



CODESYS



# Как получить максимум от CODESYS Control Runtime System

CODESYS Users' Conference 2015  
Thomas Zauner

**1**

Введение

**2**

Архитектура и масштабируемость

**3**

Многозадачность

**4**

Библиотеки

**5**

Интерфейс драйвера I/O

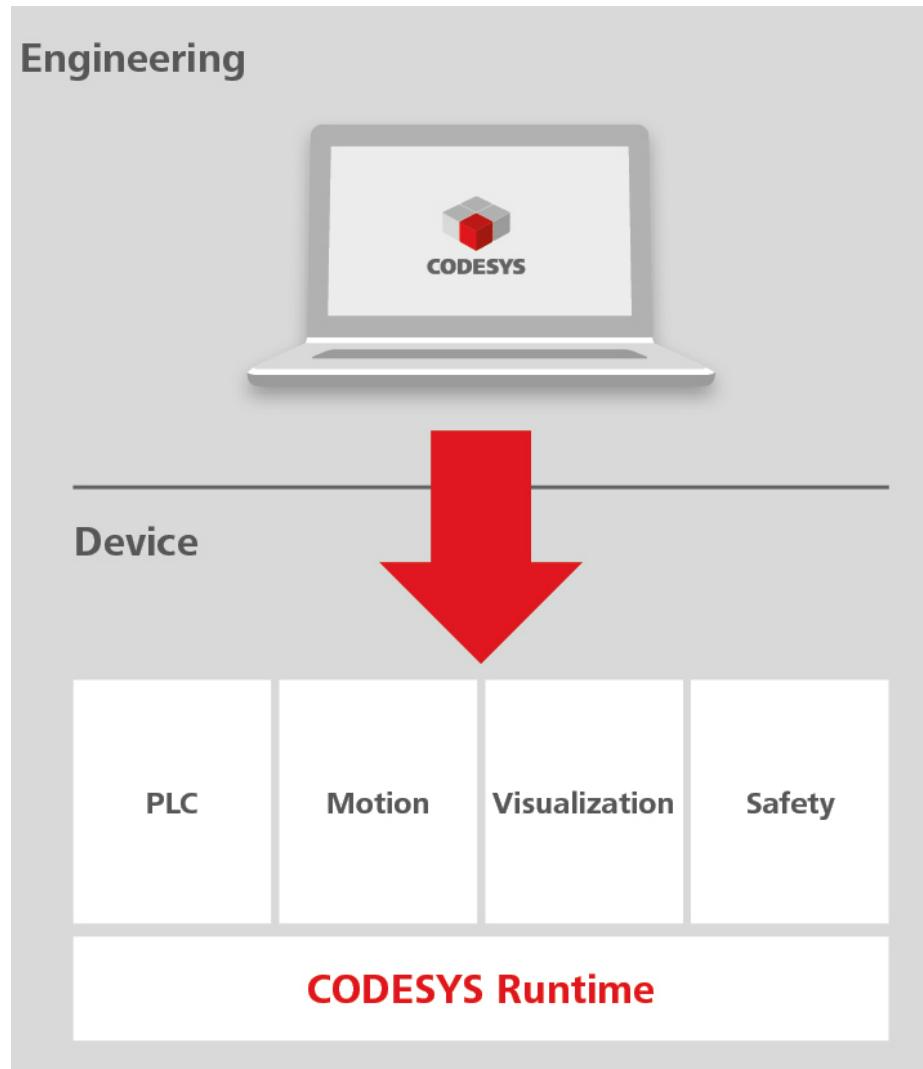
**6**

Связь и визуализация

**7**

Адаптация

## Обзор



## Обзор



## CODESYS Система разработки

- МЭК для разработки, компиляции, отладки и загрузки.
  - Создание МЭК программы
  - Конфигурация I/O
  - Создание визуализации

## CODESYS V3 Система исполнения

- ПЛК runtime вторая часть системы разработки CODESYS
  - Системно-зависимое приложения для контроля МЭК приложений

## Функциональность

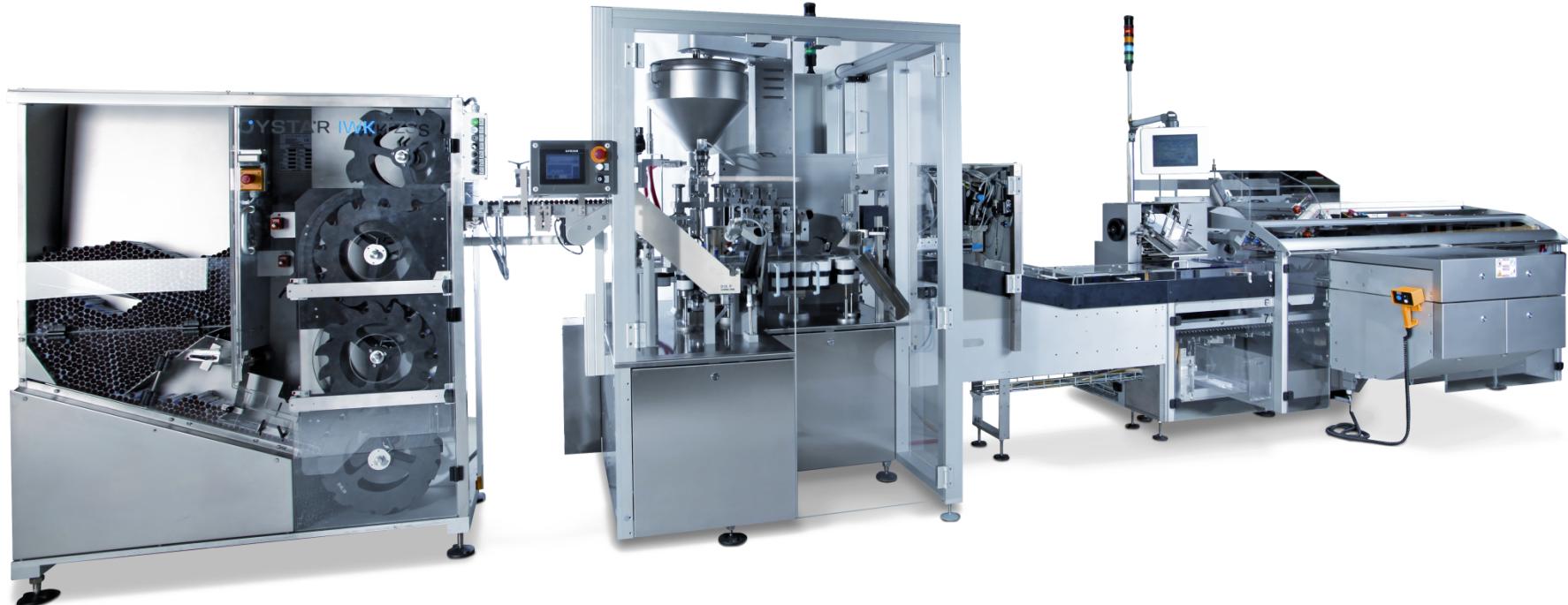
- Исполнение кода ПЛК компилированного в CODESYS
- Компиляция для загрузки и отладки
- Чтение I/O
- Управление Retain данными
- Многозадачность
- Библиотеки
- Символьные интерфейсы
- Выполнение визуализации и SoftMotion
- Масштабируемость
- Открытость для расширения

## Устройства с CODESYS Control

- Компактные ПЛК для мобильных устройств
- Стандартные ПЛК системы
- Системы контроля процессов
- ПЛК движений
- Панельные ПЛК
- Программируемые устройства
- Коплеры полевых шин

