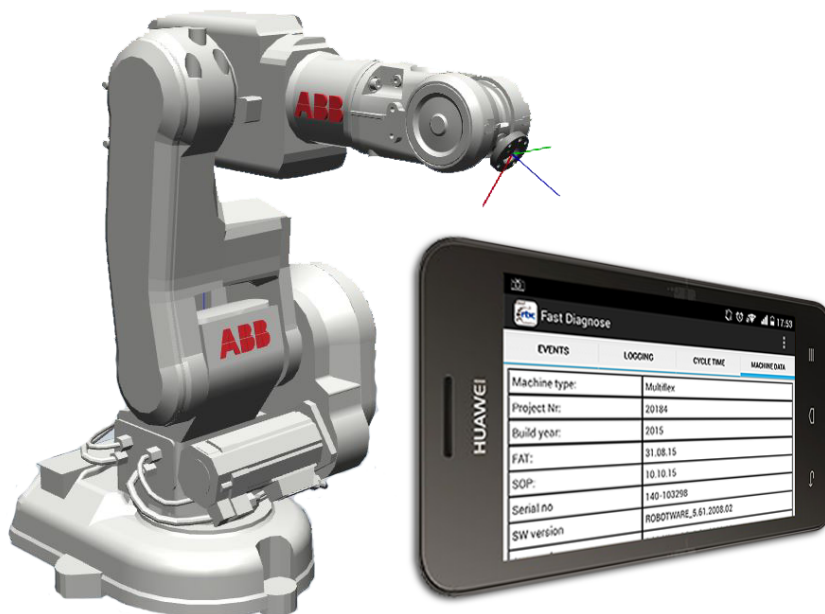


Fast Diagnose

Applikation zur Schnelldiagnose von ABB-Robotern

Von: Manuel-Leonhard Rixen

Bearbeitungszeitraum: 08/15 - 11/15



Kurzfassung

Um in möglichst kurzer Zeit wichtige Informationen über ein System mit integrierten Industrieroboter zu erhalten dient die Application (App) *Fast Diagnose*. Die auszugebenden Informationen beinhalten die Taktzeit (Aktual- und Durchschnittswert) mit grafischer Darstellung, sowie Konsolenausgabe und Anlagenparameter. Zudem wird der Benutzer anhand von Events über einen Zyklusstopp informiert. Aktuell werden ausschließlich Roboter des Herstellers ABB unterstützt.

Inhalt

1	Einleitung	1
2	Funktion und Aufbau	2
2.1	Nachrichtenaufbau	2
2.2	Nachrichtenbeispiele	2
2.3	Programmaufbau	4
2.3.1	ABB	4
2.3.1.1	Task ServerComm	4
2.3.1.2	Task EventMessages	6
2.3.1.3	Task MachineData	7
2.3.1.4	Task CycleTimer	8
2.3.2	Android	9
2.3.2.1	Klasse Receiver	9
2.3.2.2	Klasse Events	11
2.3.2.3	Klasse MachineData	13
2.3.2.4	Klasse CycleTime	14
2.3.2.5	Klasse Logging	15
2.4	Grafische Benutzeroberfläche	17
2.4.1	Screen	17
2.4.2	Icons	20
2.5	Installation	22
2.5.0.1	Vorbereitung	22
2.5.0.2	Verwendung	25
2.6	Bekannte Bugs	26
3	Ausblick	27
	Listings	I
	Abbildungsverzeichnis	II
	Tabellenverzeichnis	III

1 Einleitung

Mit der Application (App) *Fast Diagnose* ist es möglich über ein laufendes System mit einer ABB-Robotersteuerung Informationen abzurufen. Diese Daten enthalten zunächst die tabellarisch zusammengefassten Projektdaten (SOP, FAT, Betriebsstunden, Projekt-Nr., etc.) zudem wird die Zykluszeit als aktueller, sowie als Mittelwert ausgegeben. Neben den Logs wird der Meldungstext von System-Events (Information, Warnung, Fehler) ebenfalls dargestellt.

Bisher konnten Systeminformationen ausschließlich über das FlexPendant der ABB-Steuerung ausgegeben werden. Die App Fast Diagnose erleichtert die Inbetriebnahme der Anlage beim Arbeitgeber und Arbeitnehmer, denn wichtige Systeminformationen werden direkt auf dem Smartphone dargestellt. Wenn im Testbetrieb die Anlage stehen bleibt, so wird der Inbetriebnehmer durch das Vibrieren des Smartphones und dem Darstellen eines Dialogs darauf aufmerksam gemacht. Es ist somit nicht notwendig an der Anlage anwesend zu sein. Zudem kann bei FAT und SOP schnell und bequem die Takzeit kontrolliert werden.

Das Kapitel 2.1 befasst sich mit dem Aufbau der Nachricht und 2.3 zeigt den Programmaufbau, d.h. die Tasks, Module und Klassen. Während 2.4 die grafischen Elemente erläutert, zeigt 2.5 das Einbinden der Programmdaten. Kapitel 3 beinhaltet eine offene Punkte Liste.

2 Funktion und Aufbau

2.1 Nachrichtenaufbau

Jede Nachricht, die von der ABB-Steuerung gesendet und von der App korrekt empfangen werden soll, muss folgendes Format aufweisen:

Nachricht = :{command}:{message};

Bei der Standardkommunikation sind für {command} folgende Parameter bereits fest vergeben:

{0...n-1}: Machine data mit n aus \mathbb{N}

Dieser Parameter kann erweitert werden. Hierbei muss die App (Android - Klasse MachineData), als auch das Modul (ABB - Modul MachineData) angepasst werden.

{1}: Logging

{c}: CycleTime

{c1}: Cycle time (Aktueller Wert)

{c2}: Cycle time (Durchschnittswert)

Diese Parameter können erweitert werden mit z.B. {c3}, {c4}, etc.

{e}: Events

{p}: Ping

Dieser Parameter wird zur Überprüfung verwendet, ob der Empfänger noch vorhanden ist. Dies wird in 2.3.1 erläutert.

Sofern in einer der Nachrichtenkomponenten ({command} oder {message}) ein Doppelpunkt enthalten ist, so muss dieses mit einem führenden Doppelpunkt angegeben werden. Ansonsten wird es nicht als, im Satz enthaltenes, Zeichen erkannt. Die Nachricht wird dadurch fehlerhaft dargestellt.

2.2 Nachrichtenbeispiele

Nachrichtenbeispiele bei der Standardkommunikation sind folgend aufgeführt:

Machine data

:0:Multiflex;

:1:20184;
:2:2015;
:3:10.10.15;

Die Maschinendaten beinhalten die wichtigsten Informationen über das System und werden als {command}, beginnend bei 0, durchnummeriert.

Aktuell werden die in 2.1 dargestellten Parameter ausgegeben. Die in der rechten Spalte aufgezeigten Werte sind als Beispiel anzunehmen.

Tabelle 2.1: Parameter der Maschinendaten

Maschinentyp	Maxiflex
Projektnummer	20184
Herstelljahr	2015
Werksabnahme	10.10.15
Produktionsstart	15.10.15
Serien-Nr.	123456
Software-Version	123456
Robotertyp	IRB 140
Steuerungs-ID	xxx
IP-Adresse	192.168.1.2
Sprache	DE
Betriebsstunden	10.5

Logging

:l:Gesamtzahl der gefertigten Teile 81;

Cycle time

:c1:2.545;
:c2:2.273;

Events

:e:1::1::10::1::X::X::X::X;
:e:1::1::17::1::T_ROB1::X::X::X;

:e:3::28::10::1::63::7::X::X;

Das Zeichen X dient als Platzhalter für String-Parameter. Diese können aktuell nicht vollständig gesendet werden, da sonst der zu übertragende String zu viel Zeichen enthält (max. Länge 80 Zeichen).

2.3 Programmaufbau

2.3.1 ABB

Das System besteht aus mehreren Tasks von denen vier für die Kommunikation zwischen dem Abb-Controller und der Android-App fungieren. Die jeweilige Kernaufgabe der Tasks wird im Folgenden erläutert und die wichtigsten Code-Abschnitte aufgezeigt.

