



School of Engineering

HEI-Vs Engineering School - Industrial Automation Base

Cours AutB

Author: [Cédric Lenoir](#)

LAB-03-AutB-Function-Block, Sensor

Dans ce travail, nous allons construire deux blocs fonctionnels complets, l'un pour un détecteur, le deuxième pour un actuateur simple, un gripper, ou pince.

Avec un système de programmation empirique on pourrait se dire que tout ce dont nous avons besoin pour un capteur, c'est une entrée analogique ou digitale, donc en fin de compte, un **REAL** ou un **BOOL**.

Dans la pratique, une simple entrée ou sortie sera entourée d'une logique qui permettra de la mettre en forme et de la valider. Afin d'éviter de réécrire la même logique pour chaque entrée et chaque sortie, nous allons encapsuler l'ensemble dans un bloc. Le Bloc fonctionnel.

Commentaires de rédaction.

Il faudra voir à la fin de la rédaction si il faut "Splitter ce TP en Sensor et Actuator".

Encore à réfléchir, mais deux FB complets

Au pire, si robust programming n'est pas vu, on indique comment on fait et la théorie suivra la pratique.

Ce serait bien de proposer un canevas pour Enable et Execute, qui seront vus ou pas dans Robust Programming.

Sensor

Dans le cadre de ce travail pratique, nous utilisons un capteur laser d'origine Baumer.



Baumer-O300DL-11199079

Ce capteur utilise la technologie **IO-Link**, nous y reviendrons plus tard dans le cadre de ce cours. Ce qu'il faut en retenir pour l'instant, c'est que la conversion analogique numérique ne se fait pas au niveau d'une carte d'entrée analogique, mais à l'intérieur du capteur.

Données techniques

Intitulé	Valeurs
Distance de mesure Sd	30 ... 250 mm
Forme du faisceau	point
Axe d'alignement optique	< 2°
Plage de tension +Vs1)	11 ... 30 VDC
Consommation max. (sans charge)	30 mA
Tension résiduelle Vd	< 2,5 VDC
Protégé contre inversion polarité	oui
Protégé contre courts-circuits	oui
Interface	IO-Link V1.1
Température de fonctionnement	-10 ... +60 °C
Classe de protection	IP 67

Ces données techniques concernent principalement la personne qui va gérer le hardware.

Ce qui nous intéresse au niveau de la programmation PLC, c'est le format de donnée qu'il fournit.

Données synchrones.

Les données **synchrones** sont celles qui sont transmises à interval de temps plus ou moins fixes. On les retrouve dans le tableau ci-dessous.

IO-Link Processdata

8-23	7	6	5	4	3	2	1	0
MDC1					A	Q		BDC1

Q: Le bit de qualité qui indique la qualité du signal est en dessous d'un seuil configuré.

BDC1: Etat de la sortie de commutation logique du capteur.

A: Le bit d’alarme signale l’existence d’un problème avec la configuration ou la fonctionnalité du capteur.

MDC1: Des valeurs de mesure continues du capteur.

Nous allons travailler avec ces données.

Données asynchrones.

Les données **asynchrones**, sont celles qui permettent soit de lire des caractéristiques du capteur. Soit de le paramétrer. Ci-dessous, une partie des paramètres sont montrés à titre d'exemple.

Les [paramètres pré définis](#) permettent d'identifier le capteur. Les [paramètres des canaux binaires](#) permettent de gérer un seuil, par exemple une détection, directement dans le capteur.

IO-Link Pre defined parameters

Index	Subindex (dec)	Access	Parameter name	Coding	Definition
0x000C (12)	0	R/W	Device Access Locks	Uint16	0: Unlocked (default) 1: Device is operating properly
0x0010 (16)	0	R	Vendor Name	String	Baumer Electric AG
0x0011 (17)	0	R	Vendor Text	String	www.baumer.com
0x0012 (18)	0	R	Device Name	String	Product Key External ()
0x0013 (19)	0	R	Product Id	String	Baumer Article Number
0x0014 (20)	0	R	Device Text	String	Sensor specific

