

# Möglichkeit der Darstellung von Zustandsautomaten in der IEC 61131-3

Abbildung Objektorientierter Strukturen in der IEC 61131-3

Bergische Universität Wuppertal  
Lehrstuhl für Automatisierungstechnik/  
Prozessautomatisierung

Autoren: Andreas Wannagat  
Uwe Katzke  
Birgit Vogel-Heuser



- Anforderungen der Automatisierung und der Einsatz modulare Software
- Lösungsansätze zur Integration der Objektorientierung in die IEC 61131-3
  - Statisches Modell: Abbildung von Klassen, Vererbung und Komposition
  - Verhaltensmodell: Zustandsautomaten
- Zusammenfassung und Ausblick



- Anforderungen
  - steigende funktionale Anforderungen an die Softwarelösung
    - hohe Komplexität
  - Zuverlässigkeit
  - Echtzeit
  - Reduktion der Kosten

- Einsatz modularer Softwarekonzepte
  - Möglichkeit zur Wiederverwendung
    - steigert Qualität der Module
    - senkt Kosten für Folgeprojekte
  - Komplexitätsreduzierend in der Anwendung
    - Abstraktion durch Kapselung
    - Geordnete Variantenbildung durch Vererbung



## objektorientierte Programmierung

- + Erfolgreicher jahrelanger Einsatz in der Entwicklung komplexer Software
- + Klassen bündeln verschiedene Verhaltensweisen einzelner Objekte
- + Instanzen komplexer Strukturen möglich (Klassen)
- + Wiederverwendung mit Varianten durch Vererbung
- Keine Abbildung von Echtzeitaspekten

## Konzept der IEC 61131-3

- + Etablierter Standard in der Automatisierungstechnik
- + Gute Abbildbarkeit von Anlagenverhalten durch Zustandsorientierung
- + Definiertes Zeitverhalten
- Geringe Möglichkeit zur geordneten Variantenbildung



### objektorientierte Programmierung

- + Erfolgreicher jahrelanger Einsatz in der Entwicklung komplexer Software
- + Klassen bündeln verschiedene Verhaltensweisen einzelner Objekte
- + Instanzen komplexer Strukturen möglich (Klassen)
- + Wiederverwendung mit Varianten durch Vererbung
- Keine Abbildung von Echtzeitaspekten

### Konzept der IEC 61131-3

- + Etablierter Standard in der Automatisierungstechnik
- + Gute Abbildbarkeit von Anlagenverhalten durch Zustandsorientierung
- + Definiertes Zeitverhalten
- Geringe Möglichkeit zur geordneten Variantenbildung