Die Buffergröße beläuft sich aktuell auf 25 Einträge.

2.3.1.1 Task ServerComm

Der Task *ServerComm* beinhaltet das Modul *ServerComm* und ist für die grundsätzliche Kommunikation, d.h. für das Senden und Empfangen von Daten, zuständig. In den Zeilen 1 - 5 des Listings 2.3.1.1 ist die Hauptroutine zu sehen, in welcher der Routinen-Aufruf *waitForClients()* endlos erfolgt. In dieser Routine wird der Socket von Case 1 bis einschließlich Case 3 (Zeile 9 - 10) initialisiert und in Case 4 (Zeile 14) auf eine Client-Verbindung gewartet. Sobald ein Client verbunden ist durchläuft die For-Schleife in Zeile 18 - 26 insgesamt acht Buffer (jeder Task besitzt zwei Buffer). Während ein Buffer die zu sendenden Daten enthält, ist im zweiten Buffer ein Zustand hinterlegt, ob Daten (für den jeweiligen Buffer) vorhanden sind.

Sofern ein String zum Senden bereit liegt, der Buffer also ein Element an der Position *i* enthält, ist der Wert von *bufferStateEvent{i}* in Zeile 19 true.

In Zeile 20 wird das Datenpaket (String) zum Client gesendet. Zeile 21 - 23 zeigen das Zurücksetzen des Buffers und eine Wartezeit, welche notwendig ist, da sonst die Sendefrequenz zu hoch ist.

Falls die Verbindung zusammenbricht oder ein ähnlicher Fehler erfolgt, der die Kommunikation behindert, wird in Zeile 31 - 38 die Fehlerbehandlungsroutine aufgerufen. Darin erfolgt der Aufruf von *initSocket()*, wodurch die Verbindung beendet und

neu initialisiert wird. Der Programmzeiger ist anschließend innerhalb kürzester Zeit (max. ca. 1s) wieder in Zeile 14 (warten auf eingehende Verbindung). In dieser Zeit ist eine Client-Verbindung nicht möglich.

Um die Verbindung dauerhaft zu prüfen muss immer gesendet werden, da so der Aufruf von *SocketSend* einen Fehler generiert.

Listing 2.1: Task ServerComm - Modul ServerComm

```
1  PROC main()
2      WHILE TRUE DO
3          waitForClients;
4      ENDWHILE
5  ENDPROC
6  (...)
7  PROC waitForClients()
8      TEST state
9      CASE 1:
10         (...)
11      CASE 4:
12          WHILE listening DO
13              IF i<=MAX_CLIENTS THEN
14                  SocketAccept server_socket,client_socket{i}\Time:=WAIT_MAX;
15                  (...)
16              ENDIF
17          ENDWHILE
18          FOR i FROM 1 TO 25 DO
19              IF (bufferStateEvent{i}) THEN
20                  SocketSend client_socket{1}\Str:=sendbufferEvent{i};
21                  sendbufferEvent{i} := "";
22                  bufferStateEvent{i} := false;
23                  WaitTime 0.08;
24              ENDIF
25              (...)
26          ENDFOR
27          DEFAULT:
28          ENDTTEST
29  ENDPROC
31  ERROR
32      IF ERRNO=ERR_SOCK_CLOSED THEN
33          (...)
34      IF ERRNO=ERR_SOCK_ADDR_INUSE THEN
35          (...)
36      IF ERRNO=ERR_SOCK_TIMEOUT THEN
37          (...)
38  ENDPROC
40  PROC initSocket()
41      SocketClose server_socket;
42      SocketClose client_socket{1};
43      (...)
44      listening:=TRUE;
45      clientConnected:=FALSE;
46  ENDPROC
```


2.3.1.2 Task EventMessages

Der Task *EventMessages* beinhaltet das Modul *EventMessages* und ist dafür zuständig alle Informationen, Warnungen und Fehler zu senden.

Beispiel: Wenn der Roboter im Automatikbetrieb ein Programm abarbeitet und das Programm gestoppt wird erfolgt das Senden einer entsprechenden Dialog-Nachricht (vom Inhalt her wie auf dem Flexpendant).

Das Modul besteht im Grunde nur aus einem Interrupt *err_trap*, dessen Aufruf erfolgt sobald eine Ereignismeldung ansteht. Um den Interrupt aktiv zu halten wird in der Hauptroutine, nach der Definition des Interrupts, eine Endlos-Schleife durchlaufen (s. 2.3.1.2 Zeile 1 - 7). Im Interrupt selbst erfolgt das Setzen eines Flags mit dem das Detektierten eines Zyklusstop im Automatikbetrieb erfolgt. In Zeile 18 - 19 wird der zu sendende String an die Routine *tpWriteSocket()* übergeben.

Die Routine *tpWriteSocket()* schreibt u.A. den übergebenen String in den entsprechenden Buffer des Tasks, sobald ein Client verbunden ist (s. Zeile 23 - 30). Der String setzt sich aus folgenden Komponenten zusammen (s. Bedeutung 2.2):

`msgType+robotState+::+err_domain+::+err_number+::+err_type+::+str1` wodurch folgender Beispielstring vorliegen kann: `:e:1::1::10::1::7`

Tabelle 2.2: Bedeutung der Parameter

msgType	Nachrichtentyp <i>e</i> für Event
robotState	Status des Zyklus (Motoren an/aus)
err_domain	Fehlerdomäne (Auswahl der entsprechenden xml-Datei)
err_number	Fehlernummer (Auswahl des entsprechenden Stings aus der xml-Datei)
err_type	Fehlertyp (Info, Warnung, Fehler)
str1	Erster zusätzlicher Textparameter

Der String im Code enthält mehrere X-Zeichen. Diese fungieren als Platzhalter, da ansonsten die Gesamtlänge des Strings (max. 80 Characters) zu hoch wäre, würden alle Parameter (str1 - str5) eingebettet sein.

Eine Beschreibung der einzelnen Parameter kann in der entsprechenden ABB-Dokumentation nachgeschlagen werden.

Listing 2.2: Task EventMessages - Modul EventMessages

```
1 PROC main()
2     CONNECT err_int WITH err_trap;
3     IError COMMON_ERR,TYPE_ALL,err_int;
4     WHILE TRUE DO
5         WaitTime 0.01;
6     ENDWHILE
7 ENDPROC

9 TRAP err_trap
10     IF (DOutput(DOF_CycleOn))=1 AND firstCycleStart=0 THEN
11         robotState:=1;
12         firstCycleStart:=1;
13     ENDIF
14     IF (DOutput(DOF_CycleOn)=0) AND (firstCycleStart=1) THEN
15         robotState:=0;
16         firstCycleStart:=0;
17     ENDIF
18     tpWriteSocket
19     ValToStr(robotState)+"::"+ValToStr(err_domain)+"::"+ValToStr(err_number)+"::"+
20     ValToStr(err_type)+"::"+str1+"::"+"X"+"::"+"X"+"::"+"X"+"::"+"X",":e:";
21 ENDTRAP

22 PROC tpWriteSocket(string msg,string msgType)
23     IF clientConnected THEN
24         sendbufferEvent{cntr}:=msgType+msg+";";
25         bufferStateEvent{cntr}:=TRUE;
26         cntr:=cntr+1;
27         IF (cntr>=25) THEN
28             cntr:=1;
29         ENDIF
30     ENDIF
31 ENDPROC
```

2.3.1.3 Task MachineData

Der Task *MachineData* beinhaltet das Modul *MachineData* und ist dafür zuständig die Maschinendaten zu senden. Diese Daten beinhalten in der aktuellen Version die in 2.1 dargestellten Parameter. Sobald ein Client verbunden ist, beginnt das Senden eines String-Arrays mit der Routine *tpWriteSocket()* innerhalb einer For-Schleife (s. 2.3.1.3 Zeile 5 - 12).

