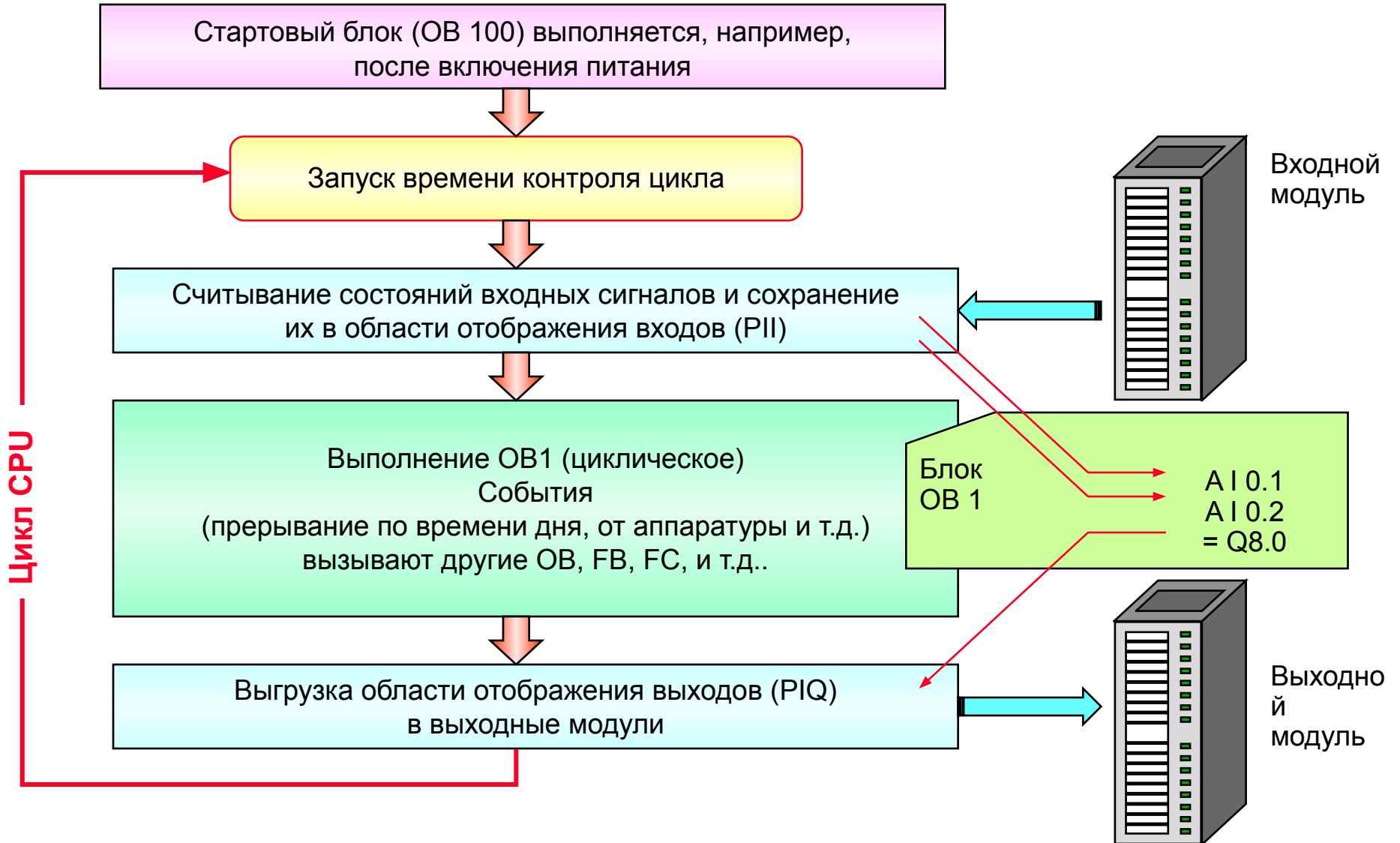


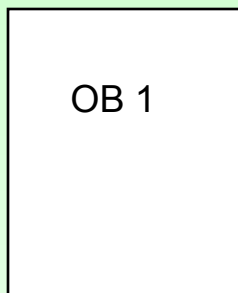
Понятие основного цикла
Переменные и типы данных
STEP 7