Ansatz: Objektorientierung in der IEC 61131-3



## Wie lassen sich objektorientierte Konzepte in die IEC 61131-3 integrieren?

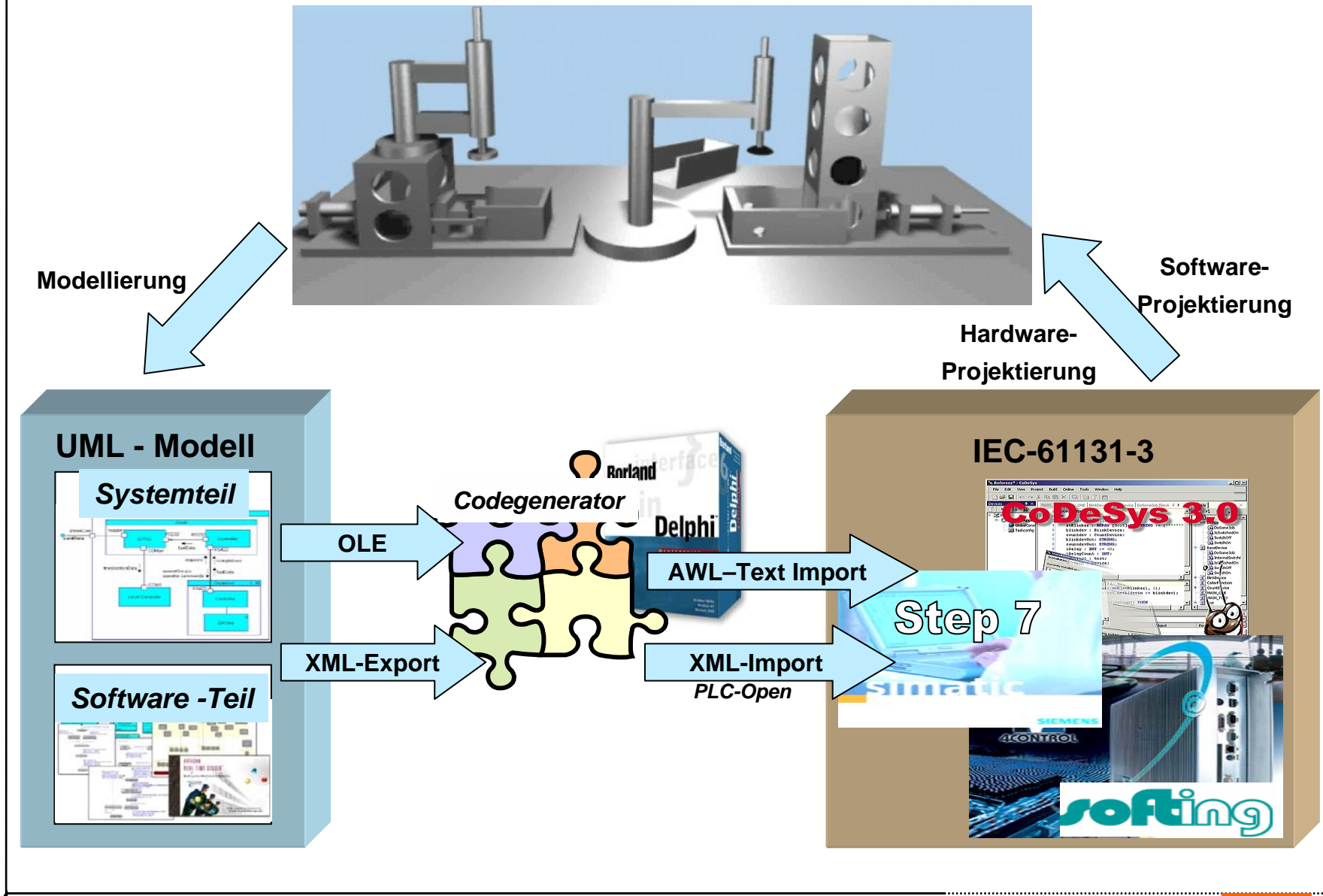
### Eine Möglichkeit: Codegenerator

- Einsatz der UML als Modellierungsumgebung
- Laufzeitumgebung bleibt IEC 61131 konform

- + Verständlichkeit / Kommunikationsfähigkeit
- + bessere Wartbarkeit
- + Geringere Komplexität durch Erhöhung des Abstraktionsniveaus

Realisierbarkeit wurde am Lehrstuhl für  
Automatisierungstechnik in Wuppertal gezeigt





7  
Folien , 02.12.2005 11:16  
© LFA



## Statisches Modell

Abbildung von Klassen, Vererbung und Komposition in der IEC-61131-3

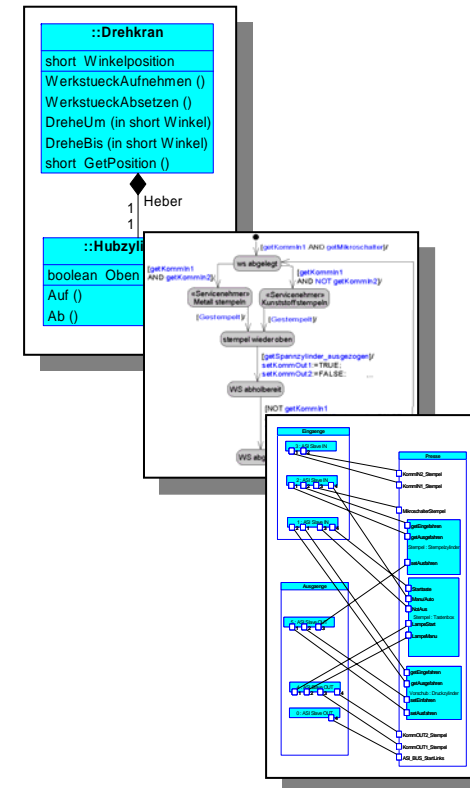
## Verhaltensmodell

Zustandsautomaten → Ablaufsprache

## Implementierungsmodell

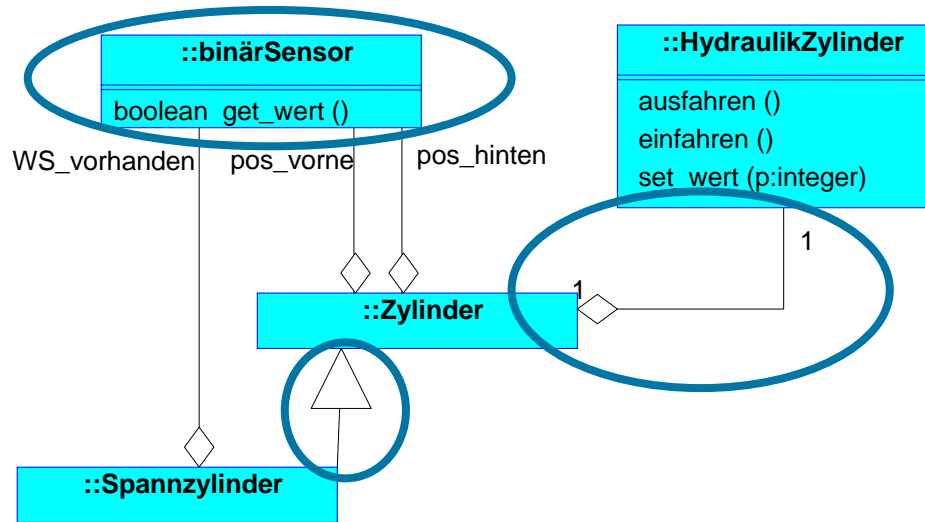
Mapping von Softwareobjekten auf CPUs

Mapping von Hardwareobjekten (Sensoren und Aktoren)