Listing 2.3: Task MachineData - Modul MachineData

```
1 PROC main()
2     (...)
3     isSending := TRUE;
4     mData:=[machineName,projectNumber,dateOfCreation,dateOfFAT,dateOfSOP,serial,version
5         ,rtype,cid,lanip,clang,dutyTime];
6     WHILE isSending DO
7         IF (clientConnected AND isSending) THEN
8             FOR i FROM 1 TO MAX_DATA_SIZE DO
9                 tpWriteSocket mData{i},": "+ValToStr(i-1)+"::";
```

```
9         ENDFOR
10         isSending:=FALSE;
11     ENDIF
12     ENDWHILE
13     ! Give other threads enough time to process
14     WaitTime 5;
15 ENDPROC

17 PROC tpWriteSocket (string msg,string msgType)
18     IF clientConnected THEN
19         sendbufferMdata{cntr}:=msgType+msg+"; ";
20         bufferStateMdata{cntr}:=TRUE;
21         cntr:=cntr+1;
22         IF (cntr>=25) THEN
23             cntr:=1;
24         ENDIF
25     ENDIF
26 ENDPROC
```

2.3.1.4 Task CycleTimer

Der Task *CycleTimer* beinhaltet das Modul *CycleTimer* und wurde deshalb in einen externen Task implementiert, da sonst die Taktzeitaufzeichnung den Bewegungstask zu stark belastet (Latenzen).

Das Modul besteht vom Prinzip her aus den Interrupts *nextCTtrap* und *resetCTtrap* (s. 2.3.1.4 Zeile 8 - 14). Um diese aktiv zu halten wird in der Hauptroutine eine Endlos-Schleife durchlaufen (s. Zeile 1 - 6). Durch den Aufruf des Interrupts *nextCTtrap* erfolgt der Routinen-Aufruf von *NextCycleTime()*, wodurch die entsprechenden Daten an den Socket gesendet werden (s. Zeile 18 - 21). In Zeile 18 - 19 wird der Routine *tpWriteSocket()* als *msgType* :l: übergeben. Hierdurch wird der übergebene String geloggt. Zeile 20 und 21 sendet die aktuelle Zykluszeit und dessen Durchschnitt (*msgType* :c1: und :c2:).

Listing 2.4: Task CycleTimer - Modul CycleTimer

```
1 PROC main()
2     (...)
3     WHILE TRUE DO
4         WaitTime 0.01;
5     ENDWHILE
6 ENDPROC

8 TRAP nextCTtrap
9     NextCycleTime;
10 ENDTRAP

12 TRAP resetCTtrap
13     ResetCycleTimes;
14 ENDTRAP
```

```
16 PROC NextCycleTime()
17     (...)
18     tpWriteSocket "Gesamtzahl der gefertigten Teile::
19     "+ValToStr(nCyclesShow),":l: ";
20     tpWriteSocket ValToStr(nCycleTime),":c1: ";
21     tpWriteSocket ValToStr(cycleTimeMean{1}),":c2: ";
22     (...)
23 ENDPROC

25 (...)

27 PROC tpWriteSocket(string msg,string msgType)
28     IF clientConnected THEN
29         sendbufferCycleTime{cntr}:=msgType+msg+": ";
30         bufferStateCycleTime{cntr}:=TRUE;
31         cntr:=cntr+1;
32         IF (cntr>=25) THEN
33             cntr:=1;
34         ENDIF
35     ENDIF
36 ENDPROC
```

2.3.2 Android

Das System besteht aus mehreren Klassen von denen die wichtigsten folgend Erläuterung finden. Die Klassen sind der Reihenfolge nach den Tasks der Robotersteuerung zuzuordnen. D.h. die Klasse *Receiver* ist für die grundsätzliche Kommunikation zuständig - entsprechend des Tasks *ServerComm*, etc.

2.3.2.1 Klasse Receiver

Die Klasse *Receiver* ist für das Senden und Empfangen von Daten zuständig. Die grundsätzliche Kommunikation erfolgt in der Klasse *NetClient*, welche innerhalb des Konstruktors (s. 2.3.2.1 Zeile 1 - 5) als Objekt erzeugt wird. Die Übergabeparameter bestehen aus der IP-Adresse und dem Port.

Die Klasse *Receiver* implementiert ein *Runnable*, sodass innerhalb der Routine *run()* die Kommunikation mit einem Client abläuft. In Zeile 9 erfolgt der Verbindungsaufbau. Ist dieser erfolgreich, so beginnt das Empfangen von Daten innerhalb einer *While*-Schleife (Zeile 11 - 20). Die empfangenen Daten werden durch Events an alle Teilnehmer (Klasse *Events*, *MachineData* und *CycleTime*) gesendet innerhalb derer die Nachricht entsprechend des Inhalts von *msgType* extrahiert wird.

Ist die Verbindung nicht erfolgreich, so erfolgt die Ausgabe einer Meldung auf dem Display und die App wird nach einer Zeit x beendet (s. Zeile 22 - 32).

Mit der Routine *registerListener()* erfolgt das Registrieren auf den Event-Generator. Dieses Interface beinhaltet die Methode *onEvent()*, die zwei Übergabeparameter aufweist, um den Nachrichtentyp (*msgType* z.B. *:e:* für Event) und die Nachricht selbst zu übertragen.

Listing 2.5: Klasse Receiver

```
1  public Receiver(Context context, String ip, String port, Activity activity){
2      (...)
3      if (nc == null) nc = new NetClient(this.ip,
4          Integer.parseInt(this.port));
5  }
6  (...)

8  public void run() {
9      if (nc.connectWithServer()) {
10         (...)
11         while (isRunning) {
12             data = nc.receiveDataFromServer();
13             if ((data[0] != null) && (data[1] != null)) {
14                 (...)
15                 for (EventListener eventListener : listeners)
16                     eventListener.onEvent(data[0], data[1]);
17                 (...)
18             }
19         }
20     }
21     nc.disconnectWithServer();
22     else {
23         (...)
24         Toast.makeText(context, R.string.connectionError,
25             Toast.LENGTH_LONG).show();
26         Timer t = new Timer();
27         t.schedule(new TimerTask() {
28             public void run() {
29                 activity.finish();
30             }
31         }, maxActivityShowTime);
32     }

34  public void registerListener(EventListener listener) {
35      this.listeners.add(listener);
36  }

38  public interface EventListener {
39      void onEvent(String data1, String data2);
40      (...)
41  }
```

2.3.2.2 Klasse Events

Die Klasse *Events* definiert einen Tab und empfängt/verarbeitet die von der Robotersteuerung gesendeten Events (Information, Warnung, Fehler). Die Klasse registriert sich (wie in allen anderen Tab-Klassen auch) in ihrer Methode *onCreate()* auf den Event-Generator, bzw. das Interface *EventListener* (s. 2.3.2.2 Zeile 7 - 8).

Sobald die Robotersteuerung einen String sendet, erfolgt der Aufruf von *onEvent()* und einhergehend der Aufruf von *showEvent()* (s. Zeile 12 - 14 und 16 - 22). Daraufhin wird geprüft, ob der Nachrichtentyp (*msgType*) das Zeichen *e* beinhaltet (s. Zeile 17). Ist dies der Fall so wird der String aufgeteilt und dem Objekt *XMLParsing()* übergeben (s. Zeile 20).

Die Klasse *XMLParsing* erzeugt das String-Array *eventDescription[]*, das den gesamten Meldungstext beinhaltet. D.h. anhand der Parameter Fehlerdomäne und Fehlernummer erfolgt die Auswahl der xml-Datei (Zeile 30 - 40 verkürzt dargestellt) in welcher der Beschreibungstext für die Meldung hinterlegt ist.

Das Array *eventMessages[]* enthält an der Position 1 die Fehlerdomäne, an Position 2 die Fehlernummer und an Position 3 den Fehlertyp. Alle weiteren Positionen beinhalten die Textparameter.

