



LES FONCTIONS

Cours

v1

IUT d'Annecy, 9 rue de l'Arc en Ciel, 74940 Annecy

EXERCICES COMPLÉMENTAIRES

Ce cours présente des rappels de l'utilisation du logiciel CodeSys dans une approche dite "Classique". Nous verrons dans un prochain cours une approche orientée objet appliquée à ce logiciel.

1 Architecture d'un système automatisé

1.1 Architecture matérielle

Un système automatisé centralisé consiste en une unique unité centrale qui gère l'ensemble des entrées et des sorties. Cette unité centrale est donc reliée à l'ensemble des capteurs et des actionneurs. Dans le domaine qui nous intéresse, l'unité centrale est un automate programmable industriel (API) et pourrait gérer une série d'étapes d'une chaîne de production.

Avantages

- Un automate unique.
- Architecture de données simple.

Inconvénients

- Nombre d'entrées/sorties important.
- Traitement d'automatisation complexe.
- Maintenance et évolutions difficiles.

A l'inverse, un système automatisé modulaire et réparti consiste en plusieurs unités centrales qui gèrent chacune une partie des entrées et des sorties. Chaque unité centrale est reliée à un ensemble de capteurs et d'actionneurs. Un protocole de communication est mis en place entre les unités centrales.

Avantages

- Nombre d'entrées/sorties limité par unité centrale.
- Maintenance et évolutions propres à chaque unité.

Inconvénients

- Architecture de données complexe.
 - ◊ Orientation des données.
 - ◊ Perte de la sémantique des données qu'il faut reconstruire (union, chevauchement, ...).
- Protocole de communication à mettre en place.

Critères de choix Le choix entre une architecture centralisée ou modulaire ainsi que les matériels et logiciels à utiliser se feront en fonction de différents critères :

- Nombre d'entrées/sorties TOR.
- Nombre d'entrées/sorties analogiques.
- Communications à mettre en place entre les unités centrales (protocoles, nombres).
- Maintenance et évolution.
- Interconnexion avec le Cloud (4.0).
- Puissance de calcul nécessaire.
- Boucle de régulation intégrée ou non.
- Coût (matériel, chaîne de développement, ...).
- Langages IEC 61131-3 supportés.

- Les extensions de ces langages pouvant conduire à une programmation orientée objet.

1.2 Le système d'exploitation

L'automate industriel programmable embarque un système d'exploitation temps réel. Ce système d'exploitation est un logiciel qui permet de gérer les ressources matérielles de l'automate (processeur, mémoire, entrées/sorties, ...) et de fournir des services aux applications (gestion des tâches, gestion des communications, ...).

Pour programmer efficacement et correctement un automate, il est nécessaire de comprendre, au moins sommairement, le fonctionnement du système d'exploitation.



Système temps réel

Un système d'exploitation temps réel garantit un temps de réponse maximum à toute requête ou événement matériel.

Ce type de système d'exploitation est utilisé dans les systèmes embarqués, les automates programmables, les systèmes de contrôle-commande, ... En résumé, dans tous les domaines où la réactivité à un événement externe est primordiale.

1.3 Propriétés du système d'exploitation d'un API

Un système d'exploitation d'un API possède les propriétés suivantes :

Temps réel : par la mise en place d'un chien de garde (watchdog).

Interruptible : les tâches peuvent être interrompues par une tâche de **priorité supérieure** parce que l'événement qu'elle traite est **fugitif** ou d'**importance** pour l'application.

Mono/Multi-tâche : Plusieurs tâches peuvent être exécutées de façon apparemment simultanée.

Accès facilité aux entrées/sorties.

Accès facilité à la mémoire : Permet de partager des données entre les tâches, de gérer les accès concurrents à la mémoire, ...

Interaction avec le programme utilisateur .

Les événements sont capturés par des fonctions appelées **event handlers**. Ces fonctions sont automatiquement appelées par le système d'exploitation lorsqu'un événement défini se produit.



Système Multitâches

Un système multitâche permet d'exécuter plusieurs tâches "en même temps". En réalité, une stratégie de priorité des tâches est mis en place. Selon le nombre de processeur présents et le nombre de tâches, elles seront exécutées en parallèle ou en alternance.

2 Environnement de programmation : CoDeSys

Dans ce module, nous programmerons sous l'environnement de développement CoDeSys.

2.1 Présentation

CoDeSys est un environnement de développement intégré (IDE) permettant de programmer des automates programmables industriels (API). Il est basé sur la norme IEC 61131-3. Il permet de programmer des automates de différentes marques (Beckhoff, Wago, Schneider, ...). Il est disponible sous Windows et sous Linux. Il est gratuit pour une utilisation non commerciale.

2.2 Langages

CoDeSys permet de programmer des automates en utilisant les langages suivants :

- Instruction List (IL).
- Ladder Diagram (LD).
- Function Block Diagram (FBD).
- Structured Text (ST).
- Sequential Function Chart (SFC).

2.3 Architecture d'un programme

CoDeSys permet de programmer en Monotâche et en Multitâche :

- 15 tâches périodiques au maximum.
- Priorité des tâches de 1 à 15, de la plus prioritaire à la moins prioritaire.
- Temps de cycle compris entre 100µs et 10s.