Циклическое выполнение программы



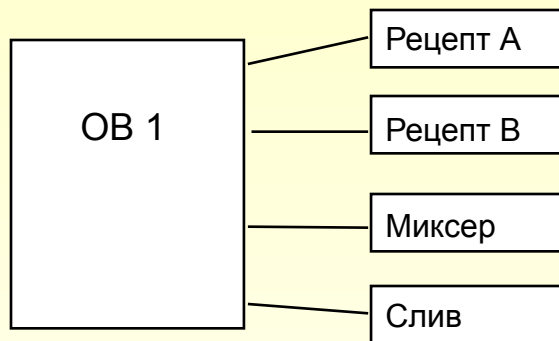
Структура программы

Линейная программа



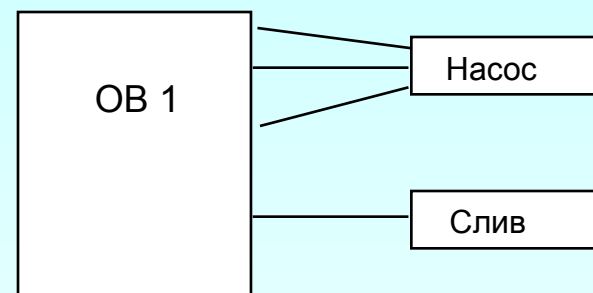
:
Все инструкции находятся в одном блоке (обычно, в ОВ1)

Составная программа:



Каждая функция программы реализуется в одном блоке. ОВ1 последовательно вызывает все блоки.