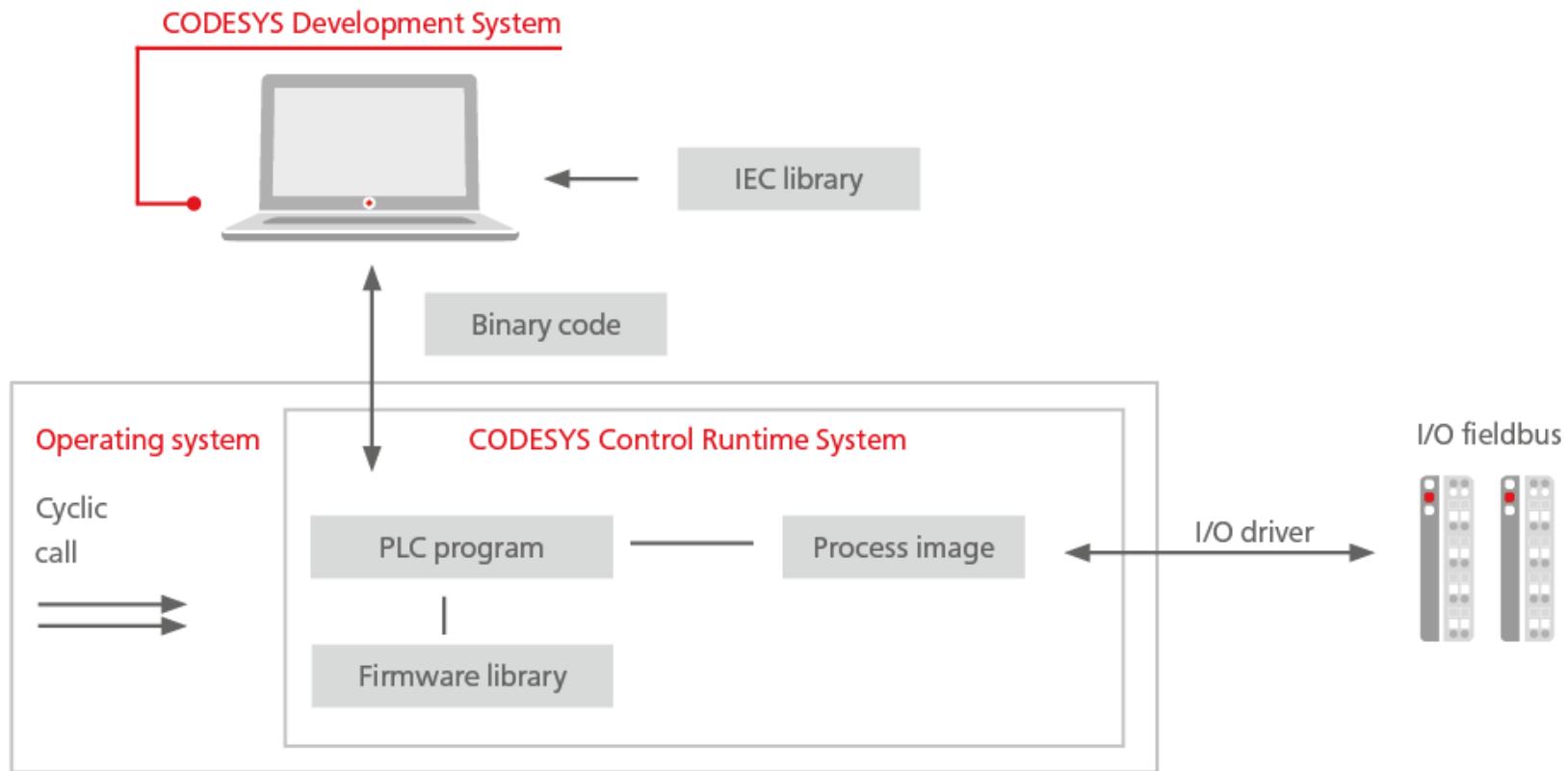


## Примеры приложений с CODESYS Control



Машина заполнения труб: CODESYS Control runtime system выполняет контроль системы по программе, задаваемой пользователем.

# CODESYS Control в системах автоматизации



CODESYS Control is the “brains” for the processing of control tasks.

# CODESYS выполняется на различных процессорах

## CPUs

- Intel x86, x64
- ARM-based CPUs (ARM7, ARM9, ARM11)
- ARM Cortex CPUs  
(Thumb2 Instruction Set: M3, M4, M7)
- Power Architecture (PowerPC and Derivates)
- Infineon TriCore
- Renesas SH 2/3/4, V850, RX
- MIPS
- Analog Devices Blackfin
- Altera Nios II
- Texas Instruments DSP C2xxx/28x



ARM

MIPS  
TECHNOLOGIESinfineonRENESASfreescale™ALTERA®TEXAS  
INSTRUMENTSBLACKFIN

# CODESYS Control выполняется на различных ОС

## Operating Systems

- Windows (Control Win V3)
- Windows (RTE)
- Windows CE
- Linux
- VxWorks
- QNX
- “Bare metal” with runtime toolkit adaptation
- Experience in iOS, INTEGRITY, OSEK, Norti, PxROS, Quadros, RTX, uCOS, Nucleus, ...
- Может быть адаптирован под другие ОС



WIND RIVER



1

Введение

2

Архитектура и Масштабируемость

3

Многозадачность

4

Библиотеки

5

Интерфейс драйвера I/O

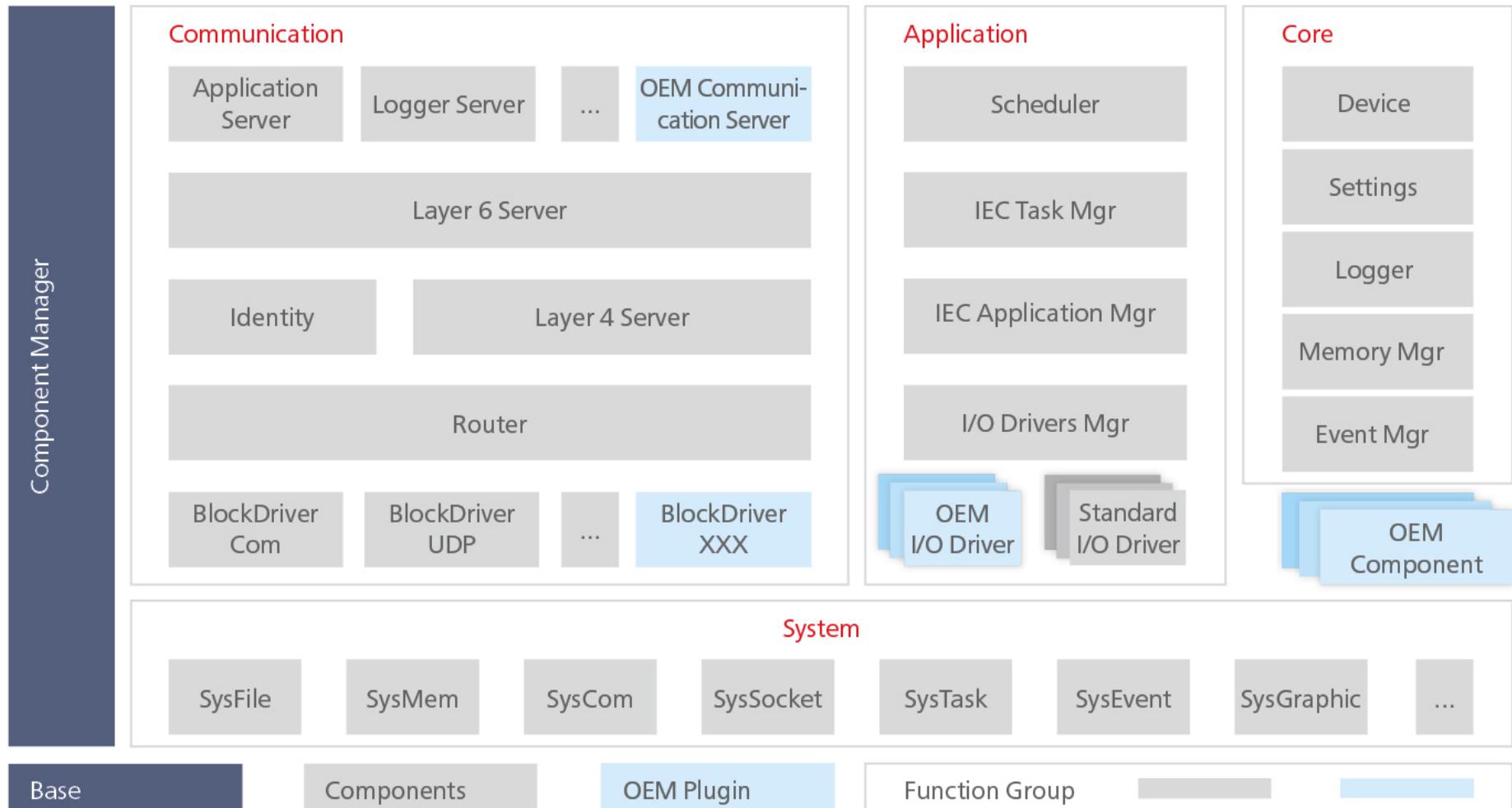
6

Связь и визуализация

7

Адаптация

# Архитектура и масштабируемость



The system can be scaled in size and functionality via the components of CODESYS Control.

## Стабильность при удалении и добавлении компонентов

- Блок драйвера связи
- Клиент/серверные компоненты связи
- Хранение в файлах или напрямую во флеш память
- Поддержка нескольких решений в рамках одного проекта
- Связь
- Многозадачность или однозадачность
- Target visualization, web visualization
- Отладка, точки прерывания, мониторинг
- Символьный интерфейс
- OEM-спецификация компонент

## Компоненты

- Написаны на ANSI C
- Созданные при помощи runtime toolkit
- Возможность использования функционала других компонент
- Возможность экспорта собственного функционала
- M4 механизм используется для создания заголовков С и макросов
- Макросы используются для сборки рантаймов с разной функциональностью из одного источника компонент
  - Статическая сборка в один исполняемый файл
  - Динамическая сборка подгружаемых библиотек(\*.so, \*.dll)
  - Комбинация обоих методов сборки
- Макросы USE\_Function, CAL\_Function, ...