Klassendiagramm in der UML

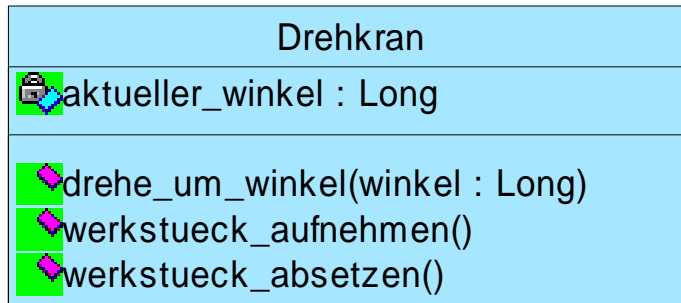


Klassen als Kombination aus  
STRUCT und Funktionsbaustein

Vererbung

Aggregation / Komposition





- Innerhalb von **Funktionsbausteinen** lassen sich **Variablenstrukturen** aufbauen und ein **Ablauf** definieren.
- **Verschiedene Abläufe**, wie sie durch Operationen von Klassen gekennzeichnet sind, sind allerdings in Funktionsbausteinen **nicht weiter zu kapseln**.
- Variablenstrukturen (STRUCT): können Variablen und Funktionsbausteine aufnehmen und instanziiieren

```

FUNCTION_BLOCK _Drehkran__drehe_um_winkel
VAR_INPUT
    winkel : DINT;
END_VAR
VAR_IN_OUT
    aktueller_winkel : DINT;
END_VAR;

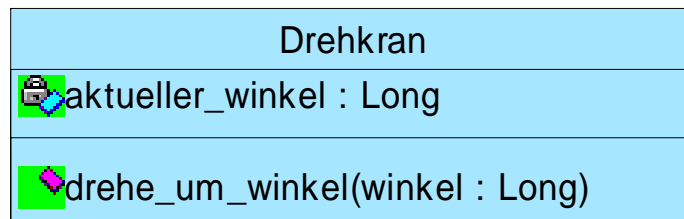
END_FUNCTION_BLOCK;
FUNKTION_BLOCK _Drehkran__werkstueck_aufnehmen
END_VAR
VAR_IN_OUT
    aktueller_winkel : DINT;
END_VAR;
END_FUNCTION_BLOCK;

FUNCTION_BLOCK _Drehkran__werkstueck_absetzen
END_VAR
VAR_IN_OUT
    aktueller_winkel : DINT;
END_VAR;
END_FUNCTION_BLOCK;

STRUCT Drehkran
    aktueller_winkel : DINT;
    drehe_um_winkel: _Drehkran__drehe_um_winkel;
    werkstueck_aufnehmen: _Drehkran__werkstueck_aufnehmen;
    werkstueck_absetzen: _Drehkran__werkstueck_absetzen;
END_STRUCT;
    
```

10 Folien , 02.12.2005 11:16 © LFA





- Vererbung durch Kopie und Erweiterung der Struktur
- Vererbung durch Übernahme vorhandener Funktionen und Strukturen

```

STRUCT Drehkran
    aktueller_winkel: DINT;
    drehe_um_winkel:
    _Drehkran_drehe_um_winkel;
END_STRUCT;
    
```

```

FUNCTION_BLOCK _Drehkran__drehe_um_winkel
    
```

```

VAR_INPUT
    
```

```

    winkel : DINT;
    
```

```

END_VAR
    
```

```

VAR_IN_OUT
    
```

```

    aktueller_winkel : DINT;
    
```

```

END_VAR;
    
```

```

END_FUNCTION_BLOCK;
    
```

```

FUNCTION_BLOCK _HubDrehkran__werkstueck_aufnehmen
    
```

```

END_VAR
    
```

```

VAR_IN_OUT
    
```

```

    aktueller_winkel : DINT;
    
```

```

    drehe_um_winkel : _Drehkran__drehe_um_winkel
    
```

```

END_VAR;
    
```

```

END_FUNCTION_BLOCK;
    
```

```

FUNCTION_BLOCK _HubDrehkran__werkstueck_absetzen
    
```

```

END_VAR
    
```

```

VAR_IN_OUT
    
```

```

    aktueller_winkel : DINT;
    
```

```

    drehe_um_winkel : _Drehkran__drehe_um_winkel;
    
```

```

    werkstueck_aufnehmen: _HubDrehkran__werkstueck_aufnehmen
    
```

```

END_VAR;
    
```

```

END_FUNCTION_BLOCK;
    
```

```

STRUCT HubDrehkran
    
```

```

    aktueller_winkel : DINT;
    
```

```

    drehe_um_winkel: _Drehkran__drehe_um_winkel;
    
```

```

    werkstueck_aufnehmen: _HubDrehkran__werkstueck_aufnehmen;
    
```

```

    werkstueck_absetzen: _HubDrehkran__werkstueck_absetzen;
    
```

```

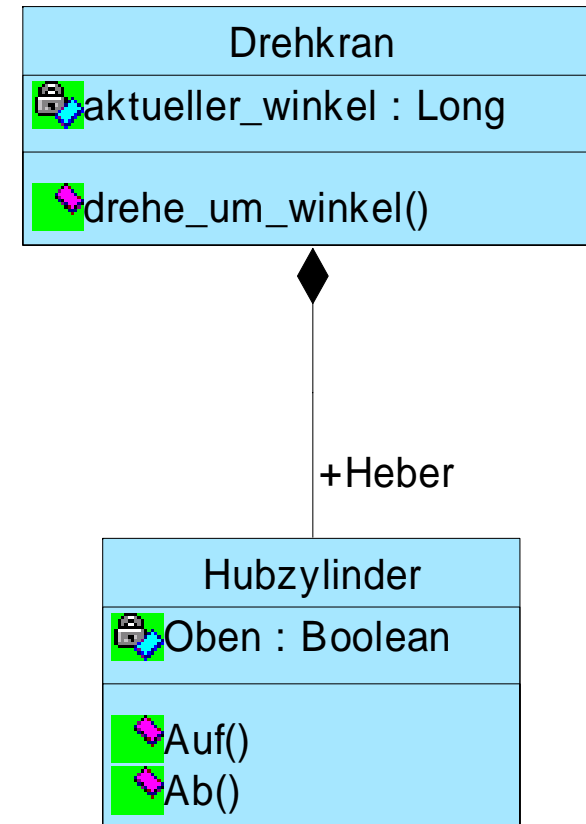
END_STRUCT;
    
```



```

STRUCT Hubzylinder
  Oben: BOOL;
  Auf: _FB_Hubzylinder_Auf;
  Ab: _FB_Hubzylinder_Ab;
END_STRUCT;

STRUCT Drehkran
  winkel: DINT;
  drehe_um_winkel: _Drehkran_drehe_um_winkel;
  Heber: Hubzylinder;
END_STRUCT;
    
```