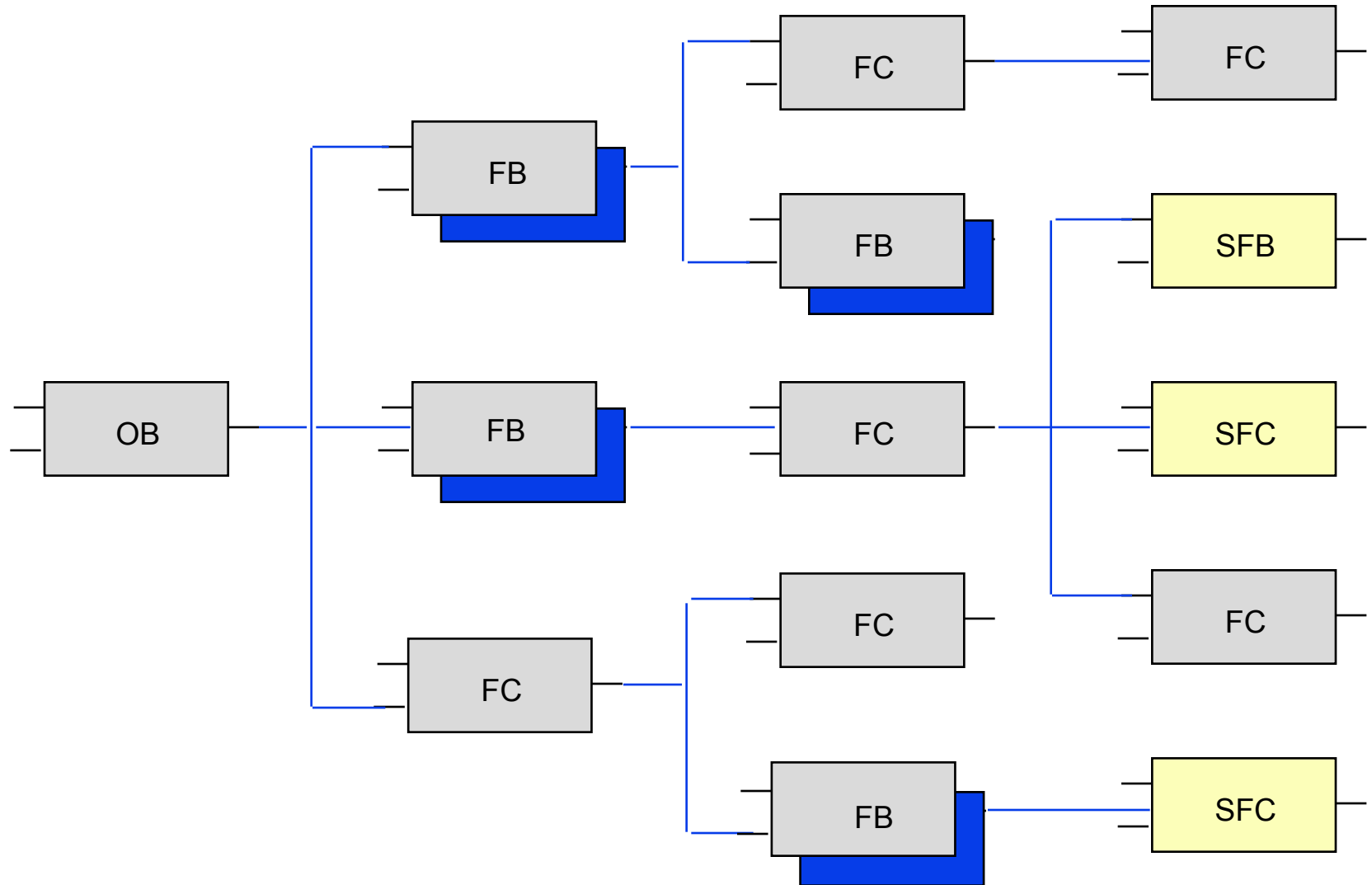
Структурированная программа



Универсальные функции реализуются в отдельных блоках. ОВ1 (или другие блоки) вызывает эти блоки и передает им фактические данные.



Структура программы



Значения переменных и типы данных

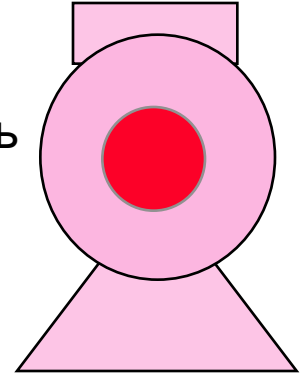
Тип данных характеризует основные свойства данных

- непрерывная область значений: напр., актуальная скорость
- "yes/no" - свойство: напр., вибрации

Тип данных устанавливает:

- доступный диапазон значений (INT: -32 368 ... +32 367, и т.д.)
- допустимые операции (арифметические инструкции: +, -, и т.д.)
- структуру объектов данного типа, т.е. расположение битов в памяти

Переменные разрешают Вам сохранять и позже продолжать обработку величин



Actual_speed:
REAL

Set_speed: REAL

Disturbance:
BOOL

Enable: BOOL

Обзор типов данных в STEP 7

Элементарные
типы данных
(до 32 бит)

- Битовые типы данных (BOOL, BYTE, WORD, DWORD, CHAR)
- Математические типы данных (INT, DINT, REAL)
- Временные типы (S5TIME, TIME, DATE, TIME_OF_DAY)

Сложные типы данных
(больше, чем 32 бита)

- Дата и время (DATE_AND_TIME)
- Массив (ARRAY)
- Структура (STRUCT)
- Строка (STRING)

Типы данных, определенные
пользователем
(больше, чем 32 бита)

Тип данных UDT (User Defined Type)

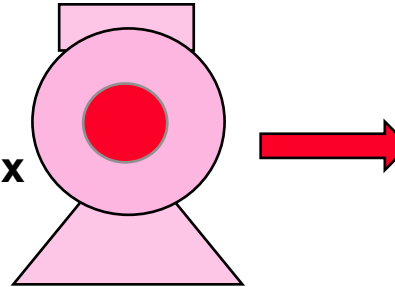
Элементарные типы данных в STEP 7

Ключевое слово	Длина (в битах)	Пример константы
BOOL BYTE WORD DWORD CHAR	1 8 16 32 8	1 or 0 B#16#A9 W#16#12AF DW#16#ADAC1EF5 'w'
S5TIME	16	S5T#5s_200ms
INT DINT REAL	16 32 32	123 65539 or L#-1 1.2 or 34.5E-12
TIME DATE TIME-OF-DAY	32 16 32	T#2D_1H_3M_45S_12MS D#1999-06-14 TOD#12:23:45.12

Важность сложных типов данных

"Лучшее" структурирование данных:

- адаптирует их к задаче
- создает "корректный" тип данных



Motor: STRUCT

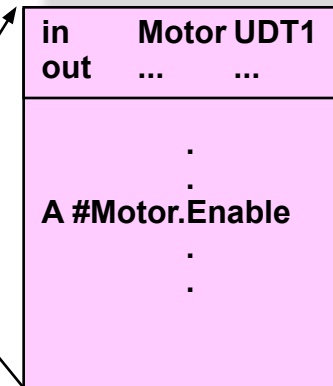
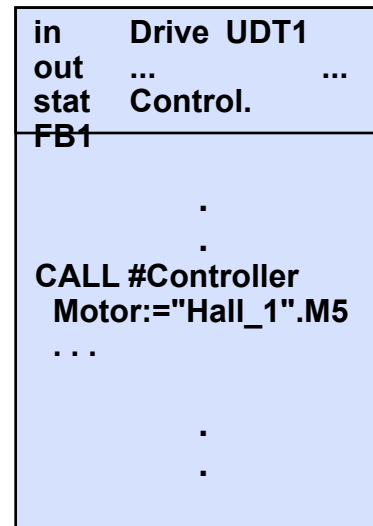
Set_speed:	REAL
Actual_speed:	REAL
Enable:	BOOL
Disturbance:	BOOL

END_STRUCT

Компактная форма передачи данных

при вызове блока:

- "много" элементов данных могут быть переданы в одном параметре
- делает возможным структурированное программирование
- блоки "связываются" только через параметры
- программное обеспечение многократного пользования



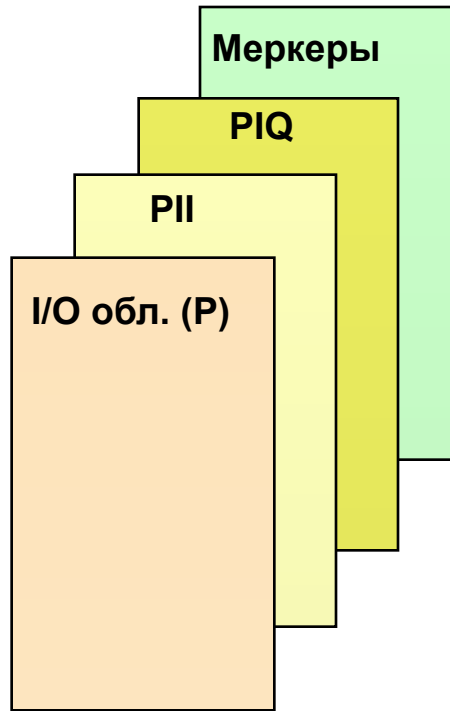
Сложные типы данных в STEP 7

Ключевое слово	Длина (в битах)	Пример	
DATE_AND_TIME (Дата и время)	64	DT#99-06-14-12:14:55.0	
STRING (Строка символов с max. 254 символами)	8 * (число символов +2)	`This is a string` `SIEMENS`	
ARRAY (Группа элементов одного и того же типа данных)	Определяется пользователем	Meas_vals: ARRAY[1..20] INT	
STRUCT (Структура, группа элементов разных типов данных)	Определяется пользователем	Motor: STRUCT Speed : INT Current : REAL END_STRUCT	
UDT (User Defined Data Type = "Шаблон", состоящий из элементарных и/или сложных типов данных)	Определяется пользователем	UDT как блок	UDT как элемент массива
		STRUCT Speed : INT Current : REAL END_STRUCT	Drive: ARRAY[1..4] UDT1

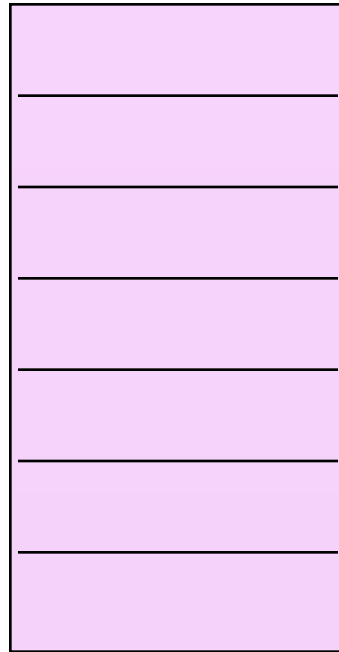
Параметрические типы в STEP 7

Ключевое слово	Длина (в битах)	Пример
TIMER	16	Contact time: TIMER · SI #Contact_time
COUNTER	16	NoCompParts: COUNTER · LC #No_Comp_Parts
BLOCK_FB BLOCK_FC BLOCK_DB BLOCK_SDB	16	Recall: BLOCK_FB · UC #Recall
Pointer	48	Measure: POINTER · L P##Measure ·
ANY	80	Measured Values: ANY · L P##Meas_Values ·

