

Ovladač pro komunikaci s PLC Siemens
(modul S7Drv řídicího systému REX)

Uživatelská příručka

REX Controls s.r.o.

Verze 2.50.5
Plzeň
6.9.2017

Obsah

1	Ovladač S7Drv a systém REX	2
1.1	Úvod	2
1.2	Požadavky na systém	2
1.3	Instalace ovladače na vývojovém počítači	3
1.4	Instalace ovladače na cílovém zařízení	3
1.4.1	Zařízení s Windows	3
1.4.2	Zařízení s Windows CE	3
1.4.3	Zařízení s Linuxem	3
2	Zařazení ovladače do projektu aplikace	5
2.1	Přidání ovladače S7Drv do projektu	5
3	Konfigurace ovladače	8
3.1	Připojení vstupů a výstupů do řídicího algoritmu	8
4	Poznámky k implementaci	12
5	Co dělat při problémech	13
	Literatura	14

Kapitola 1

Ovladač S7Drv a systém REX

1.1 Úvod

V této příručce je popsáno používání ovladače `S7Drv` pro propojení programovatelných automatů (PLC) a operátorských panelů (OP) firmy Siemens¹ se systémem REX. Ovladač používá stejný protokol jako konfigurační prostředí STEP7. Je podporována pouze varianta připojení přes Ethernet.

Ovladač `S7Drv` využívá programový balík `Snap7` [1].

Systém REX může být klient (Client, emuluje PG – STEP7) nebo Server (emuluje PLC).

1.2 Požadavky na systém

Obecně lze říci, že pro použití ovladače `S7Drv` musí být dodrženy minimální požadavky nutné k provozování řídicího systému REX. Pro konfiguraci ovladače postačuje běžný počítač PC (případně v průmyslovém provedení). Provozování ovladače je možné na jakémkoliv cílovém zařízení se systémem REX, vyžadován je TCP/IP stack (tj. obvykle ethernetová karta pro připojení do LAN, popř. modem, WiFi apod.).

Aby bylo možno ovladač využívat, musí být na vývojovém (konfiguračním) počítači a na cílovém zařízení (počítači) nainstalováno programové vybavení:

Vývojový počítač

Operační systém	jeden ze systémů: Windows 7/8/10
Řídicí systém REX	verze pro operační systémy Windows

Cílové zařízení

Řídicí systém REX	verze pro zvolené cílové zařízení s jedním z podporovaných operačních systémů: Windows CE, Windows 7/8/10, Linux Debian/Xenomai/OpenWrt
-------------------	---

¹Siemens a STEP jsou registrované ochranné známky společnosti Siemens AG.

V případě, že vývojový počítač je přímo cílovým zařízením (řídící systém REX bude provozován v jedné z variant Windows), instaluje se pouze jedna kopie řídicího systému REX.

1.3 Instalace ovladače na vývojovém počítači

Ovladač S7Drv se instaluje jako součást řídicího systému REX. Je obsažen v instalátoru vývojových nástrojů systému REX, pro jeho nainstalování je pouze nutné ho v instalačním programu systému REX zaškrtnout. Po typické instalaci se řídicí systém REX nainstaluje do cílového adresáře

C:\Program Files\REX Controls\REX_<version>, kde <version> označuje verzi systému REX.

Po úspěšné instalaci se do cílového adresáře zkopírují soubory:

S7Drv_H.dll – Konfigurační část ovladače S7Drv.

S7Drv_T.dll – Cílová část ovladače S7Drv spouštěná exekutivou RexCore. Tato verze se používá, pokud na cílovém zařízení běží operační systém Windows 7/8/10. Pro jinou cílovou platformu je na ni třeba nainstalovat příslušnou verzi systému REX.

DOC\CZECH\S7Drv_CZ.pdf – Tato uživatelská příručka.

1.4 Instalace ovladače na cílovém zařízení

1.4.1 Zařízení s Windows

Část ovladače pro cílové zařízení, která se používá pro komunikaci se zařízeními Siemens na Windows 7/8/10, je součástí instalace Vývojových nástrojů řídicího systému REX, který již byl zmíněn výše.