## Statisches Modell

Abbildung von Klassen, Vererbung und Komposition in der IEC-61131-3

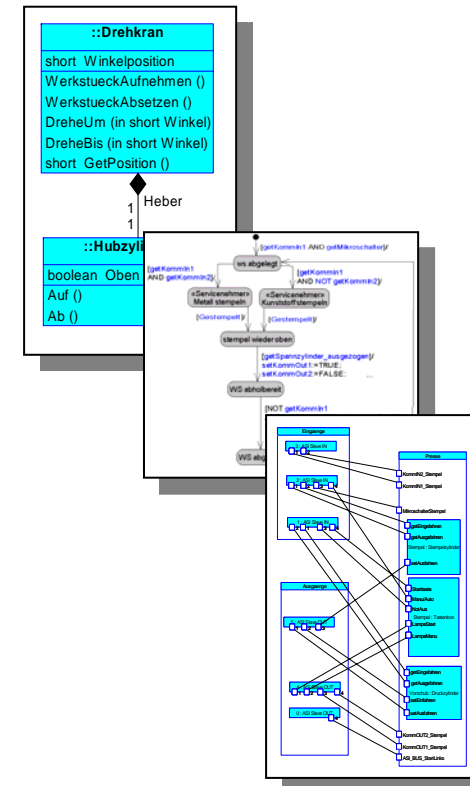
## Verhaltensmodell

Zustandsautomaten → Ablaufsprache

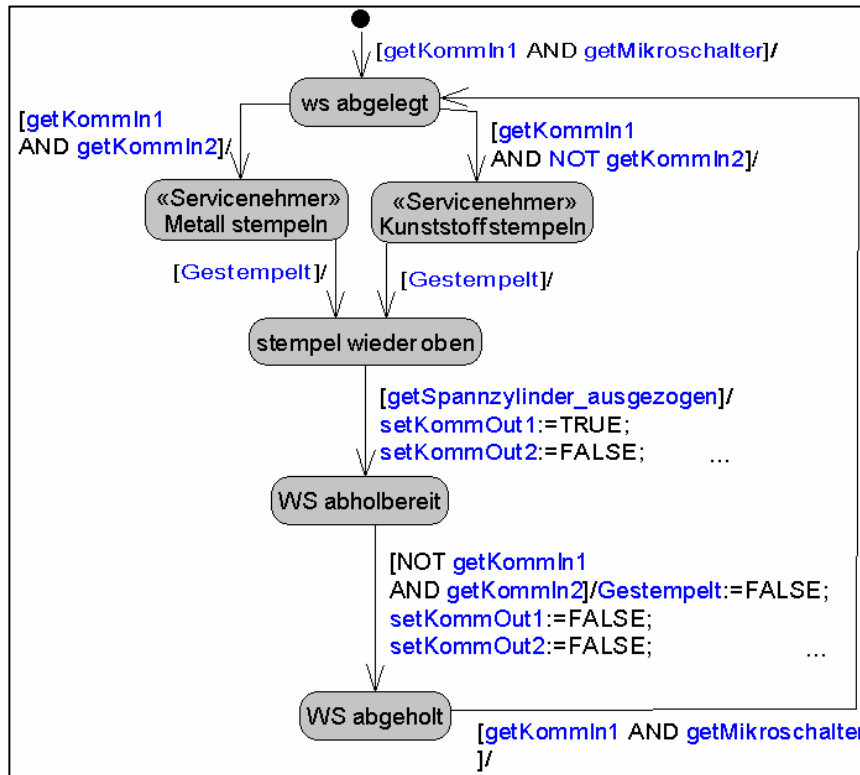
## Implementierungsmodell

Mapping von Softwareobjekten auf CPUs

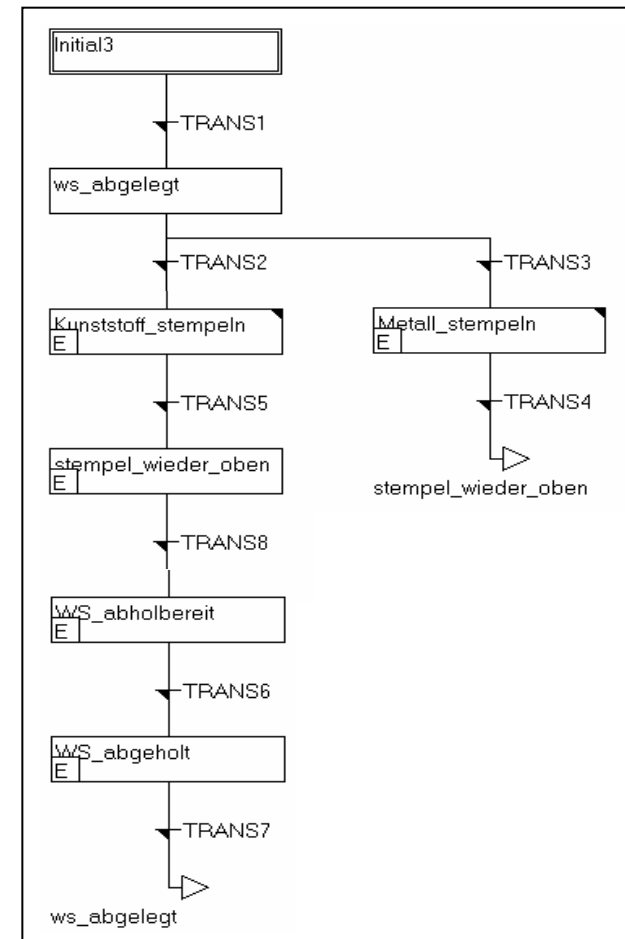
Mapping von Hardwareobjekten (Sensoren und Aktoren)