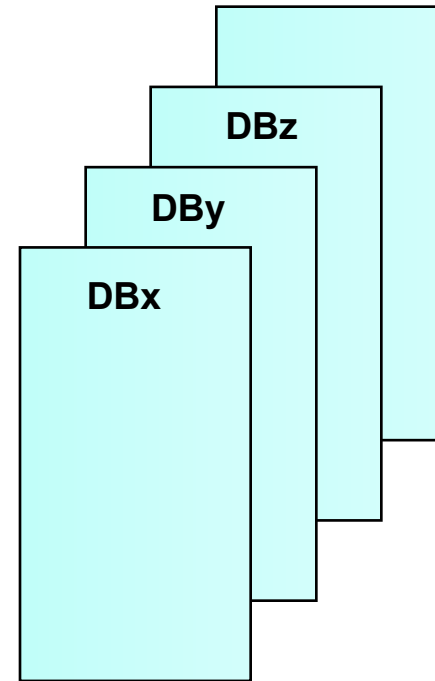
Области для хранения переменных



**“Классические”
области PLC**



**Локальный
стек данных**

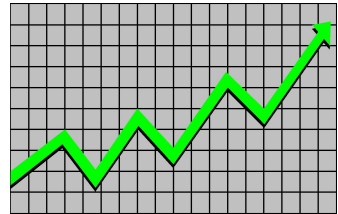


Блоки данных

Тип данных: ARRAY

ARRAY (массив):

- Группа компонентов с одинаковым типом данных
- Объявление:



Meas_value: ARRAY[1..10]

Meas_value[1]:	Real
----------------	------

Meas_value[2]:	Real
----------------	------

Meas_value[3]:	Real
----------------	------

⋮

Meas_value[10]:	Real
-----------------	------

- одномерный:

Имя_массива:ARRAY[*minИндекс*..*maxИндекс*] OF *Тип_данных*;

- многомерный:

Имя_массива :ARRAY[*minИндекс 1*..*maxИндекс 1*, *minИндекс 2*..*maxИндекс 2*,...] OF *Тип_данных*;

Index: тип данных - INT (-32768...32767)

Примеры:

- Объявление переменных:
 - одномерная: *Meas_value*: ARRAY[1..10] OF REAL;
 - многомерная: *Position*: ARRAY[1..5,2..8,...] OF INT;
- Доступ к переменным:
 - L #Meas_value[5] // Загрузить 5-й элемент массива
Meas_value в ACCU1
 - T #Result[10,5]

//

Объявление и инициализация массивов

DB5 "Declaration View"

Address	Name	Type	Initial Value
0.0		STRUCT	
+0.0	sequence	ARRAY[1..10]	5 (2.730000e+002) , 3 (1.000000e+001)
+4.0		REAL	
+40.0	result	ARRAY[1..5,3..7]	10 (
+2.0		INT	
=90.0		END STRUCT	

Press F1 for help. Stat

DB5 "Data View"

LAD/STL/FBD - [test\ARRAYs\... \DB5 - <Offline>]

Address	Name	Type	Initial Value	Actual Value
0.0	sequence[1]	REAL	2.730000e+002	2.730000e+002
4.0	sequence[2]	REAL	2.730000e+002	2.730000e+002
8.0	sequence[3]	REAL	2.730000e+002	2.730000e+002
12.0	sequence[4]	REAL	2.730000e+002	2.730000e+002
16.0	sequence[5]	REAL	2.730000e+002	2.730000e+002
20.0	sequence[6]	REAL	1.000000e+001	1.000000e+001
24.0	sequence[7]	REAL	1.000000e+001	1.000000e+001
28.0	sequence[8]	REAL	1.000000e+001	1.000000e+001
32.0	sequence[9]	REAL	0.000000e+000	1.000000e+001
36.0	sequence[10]	REAL	0.000000e+000	1.000000e+001
40.0	result[1, 3]	INT	5	5
42.0	result[1, 4]	INT	5	5