1.4.2 Zařízení s Windows CE

Část ovladače pro cílové zařízení, která se používá pro komunikaci se zařízeními Siemens na zařízeních s Windows CE je součástí instalačního balíčku (soubor .cab) runtime jádra systému REX.

1.4.3 Zařízení s Linuxem

Pokud na cílovém zařízení dosud není instalováno runtime jádro RexCore systému REX, nejdříve jej nainstalujte podle příručky *Začínáme se systémem REX* pro danou platformu, např. [2].

Pro umožnění komunikace s PLC Siemens z algoritmů řídicího systému REX je potřeba nainstalovat ovladač. To se provede z příkazové řádky pomocí příkazu

Debian:

```
sudo apt-get install rex-s7drvt
```

OpenWrt:

```
opkg install rex-s7drv
```

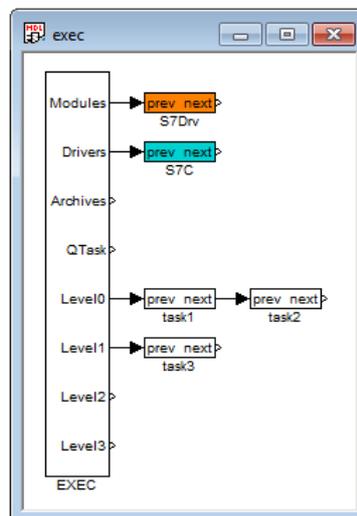
Kapitola 2

Zařazení ovladače do projektu aplikace

Zařazení ovladače do projektu aplikace spočívá v přidání ovladače do hlavního souboru projektu a v připojení vstupů a výstupů ovladače v řídicích algoritmech.

2.1 Přidání ovladače S7Drv do projektu

Přidání ovladače *S7Drv* do hlavního souboru projektu je znázorněno na obrázku 2.1. Obrázek znázorňuje přidání ovladače v režimu Client. Přidání ovladače v jiné roli má jen jiné jméno třídy (viz dále).



Obrázek 2.1: Příklad zařazení ovladače *S7Drv* do projektu aplikace

Pro zařazení ovladače do projektu slouží dva zvýrazněné bloky. Nejprve je na výstup

Modules bloku exekutivy EXEC připojen blok typu MODULE s názvem S7Drv, který nemá žádné další parametry.

Druhý blok S7C typu IODRV, připojený na výstup Drivers exekutivy má dva parametry:

classname – jméno třídy ovladače, které se pro tento ovladač zadává:

S7cDrv – pro režim klient (emulace PG)

S7sDrv – pro režim server (emulace PLC)

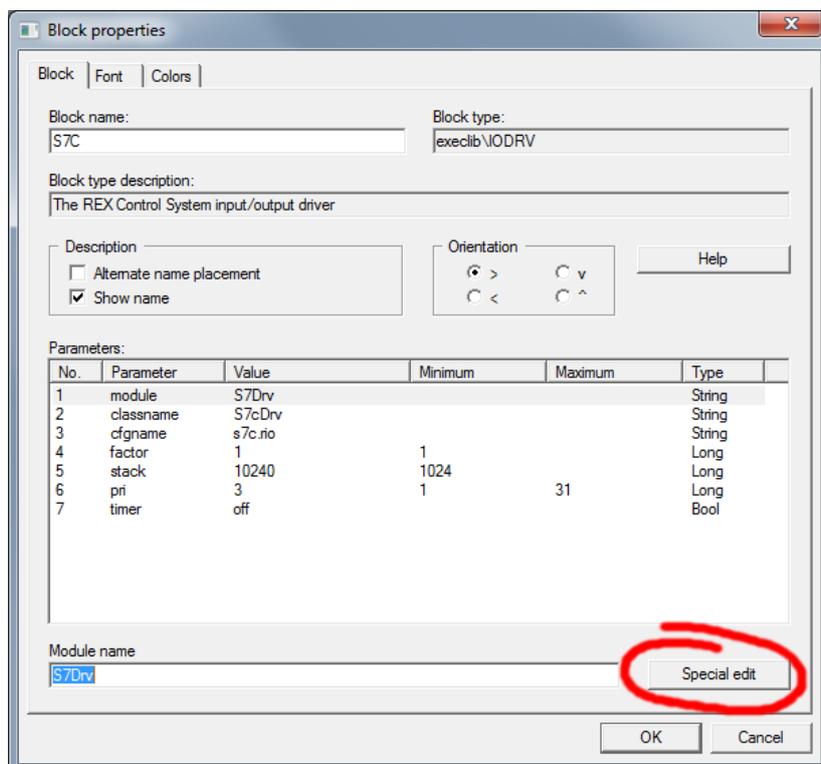
POZOR! Jméno rozlišuje velká a malá písmena!