Das Parsen der entsprechenden xml-Datei erfolgt in Zeile 45 - 78 mit einer Switch-Case Struktur. In dem ersten Case (Zeile 48 - 56) wird (innerhalb von if-Abfragen) der Ort eines xml-Eintrages gesucht und die hinterlegten Strings in das Array *eventDescription[]* kopiert (die Cases sind verkürzt dargestellt). Im zweiten Case (Zeile 70 - 72) wird das Ende des Dokuments detektiert.

Ist das Parsen beendet erfolgt der Methoden-Aufruf *onPostExecute()* (Zeile 80 - 85) und der Meldungstext wird sofort als Dialog mit Vibration dargestellt (sofern die Motoren ausgeschaltet sind, bzw. *eventMessages[0] == 0* ist) oder in eine Liste geschrieben.

Die xml-Dateien wurden von der Robotersteuerung extrahiert und in die App-Struktur eingefügt.

Listing 2.6: Klasse Events

```
1  protected void onCreate(Bundle savedInstanceState) {  
2      (...)  
3      Bundle bundle = getIntent().getExtras();  
4      BaseData baseData = (BaseData) bundle.getSerializable("baseData");  
5      if (receiver == null) {  
6          (...)  
7          receiver = baseData.getReceiver();  
8          receiver.registerListener(this);  
9          (...)
```

```

10 }

12 public void onEvent(String msg, String msgType) {
13     showEvent(msgType, msg, true);
14 }

16 private void showEvent(String msgType, String eventMessage, boolean saveEvent) {
17     if (msgType.equals("e")) {
18         if (saveEvent) listViewEntryData[listCounter] = eventMessage;
19         String[] tempMessage = eventMessage.split(":");
20         new XMLParsing(saveEvent, this).execute(tempMessage);
21     }
22 }

24 private class XMLParsing extends AsyncTask<String, Void, String[]> {
25     (...)
26     protected String[] doInBackground(String... eventMessages) {
27         this.eventMessages = eventMessages;
28         String[] eventDescription = new String[] { "", "", "", "", "", "" };
29         (...)
30         switch (Integer.parseInt(eventMessages[1])) {
31             case 1:
32                 if (Integer.parseInt(eventMessages[2]) <= 175) filename
33                     = "elog/"+opr_+"elogtext_"+1+".xml";
34                 if ((Integer.parseInt(eventMessages[2]) > 175) &&
35                     (Integer.parseInt(eventMessages[2]) <= 1231)) filename
36                     = "elog/"+opr_+"elogtext_"+2+".xml";
37                 (...)
38                 break;
39             case 2:
40                 (...)
41         }
42         InputStream in_s = getAssets().open(filename);
43         (...)

45         while ((event != XmlPullParser.END_DOCUMENT) && !messageReadOk)
46         {
47             switch (event) {
48                 case XmlPullParser.START_TAG:
49                     name = xmlParser.getName();
50                     if (name.equals("Message") && !messageEntryFound) {
51                         String messageNumber =
52                             xmlParser.getAttributeValue(null, "number");
53                         if (messageNumber.equals(eventMessages[2])) {
54                             messageEntryFound = true;
55                         }
56                     }
57                     if (messageEntryFound && name.equals("Title"))
58                         eventDescription[0] = xmlParser.nextText();
59                     if (messageEntryFound && name.equals("Description")) {
60                         eventDescription[1] = xmlParser.nextText();
61                         eventDescription[1] =
62                             String.format(eventDescription[1],
63                                 eventMessages[4], eventMessages[5],
64                                 eventMessages[6], eventMessages[7],
65                                 eventMessages[8]);
66                     }

```

```

67 (...)
68         break;

70         case XmlPullParser.END_TAG:
71 (...)
72             }
73             if (!messageReadOk) {
74 (...)
75             }
76             eventDescription[5] = eventMessages[3];
77             return eventDescription;
78             }

80     protected void onPostExecute(String[] result) {
81         if (addEvents) setEventList(result[0]);
82         if ((eventMessages[0].equals("0")) || !addEvents) {
83             customEventDialog.showDialog(result);
84             if (addEvents) vibrator.vibrate(800);
85         }
86     }
87 }

```

2.3.2.3 Klasse MachineData

Die Klasse *MachineData* definiert einen Tab und zeigt tabellarisch die Maschinendaten auf. Die Klasse registriert sich (wie in allen anderen Tab-Klassen auch) in ihrer Methode *onCreate()* auf den Event-Generator, bzw. das Interface *EventListener* (s. 2.3.2.3 Zeile 7 - 8).

Sobald die Robotersteuerung einen String sendet, erfolgt der Aufruf von *onEvent()* und einhergehend der Aufruf von *showEvent()* (s. Zeile 12 - 14 und 16 - 27). Daraufhin wird geprüft, ob der Nachrichtentyp (*msgType*) eine Zahl (0, 1, 2, n) enthält (s. Zeile 18 - 21). Ist dies der Fall so wird der String der entsprechenden Zeile in der Tabelle übergeben (s. Zeile 24 - 25).

Listing 2.7: Klasse MachineData

```

1     protected void onCreate(Bundle savedInstanceState) {
2 (...)
3         Bundle bundle = getIntent().getExtras();
4         BaseData baseData = (BaseData) bundle.getSerializable("baseData");
5         if (receiver == null) {
6             (...)
7             receiver = baseData.getReceiver();
8             receiver.registerListener(this);
9             (...)
10        }

12        public void onEvent(String data1, String data2) {
13            showEvent(data2, data1);
14        }

```



```

16     private void showEvent(String msgType, String eventMessage) {
17         int number = -1;
18         try {
19             number = Integer.parseInt(msgType);
20         } catch (NumberFormatException e) {
21             ...
22         if (number != -1) {
23             (...)
24             machineData[Integer.parseInt(msgType)] = eventMessage;
25             textView[Integer.parseInt(msgType)].setText(eventMessage);
26         }
27         (...)
28     }

```

2.3.2.4 Klasse CycleTime

Die Klasse *CycleTime* definiert einen Tab und stellt den aktuellen, sowie den Durchschnittswert der Zykluszeit dar. Die Klasse registriert sich (wie in allen anderen Tab-Klassen auch) in ihrer Methode *onCreate()* auf den Event-Generator, bzw. das Interface *EventListener* (s. 2.3.2.4 Zeile 7 - 8).

Sobald die Robotersteuerung einen String sendet, erfolgt der Aufruf von *onEvent()* und einhergehend der Aufruf von *showEvent()* (s. Zeile 12 - 14 und 16 - 25). Daraufhin wird geprüft, ob der Nachrichtentyp (*msgType*) das Zeichen *c1* oder *c2* enthält (s. Zeile 17 - 24). Ist dies der Fall so wird der String dem entsprechenden Textfeld übergeben (s. Zeile 19 und 23).

Listing 2.8: Klasse CycleTime

```

1     protected void onCreate(Bundle savedInstanceState) {
2         (...)
3         Bundle bundle = getIntent().getExtras();
4         BaseData baseData = (BaseData) bundle.getSerializable("baseData");
5         if (receiver == null) {
6             (...)
7             receiver = baseData.getReceiver();
8             receiver.addListener(this);
9             (...)
10        }

12    public void onEvent(String msg, String msgType) {
13        showMessage(msgType, msg);
14    }

16    private void showMessage(String msgType, String msg) {
17        if (msgType.equals("c1")) {
18            String msgTemp = msg.replace(".", ",");
19            cycleTimeViewer_actual.setText(msgTemp);
20        }
21        if (msgType.equals("c2")) {

```

```
22         String msgTemp = msg.replace(".", ",");
23         cycleTimeViewer_mean.setText(msgTemp);
24     }
25 }
```

2.3.2.5 Klasse Logging

Die Klasse *Logging* definiert einen Tab und stellt die Logging-Nachrichten dar, die der User ansonsten auf dem FlexPendant unter Logging sehen würde. Die Klasse registriert sich (wie in allen anderen Tab-Klassen auch) in ihrer Methode *onCreate()* auf den Event-Generator, bzw. das Interface *EventListener* (s. 2.3.2.5 Zeile 7 - 8). Sobald die Robotersteuerung einen String sendet, erfolgt der Aufruf von *onEvent()* und einhergehend der Aufruf von *showEvent()* (s. Zeile 12 - 14 und 16 - 28). Daraufhin wird geprüft, ob der Nachrichtentyp (*msgType*) das Zeichen *l* enthält (s. Zeile 17). Ist dies der Fall so wird der String einer Liste hinzugefügt (s. Zeile 22 - 23) mit dem aktuellsten Eintrag an oberster Stelle. Die maximale Länge der Liste beläuft sich aktuell auf 10. Ist diese überschritten, so wird der letzte Listeneintrag gelöscht.

