. UNTIL <Boolescher Ausdruck>

```

REPEAT
    Var1 := Var1*2;
    Zaehler := Zaehler-1;
UNTIL
    Zaehler=0
END_REPEAT

```

Timer TON

Wenn IN = FALSE ist, sind die Ausgaben FALSE bzw. 0. Sobald IN = TRUE ist, wird in ET die Zeit in Millisekunden hochgezählt, bis der Wert gleich dem in PT ist, dann bleibt er gleich. Q ist TRUE wenn IN = TRUE und ET = PT ist. Sonst ist Q = FALSE. Q hat somit eine steigende Flanke, wenn die in PT in Millisekunden angegebene Zeit abgelaufen ist.



```

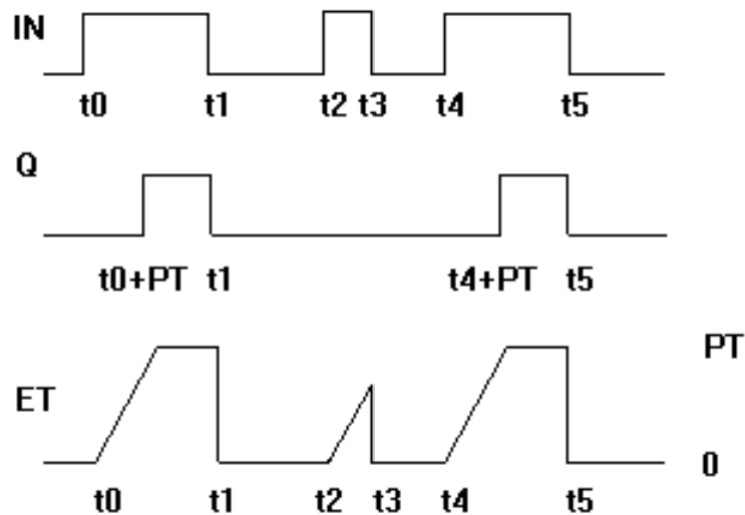
VAR_INPUT
    IN : BOOL; (* starts timer with rising edge, resets timer with falling edge *)
    PT : TIME; (* time to pass, before Q is set *)
END_VAR

```

```

VAR_OUTPUT
    Q : BOOL; (* is TRUE, PT seconds after IN had a rising edge *)
    ET : TIME; (* elapsed time *)
END_VAR

```



Beispiel

```

PROGRAM MAIN
VAR
    timer1 :TON;
    bTimerDone:BOOL;
    bTimerIn:BOOL;
END_VAR

timer1(IN:=bTimerIn,PT := T#20S);
IF timer1.Q THEN
    //timer1.IN := FALSE; geht nicht
    timer1(IN:=FALSE);

    timer1.IN := FALSE;
    timer1();
END_IF

```

ST-Anweisung CASE (switch case)

Die CASE-Anweisung verwenden Sie, um mehrere bedingte Anweisungen mit derselben Bedingungsvariablen in einem Konstrukt zusammenzufassen.

Syntax:

```

CASE <Var1> OF
    <value1>:<instruction1>
    <value2>:<instruction2>
    <value3, value4, value5>:<instruction3>
    <value6 ... value10>:<instruction4>
    ...
    <value n>:<instruction n>
    {ELSE <ELSE-instruction>}
END_CASE;

```

i Hinweis

Der Abschnitt innerhalb der geschweiften Klammer {} ist optional.

Abarbeitungsschema einer CASE-Anweisung:

- Wenn die Variable <Var1> den Wert <<value i>> hat, wird die Anweisung <instruction i> ausgeführt.
- Wenn die Variable <Var1> keinen der angegebenen Werte hat, dann wird die <ELSE-instruction> ausgeführt.
- Wenn für mehrere Werte der Variablen dieselbe Anweisung auszuführen ist, können Sie diese Werte durch eine Liste von Werten angeben.

Beispiel

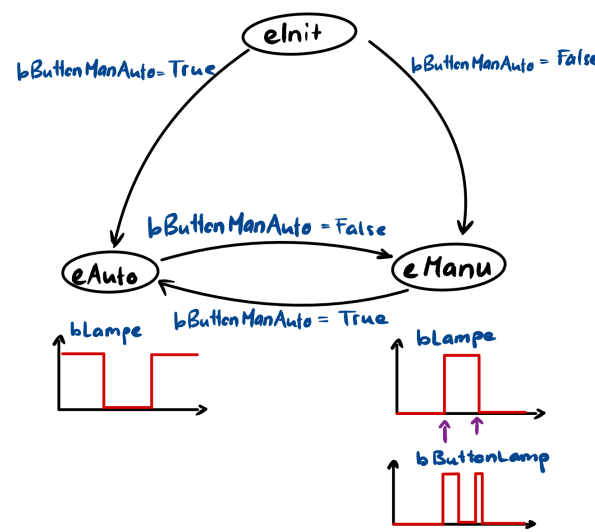
```

CASE nVar OF
  1,5 : bVar1 := TRUE;
        bVar3 := FALSE;

  2 : bVar2 := FALSE;
        bVar3 := TRUE;

  10..20 : bVar1 := TRUE;
            bVar3 := TRUE;
ELSE
  bVar1 := NOT bVar1;
  bVar2 := bVar1 OR bVar2;
END_CASE;

```

Statemaschine Beispiel**Inputs and Outputs**

```

VAR_GLOBAL
  bLamp : BOOL;
  bButtonLamp : BOOL;
  bButtonManAuto : BOOL;
END_VAR

```

States

```
TYPE En_States :  
(  
    eUndefined := 0,  
    eInit ,  
    eAuto ,  
    eManu  
);  
END_TYPE
```

Main

```
PROGRAM MAIN  
VAR  
    enState : En_States := En_States.eInit;  
    enStateOld : En_States;  
    enStateNext : En_States;  
    fb_Blinker : FB_Blinker;  
END_VAR  
  
CASE enState OF  
    (*-----undefined state-----*)  
    En_States.eUndefined:  
  
    ;  
    (*-----init state-----*)  
    En_States.eInit:  
        //Entry action  
        //Cyclic action  
        IF GVL_IO.bButtonManAuto = TRUE THEN  
            enState := En_States.eAuto;  
        ELSE  
            enState := En_States.eManu;  
        END_IF  
        //Exit action  
    ;  
    (*-----auto state-----*)  
    En_States.eAuto:  
        //Entry action  
        IF enState <> enStateOld THEN  
            GVL_IO.bLamp := TRUE;  
        END_IF  
        //Cyclic action  
        fb_Blinker(bIn := GVL_IO.bLamp, bOut => GVL_IO.bLamp);  
        IF GVL_IO.bButtonManAuto = FALSE THEN  
            enStateNext := En_States.eManu;  
        END_IF  
        //Exit action  
    ;  
    (*-----manu state-----*)  
    En_States.eManu:  
        //Entry action
```



```
        IF enState <> enStateOld THEN
            GVL_IO.bLamp := FALSE;
        END_IF
        //Cyclic action
        IF enState <> enStateOld THEN
            GVL_IO.bButtonLamp := FALSE; //Achtung bei echten Button braucht es
↳ edge detection
            GVL_IO.bLamp := NOT(GVL_IO.bLamp);
        END_IF

        IF GVL_IO.bButtonManAuto THEN
            enStateNext := En_States.eAuto;
        END_IF
        //Exit action
    ;

ELSE
    enState := En_States.eUndefined;
END_CASE

enStateOld := enState;
enState := enStateNext;
```