1

Введение

2

Архитектура и маштабируемость

3

Многозадачность

4

Библиотеки

5

Интерфейс драйвера I/O

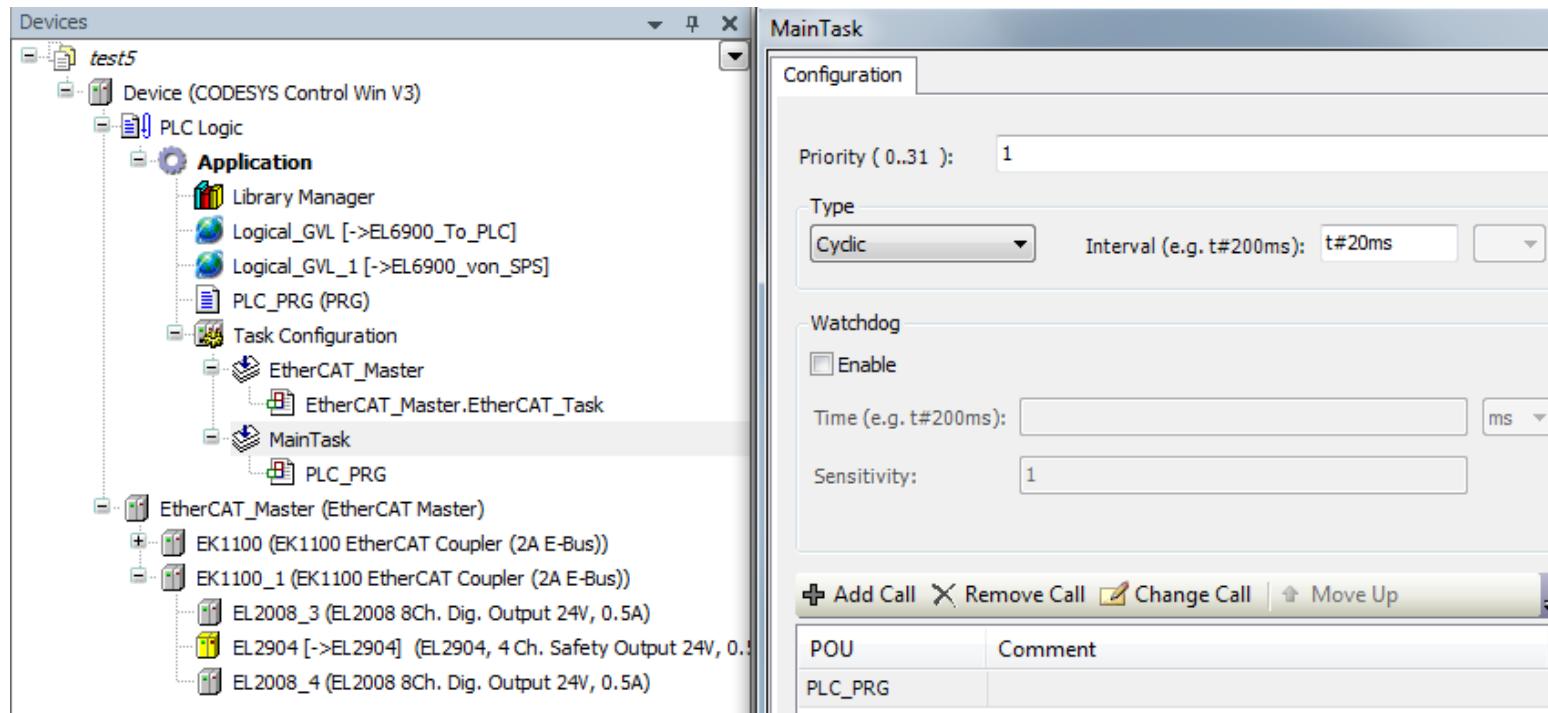
6

Связь и визуализация

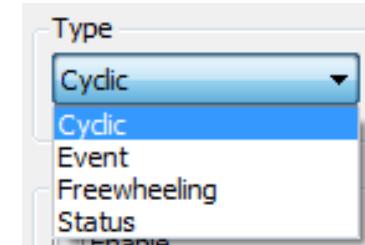
7

Адаптация

## CODESYS Редактор задач



- Определяет тип, приоритет, интервал, событие
- Сторожевой таймер
- Вызов программ

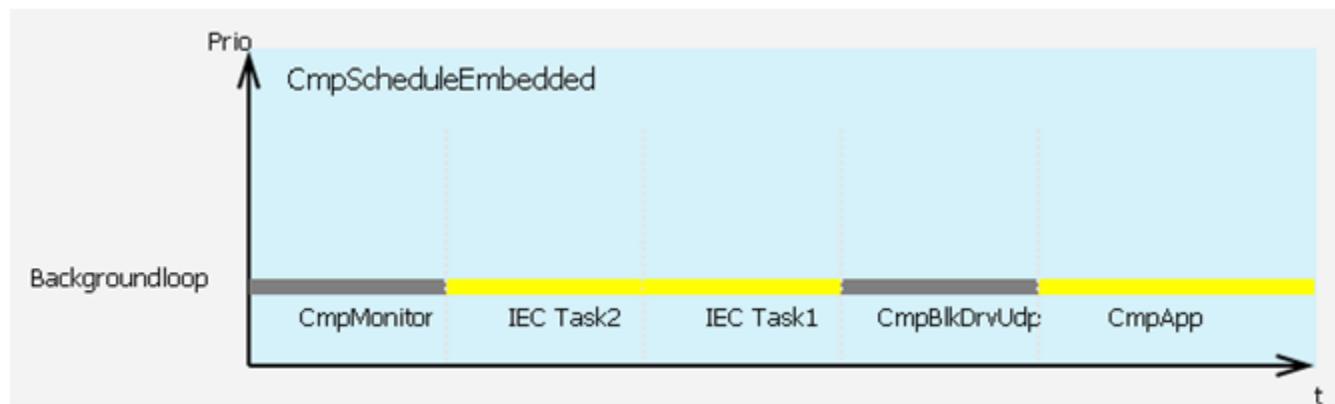
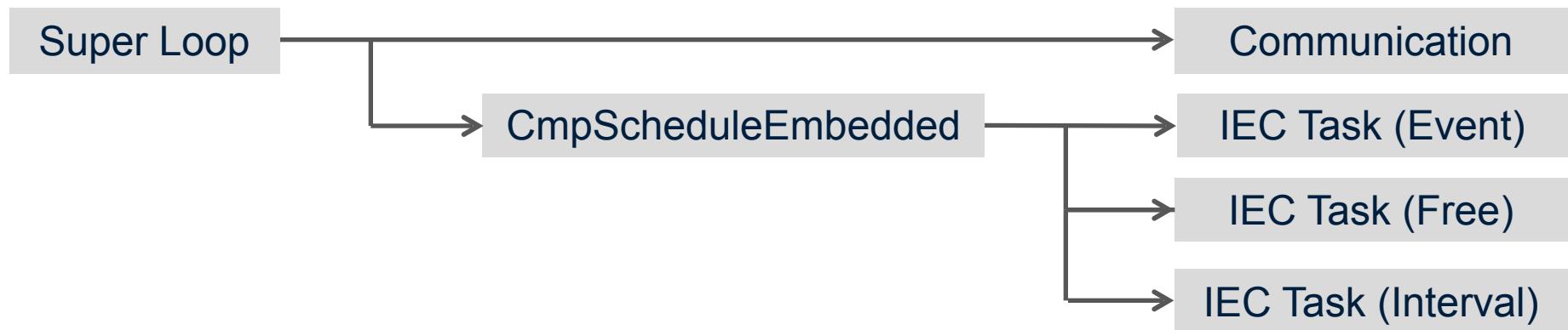


## 3 различных компонента управления задачами

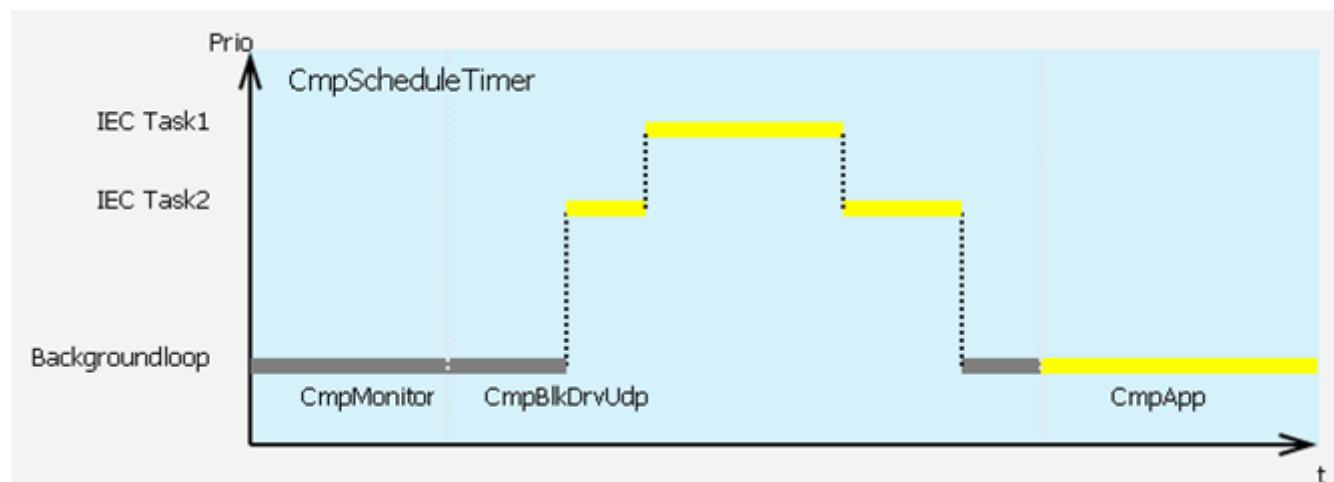
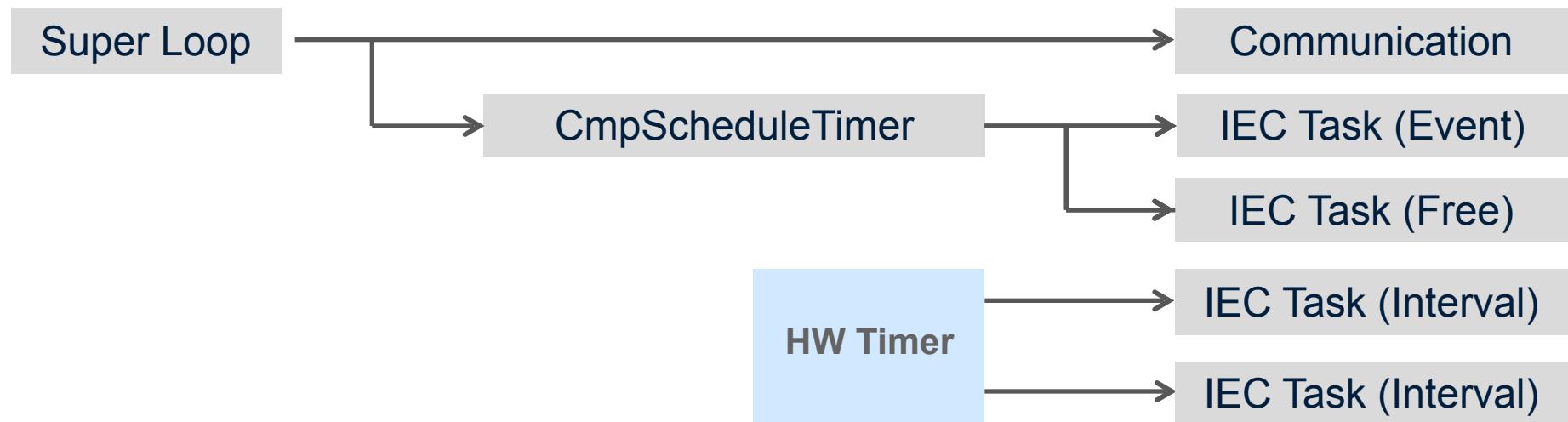
Встроенная	Таймер	Полная (многозадачность)
<ul style="list-style-type: none"><li>▪ Малые требования к ресурсам</li><li>▪ Не вытесняющая</li><li>▪ Вызов МЭК задач из фонового цикла</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>▪ Требуется аппаратный таймер с поддержкой вызовов</li><li>▪ Поддерживает вытеснение задач</li><li>▪ Поддерживает набор предопределенных задач</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>▪ Требует таймера, задачи и события ОС</li><li>▪ Поддерживает вытеснение</li><li>▪ Создает задачу с наивысшим приоритетом для контроля других задач</li><li>▪ МЭК задачи отображены на задачи ОС</li><li>▪ Контроль приоритетов возлагается на ОС</li><li>▪ Поддерживает произвольное количество задач МЭК</li></ul>