Press F1 for help. Stat. Data:90 Dyn. Data:0 Insert

Хранение переменных типа ARRAY в памяти

одномерный массив

- Тип данных **BOOL**

	7	6	5	4	3	2	1	0
Байт n ¹⁾	8	7	6	5	4	3	2	1
Байт n+1			и т.д.		12	11	10	9

- Тип данных **BYTE, CHAR**

Байт n ¹⁾	Байт 1
Байт n+1	Байт 2
Байт n+2	Байт 3

⋮

- Тип данных **WORD, DWORD,...**

Байт n ¹⁾	Слово 1
Байт n+1	
Байт n+2	Слово 2
Байт n+2	

⋮

¹⁾ n = четное

многомерный массив

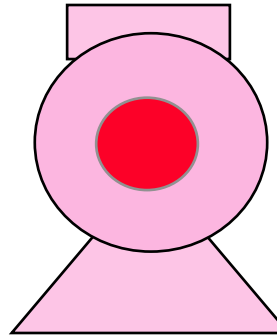
- Пример.
ARRAY[1..2,1..3,1..2] OF BYTE

Байт n ¹⁾	Байт 1.1.1
Байт n+1	Байт 1.1.2
Байт n+2	Байт 1.2.1
⋮	Байт 1.2.2
	Байт 1.3.1
	Байт 1.3.2
	Байт 2.1.1
	Байт 2.1.2
	Байт 2.2.1
	Байт 2.2.2
	Байт 2.3.1
	Байт 2.3.2

Тип данных: STRUCT

STRUCT (Структура):

- Группа компонентов различных типов данных
- Объявление:
StructName: STRUCT
Имя_комп1: Тип_данных;
Имя_комп2: Тип_данных;
...
END_STRUCT



Motor: STRUCT

Set_Speed: REAL
Actual_Speed: REAL
Enable: BOOL
Disturbance: BOOL

END_STRUCT

Пример:

- Объявление переменных: Доступ к переменным
 • MotorControl : STRUCT S #MotorControl.ON
 ON : BOOL; L #MotorControl.ActualSpeed
 OFF : BOOL; T #MotorControl.SetSpeed
 SetSpeed: INT; ...
 ActualSpeed : INT;
 END_STRUCT;

Объявление структур

Пример: Объявление массива структур с полями типа ARRAY

The image displays two screenshots from the SIMATIC Manager software, illustrating the declaration and data view of a data block (DB6).

DB6 "Declaration View"

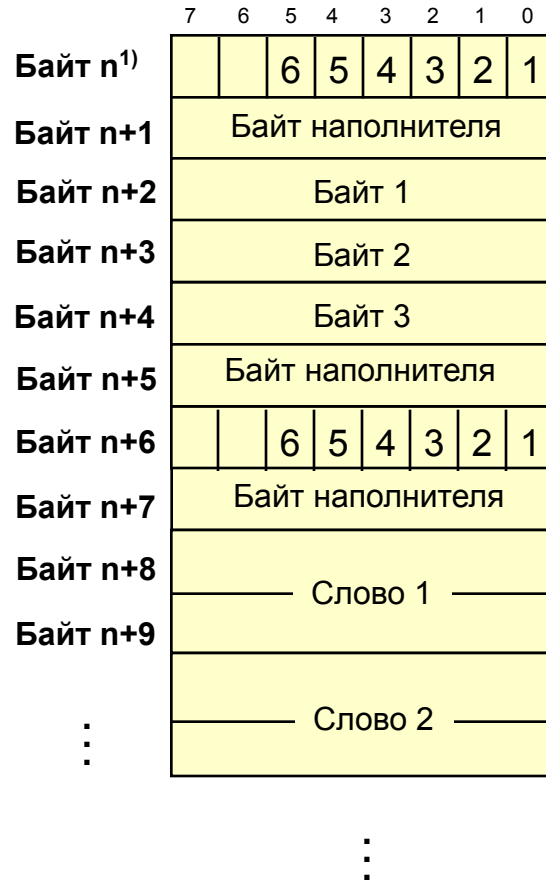
Address	Name	Type	Initial Value	Comment
0.0		STRUCT		
+0.0	Axis	ARRAY[1..4]		
*0.0		STRUCT		
+0.0	Start	BOOL	FALSE	
+0.1	Stop	BOOL	TRUE	
+2.0	Position	ARRAY[1..10]		
*0.0		STRUCT		
+0.0	Cutoffpoint_fron	REAL	0.00	
+4.0	Cutoffpoint_back	REAL	0.00	
+8.0	Stoppingpoint	REAL	0.00	
=12.0		END_STRUCT		
=122.0		END_STRUCT		
=488.0		END_STRUCT		

DB6 "Data View"