cfgname – jméno konfiguračního souboru ovladače. Vytváření konfiguračního souboru je popsáno v kapitole 3. Doporučeno je zadávat jej ve tvaru <jméno_třídy>.rio, kde přípona .rio (REX Input/Output) byla zavedena pro tento účel.

Jménem tohoto bloku, na obr. 2.1 zadaným jako S7C, začínají názvy všech vstupních a výstupních signálů připojených k tomuto ovladači.

Právě popsané parametry bloku IODRV se konfigurují v programu RexDraw v dialogovém okně, jak je patrné z obrázku 2.2. Konfigurační dialog ovladače S7Drv, popsáný v kapitole 3, se aktivuje po stisku tlačítka **Configure**.

Ovladač S7Drv podporuje v režimu Client i úlohy běžící synchronně s komunikací. To se provede tak, že místo bloku typu IODRV se použije blok typu TIODRV (který má stejné parametry jako IODRV) a na jeho výstup Tasks připojíme blok typu IOTASK (má analogické parametry i význam jako blok typu TASK). Ovladač potom funguje tak, že nejdříve přečte všechny vstupní signály, spustí algoritmus definovaný blokem IOTASK a následně nastaví všechny výstupy a čeká na další periodu. Je však potřeba počítat s tím, že při přerušení komunikace se nebude IOTASK vykonávat, dokud nenastane tzv. *timeout* na komunikační lince, proto má využití především při periodách komunikace v řádech jednotek až desítek sekund.

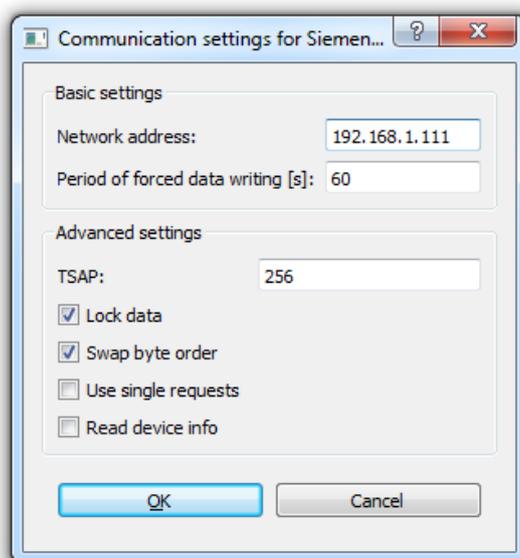


Obrázek 2.2: Vlastnosti ovladače pro zařazení do projektu

Kapitola 3

Konfigurace ovladače

Konfigurace ovladače spočívá v podstatě pouze v nastavení IP adresy zařízení, se kterým bude řídicí systém REX komunikovat. Je možné nastavit ještě několik dalších parametrů, ale implicitní hodnota ve většině případů vyhovuje.