ОЕМ-спецификация вызова задач по событиям поддерживается во всех вариантах.

## Встроенный планировщик

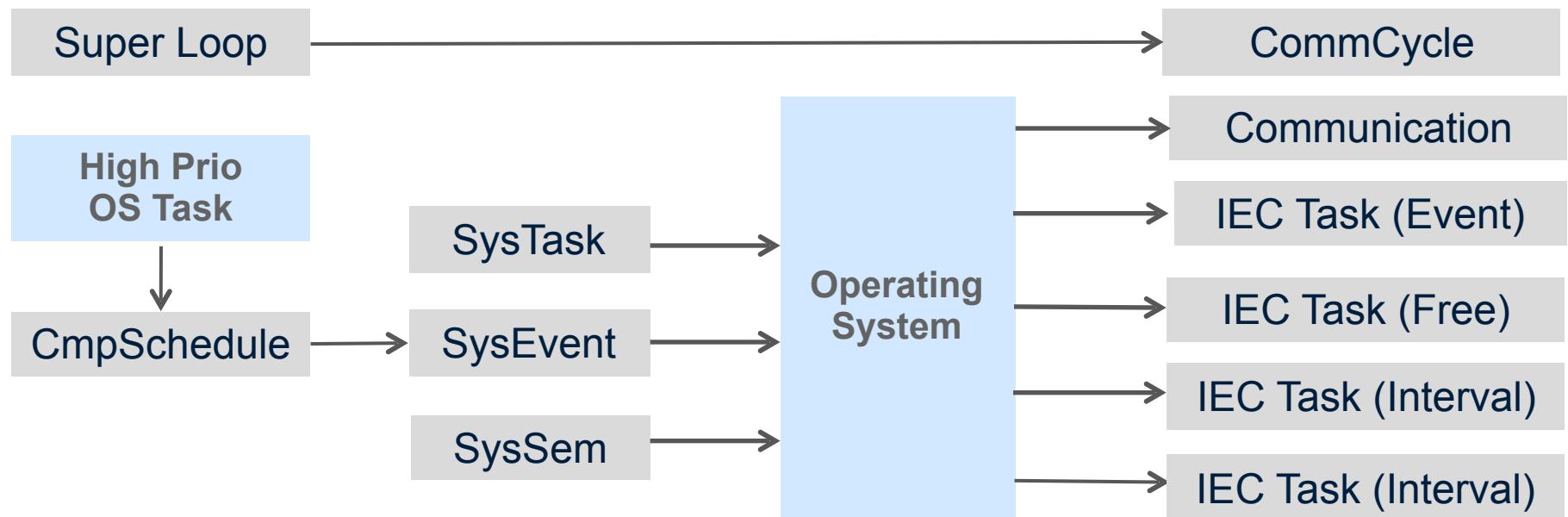


## Планировщик по таймеру



## Многозадачность

## Планировщик полной многозадачности



## Планировщик полной многозадачности

- Размеры джиттеров задач:
  - Linux (Standard): 200us – 2ms
  - Linux (rtPreempt on Cortex A8): 60-120us
  - Linux (rtPreempt on x86): 20-100us
  - QNX: 10us
  - VxWorks: 30us
  - Windows CE: 30us
  - Windows ControlWin: 2ms
  - Windows RTE: 10-100us
- Дополнительно учитывается джиттер для полевых шин на Ethernet

1

Введение

2

Архитектура и масштабирование

3

Многозадачность

4

Библиотеки

5

Интерфейсы драйвера I/O

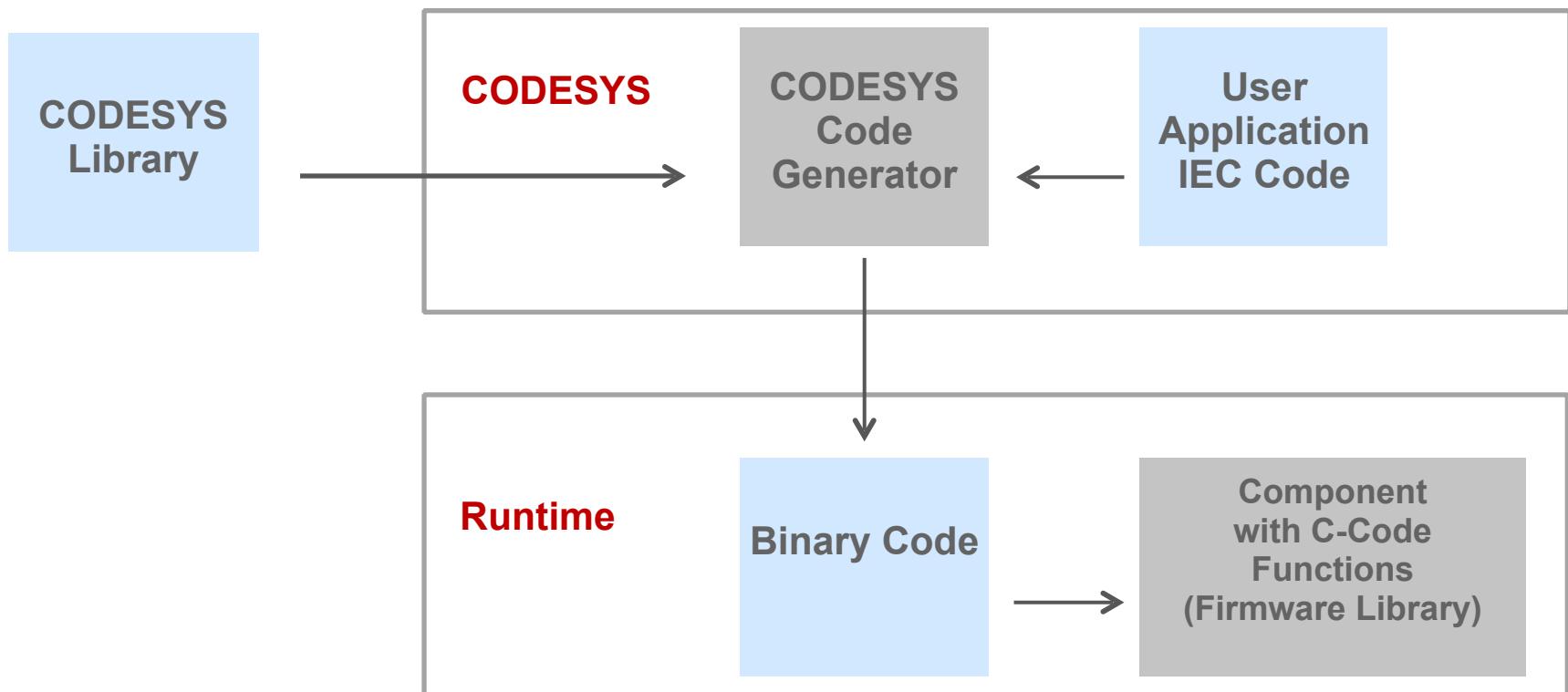
6

Связь и визуализация

7

Адаптация

## Обзор



## Обзор

- Библиотеки содержат функции, функциональные блоки, визуализации, определение типов и глобальные переменные.
- Библиотечные функции и ФБ могут быть написаны на МЭК или С:
  - Внутренние библиотеки (МЭК)
  - Внешние (С-Код)
- Библиотеки создаются в CODESYS.
- Интерфейсы функций и ФБ в CODESYS библиотеке.
- Код функций и ФБ на МЭК в CODESYS библиотеке.
- Код функций и ФБ на С в компонентах рантайм.
- Библиотеки должны быть установлены в CODESYS репозиторий библиотек
- Выбор используемых библиотек в CODESYS менеджер библиотек