## UML - Statecharts



## Ablaufsprache



- ähnlicher Aufbau
- AS: keine Aktionen an den Transitionen
- UML: Unterscheidung zwischen Aktionen und Aktivitäten



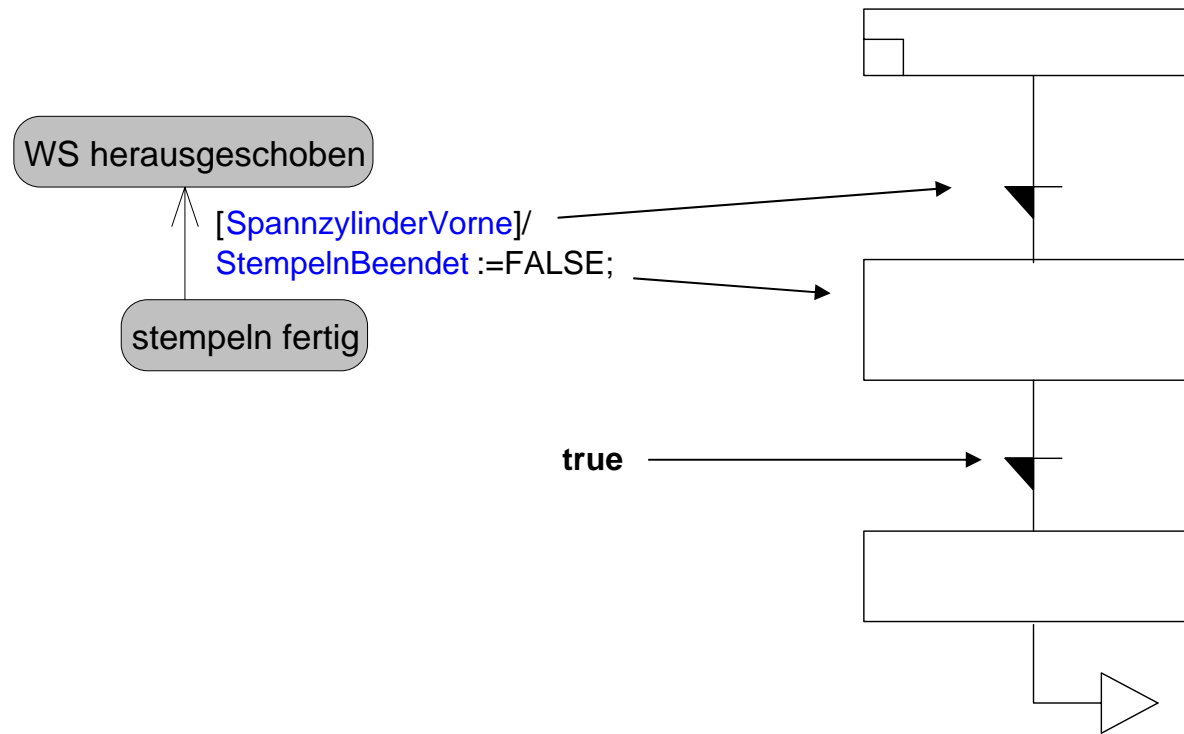


Abbildung von Aktionen mit Hilfe eines Zwischenzustandes



```
STEP stempeln_fertig:  
END_STEP
```

```
TRANSITION TRANS1 FROM stempeln_fertig TO  
  BETWEEN_stempeln_fertig_WS_herausgeschoben  
  :=SpannzylinderVorne  
END_TRANSITION
```

```
STEP BETWEEN_stempeln_fertig_WS_herausgeschoben:  
  StempelnBeendet :=FALSE;  
END_STEP
```

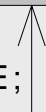
```
TRANSITION TRANS2 FROM  
  BETWEEN_stempeln_fertig_WS_herausgeschoben TO WS_herausgeschoben := TRUE  
END_TRANSITION
```

```
STEP WS_herausgeschoben:  
END_STEP
```

[SpannzylinderVorne]/  
StempelnBeendet :=FALSE;

