



School of Engineering

HEI-Vs Engineering School - Industrial Automation Base

Cours AutB

Author: [Cédric Lenoir](#)

LAB 03 A complete function block for a sensor

In dieser Arbeit werden wir einen vollständigen Funktionsblock für einen Detektor bauen.

In den meisten IDEs, einschließlich ctrlX PLC, besteht die Möglichkeit, Bibliotheken von Funktionen, Typen oder Funktionsblöcken zu erstellen. Wir diskutieren das Thema nicht.

Mit einem empirischen Programmiersystem könnten wir sagen, dass alles, was wir für einen Sensor benötigen, ein analoger oder digitaler Eingang ist, also letztendlich ein „REAL“ oder ein „BOOL“.

In der Praxis wird eine einfache Eingabe oder Ausgabe von einer Logik umgeben sein, die es ermöglicht, sie zu formatieren und zu validieren. Um zu vermeiden, dass für jeden Eingang und jeden Ausgang dieselbe Logik neu geschrieben wird, werden wir alles in einem Block kapseln. Der Funktionsblock.

Sensor

Im Rahmen dieser praktischen Arbeit verwenden wir einen originalen Baumer-Lasersensor.



Baumer-O300DL-11199079

Dieser Sensor nutzt die **IO-Link-Technologie**, darauf kommen wir später in diesem Kurs zurück. Was Sie beachten müssen: Die Analog-Digital-Wandlung erfolgt nicht auf einer analogen Eingangskarte, sondern im Sensor.

Technische Daten

Titel	Werte
Messabstand Sd	30 ... 250 mm
Strahlform	Punkt
Optische Ausrichtungsachse	< 2°
Spannungsbereich +Vs1)	11 ... 30 VDC
Maximaler Verbrauch (keine Last)	30 mA
Restspannung Vd	< 2,5 VDC
Geschützt gegen Verpolung	ja
Geschützt gegen Kurzschlüsse	ja
Schnittstelle	IO-Link V1.1
Betriebstemperatur	-10 ... +60 °C
Schutzart	IP 67

Diese technischen Daten betreffen hauptsächlich die Person, die die Hardware verwaltet.

Was uns bei der SPS-Programmierung interessiert, ist das bereitgestellte Datenformat.

Synchrone Daten.

Als **synchrone** Daten werden Daten bezeichnet, die in mehr oder weniger festen Zeitabständen übertragen werden. Diese finden Sie in der Tabelle unten.

IO-Link Processdata

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

F: Das Qualitätsbit, das anzeigt, dass die Signalqualität unter einem konfigurierten Schwellenwert liegt.

BDC1: Status des Sensorlogik-Schaltausgangs.

A: Das Alarmbit zeigt an, dass ein Problem mit der Sensorkonfiguration oder -funktionalität vorliegt.

MDC1: Kontinuierliche Messwerte vom Sensor.

Wir werden mit diesen Daten arbeiten.

Asynchrone Daten.

Asynchrone Daten sind solche, die das Auslesen der Eigenschaften des Sensors ermöglichen. Oder konfigurieren Sie es. Nachfolgend wird beispielhaft ein Teil der Parameter dargestellt.

Die [vordefinierten Parameter](#) werden zur Identifizierung des Sensors verwendet. Mit den [Binärkanalparametern](#) können Sie einen Schwellenwert, beispielsweise eine Erkennung, direkt im Sensor verwalten.

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

Die Verwaltung asynchroner Parameter kann direkt in der SPS erfolgen. Da die SPS jedoch auf zyklische Aufgaben ausgelegt ist, ist sie für diese Art von Arbeit ungeeignet. Es gibt beispielsweise bei Baumer eine Software, [Baumer Sensor Suite](#), die es Ihnen ermöglicht um die Sensoren direkt zu konfigurieren, ohne den Umweg über die SPS.

Die erwähnte Baumer BSS-Software ist jedoch mit einer Art IO-Link-Master verknüpft, dem Gerät, das als Gateway zwischen der IO-Link-Welt und der SPS dient.



IO-Link_Master_Profinet_8_Port_IP67

Der Inhalt dieses Moduls ist Teil der Antwort auf das Problem der Konfiguration des Sensors aus der SPS heraus. Selbst wenn wir dies nicht tun, könnte die Entwicklung eines Funktionsblocks, selbst wenn er komplex ist, es dann ermöglichen, alle Sensoren einer Anlage zu konfigurieren und für zukünftige Anlagen wiederzuverwenden.

Praktische Arbeit

Wir werden einen Funktionsblock programmieren, der synchrone Daten vom Sensor liest. Die Informationen werden dann formatiert und codiert, um die nützlichen Informationen direkt zu verwenden.