1 Введение

2 Архитектура и масштабируемость

3 Многозадачность

4 Библиотеки

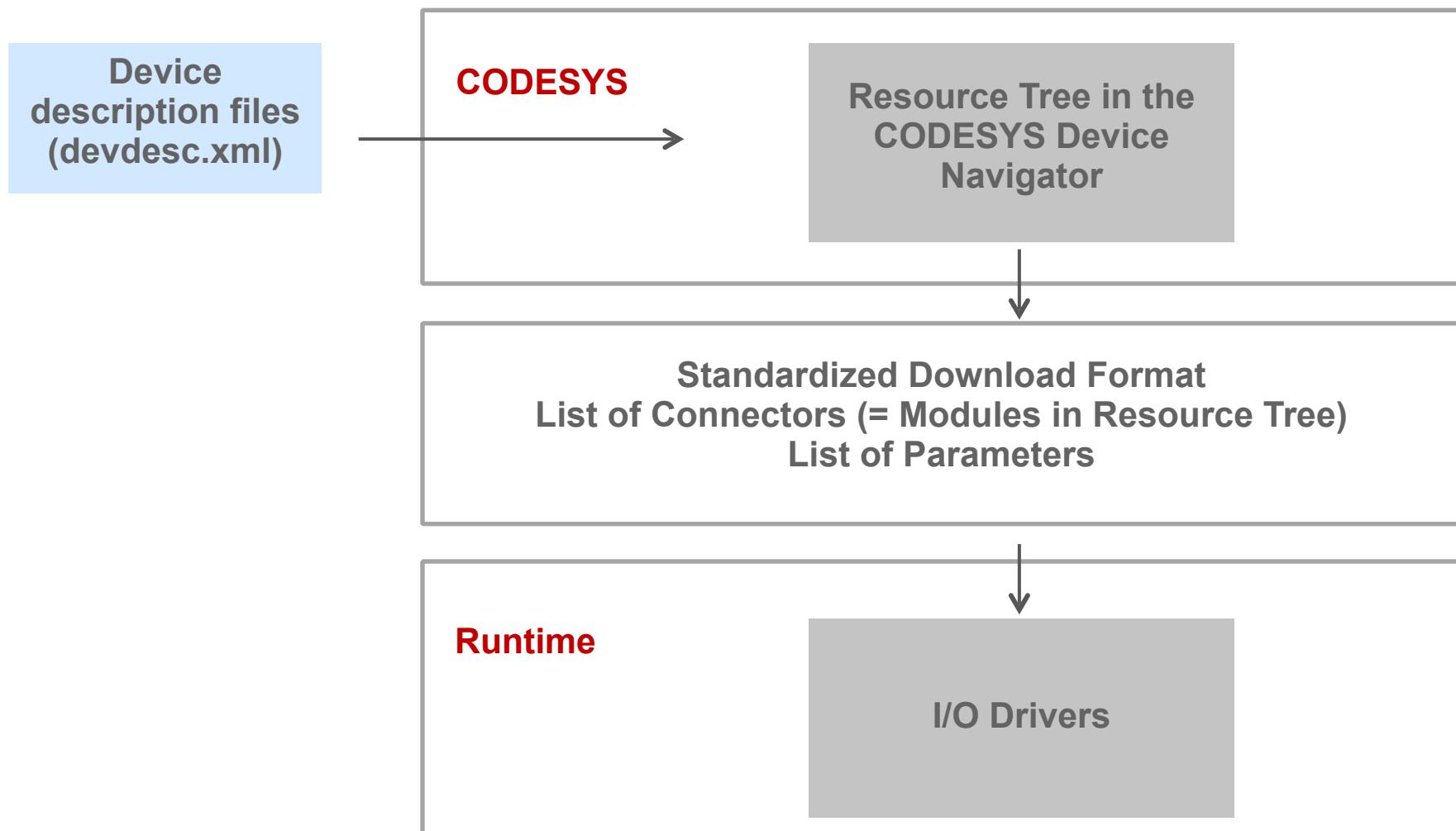
5 Интерфейс драйвера I/O

6 Связь и визуализация

7 Адаптация

# Интерфейс драйвера I/O

## Обзор



## Файл описания устройств (Device Description Files)

- Стандарт описания устройств - XML (devdesc.xml)
- Схема: <http://www.codesys.com/schemas/DeviceDescription-1.0.xsd>
- Содержит
  - Определение устройств
  - Строки, Типы данных
  - Зависимости устройств
  - Зависимости библиотек
  - Модули устройства
  - Параметры
- CODESYS имеет конверторы для создания devdesc.xml из специальных файлов описания полевых сетей (EDS, GSD, ESI, ...)

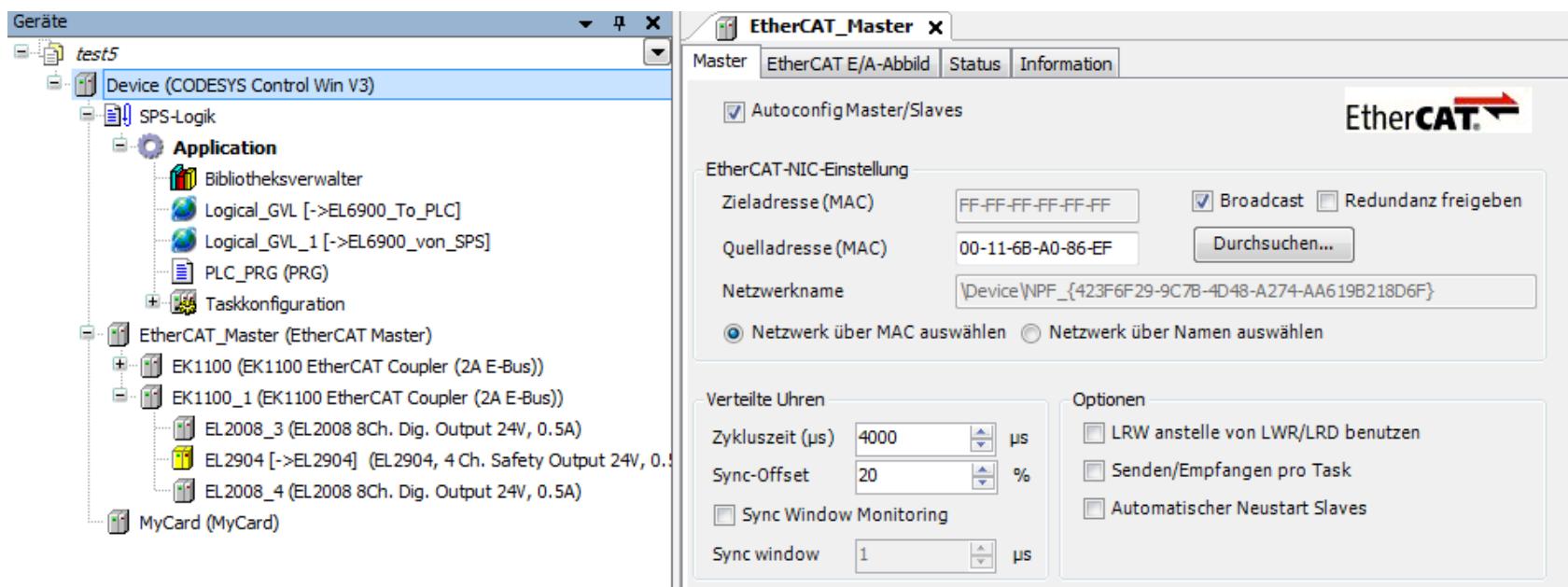
## Пример файла описания устройств:

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8"?>
<DeviceDescription xmlns="http://www.3s-software.com/schemas/DeviceDescription-1.0.xsd">
    <Types namespace="localTypes" />
    <Strings namespace="local" />
    <Strings namespace="security" />
    <Device>
        <DeviceIdentification>
            <Type>4096</Type>
            <Id>0000 0001</Id>
            <Version>3.5.5.0</Version>
        </DeviceIdentification>
        <DeviceInfo>
            <Name name="local:typename">CODESYS Control Win V3</Name>
            <Description name="local:typedescription">CODESYS Soft-PLC for Windows with non realtime capabilities (CODESYS Control Win V3)</Description>
            <Vendor name="local:3S">3S - Smart Software Solutions GmbH</Vendor>
            <OrderNumber>305021</OrderNumber>
        </DeviceInfo>
        <DriverInfo needsBusCycle="false">
            <RequiredLib libname="IoStandard" vendor="System" version="3.5.4.0" identifier="iostandardlib" placeholderlib="IoStandard" />
        </DriverInfo>
        <Connector moduleType="256" interface="Common.PCI" role="parent" explicit="false">
            <Var />
        </Connector>
```

## Интерфейс драйвера I/O

## Дерево устройств на панели устройств CODESYS

- Содержит устройство верхнего уровня с программируемой логикой
- Содержит дополнительные устройства, соответствующие своим файлам описания и со совпадающими коннекторами.
- Позволяет пользователям редактировать и настраивать устройства



## Стандартизованный формат загрузки

- Предопределенные МЭК структуры данных как часть загружаемого проекта
- Доступность к структурам как из МЭК, так и из С библиотек
- Статическая конфигурация:
  - Список коннекторов
  - Список параметров на каждый коннектор
- Динамическая конфигурация:
  - Список используемых модулей I/O для каждой задачи
- Список отображенных (“замапированных”) I/O для каждой задачи
- Коннекторы и параметры идентифицированные по ID как определено в файле описания устройств
- Возможность мониторинга значений параметров

## Драйвер I/O

- Может быть реализован как МЭК библиотеки или как С библиотеки
- Существует драйвера I/O для стандартных полевых сетей:
  - CANopen, PROFIBUS, DeviceNet, ...
  - EtherCAT, PROFINET, Ethernet/IP, Sercos III, ...
- OEM могут писать собственные драйвера I/O, backplane bus, ...
- На драйвера I/O возложено:
  - Загрузка конфигурации
  - Обновление I/O
  - Диагностика.
- Драйвера I/O реализуют специальный интерфейс I/O.

## Интерфейс драйвера I/O

- **IoDrvUpdateConfiguration()**