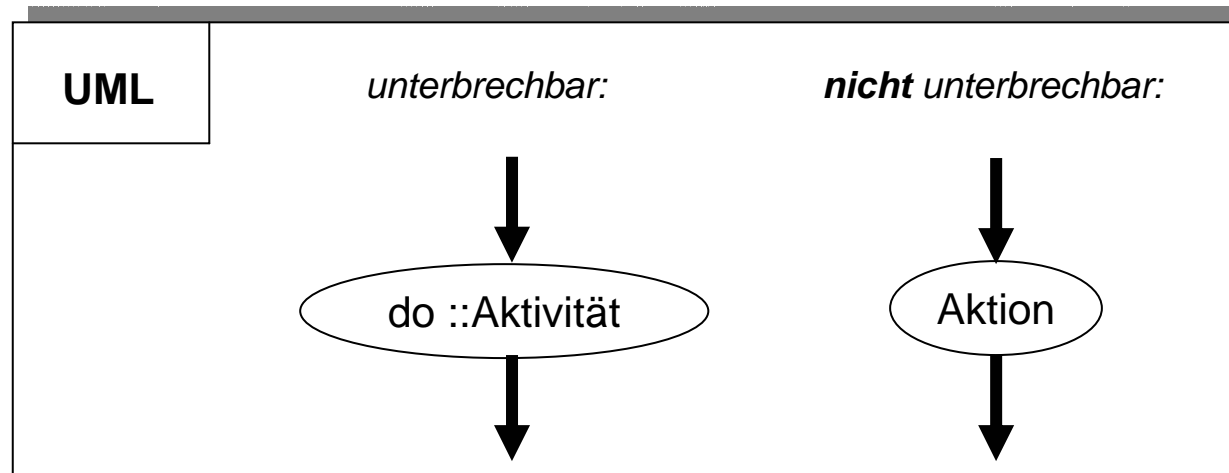
WS herausgeschoben

stempeln fertig



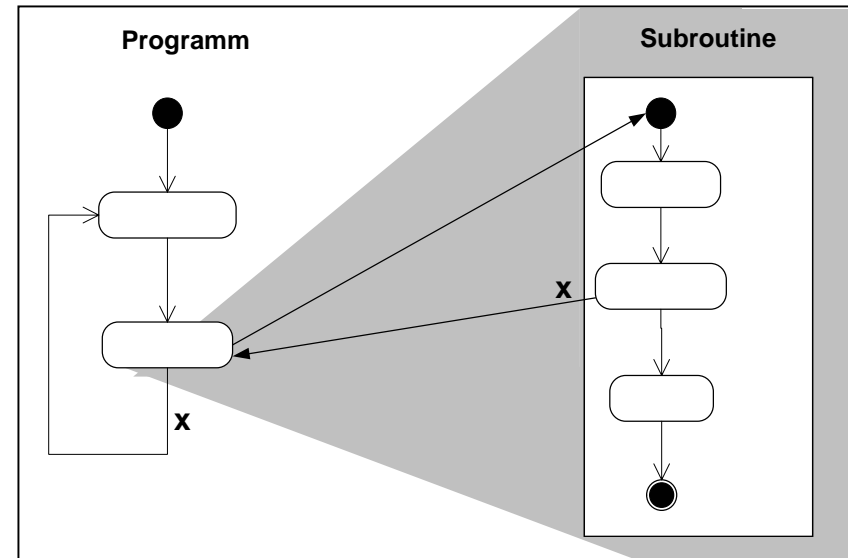
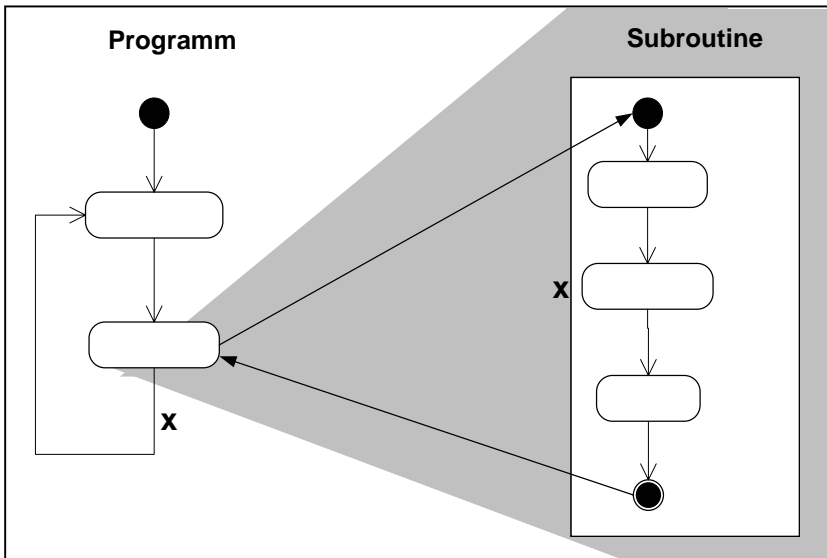


## Die UML unterscheidet zwei Fälle



- **Hierarchische Zustandstransitionssysteme:**
  - Zustände können wiederum weitere Zustandstransitionssysteme enthalten.
  - Wird ein Zustand erreicht, so wird eine Methode mit einem eigenen Verhaltensmodell gestartet.
- **Problematik:**
  - Wie mit diesem unterlagerten Systemen zu verfahren ist, wenn eine Weberschaltbedingung für das übergeordnete System erfüllt ist?





**Konventionelle Programmiersprachen**

- Abläufe durch Anweisungen, Verzweigungen und Subroutinen
- Subroutinen unterbrechen den sie aufrufenden Ablaufstrang und setzen ihn erst nach Abschluss fort.
- Unterbrechungen einer Subroutine müssen explizit zugelassen werden.  
→ Exception Handling

**IEC 61131-3 (Ablaufsprache)**

- Zustandsorientierung durch eigene Darstellungsform
- Möglichkeit präzise das Verhalten von hierarchischen Diagrammen zu beschreiben
- Subroutine wird durch Transitionsbereitschaft des Hauptprogramms unterbrochen