Listing 2.9: Klasse Logging

```
1     protected void onCreate(Bundle savedInstanceState) {
2         (...)
3         Bundle bundle = getIntent().getExtras();
4         BaseData baseData = (BaseData) bundle.getSerializable("baseData");
5         if (receiver == null) {
6             (...)
7             receiver = baseData.getReceiver();
8             receiver.registerListener(this);
9             (...)
10        }

12        public void onEvent(String msg, String msgType) {
13            showMessage(msgType, msg);
14        }

16        private void showMessage(String msgType, String msg) {
17            if (msgType.equals("l")) {
18                int MAX_LOG_AMOUNT = 10;
19                if (loggingList.size() >= MAX_LOG_AMOUNT) {
20                    loggingList.remove(loggingList.size() - 1);
21                }
22                loggingList.add(0, msg);
23                arrayAdapter.notifyDataSetChanged();
24                int MAX_LOG_COUNTER = 100;
25                if (logCounter <= MAX_LOG_COUNTER - 1) logCounter += 1;
26                else logCounter = 0;
27            }
28        }
```

Alle weiteren Klassen, die bei dem Zusammenspiel zwischen der Robotersteuerung und der App beteiligt sind finden im Folgenden Erläuterung. Dabei wird kurz die Funktion erläutert.

MainActivity

In dieser Klasse werden die Tabs generiert und dargestellt, sowie der Barcode-Reader gestartet und auf dessen Ergebnis gewartet. Ist dieses i.O. so erfolgt das Starten des Receiver-Threads.

BaseData

Diese Klasse ist für die Datenablage gedacht, die von verschiedenen Klassen benötigt werden.

NetClient

Die Klasse *NetClient* ist für die grundsätzliche Kommunikation zuständig. D.h. Verbindungsauf- und abbau, sowie Senden und Empfangen von Daten. In der Methode *receiveDataFromServer()* wird bspw. jedes Character eingelesen.

CustomDialogEvent

Diese Klasse erzeugt den Dialog, welcher alle Komponenten für die Darstellung des Meldungstextes enthält (Information, Warnung, Fehler).

Es existieren noch weitere Dialog-Klassen, welche für bestimmte Anwendungsfälle konzipiert sind. So wird bspw. mit der Klasse *CustomDialogAbout* die About-Information dargestellt. Alle weiteren Dialog-Klassen werden aktuell nicht genutzt.

BarCodeReading

Diese Klasse erzeugt den QR-Code Reader, validiert den Inhalt des Codes und gibt eine Rückmeldung an die Klasse *MainActivity* zurück.

CycleTimeDrawThread

Um die Zykluszeit grafisch darstellen zu können ist diese Klasse hilfreich. Darin enthalten sind Methoden, mit denen eine grafische Ausgabe (Diagramm) erzeugt werden kann. Aktuell wird die Klasse nicht genutzt.

2.4 Grafische Benutzeroberfläche

2.4.1 Screen

Beim Starten der App erscheint (sofern eine WLAN-Verbindung aktiv ist) die in 2.1 dargestellte Benutzerschnittstelle.

Ist der QR-Code korrekt, so kommt die HMI der App zum Vorschein. Hierbei startet als erstes immer der Tab, in dem die Maschinendaten dargestellt werden (s. 2.2).

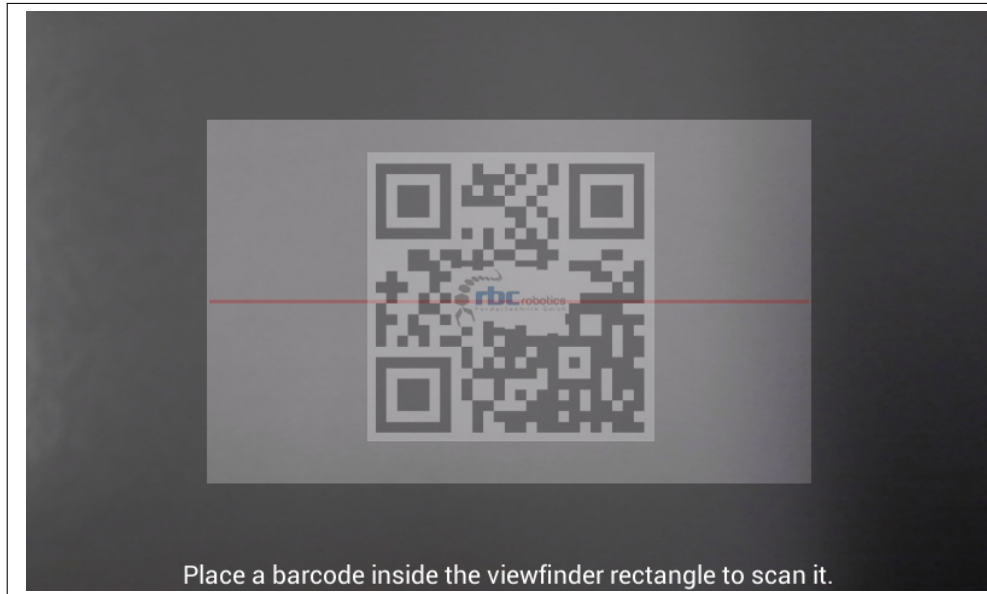


Abb. 2.1: Startscreen

Fast Diagnose	
EVENTS	LOGGING
CYCLE TIME	MACHINE DATA
Machine type:	Multiflex
Project Nr:	20184
Build year:	2015
FAT:	31.08.15
SOP:	10.10.15
Serial no	140-103298
SW version	ROBOTWARE_5.61.2008.02

Abb. 2.2: Tab Machine Data

Das Erscheinungsbild aller weiteren Tabs ist in 2.3, 2.4 und 2.5 dargestellt.