2.4 Unité de Programme – Program Organisation Unit (POU)

Une unité de programme est un ensemble d'instructions qui peuvent être appelées depuis un autre programme. Il existe 3 types de POU :

Programme (Program – PRG) : Un programme consiste en une série d'instruction pouvant produire une ou plusieurs valeurs en sortie. Il peut être appelé depuis un autre programme ou depuis un bloc fonction. Toutes les valeurs des variables du programme restent inchangées entre deux appels, quelque soit sa provenance.

Bloc fonction (Function Block – FB) : Un bloc fonction est un ensemble d'instructions pouvant produire une ou plusieurs valeurs en sortie. Il peut être appelé depuis un autre programme ou depuis un bloc fonction. Un bloc fonction sera toujours appelé au travers d'une instance de bloc fonction, copie du bloc fonction. Par conséquent, les valeurs des variables du bloc fonction seront inchangées entre deux appels d'une même instance uniquement. Ce type de POU sera particulièrement adapté à la programmation orientée objet que nous développerons dans ce module.

Fonction (Function – FUN) : Une fonction ne peut produire qu'une seule valeur en sortie. Elle peut être appelée par n'importe quel POU et les valeurs des variables ne persistent pas d'un appel à l'autre.



Structure d'un POU

Un POU est divisé en 2 parties :

1. Déclaration des variables.
 - Variables d'entrées/sorties : **VAR_INPUT**, **VAR_OUTPUT**, **VAR_IN_OUT**.
 - Variables Locales : **VAR**, **CONSTANT**.
2. Implémentation du POU



METHOD et ACTION

Au sein d'une POU, il est possible de définir des méthodes et des actions.

ACTION : Portion de code toujours accessible qui ne peut utiliser que le **contexte** de l'entité à laquelle elle est associée.

Exemple : Une fonction RESET qui remet à zéro toutes les variables d'entrées/sorties d'un bloc fonction.

METHOD : Portion de code accessible qui utilise le contexte de l'entité à laquelle elle est associée mais qui peut également créer son propre contexte. On peut définir l'**accessibilité** d'une méthode (PRIVATE,

PROTECTED, PUBLIC, INTERNAL, ...).

2.5 Les types de données

2.5.1 Les types de données natifs

CodeSys propose un ensemble de types de données natifs. Ces types de données sont définis par la norme IEC 61131-3. Pour chaque type de données, le tableau suivant précise son empreinte mémoire ainsi que les règles de nommage (préfixe) que nous utiliserons dans ce module.

Type de données	Empreinte mémoire	Règles de nommage
BOOL	1 bit	x
BYTE	8 bits	by
SINT	8 bits	si
USINT	8 bits	usi
WORD	16 bits	w
INT	16 bits	i
UINT	16 bits	ui
DWORD	32 bits	dw
DINT	32 bits	d
UDINT	32 bits	udi
REAL	32 bits	r
LWORD	64 bits	lw
LINT	64 bits	li
ULINT	64 bits	uli
LREAL	64 bits	lr
STRING	Variable	s

TABLE 1 – Empreinte mémoire et règles de nommage des types de données natifs

2.5.2 Les types de données de datation

Type de données	Empreinte mémoire	Règles de nommage
TIME (T#)	32 bits	tim
TIME_OF_DAY (TOD#)	32 bits	tod
DATE (D#)	32 bits	date
DATE_AND_TIME (DT#)	32 bits	dt

TABLE 2 – Empreinte mémoire et règles de nommage des types de données de datation

2.5.3 Les tableaux

Sous l'environnement CoDeSys, il est possible de déclarer des tableaux de variables. Ils peuvent être de dimension 1, 2 ou 3. Aussi, et contrairement au langage C, il est possible de définir le premier et le dernier indice. **Ainsi, le premier indice d'un tableau n'est pas forcément 0.**



Déclaration d'un tableau

La déclaration d'un tableau se fait à l'aide de la syntaxe suivante :

```
<nom> : ARRAY [<l1>..
```

Avec <l1> la borne inférieure et <u1> la borne supérieure de la dimension 1.

Notre convention de nommage veut que l'on ajoute le prefix `a<dim><type>` à la déclaration d'un tableau. Avec <dim> le nombre de dimensions et <type> le préfixe correspondant à celui des éléments du tableau (Cf Table 1).

Par exemple, pour définir un tableau `tab` de taille 10 de type `WORD` et un tableau `tab2` de taille 20x10 de type `INT`, on écrira :

```
1 VAR
2   a1wtab : ARRAY [0..9] OF WORD;
3   a2itab2 : ARRAY [1..20, 1..10] OF INT;
4 END_VAR
```

Il est possible de récupérer le premier et le dernier indice d'un tableau à l'aide des fonctions `LOWER_BOUND(<array_name>,<dim>)` et `UPPER_BOUND(<array_name>,<dim>)`, respectivement.