- Abstand, Datentyp: REAL, Einheit: mm
- Messfehler ErrorID-Code
- Schwellenwerte, oben, unten, Datentyp: REAL, Einheit: mm

Funktionsblockbeschreibung

Der Funktionsblock, der im PW_POU-Verzeichnis erstellt werden soll, *Rechtsklick auf Objekt hinzufügen...* Die im PW_DUT-Verzeichnis zu erstellenden Typen, *Rechtsklick auf Objekt hinzufügen...*

Name

FB_O300_DL

Input

Name	Type	Description
Enable	BOOL	Activate Function Block, set data value in output if valid.
HighThreshold	REAL	Sets upper switching threshold
LowThreshold	REAL	Sets lower switching threshold
Other	ANY	See below

In Out

Name	Type	Description
hw	UA_O300_DL	In the particular context of the ctrlX to S7 interface.

Output

Name	Type	Description
InOperation	BOOL	Valid data at output
Value	REAL	Distance from object in mm
Other	ANY	See below
Error	BOOL	There is an error
ErrorID	WORD	Some details about the error with Error Code.

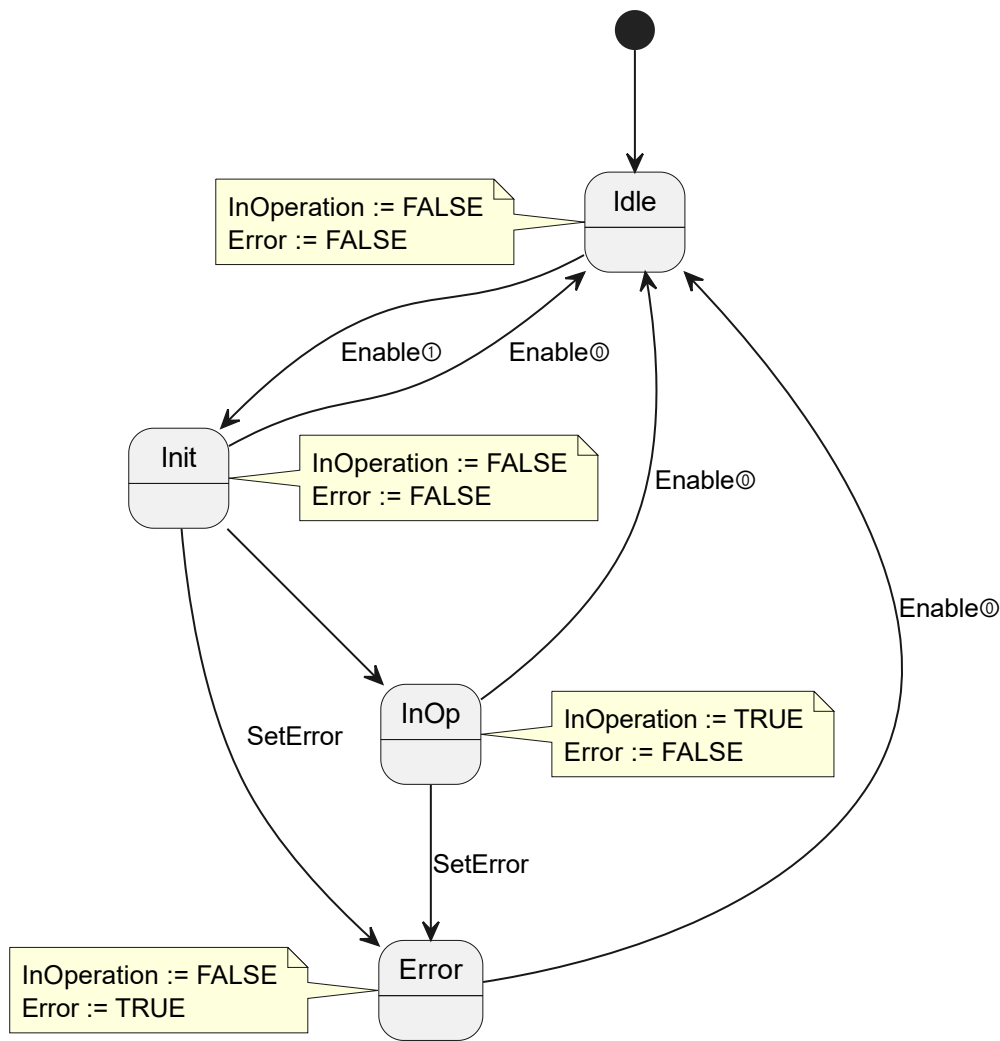
ErrorID Code	Description
16#0000	Data valid
16#0001	Quality bit, signal is below the configured threshold.
16#0002	Alarm bit, signal an error in sensor, this alarm has priority over ID 16#0001
16#0003	Id not defined