Index	Subindex (dec)	Access	Parameter name	Coding	Definition
0x0015 (21)	0	R	Serial Number	String	Production Order Nr / Serial Nr
0x0017 (23)	0	R	Firmware Revision	String	Major.Minor "###.###"
0x0018 (24)	0	R/W	Application Specific Tag	String	Default: Filled with *****, as recommended by the IO-Link spec.
0x0024 (36)	0	R	Device Status	Uint16	0: Device is operating properly
					1: Device is operating properly
					2: Out-of-Specification
					3: Functional-Check
					4: Failure
					5 - 255: Reserved
0x0025 (37)	0	R	Detailed Device Status	Uint16	EventQualifier "0x00" EventCode "0x00, 0x00"

IO-Link Binary Data Channels

Index	Subindex (dec)	Access	Parameter name	Coding	Definition
0x003c (60)	01	R/W	Setpoint SP1	Uint16	Teach Point [mm] (TP)
	02	R/W	Setpoint SP2	Uint16	Not supported
0x003d (61)	01	R/W	Switchpoint logic	Uint8	0x00: not inverted 0x01: inverted
	02	R/(W)	Switchpoint mode	Uint8	Fixed value 0x01: Single point mode

La gestion des paramètres asynchrones peut se faire directement dans le PLC. Cependant, la nature du PLC, dédié à des tâches cycliques, le rend peu efficace pour ce genre de travail. Il existe, par exemple chez Baumer, un logiciel, [Baumer Sensor Suite](#) qui permet de paramétrer directement les capteurs sans passer par le PLC.

Le logiciel Baumer BSS mentionné est toutefois lié à un type de IO-Link Master, l'appareil qui sert de passerelle entre le monde IO-Link et le PLC.



IO-Link_Master_Profinet_8_Port_IP67

Le contenu de ce module est une partie de la réponse au problème du paramétrage du capteur depuis le PLC. Même si nous n'allons pas le faire, le développement d'un Fonction Block, même complexe, pourrait permettre ensuite de paramétrer tous les capteurs d'une installation et être réutilisé pour les futures installation.

Travail pratique

Nous allons coder un Function Block qui lit les données synchrone du capteur. Les informations seront ensuite mises en forme et codées pour donner utiliser directement les informations utiles.

- Distance, datatype: REAL, unité: mm
- Erreur de mesure ErrorID Code
- Seuils, Haut, Bas datatype: REAL, unité: mm

Description du Function Block

Input

Name	Type	Description
Device	UA_O300_DL	In the particular context of the ctrlX to S7 interface.
Enable	BOOL	Activate Function Block, set data value in output if valid.

Output

Name	Type	Description
InOperation	BOOL	Valid data at output
Error	BOOL	There is an error
ErrorID	WORD	Some details about the error with Error Code.