Tableau à longueur variable

Lorsqu'un tableau est donné en `VAR_IN_OUT` d'une fonction, d'un bloc fonction ou d'une méthode, il est possible de ne pas préciser la taille du tableau par la syntaxe `<nom> : ARRAY [*|, *|, *] OF <type>`. Dans ce cas, le tableau est dit à longueur variable. Il est possible de récupérer la taille du tableau à l'aide de la fonction `SIZEOF(<array_name>)`.

Par exemple, pour définir un tableau `tab` de dimension 1 et de taille variable de type `WORD`, on écrira :

```
a1wtab : ARRAY [*] OF WORD;
```

2.5.4 Les structures



Définition d'une structure

La définition d'une structure se fait à l'aide de la syntaxe suivante :

```
1 TYPE <struct_name> :
2   STRUCT
3     <nom1> : <type1>;
4     <nom2> : <type2>;
5     ...
6     <nomi> : <typei>;
7   END_STRUCT
8 END_TYPE
```

Avec <nomi> le nom de la variable et <typei> le type de la variable.

Sous l'environnement CoDeSys, il est possible de déclarer des structures de variables. Notre convention de nommage veut que l'on ajoute le prefix `t` au nom d'une variable de type structure et `m_<data_type><member_name>` au nom d'un membre de la structure.

Par exemple, pour définir une structure `tVerin` contenant deux membres `m_xSorti` et `m_xRENTRE` de type `BOOL`, on écrira :

```
1 TYPE tVerin :
2   STRUCT
3     m_xSorti : BOOL;
4     m_xRENTRE : BOOL;
5   END_STRUCT
6 END_TYPE
```

Dans une structure uniquement, il est possible de déclarer des membres de type `BIT` afin de ne réserver qu'un seul bit mémoire (contrairement au type `BOOL` qui réserve 1 octet mémoire). Cela peut permettre d'assigner un nom à différents bits d'un registre, par exemple.

Accès aux membres d'une structure : Il est possible d'accéder aux membres d'une structure à l'aide de la syntaxe `<struct_name>.<member_name>`. Par exemple, pour accéder au membre `m_xSorti` de la structure `enrVerin1` de type `tVerin`, on écrira `enrVerin1.m_xSorti`.

Héritage : Le mot clé `EXTENDS` permet de définir une structure héritant d'une autre structure. La structure fille hérite de tous les membres de la structure mère auxquels elle peut ajouter ses propres membres. La syntaxe de cet héritage simple est alors :

```
1 TYPE <struct_fille> EXTENDS <struct_mere> :
2     STRUCT
3         <nom_n+1> : <type_n+1>;
4         <nom_n+2> : <type_n+2>;
5         ...
6     END_STRUCT
7 END_TYPE
```

2.5.5 Les énumérations

Une énumération est un type permettant de nommer des constantes entières. Elle augmente la lisibilité du code et permet de le rendre plus robuste. On peut par exemple définir une énumération `ETAT` contenant les constantes `ETAT\OUVERT`, `ETAT\FERME`, `ETAT\EN_COURS` et `ETAT\ERREUR`. Chaque `ETAT` correspond à une valeur entière que le développeur ne connaît pas forcément.

Par défaut, le premier élément de l'énumération vaut 0 et chaque élément suivant vaut l'élément précédent + 1. Il est possible de modifier cette valeur en utilisant l'opérateur `:=`. Par défaut, le type des valeurs de chaque élément est `INT`.



Définition d'une énumération

La définition d'une énumération se fait à l'aide de la syntaxe suivante :

```
1 TYPE <enum_name> :
2     (
3         <nom1> := <valeur1>,
4         <nom2> := <valeur2>,
5         ...
6         <nomi> := <valeur_i>
7     ) | <base_data_type> := <valeur_par_defaut>;
8 END_TYPE
```

Par exemple, pour définir une énumération `ETAT` contenant les constantes `ETAT\OUVERT`, `ETAT\FERME`, `ETAT\EN_COURS` et `ETAT\ERREUR`, on écrira :

```
1 TYPE ETAT :
2     (
3         ETAT_OUVERT,
4         ETAT_FERME,
5         ETAT_EN_COURS,
6         ETAT_ERREUR
7     ) := ETAT_OUVERT;
8 END_TYPE
```

Voici alors un exemple de déclaration, d'initialisation et d'utilisation d'une variable de type `ETAT` :

```
1 VAR
2     etat : ETAT;
3 END_VAR
4 etat := ETAT_FERME;
5 IF etat = ETAT_FERME THEN
6     (* Faire quelque chose *)
7 END_IF
```

**Attention** *Noms de constante identiques*

Si deux types énumération contiennent des constantes de même nom, il est alors impératif de préciser le type d'énumération. Par exemple, si on définit une énumération `ETAT` contenant les constantes `ETAT_OUVERT`, `ETAT_FERME`, `ETAT_EN_COURS` et `ETAT_ERREUR` et une énumération `ETAT_VERIN` contenant les constantes `ETAT_OUVERT`, `ETAT_FERME`, `ETAT_EN_COURS` et `ETAT_ERREUR`, il faudra alors écrire `ETAT.ETAT_OUVERT` et `ETAT_VERIN.ETAT_OUVERT` pour différencier les deux constantes.