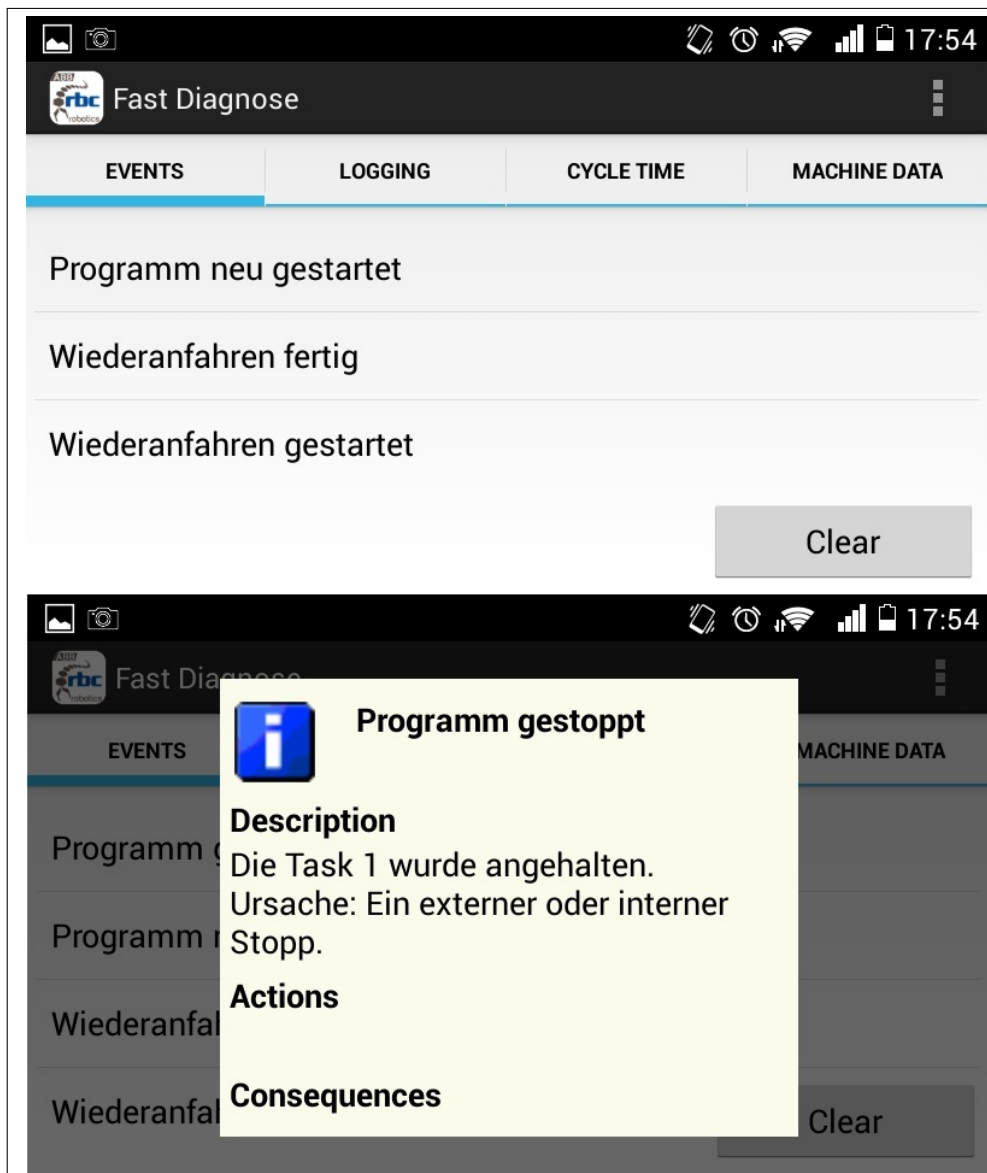


Abb. 2.3: Tab Events (o: Event-Liste, u: Event-Dialog)

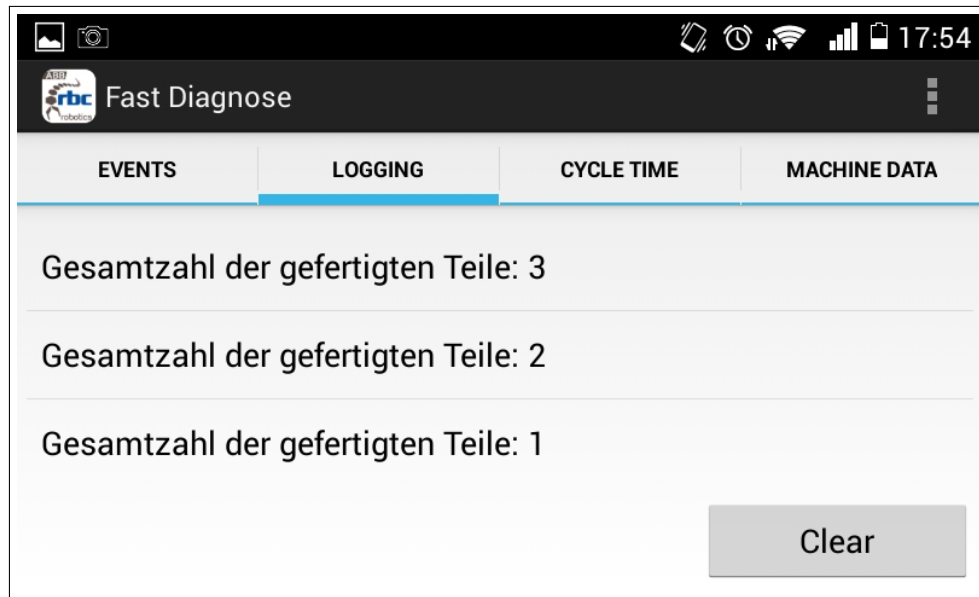


Abb. 2.4: Tab Logging

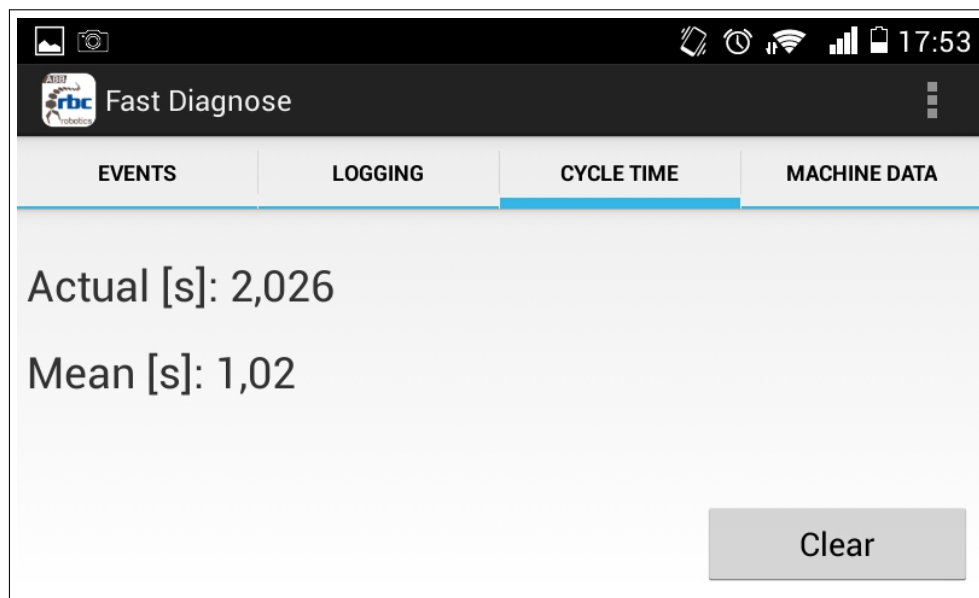


Abb. 2.5: Tab Cycle Time

2.4.2 Icons

Das Launcher-Icon der App ist in 2.6 dargestellt. Hierbei ist der oben links eingefügte Schriftzug zu beachten, welcher die kompatible Robotersteuerung beschreibt (in diesem Fall ABB).

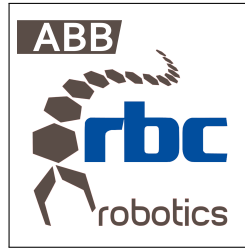


Abb. 2.6: App Icon

Weitere Icons, die in dieser App verwendet werden, sind für den Kontext des Meldungstextes (Event-Nachrichten) vorgesehen (s. 2.7, 2.8 und 2.9)



Abb. 2.7: Icon Meldungstext Information



Abb. 2.8: Icon Meldungstext Warnung

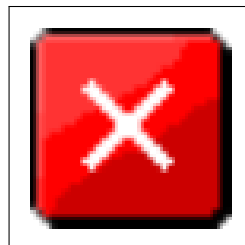


Abb. 2.9: Icon Meldungstext Fehler

2.5 Installation

In diesem Kapitel wird die Vorgehensweise erläutert, um die App Fast Diagnose mit einer ABB-Steuerung nutzen zu können. Für das Einspielen der entsprechenden Dateien wird Robotstudio 5.61 verwendet.

Das gesamte ABB-System ist unter folgendem Link verfügbar:

<https://github.com/MRixen/Abb-Controller/>.

Das gesamte Android-System ist unter folgendem Link verfügbar:

https://github.com/MRixen/rbc_Diagnose/.