Verhalten des Funktionsblocks

Modell in Betriebsbasis

Es gibt einige Grundmodelle von Funktionsblöcken, insbesondere ein sogenanntes *In Operation Base*-Verhalten. Ein typisches Beispiel für diesen Blocktyp ist die Überwachung eines Sensors. Es bleibt aktiv, solange der **Enable**-Eintrag **TRUE** ist. Im Gegensatz dazu steht ein Block vom Typ **Execute**, der eine einzelne, zeitlich begrenzte Aktion auslöst.

Das Zustandsdiagramm eines Funktionsblocks vom Typ **Enable In Operation** sieht wie im folgenden Diagramm aus:



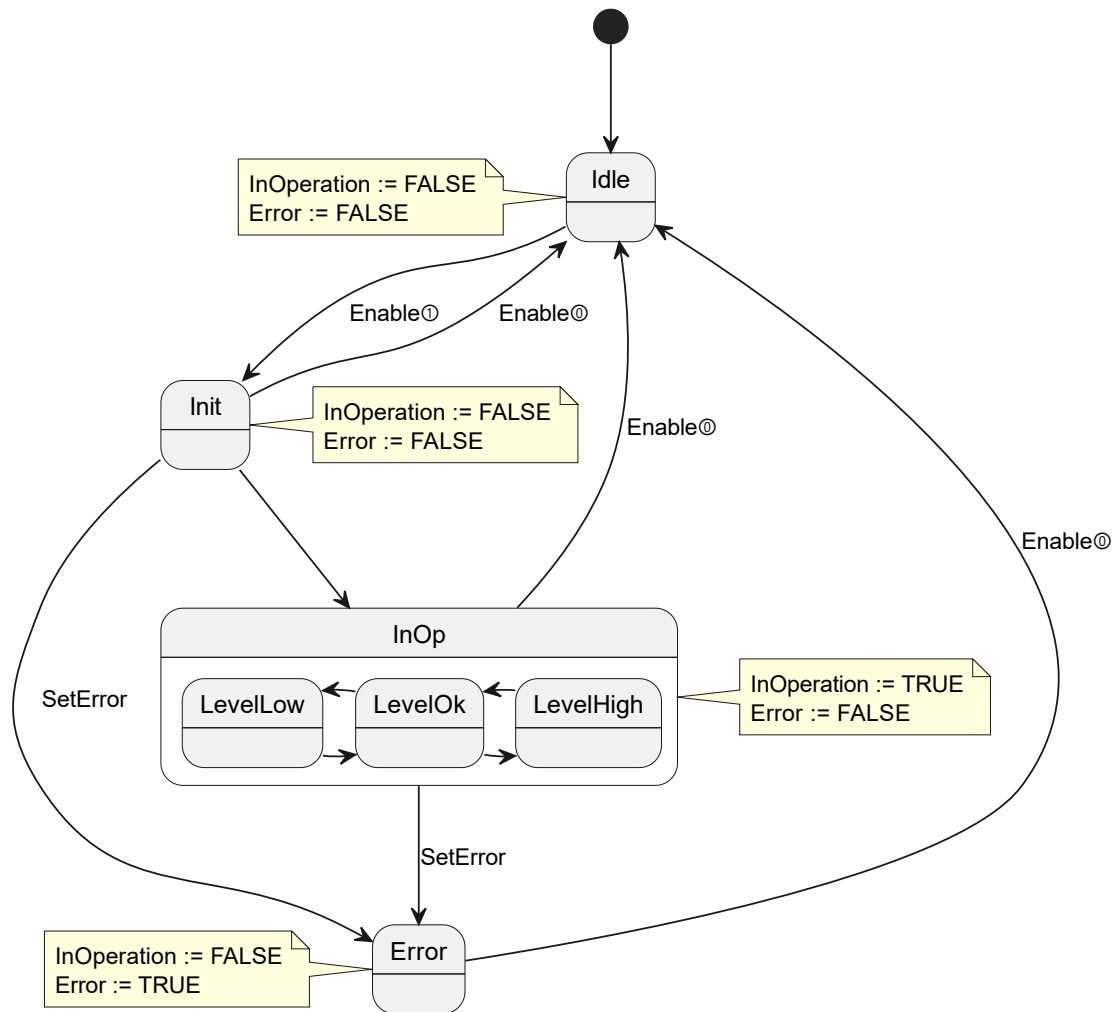
Function Block Enable In Operation Base

In dem für uns interessanten Fall wollen wir zwei zusätzliche Informationen erhalten, die direkt von der Zustandsmaschine abhängig sind.