Address	Name	Type	Initial Value	Actual Value
0.0	Axis[1].Start	BOOL	FALSE	FALSE
0.1	Axis[1].Stop	BOOL	TRUE	TRUE
2.0	Axis[1].Position[1].Cutoffpoint_front	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
6.0	Axis[1].Position[1].Cutoffpoint_back	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
10.0	Axis[1].Position[1].Stoppingpoint	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
14.0	Axis[1].Position[2].Cutoffpoint_front	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
18.0	Axis[1].Position[2].Cutoffpoint_back	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
22.0	Axis[1].Position[2].Stoppingpoint	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
26.0	Axis[1].Position[3].Cutoffpoint_front	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
30.0	Axis[1].Position[3].Cutoffpoint_back	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
34.0	Axis[1].Position[3].Stoppingpoint	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
38.0	Axis[1].Position[4].Cutoffpoint_front	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
42.0	Axis[1].Position[4].Cutoffpoint_back	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
46.0	Axis[1].Position[4].Stoppingpoint	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
50.0	Axis[1].Position[5].Cutoffpoint_front	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
54.0	Axis[1].Position[5].Cutoffpoint_back	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000
58.0	Axis[1].Position[5].Stoppingpoint	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000

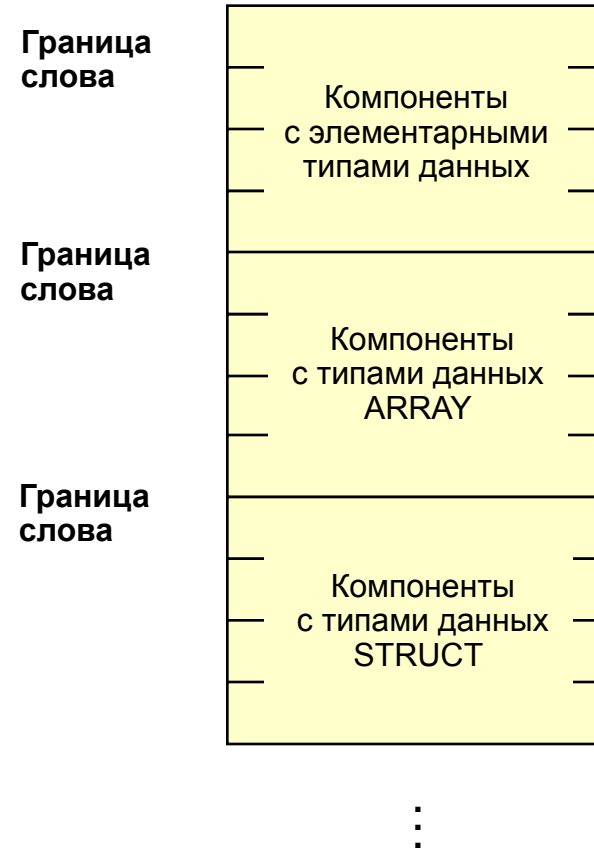
Хранение переменных типа STRUCT в памяти

Структуры с элементарными типами данных



1) n = четное

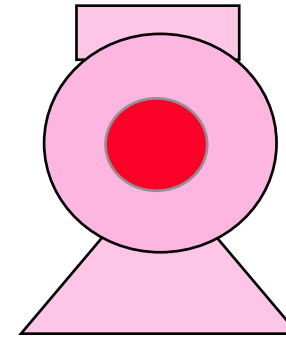
Структуры со сложными типами данных



Тип данных, определенный пользователем: UDT

UDT- тип данных, определенный пользователем:

- создается шаблон для дальнейшего использования в объявлениях
- доступен для всех блоков из программной папки



Пример:

- Определение нового типа данных (структуры):

```
UDT1 STRUCT
    SetSpeed: REAL;
    ActualSpeed : REAL;
    Enable : BOOL;
    Disturbance : BOOL;
END_STRUCT;
```

- Объявление переменных:

```
Motor_1: UDT1;
Motor_2: UDT1;
```

- Доступ к переменной:

```
L #Motor_1.ActualSpeed
```

UDT1: STRUCT

Set_Speed: REAL
Actual_Speed: REAL
Enable: BOOL
Disturbance: BOOL

END_STRUCT

Тип данных: DATE_AND_TIME

Структура:

Байт n ¹⁾	Год (90 ... 89)	Месяц		Байт n+1
Байт n+2	День (01 ... 31)	Часы (00 ... 23)		Байт n+3
Байт n+4	Минуты (00 ... 59)	Секунды (00 ... 59)		Байт n+5
Байт n+6	Миллисекунды (000 ... 999)		День недели (1..7)	Байт n+7