Die Dokumentation ist unter folgendem Link verfügbar:

https://github.com/MRixen/Doku_App/

2.5.0.1 Vorbereitung

Folgende Komponenten müssen in das bestehende ABB-Projekt integriert werden:

- Task ServerComm mit Modul ServerComm (s. 2.10)

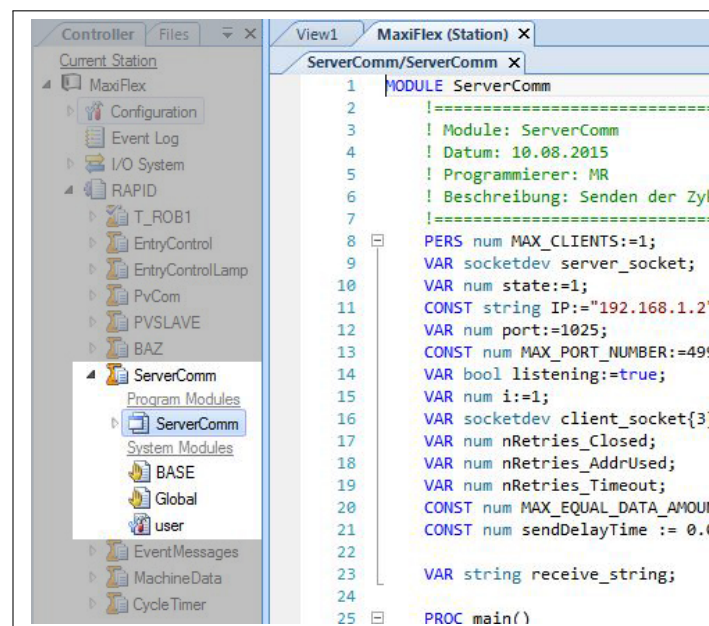


Abb. 2.10: Task und Modul ServerComm

- Task und Modul EventMessages (s. 2.11)

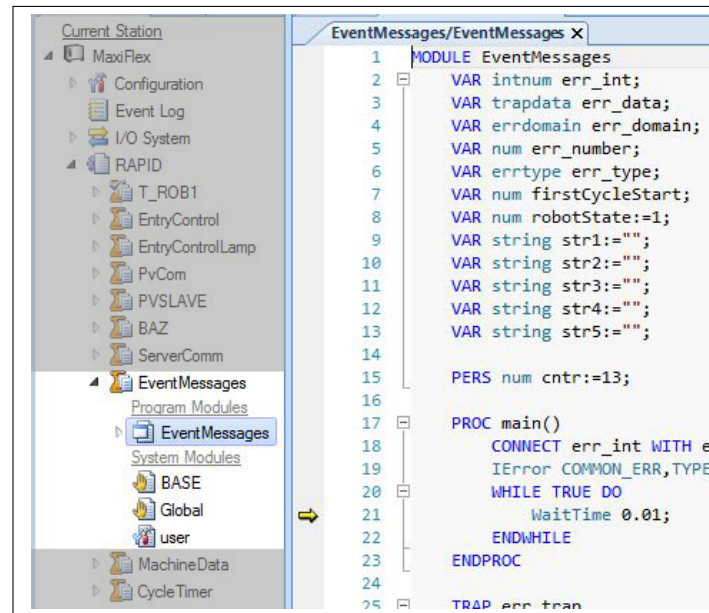


Abb. 2.11: Task und Modul EventMessages

- Task und Modul MachineData (s. 2.12)

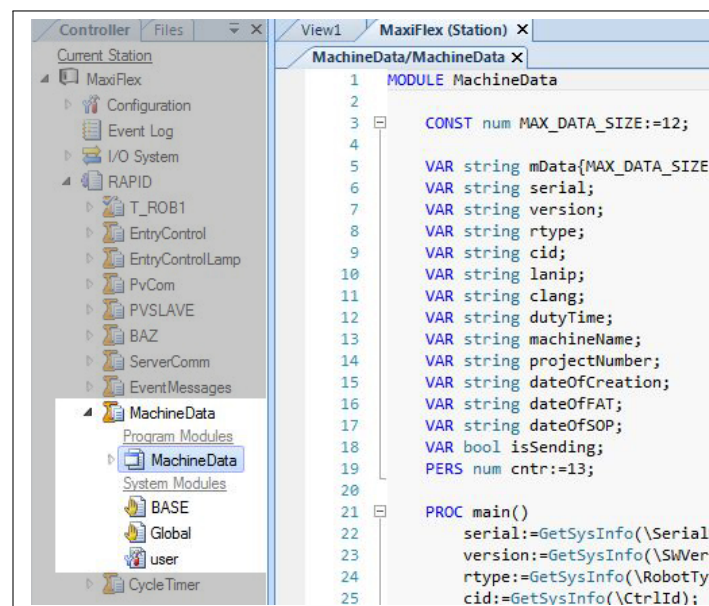


Abb. 2.12: Task und Modul MachineData

- Task und Modul CycleTimer (s. 2.13)

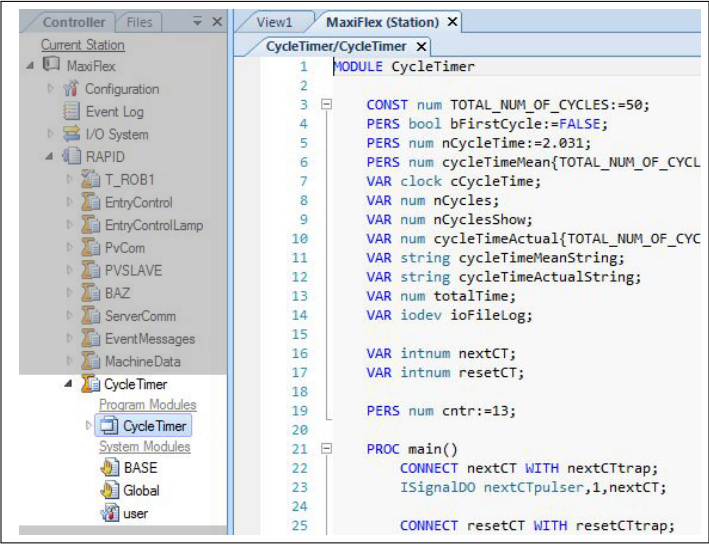


Abb. 2.13: Task und Modul CycleTimer

Folgende Komponenten müssen in dem bestehenden ABB-Projekt ergänzt/modifiziert werden:

- Automatik loading of Modules (s. 2.14)

Type	File	Task
Auto Condition Reset	HOME/linked_m.sys	
Automatic loading of Modules	HOME/MODULE/Testmodule.mod	T_ROB1
Event Routine	HOME/PICKMT/PvMain/MainModule.mod	T_ROB1
ModPos Settings	HOME/PICKMT/SYSTEM/COMMON SYS	T_ROB1
Operator Safety	HOME/PICKMT/SYSTEM/CycleTimer.mod	cycleTimer
Options	HOME/PICKMT/SYSTEM/EntryControl.sys	EntryControl
Path Return region	HOME/PICKMT/SYSTEM/EntryControl.lamp.mod	EntryControl.lamp
Run Mode Settings	HOME/PICKMT/SYSTEM/EventMessages.mod	EventMessages
Safety Run Chain	HOME/PICKMT/SYSTEM/Global.sys	
System Misc	HOME/PICKMT/SYSTEM/MachineData.mod	MachineData
Task	HOME/PICKMT/SYSTEM/MainBAZ.mod	BAZ
	HOME/PICKMT/SYSTEM/PVCOM.mod	PvCom
	HOME/PICKMT/SYSTEM/PVMCSYS.SYS	T_ROB1
	HOME/PICKMT/SYSTEM/PVSLAVE.SYS	PVSLAVE
	HOME/PICKMT/SYSTEM/Rob_Sys.sys	T_ROB1
	HOME/PICKMT/SYSTEM/ServerComm.mod	ServerComm

Abb. 2.14: Automatic loading

- I/Os (s. 2.15)