Output

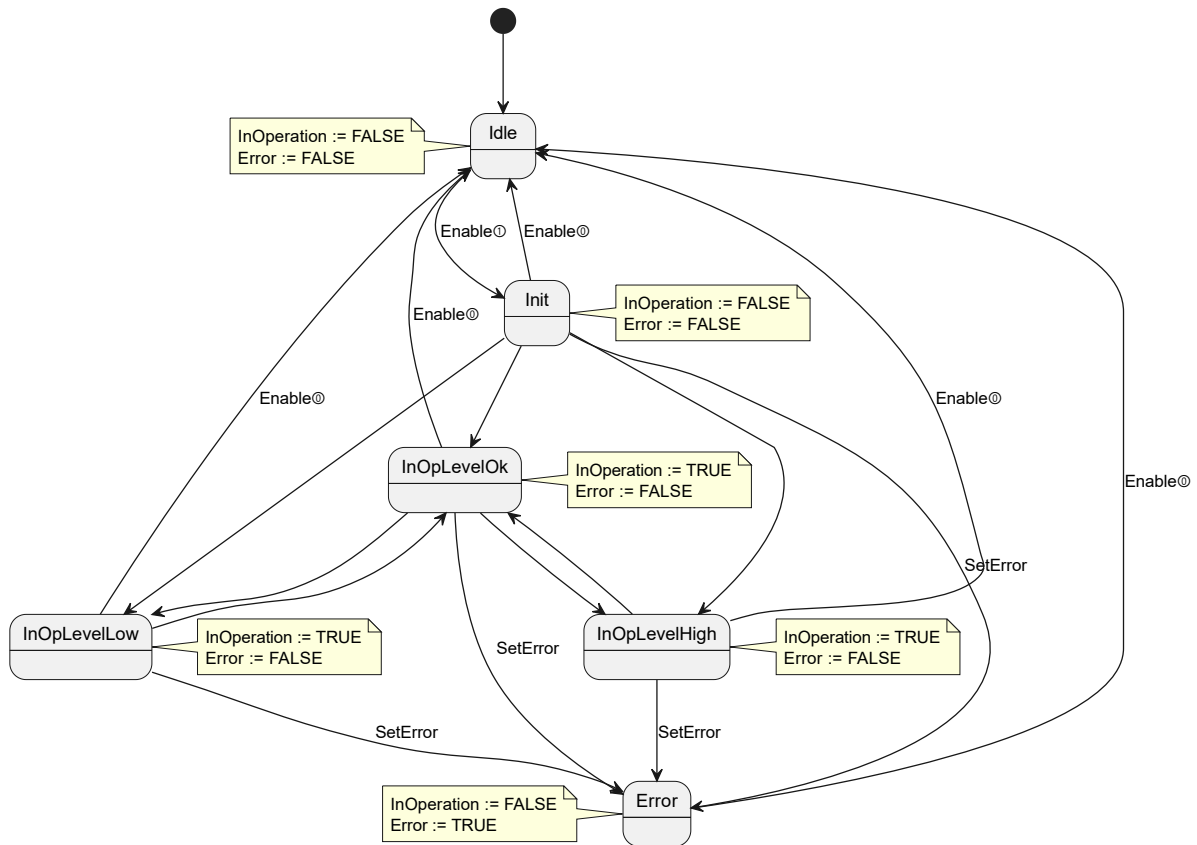
Name	Type	Description
HighLimit	BOOL	Valid signal above HighThreshold
LowLimit	BOOL	Valid signal above LowThreshold

Wir könnten es so darstellen:



Function Block Enable In Operation Base with Sub States

Theoretisch wäre es möglich, direkt von **LevelLow** zu **LevelHigh** zu wechseln, dies fügt jedoch nichts zum allgemeinen Betrieb hinzu und erfordert zusätzliche Übergänge. Andererseits könnte sich diese Form als etwas komplexer zu programmieren erweisen, ich persönlich verwende sie kaum. Ich bevorzuge es, das vollständige Formular zu codieren.



Function Block Enable In Operation Base with More States

Wir sehen schnell, dass selbst wenn die Anzahl der Zustände begrenzt ist, die vollständige Darstellung schnell schwer zu entschlüsseln ist.

Abschluss

Verwenden Sie das zusammengesetzte Zustandsdiagramm, auch wenn es sich um die Codierung einfacher Zustände handelt.

Bei Problemen beenden

Abhängig von der Verwendung des Sensors kann ein falscher Messwert zu Problemen führen.