1=Воскресенье
2=Попедельник
3=Вторник
4=Среда
5=Четверг
6=Пятница
7=Суббота

- Все значения хранятся в BCD формате
- Предустановки переменных:
DT#Год-Месяц-День-Часы:Минуты:Секунды.[Миллисекунды]
Пример: DT#1998-03-21-17:23:00:00
- Работа через функции IEC-библиотеки

¹⁾ n = четное

Тип данных: STRING

Переменная типа STRING (строка) :

- Тип данных **STRING** - строка символов до 254 символов длиной
- Применение: обработка текстовых сообщений
- Объявление:
 - *Имя_Строки*: **STRING**[maxNo]: 'Текст_инициализации'
(Строка максимум из maxNo символов, maxNo: 0... 254)
 - *Имя_Строки*: **STRING**: 'Текст_инициализации'
(Строка максимум из 254 символов)

Примеры:

- **Объявление переменной:**
 - *Fault_signal* : **STRING** 'Motor_failure_4'
(Переменная *Fault signal* инициализируется указанным текстом)
 - *Warning* : **STRING**[50] ' '
(“пустая” переменная *Warning*, может содержать до 50 символов)
- **Обработка:**
 - элементарный доступ:
L #*Fault_signal*[5] (загрузить 5 -й символ из *Fault_signal*)
 - Обработка посредством FC из IEC- библиотеки

Хранение строковых переменных в памяти

Пример:

- **Объявление с инициализацией**
 - Given_name: STRING[8]: 'OTTO'
- **Хранение строковой переменной "Given_name"**

Байт n ¹⁾	max длина= 8
Байт n+1	Текущая длина= 4
Байт n+2	1-й символ= 'O'
Байт n+3	2-й символ = 'T'
Байт n+4	3-й символ = 'T'
Байт n+5	4-й символ = 'O'
Байт n+6	В#16#00
Байт n+7	В#16#00
Байт n+8	В#16#00
Байт n+9	В#16#00
	⋮

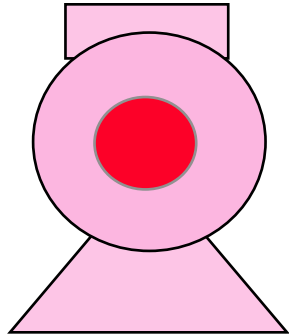
→ Определяет максимальное число сохраняемых знаков, то есть длина, указанная в декларации

→ Определяет число знаков в настоящее время сохраненных в переменной типа STRING

- Информация относительно максимального числа сохраняемых знаков или относительно текущей длины может быть оценена функциями IEC-библиотеки.

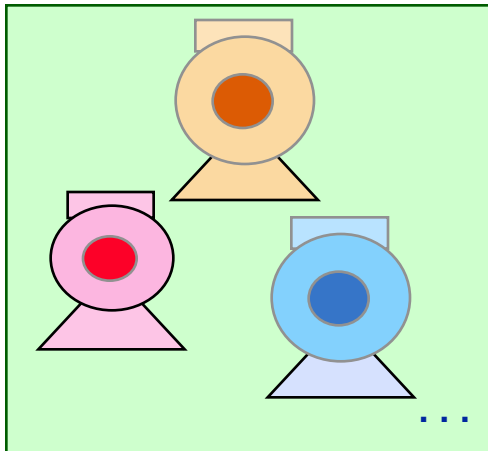
¹⁾ n = четное

Упражнение 5.1: Использование сложных типов данных



UDT99 "Motor"

Address	Name	Type	Initial Value
0.0		STRUCT	
+0.0	SetSpeed	REAL	0.000000e+000
+4.0	ActualSpeed	REAL	0.000000e+000
+8.0	SetActDiffMax	REAL	5.000000e-002
+12.0	Enable	BOOL	FALSE
+12.1	Disturbance	BOOL	TRUE
=14.0		END_STRUCT	



Hall_1

DB51 "Conv_area_Motors"

Address	Name	Type	Initial Value
0.0		STRUCT	
+0.0	ConvArea_1_Motor	ARRAY[1..20]	
*14.0		UDT99	
+280.0	ConvArea_2_Motor	ARRAY[1..20]	
*14.0		UDT99	
=560.0		END_STRUCT	