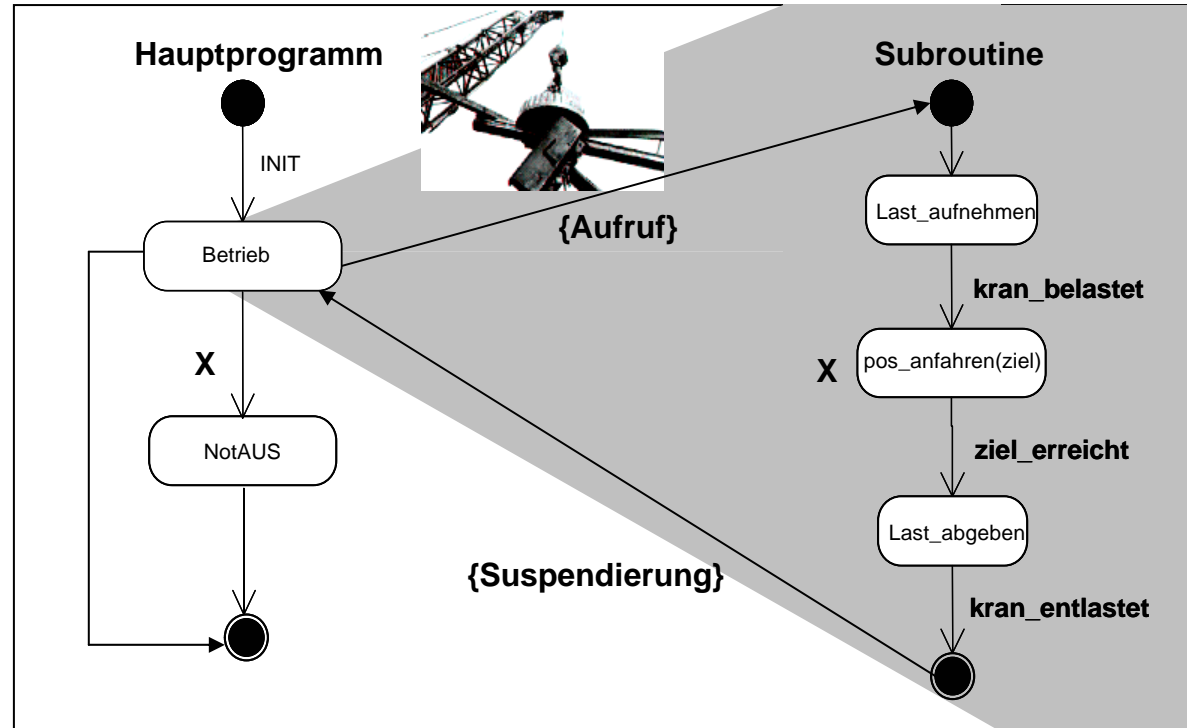
ziel\_erreicht

{Aufruf}

Folien , 02.12.2005 11:16 © LFA



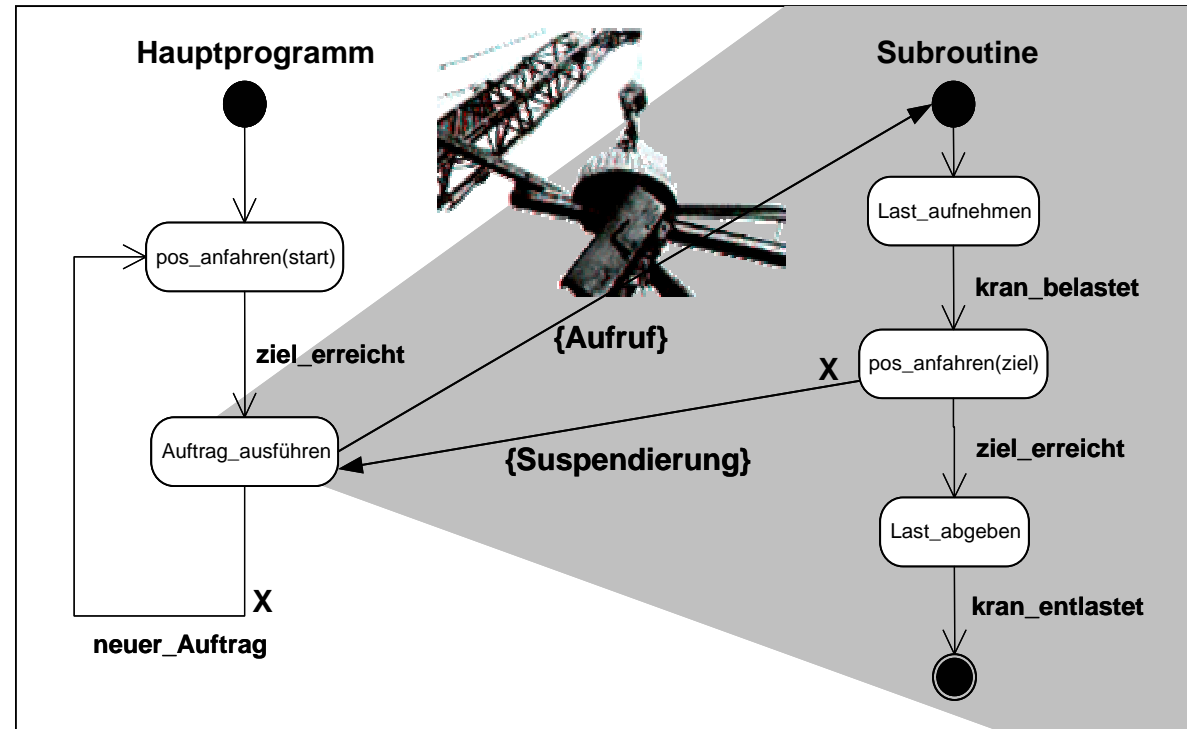
**Möglichkeit 1:** Subroutine gibt die Kontrolle erst zurück, wenn sie abgearbeitet ist.