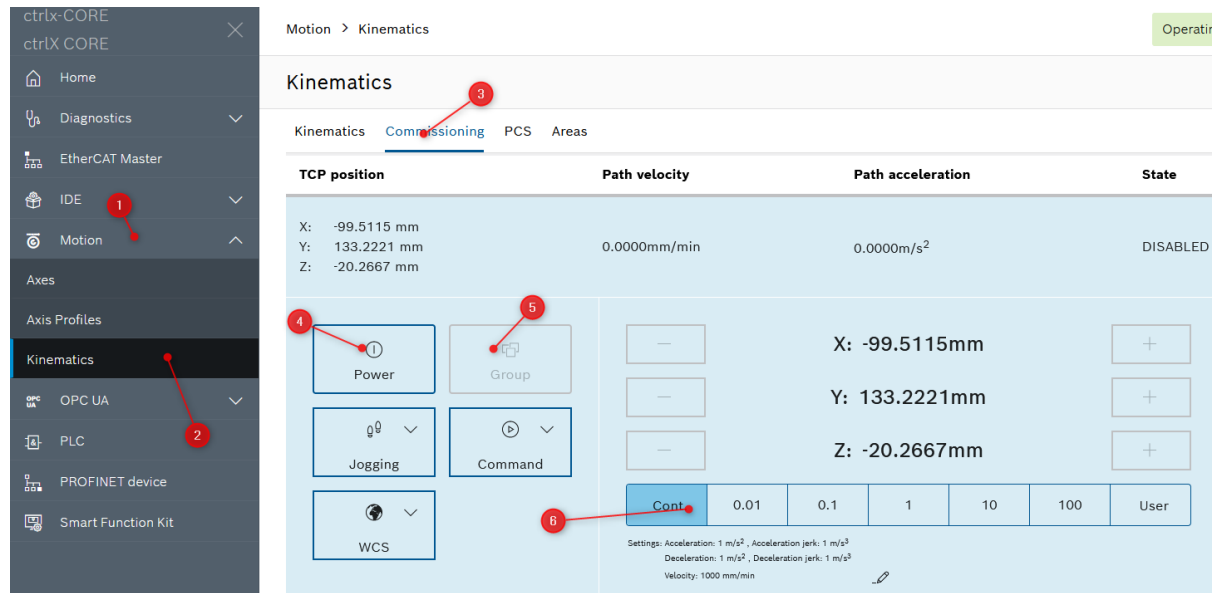
Wenn in diesem Beispiel die Signalqualität nicht korrekt ist oder wir nicht erkannt werden, **möchten wir definitiv keinen Wert von 0.**

Wir fügen einen **DefaultOut**-Eintrag hinzu, der es Ihnen ermöglicht, eine Standardausgabe zu definieren. Wir werden das System mit einem Standardwert von 251 testen, was einen mm mehr als der theoretische Messbereich des Sensors ist.

Prüfen

- Verwenden Sie Prosys OPC UA Monitor, um das Sensorverhalten zu testen.
- Bewegen Sie mit dem Roboter die Z-Achse vor dem Sensor und dann die Y-Achse, um den Abstand der Z-Achse vom Sensor zu variieren.

Verwenden Sie fbO300_DL in PLC_PRG, um Ihren FB zu testen.



Use Kinematic For Test, 192.168.0.200

Über die IO-Link-Website

[Site internet général IO-Link](#)

[IODD Finder](#)

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

SetPoint

Wir werden die **Switchpoint-Logik** umkehren. Die Idee besteht darin, die Y-Achse des Roboters zu nutzen. Unterschreitet der Abstand einen bestimmten Schwellenwert, wird ein Alarm ausgelöst.

<div>170 mm</div> <div>Setpoint 1</div>	<div>Execute command</div> <div>Teach Setpoint 1</div>	<div>Execute command</div> <div>Teach Apply</div>	<div>1 912</div> <div>Distance [1/10 mm]</div>
<div>522</div> <div>Quality Value</div>	<div></div> <div>Quality Bit</div>	<div></div> <div>Alarm Bit</div>	<div></div> <div>Binary Out</div>
<div>Inverted</div> <div>Switchpoint Logic</div>			

Invert Switch Point Zero Below 160

Abschluss

Sie können entweder einen FB programmieren oder die Sensorwerte verwenden.

Wir können auch verstehen, dass die Arbeitszeit für einen einfachen Sensor nicht vernachlässigbar ist. Dies zeigt, wie interessant es ist, einmal einen robusten FB zu schreiben, der dann in mehreren Projekten wiederverwendet werden kann.