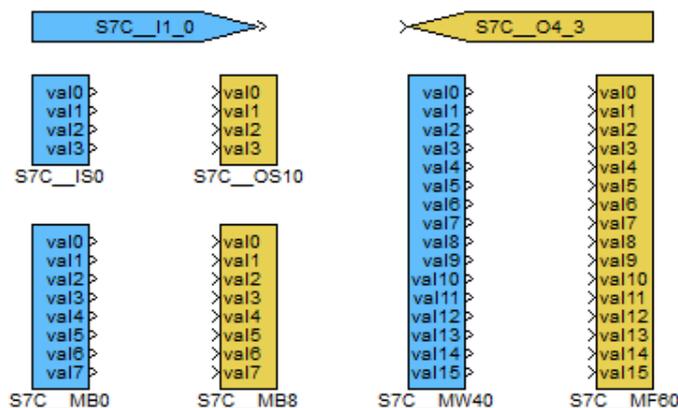


Obrázek 3.1: Konfigurační dialog ovladače

3.1 Připojení vstupů a výstupů do řídicího algoritmu

Vstupy a výstupy z ovladačů se připojují do souborů s příponou `.mdl` jednotlivých úloh. V hlavním souboru projektu jsou soubory úloh uvedeny pouze odkazem v blocích typu `QTASK` nebo `TASK` připojovaných na výstupy `QTask`, `Level0`, ..., `Level13` exekutivy. Pro

připojení vstupů a výstupů z ovladače S7Drv do řídicího systému REX lze použít bloky, znázorněné na obrázku 3.2.



Obrázek 3.2: Příklady použití vstupně-výstupních bloků s ovladačem S7Drv

Blok typu `From` sloužící pro připojení jednoho vstupu má parametr `GotoTag` roven `S7C_<IN>`, blok typu `Goto` používaný pro připojení jednoho výstupu má tento parametr nastaven na `S7C_<OUT>`, kde `<IN>` a `<OUT>` jsou řetězce odkazující na *object dictionary* (viz dále). Všechny řetězce používané jako odkazy na data poskytovaná a přijímaná ovladačem S7Drv mají přímo na svém začátku prefix `S7C` povinně následovaný dvěma znaky `_` (podtržítko).

Přesněji řečeno, daný vstupně-výstupní blok je považován systémem REX za blok připojený k ovladači S7Drv, pokud jeho jméno (či, v případě bloků typu `From` a `Goto`, parametr `Goto tag`) začíná jménem bloku typu `IODRV` popisujícího daný ovladač. Na obr. 2.1 to byl právě blok `S7C`. Začátek jména vstupního nebo výstupního bloku je od zbytku jména vždy povinně oddělen dvěma znaky `_` (podtržítko).

Kdyby byl např. blok `S7C` z obr. 2.1 přejmenován na `XY`, začínala by jména všech vstupně-výstupních bloků připojených k ovladači S7Drv znaky `XY_<index>`. Z praktických důvodů je však doporučeno volit prefix mnemotechnicky blízký názvu ovladače.

Zbytek řetězce odkazujícího na vstupní nebo výstupní data je interpretován ovladačem a má strukturu používanou ve STEP7 a doporučenou normou IEC 61131-3, pouze je místo tečky použito podtržítko, tedy:

1. `<area><type><index>`
2. `<area><index>`
3. `<area><index>_<subindex>`
4. `<area><type><index>_<subindex>`

Ve výše uvedené notaci může `<area>` nabývat následujících hodnot:

- M – paměťová proměnná
- I – vstup
- O – výstup
- D – datový blok (4. varianta formátu)
- T – časovač (2. varianta formátu)
- C – čítač (2. varianta formátu)

Obdobně `<type>` může být:

- B – byte (0...255)
- W – word (0...65535)
- D – dword (0...4294967295)
- S – short (-32768...32767)
- L – long (-2147483648...2147483647)
- I – integer, viz typ long
- F – float (-3.4E+38...3.4E+38)

A konečně `<subindex>` jsou čísla definující objekt v *object dictionary*, jehož hodnotu čteme/zapisujeme.

Je možné číst/zapisovat další pomocné signály k danému objektu. To se provede přidáním přípony do názvu. Možnosti jsou:

- `_Value` – jiný způsob zápisu pro základní hodnotu signálu
 - `_RE` – povolení čtení
 - `_WE` – povolení zápisu
 - `_WF` – vynucení zápisu
- `_Fresh` – udává počet sekund od přijetí poslední platné hodnoty
- `_Area` – umožňuje změnit kód oblasti pro signál (jen pro pokročilé uživatele)
- `_Index` – umožňuje změnit index pro signál (jen pro pokročilé uživatele)
- `_IndexDB` – umožňuje změnit číslo datového bloku pro signál (jen pro pokročilé uživatele)

Protože ovladač umožňuje pod jedním symbolickým jménem získávat několik vstupů či nastavovat několik výstupů, lze s výhodou používat bloky čtyřnásobných, osminásobných a šestnáctinásobných vstupů a výstupů (INQUAD, OUTQUAD, INOCT, OUTOCT a INHEXD, OUTHEXD), tak jak je znázorněno na obr. 3.2. Podrobný popis vícenásobných vstupů a výstupů lze nalézt v příručce [3]. V tomto případě je v názvu bloku odkaz na první požadovaný objekt a v následujících signálech jsou další objekty. Výhodou takového užití je zvýšení rychlosti a částečně i přehlednosti algoritmů. Podrobný popis vícenásobných vstupů a výstupů lze nalézt v příručce [3].