  - Драйвер I/O получает полный список коннекторов и регистрирует их
- **IoDrvUpdateMapping()**
  - Драйвер I/O получает ConnectorMapList для каждой задачи и может оптимизировать список (пересортировать, комбинировать).
- **IoDrvReadInputs(), IoDrvWriteOutputs()**
  - Драйвер I/O получает список ConnectorMaps для обновления I/O.
- **IoDrvScanModules()**
  - Сканирование подключенных дочерних модулей и загрузка результатов в CODESYS
- **IoDrvGetModuleDiagnosis()**
  - Диагностика специфичная для модуля и выгрузка в CODESYS
- И многое другое...

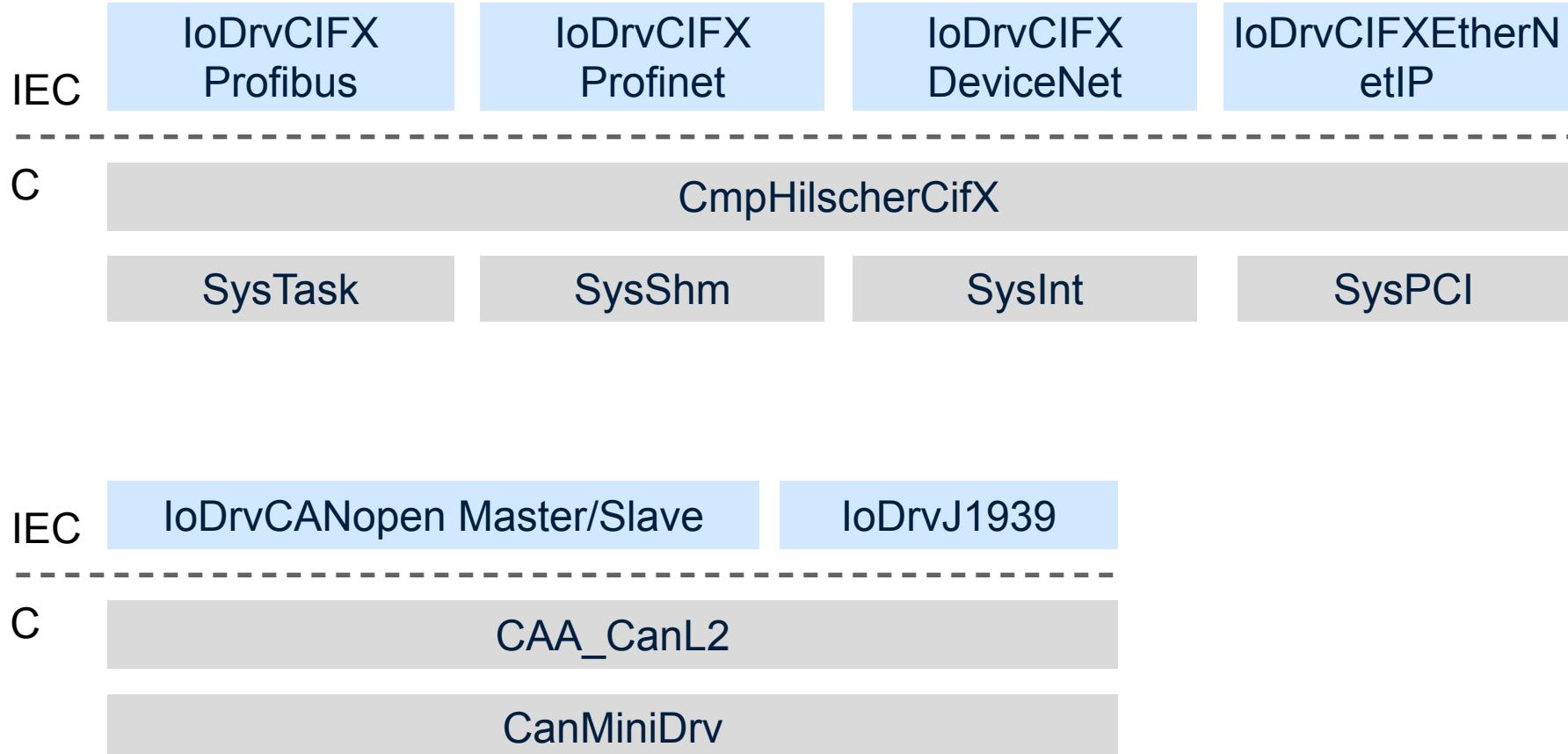
## Интерфейс драйвера I/O

## Драйвер I/O CODESYS

IEC	IoDrvProfinet	IoDrvIEC61850	IoDrvEtherNetIP Scanner/Adapter		
C	SysSocket	SysEthernet			
IEC	IoDrvModbus TCP	IoDrvEtherCAT	IoDrvSercos (Automata)		
C	SysSocket	SysEthernet	SysShm	SysInt	SysPCI
IEC	IoDrvModbus RTU				
C	SysCom				

## Интерфейс драйвера I/O

## Драйвер I/O CODESYS



1

Введение

2

Архитектура и масштабируемость

3

Многозадачность

4

Библиотеки

5

Драйвер I/O

6

Связь и визуализация

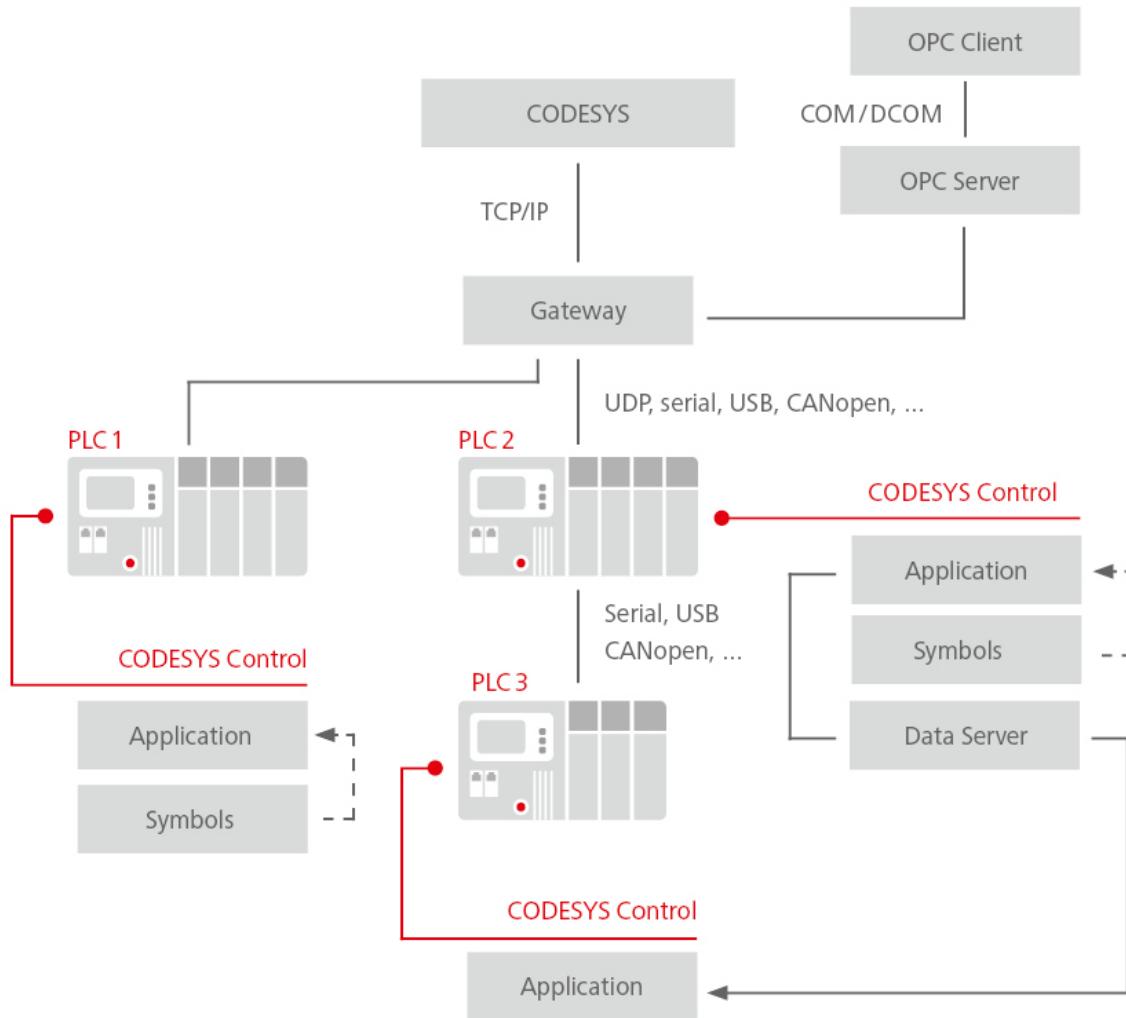
7

Адаптация

## Обзор

- Единая сеть по предприятию
- Использование CODESYS для загрузки и отладки
- CODESYS Gateway точка доступа к сети.
- Собственный протокол связи уровня 7
- Устройства CODESYS поддерживают подключения через несколько базовых протоколов.
- Поддерживаемые протоколы UDP, TCP, Serial, USB, CANopen
- Автоматическое назначение адресов
- Поиск устройств в сети

# Структура связи в CODESYS

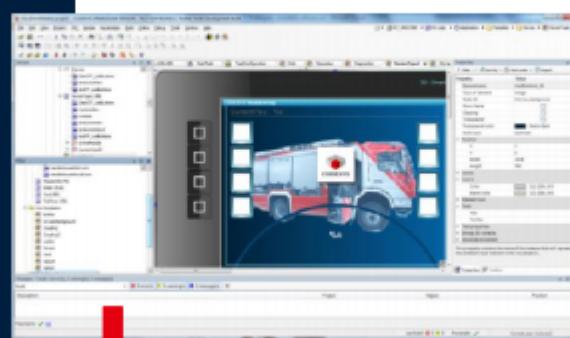


Picture © Berghof Automationstechnik GmbH

## Визуализация

### Обзор

**Engineering:**  
Graphics editor completely  
integrated in the CODESYS  
Development System



**Runtime:**  
Runtime components for TargetVisu  
and WebVisu

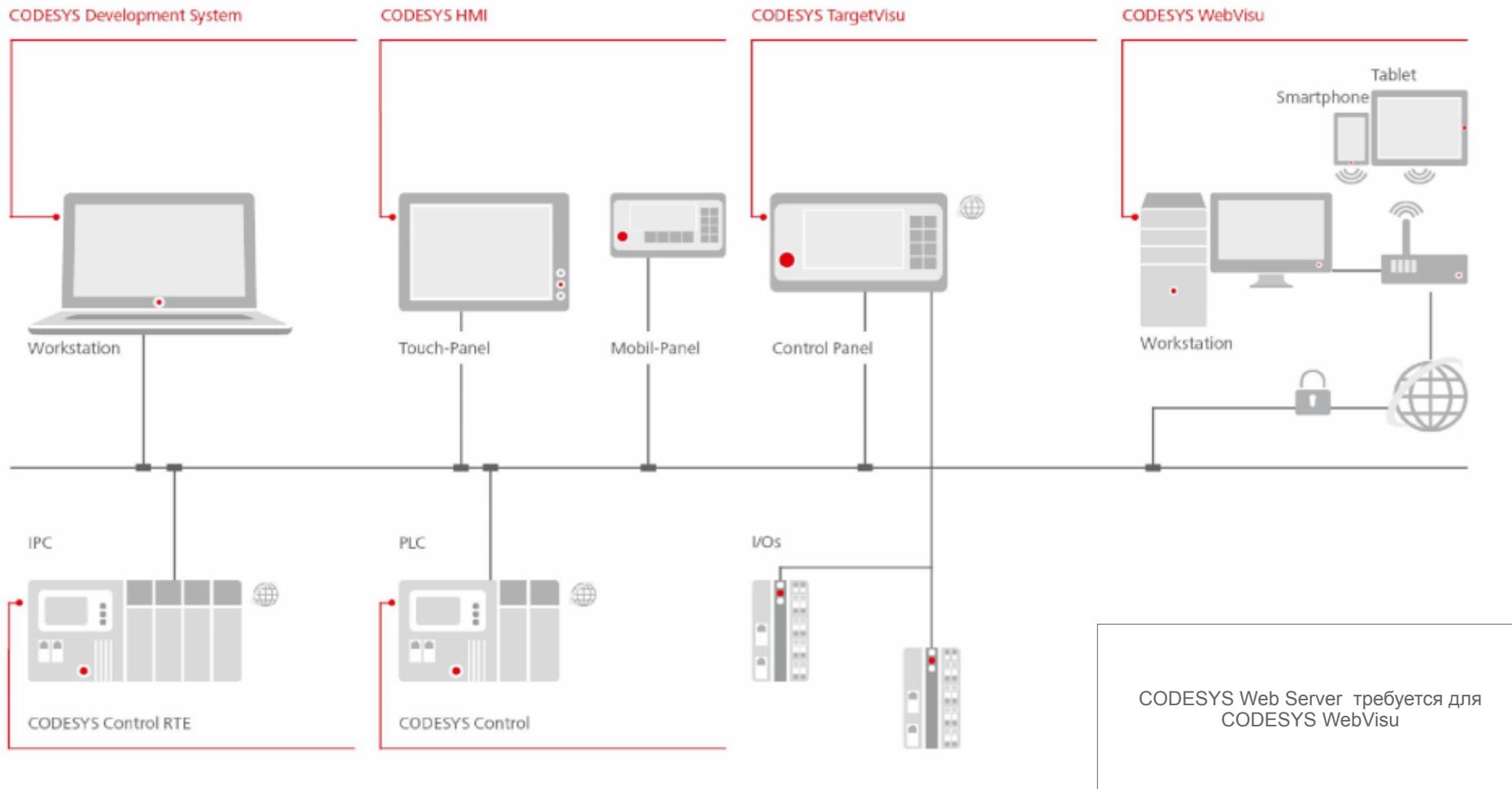
No runtime component required  
for integrated visualization and HMI



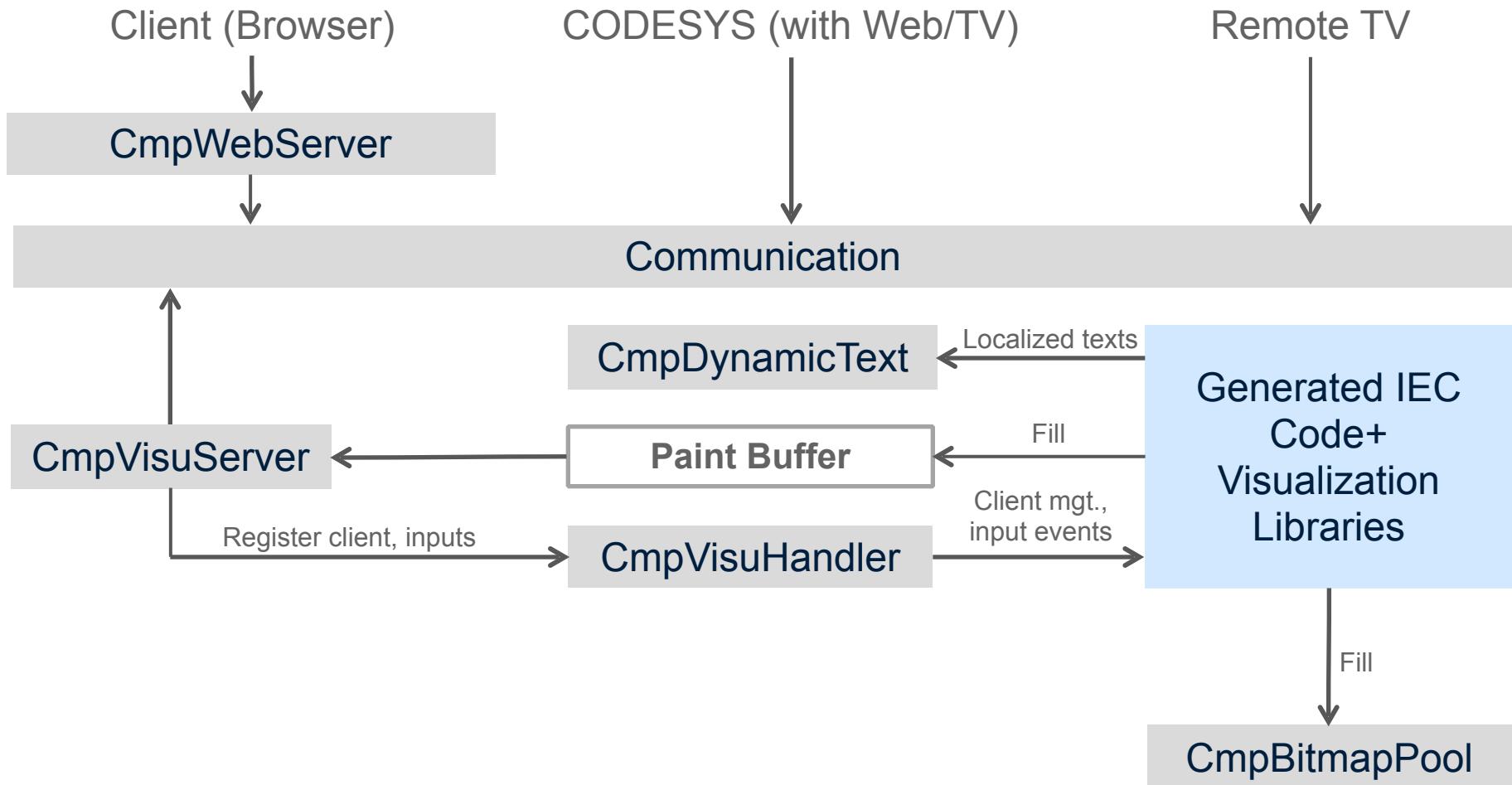
Runtime

# Визуализация

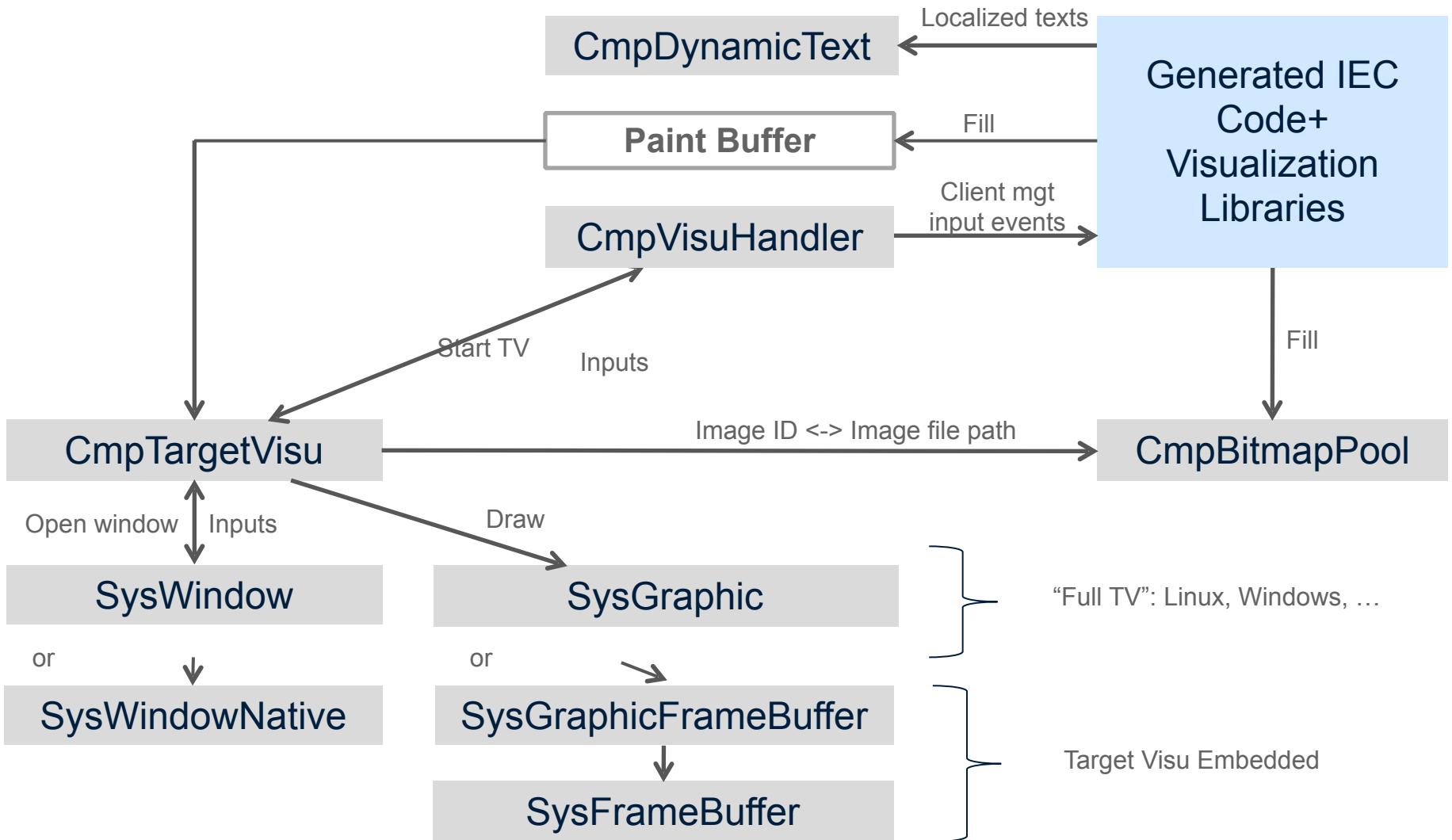
## Типы отображения визуализации



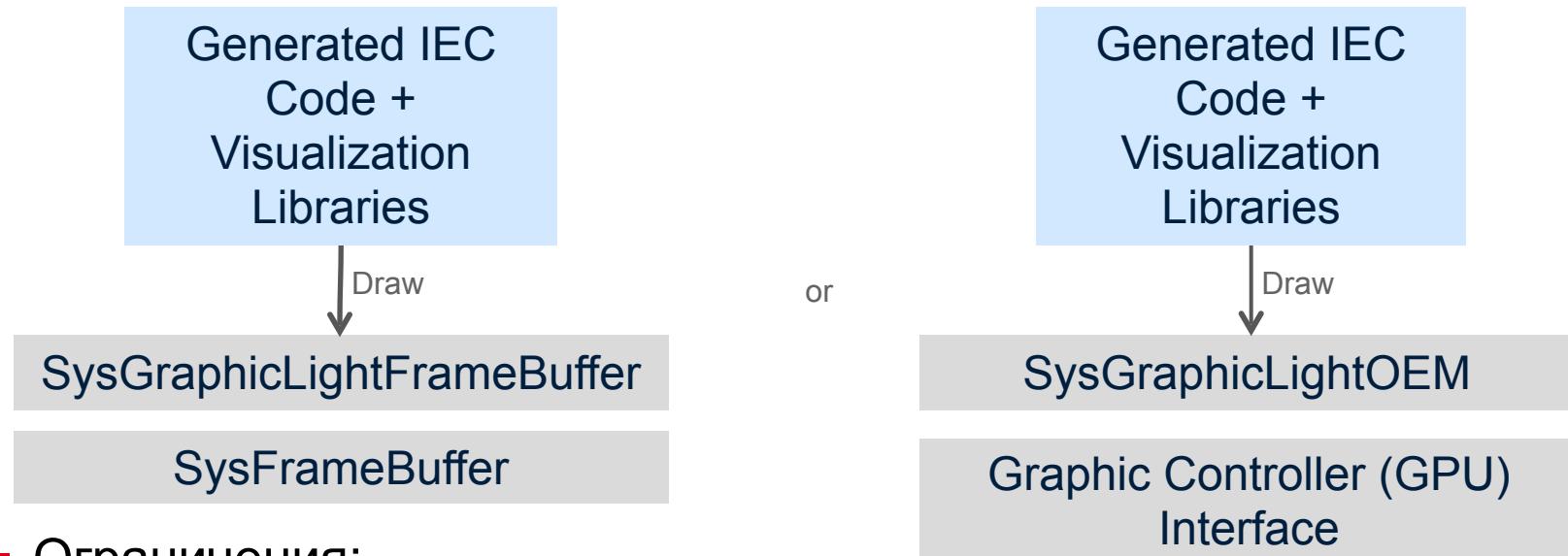
## Компоненты Runtime System для Web визуализация



## Компоненты Runtime System для Target визуализации (TV)



## Компоненты Runtime System для Visualization Light

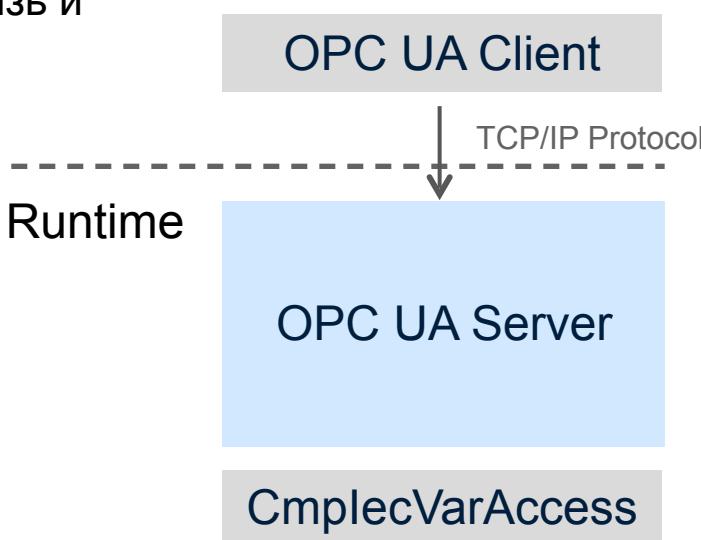


### ■ Ограничения:

- Визуализация не имеет I/O
- Ограничения экрана (к примеру 320 x 240), зависит от производительности ПЛК
- Не масштабируется
- Только базовые элементы
- Нет входов у фреймов
- Нет Web визуализации