Type	Name	Type of Signal	Assigned to Unit
Access Level	nextCTpulser	Digital Output	FAKE_BOARD
Bus	showSocketCmts	Digital Output	FAKE_BOARD
Cross Connection	resetCTpulser	Digital Output	FAKE_BOARD
Fieldbus Command	DOF_RunFeeder3	Digital Output	FAKE_BOARD
Fieldbus Command Type	DOF_RunFeeder4	Digital Output	FAKE_BOARD
Route	DOF_SafeZone	Digital Output	FAKE_BOARD
Signal	DOF_StartAtMain	Digital Output	FAKE_BOARD
System Input	DOF_StopEndInstr	Digital Output	FAKE_BOARD
System Output	dofP4	Digital Output	FAKE_BOARD
Unit	DOF_EntryRequest	Digital Output	FAKE_BOARD
Unit Type	DOF_ResetEStop	Digital Output	FAKE_BOARD
	DOF_EntryReqSig	Digital Output	FAKE_BOARD
	DOF_InPosition1	Digital Output	FAKE_BOARD

Abb. 2.15: Signale hinzufügen

- Modifikation von Global.sys

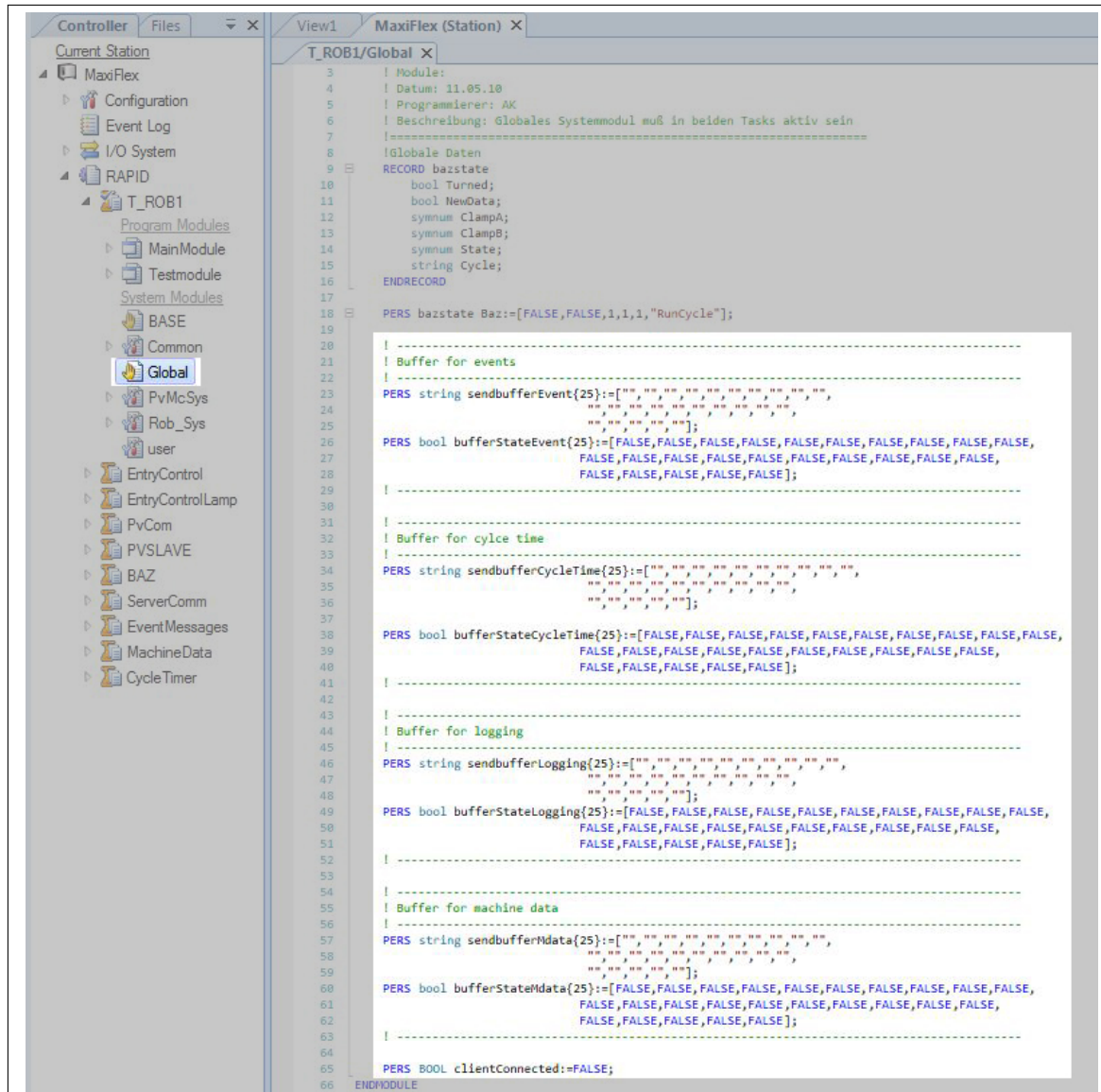


Abb. 2.16: Global.sys

Die Buffer, sowie die Variable *clientConnected* müssen global für jede Task verfügbar sein.

2.5.0.2 Verwendung

Sobald alle Tasks aktiv sind, muss an dem Netzwerkanschluss der Robotersteuerung ein Wlan-Router angebunden werden. Die bei ABB einzig verwendbare IP-Adresse lautet: **192.168.1.2** und der Port ist standardmäßig auf **1025** gesetzt.

Mit Hilfe eines QR-Codes, der die Adressdaten in folgendem Format enthält:
192.168.1.2;1025 (s. 2.17) kann sich nun auf den Port verbunden werden.



Abb. 2.17: QR-Code mit 192.168.1.2;1025

2.6 Bekannte Bugs

Folgend eine Liste der bisher aufgetretenen Softwarefehler.

ABB

- Task ServerComm stoppt bei Sendevorgang unerwartet

Android

- Die Größe der Dialoge werden teilweise nicht automatisch angepasst bei Rotation des Displays

3 Ausblick

Die App ist in der aktuellen Version noch ausbaufähig. Der wichtigste Aspekt betrifft das Hinzufügen der Kompatibilität für eine Kuka-Steuerung und eventuell weitere Robotersteuerungen.

Eine vollständige Liste der Verbesserungen sind folgend dargestellt.

Offene Punkte ABB

- Vollständige Meldeparameter (str1, str2, etc.) übertragen
- Verbindung von mehreren Clients ermöglichen
- Machinendaten aus Textdatei einlesen

Offene Punkte Android

- Speichern und Auswählen bisheriger Verbindungen
- Diagramme für Zykluszeit hinzufügen
- GUI überarbeiten
- Handshake beim Senden von Daten implementieren, um Datenverlust zu vermeiden
- Manuelle Eingabe der Adresse ermöglichen

Listings

2.1	Task ServerComm - Modul ServerComm	5
2.2	Task EventMessages - Modul EventMessages	6
2.3	Task MachineData - Modul MachineData	7
2.4	Task CycleTimer - Modul CycleTimer	8
2.5	Klasse Receiver	10
2.6	Klasse Events	11
2.7	Klasse MachineData	13
2.8	Klasse CycleTime	14
2.9	Klasse Logging	15

Abbildungsverzeichnis

2.1	Startscreen	18
2.2	Tab Machine Data	18
2.3	Tab Events	19
2.4	Tab Logging	20
2.5	Tab Cycle Time	20
2.6	App Icon	21
2.7	Icon Meldungstext Information	21
2.8	Icon Meldungstext Warnung	21
2.9	Icon Meldungstext Fehler	21
2.10	Task und Modul ServerComm	22
2.11	Task und Modul EventMessages	23
2.12	Task und Modul MachineData	23
2.13	Task und Modul CycleTimer	24
2.14	Automatic loading	24
2.15	Signale hinzufügen	24
2.16	Global.sys	25
2.17	QR-Code mit 192.168.1.2;1025	26

Tabellenverzeichnis

2.1	Parameter der Maschinendaten	3
2.2	Bedeutung der Parameter	6