Kapitola 4

Poznámky k implementaci

V této kapitole jsou soustředěny poznatky, které vznikly z dosavadních zkušeností. Některé položky v konfiguraci jsou často nesprávně pochopeny, ale podrobný popis výše by zhoršoval čitelnost textu. Proto jsou tyto postřehy uvedeny ve zvláštní kapitole.

- Pro odkazy na binární signály (např. M2.3) je v PLC zvykem (normalizováno) používat jako oddělovač tečku. To v systému REX může způsobovat potíže (některé nástroje špatně parsují jméno a pak objekt není dostupný - nelze jej číst). Proto systém REX tečku nahrazuje podtržítkem.
- Pro zařízení LOGO jsou implementována speciální označení paměťových oblastí `<area>` tak, aby byly identické s označením, které používá LOGO: `Q<index>` pro reléové výstupy, `AI<index>` pro analogové vstupy, `AM<index>` pro analogové paměťové proměnné, `AQ<index>` pro analogové výstupy.
- LOGO používá oblasti I, Q, M jen pro logické signály. Analogové signály jsou ve speciálních oblastech (area code):
 - 16 NI
 - 17 NQ (jen čtení - přepisuje algoritmus nebo nemá konfiguraci)
 - 18 AI
 - 19 AQ
 - 20 AM
 - 21 NAI
 - 22 NAQ (jen čtení - přepisuje algoritmus nebo nemá konfiguraci)

Kapitola 5

Co dělat při problémech

Jako v případě všech problémů je nejprve vhodné zkontrolovat chybové a varovné výpisy (záložka System Log v programu RexView). V případě, že je problém s komunikací nebo čtením/zápisem některých dat, bude v logu bližší popis problému.

Nejčastější zdroje problémů jsou:

- Zařízení Siemens je v režimu STOP
- Problém se sítí, konflikt IP adres
- Současný zápis do jednoho místa jak z algoritmu PLC Siemens tak z algoritmu systému REX.
- Každý komunikační standard definuje, zda se pro přenos použije little-endian nebo big-endian formát. S7COMM používá big-endian (tj. stejný jaký používají procesory Siemens). Občas se stává, že na to vývojáři zapomenou a konverzi neprovádí (problém samozřejmě vzniká, pokud procesor je little-endian, tj. například Intel nebo ARM), takže vícebytová čísla mají obráceně pořadí bytů. Pořadí bytů lze prohodit v konfiguračním dialogu ovladače.

V případě, že daný ovladač *S7Drv* funguje v jednoduchých testovacích příkladech správně a při potřebné konfiguraci nefunguje, prosíme o zaslání informace o problému (nejlépe elektronickou cestou) na adresu dodavatele. Pro co nejrychlejší vyřešení problému by informace by měla obsahovat:

- Identifikační údaje Vaší instalace – verzi, číslo sestavení (build), datum vytvoření instalace, licenční číslo.
- Stručný a výstižný popis problému.
- Co možná nejvíce zjednodušenou konfiguraci řídicího systému REX, ve které se problém ještě vyskytuje (ve formátu souboru s příponou *.mdl*).
- Konfigurační soubor ovladače *S7Drv* s příponou *.rio*.

Literatura

- [1] Davide Nardella. Snap7 - Step7 Ethernet Communication Suite. <http://snap7.sourceforge.net>, 2015.
- [2] REX Controls s.r.o.. *Začínáme se systémem REX na platformě Raspberry Pi*, 2017.
- [3] REX Controls s.r.o.. *Funkční bloky systému REX – Referenční příručka*, 2017.