- Типично для процессоров Cortex M4 (200 MHz)
- Нет фиксированного размера картинок

## Введение

- Определяется основами OPC стандарта
  - Масштабируемость: от датчиков до SCADA системы
  - Безопасность: реализована как часть протокола
  - Профили: описывают возможности клиентов или серверов
- Независимость от платформы, не использует Microsoft COM/DCOM
- “Micro Embedded Device Server Profile”
- Элементы безопасности такие как зашифрованная связь и пользовательское управление в будущем
- Требования:
  - Мощный CPU
  - RAM footprint doubled, for example ControlWin
    - ROM: 450 kB
    - RAM idle 250 kB, RAM (10000 items) 11 MB



1

Введение

2

Архитектура и масштабируемость

3

Многозадачность

4

Библиотеки

5

Интерфейс драйвера I/O

6

Связь и визуализация

7

Адаптация

## Процесс адаптации runtime



## Расширения и конфигурация

- Выбор необходимых компонентов
- Настройка выбранных компонентов
- Создание ваших собственных компонентов
  - Драйвера I/O
  - Библиотеки
  - Обработка событий, создание событий
  - Драйвер связи
  - Communication service handlers
  - Run/Stop переключение
  - Реакция на пропажу питания
  - Запуск задач по внешним событиям
  - Отключение онлайн действий(старт/стоп программ)
  - Поддержка энергонезависимых переменных

## Выполненные адаптации

- PC based HW
  - RTE
  - RTE for CX2000
- CODESYS Control for Raspberry Pi (education platform)
- Linux, WinCE, VxWorks, QNX Systems

## Подготовленные адаптации

- Embedded Systems
  - TriCore on Infineon TriBoard TC1798 with Tasking
  - ARM (Cortex R4) on TI TMS570 MCU Development Kit with TI CCS
  - ARM (Cortex M4) on STM3240G-EVAL with Keil or IAR
  - ...

## Адаптации для других систем

- Runtime toolkit обучение
- Системная адаптация

## Требования

- Процессоры поддерживаемые CODESYS
- ОС или система инициализации кода, библиотеки поддержки железа
- Драйверы связи (библиотека сокетов для UDP связи, ...)
- С-компилятор и отладчик для платформ RTS и драйверов I/O
- Для встраиваемых систем:
  - RAM: 40 kB minimum + данные МЭК программ
  - ROM/Flash: 128 kB minimum + МЭК код
- For Linux (OS + Runtime):
  - RAM: 16 MB
  - ROM: 2GB
- NVRAM или UPS для поддержки энергонезависимых переменных



**CODESYS**

**Inspiring Automation Solutions**

**Thank you for your attention.**

CODESYS® is a registered trademark of 3S-Smart Software Solutions GmbH. Technical specifications are subject to change.  
Errors and omissions excepted. No reproduction or distribution, in whole or in part, without prior permission.