- + eindeutig bestimmtes Verhalten
- keine Möglichkeit im Hauptprogramm den Zustand zu wechseln



**Möglichkeit 2:** Subroutine wird ausgeführt, solange der Zustand im Hauptprogramm aktiv ist



+ zeitliche Anforderungen

– kann zu einem unvorhersehbaren Zustand führen (Wiederaufruf)

Verhalten in den Implementierungen von CoDeSys und Step7



- besondere Eigenschaften von FB und FC:
  - Funktionsbausteine werden instanziiert und sind unterbrechbar.
  - Unterbrechbarkeit ist hinderlich, sobald diese Operationen Aktionen und nicht Aktivitäten darstellen sollen.
  - Funktionen werden nicht unterbrochen und eignen sich daher zur Beschreibung von Aktionen. → Instanzenbildung fehlt

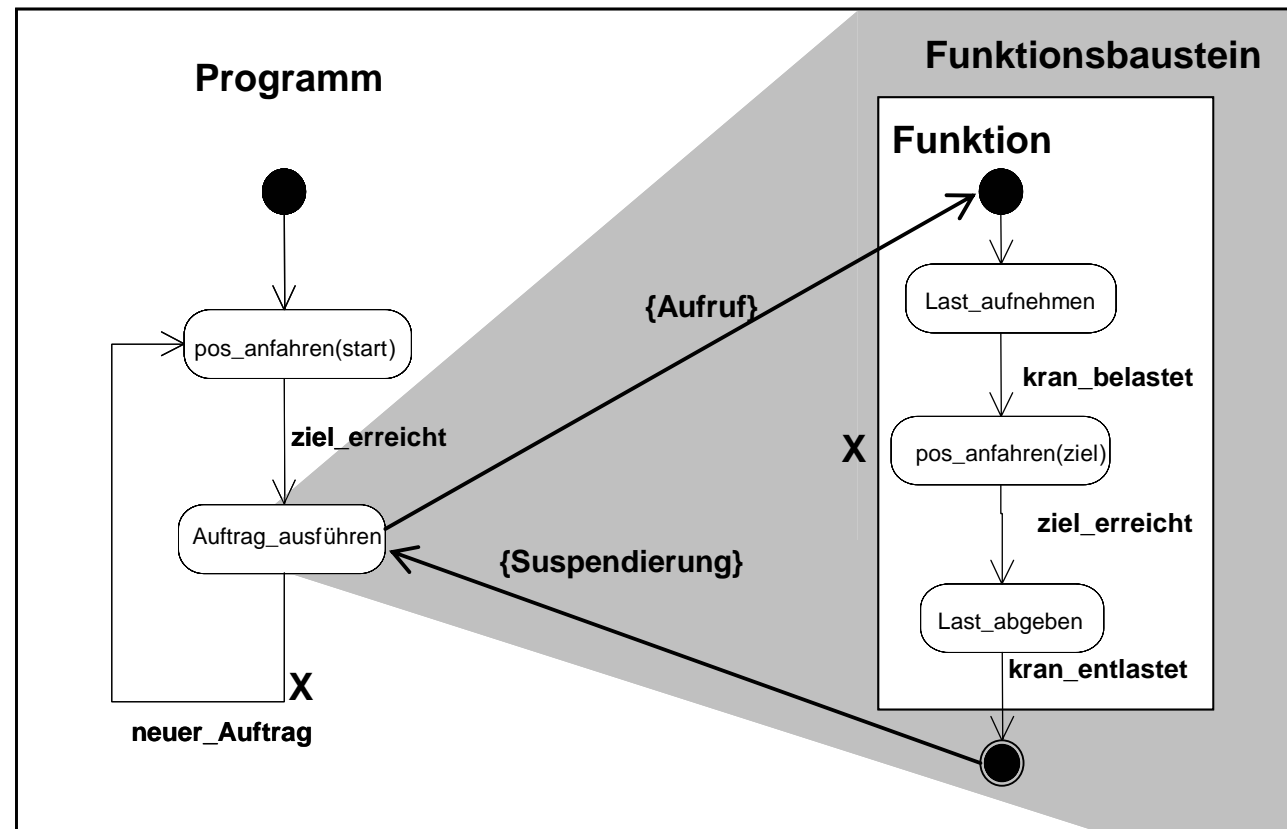
– Um die gewünschten Eigenschaften von Funktionsbaustein und Funktion zu vereinen, ist es möglich eine Funktion innerhalb eines Funktionsbausteins aufzurufen.

✓ Abgeschlossenheit einer Klasse und ihrer Datenstrukturen



Kapselung innerhalb des Funktionsbaustein durch eine Funktion

- Realisierung nicht unterbrechbarer Subroutinen
- Kann in einer Klasse (als Einheit von Daten und Code) implementiert werden



Es konnte gezeigt werden,  
daß es möglich ist verschiedene Konstrukte aus der Objektorientierung in der IEC  
61131-3 abzubilden

- Klassen
- Vererbung
- Komposition / Aggregation

Gleiches gilt für das Verhalten mit

- Zuständen
- Transitionen
- Aktionen (an Transitionen und Zuständen)
- Aktivitäten

Weitere und zum Teil schon begonnene Aufgaben sind:

- Erweiterung des Codegenerators um die vorgestellten Mechanismen
- Breitere Unterstützung verschiedener Zielumgebungen durch PLC-open konforme XML
- Rückfluß von Debugging-Möglichkeiten in das Modell