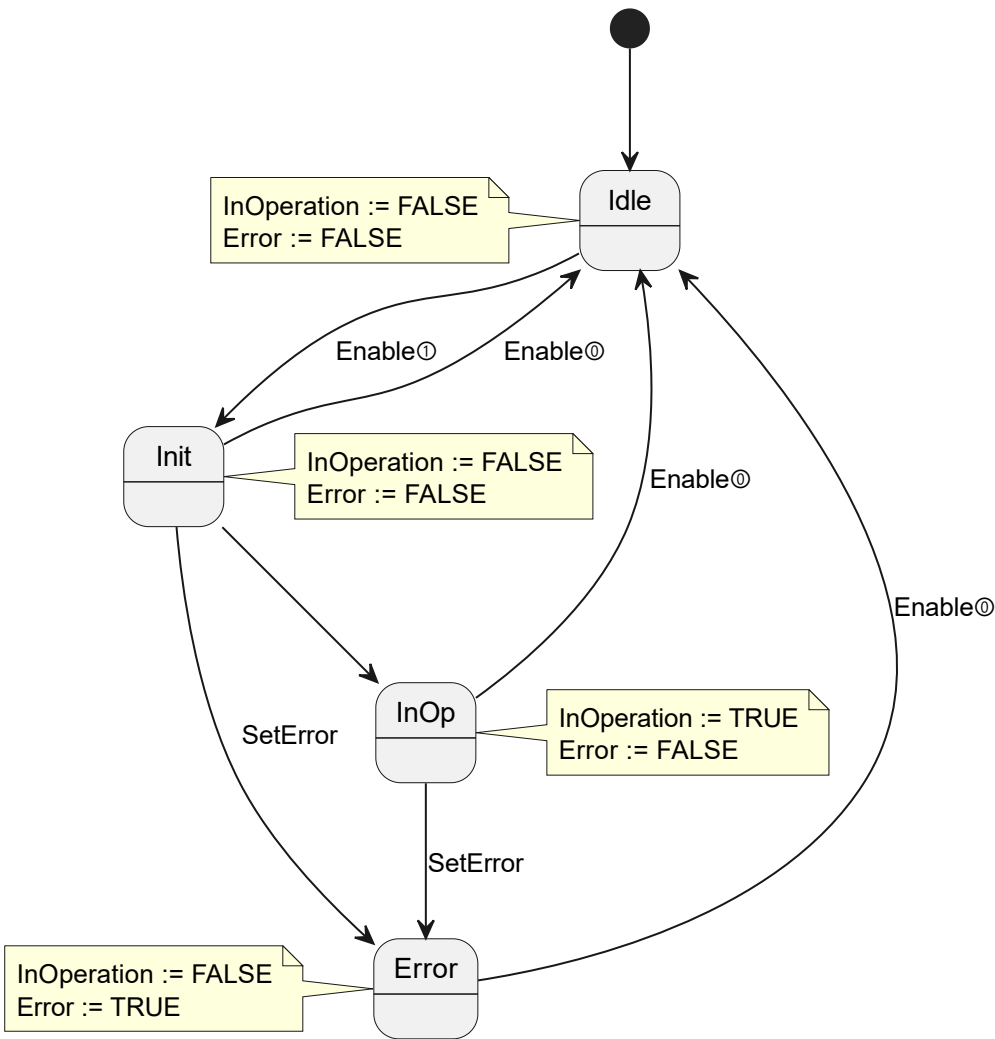
ErrorID Code	Description
16#0000	Data valid
16#0001	Quality bit, signal is below the configured threshold.
16#0002	Alarm bit, signal an error in sensor, this alarm has priority over ID 16#0001

Comportement du Function Block

Model In Operation Base

Il existe quelques modèles de base de Blocs fonctionnels, en particulier un comportement dit *In Operation Base*. La surveillance d'un capteur est un exemple typique de ce genre de bloc. Il reste actif tans que l'entrée **Enable** est **TRUE**. Il est à mettre en opposition à un bloc de type **Execute** qui provoque une action unique limitée dans le temps.

Le diagramme d'état d'un bloc fonctionnel de type Enable In Operation ressemble au digramme suivant:



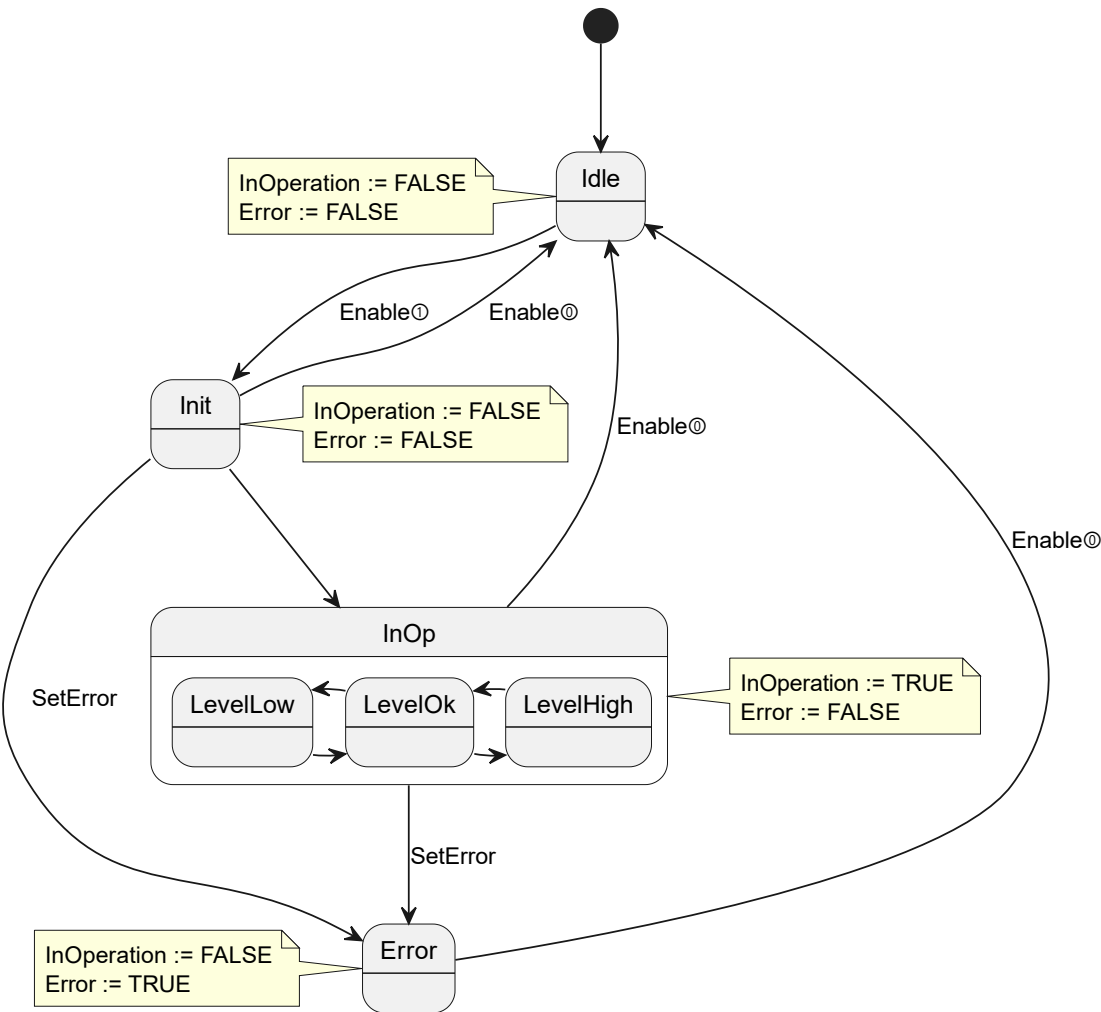
Function Block Enable In Operation Base

Dans le cas qui nous intéresse, nous voulons obtenir deux informations supplémentaires qui sont directement dépendantes de la machine d'état.

Output

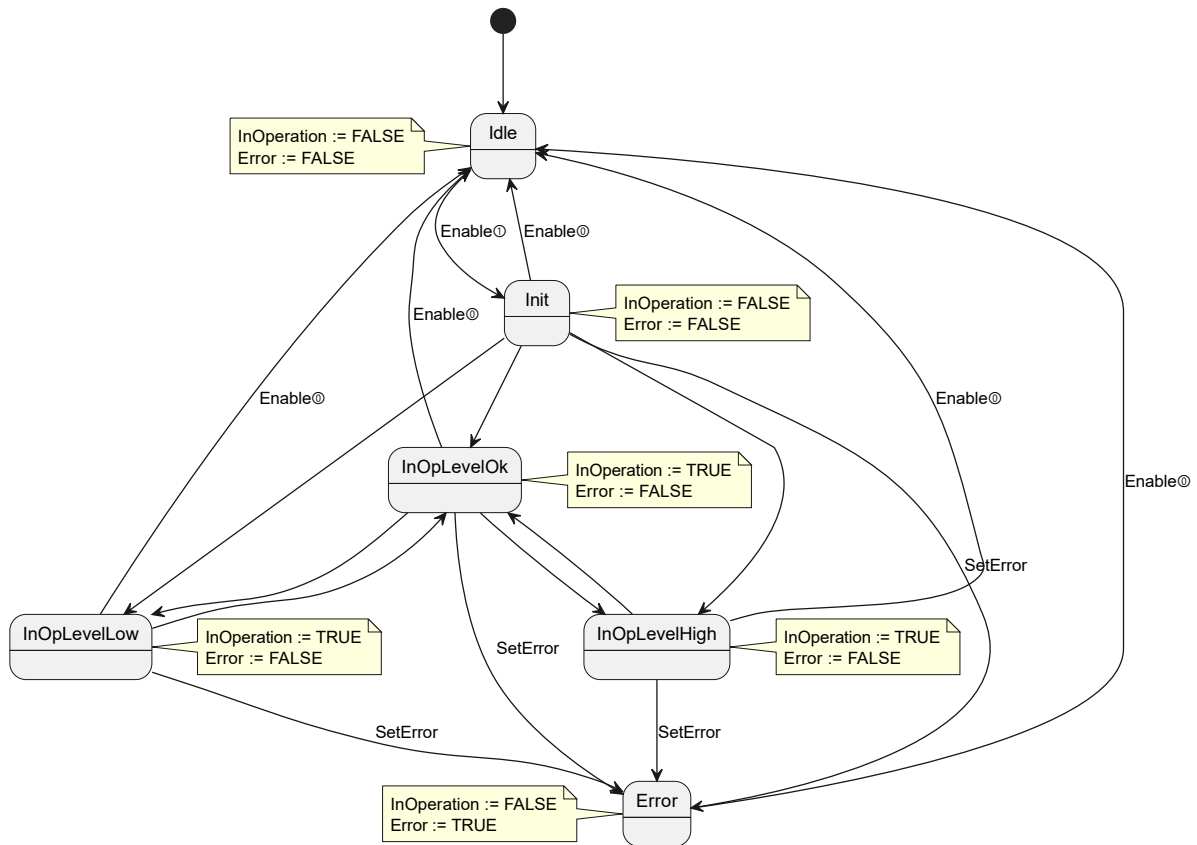
Name	Type	Description
HighLimit	BOOL	Valid signal above HighThreshold
LowLimit	BOOL	Valid signal above LowThreshold

On pourrait la représenter ainsi:



Function Block Enable In Operation Base with Sub States

Il serait théoriquement possible de passer directement de LevelLow à LevelHigh, mais cela n'apporte rien au fonctionnement général et implique des transitions supplémentaire. Par contre, cette forme pourrait s'avérer un peu plus complexe à coder, personnellement je ne l'utilise pour ainsi dire jamais. Je préfère coder la forme complète.



Function Block Enable In Operation Base with More States

On constate très vite, que même si le nombre d'états est limité, le représentation complète devient vite difficile à déchiffrer.

Conclusion

Utiliser le diagramme d'état composé, quitte à coder des états simples.

Actuator

L'actuateur sera vu dans le travail pratique suivant.

Titiller les étudiants.

On peut ajouter ici, le cas de figure du Recovery, c'est à dire que si la pièce n'est pas prise correctement, comment va-t-on faire pour donner la possibilité de retirer manuellement la pièce défectueuse sans devoir couper l'alimentation en air de la machine.

Titiller suite

Déterminer dans quel sens on va piloter le gripper selon différents cas de figure, normalement ouvert, normalement fermé. On en arrive à un gripper paramétrable qui permette de choisir le type d'activation.

Un actuateur simple, le gripper. La capteur Schunk sera aussi utilisé.

CFG, Config

On peut ajouter une structure config en `VAR_IN_OUT` qui permettra non seulement de paramétrer le gripper, mais aussi les limites du sensor via le HMI.

Les états

On va imposer les états minimaux pour l'écriture de la machine d'état.

Execute State

Modèle Enable InOperation

[Détail de EnableInOperation](#)

Modèle Execute Done

[Détail de ExecuteDoneBase](#)

A propos du site Internet IO-Link

[Site internet général IO-Link](#)

[IODD Finder](#)

[Codage IO-Link on PLCopen, IEC61131-9](#)

Notes de fonctionnement du laboratoire

Si je suis hors champ, Q s'allume, OK Distance Max: 285 [mm] Distance Min: limitée par la course de Y, environ 157 Conversion, simple: le DWORD contient des dixièmes de millimètre.

SetPoint On va inverser le **Switchpoint Logic**. L'idée est d'utiliser l'axe Y du robot. Si la distance descend en dessous d'un certain seuil, on déclenche une alarme.



Invert Switch Point Zero Below 160

Conclusion

On peut soit programmer un FB, soit utiliser les valeurs du capteur.