

リファレンスマニュアル

MULTIPROG 用 Windows ハングアップ検知

目 次

はじめに

第1章 構成

第2章 使用方法

2 — 1	·Windows 設定·····	2 — 1
2 – 2	·INtime 設定·····	2 — 1
2-3	·MULTIPROG 設定·····	2 – 2
2-4	・チェック方法・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	2 — 5

第3章 付録

3-1 参考文献		3 — 1
----------	--	-------

はじめに

この度は、アルゴシステム製品をお買い上げ頂きありがとうございます。 弊社製品を安全かつ正しく使用していただく為に、お使いになる前に本書をお読みいただき、十分に理解 していただくようお願い申し上げます。

1) お願いと注意

本書では、下記の方法について説明します。 ・MULTIPROG プログラムで Windows ハングアップを検知する仕組みの構成図 ・PLC プログラミング (MULTIPROG) での使用方法

INtime や MULTIPROG、PLC プログラミングについての詳細は省略させていただきます。INtime や MULTIPROG および PLC プログラミングに関する資料および文献と併せて本書をお読みください。

第1章 構成

本章ではソフトウェア PLC により Windows ハングアップを検知する仕組みの構成について説明します。

1-1 Windows ハングアップ検知の仕組みについて

Windows のハングアップを検知する仕組みは、ProConOS が動作している INtime と Windows 間の共有メモリに 対して、お互いが値の更新を行うことで実装されています。 お互いの更新する領域が更新されなくなることにより、いずれかが停止したことを検知します。

- Windows 側実行ファイル (WHWDT. exe) Windows 側で実行する事で、共有メモリの更新を行います。
- INtime 側実行ファイル(WHWDTRt.rta)
 INtime 側で実行する事で、共有メモリの更新を行います。

ソフトウェア PLC には共有メモリにアクセスする為の仕組みがあり、この仕組みを使用して「WWDT」共有メモリを参照する事で、Windows が動作しているかどうかを確認します。



図 1-1-1. 構成図

第2章 使用方法

本章では、ソフトウェア PLC により Windows ハングアップを検知する方法について説明します。

2-1 Windows 設定

Windows 側の実行ファイル(WHWDT.exe)を実行します。 システムとして実装するには、Windows のスタートアップに登録等を行うことで自動実行されるよう にしてください 本ファイルは、「C:¥Program Files¥ALGOSYSTEM¥COMMON」にあります。

2-2 INtime 設定

INtime 側の実行ファイル(WHWDTRt.rta)を実行します。 INtime に登録されていますが、出荷時には自動起動しない設定となっています。 Windows ハングアップ検知機能を使用する場合は、自動起動するようにしてください。 本ファイルは、「C:¥Program Files¥ALGOSYSTEM¥COMMON」にあります。

2-3 MULTIPROG 設定

Windows ハングアップの検知機能を使用するために、MULTIPROG に用意されている LookUp 共有メモリ の Input 用 I/O ドライバを使用します。 カタログ名、メモリサイズを指定して使用します。 カタログ名は4文字までです。 メモリサイズに制限はありません。

①MULTIPROG のプロジェクトから「IO_Configuration」をダブルクリックしてください。



図 2-3-1. MULTIPROG メイン画面

 ②デフォルトで登録されている I/O グループを選択し「プロパティ(P)」ボタンをクリック、または「追加(A)」 ボタンをクリックします。

πI.	○ コンフィグレーション						×	
INF	UT OUTPUT VARCON	F						
Г	1/05°L-7°	- ボード/1/0モジュール	「飯田	475	1.224		-	
	📰 in	2-サ定義入力	XIBO XIB7	DEFAULT	1.4%21			
								_ (2)
								- •
	•			/		•		
		追加(A)	<u>ז'מאיידו(</u>	»	削除(<u>D)</u>			
			OK	++>UI	· 適用(A			
					IT 74 AR	-		

<u>図 2-3-2. 1/0 コンフィグレーション INPUT 登録画面</u>

③名前(M),タスク(T),開始アドレス(S),長さ(L),リフレッシュ,デバイスを設定し、ボード/I0 モジュール(0)を選択してください。設定する値は、表 2-1-1-1 を参考に変更してください。

ንግባንን		×		
名前(N): WHWDT_WinCo	unt	ОК		
\$ኢን(<u>I</u>): CycTsk				
「論理アドレス 開始アドレス(S):	XIB 0	説明(<u>E</u>)		
長さ(L):	8			
終了アドレス:	%IB 7	T		
「データ コンフィグレーション ■ 保持(<u>B</u>)				
ГУ7Ь»Ўз	<u>דֿ</u> *ֿ₩°ל <u>ג</u>]		
● タスクによる(<u>k</u>) ● 手動(<u>U</u>)	● ト*ライハ*(<u>I</u>) ● メモリ(<u>M</u>)			
ポード/IOモジュー⊮(<u>D</u>):				
ALGO ALink Hilscher CIF INTERBUS G4 Modbus/TCP		<u>Φ[*]</u> ⁵ ⁷ ¹ ⁸ ⁵ ⁷ ⁹ ¹ ¹		
2~ザ定義入力				3
:(<u>ט</u>)אַנאָב				
10.00 $1/0 - 1.7$			E	

図 2-3-3.	I/0 コンフィグレーション	INPUT プロパティ画面

パラメータ名	説明	設定値					
名前(N)	1/0 グループ名称	任意					
タスク(T)	入力を行うタスク	任意					
開始アドレス(S)	IEC61131 規格の開始アドレス	任意					
長さ(L)	INtime アプリケーションで用意する共有メ	8 固定					
	モリのサイズ						
リフレッシュ	-	タスクによる(K)					
デバイス	-	ドライバ(I)					
ボード/10 モジュール(0)	接続モジュール名称	ユーザ定義入力					

<u>表 2-3-1. 1/0 コンフィグレーションプロパティ</u>

設定完了後、「ドライバパラメータ(P)」ボタンをクリックします。

🖳 標準デバイスのドライバ情報 🛛 🔀							
ドライバ名(<u>N</u>):	IoDri	ver_LkShmI	OK				
ハ°ラ⊁∽タ <u>1</u> :	87	··· W(57h)	++>t				
ハ°ラ⊁∽匁 <u>2</u> :	87	··· W(57h)	[説明(<u>D</u>)				
ハ°ラ⊁∽匁 <u>3</u> :	68	D (44h)					
ハ°ラ⊁∽ጵ <u>4</u> :	84	··· T (54h)					
データ型(<u>Y</u>):	WORD	v					

図 2-3-4. 1/0 コンフィグレーション ドライバパラメータ画面

<u>表 2–3–2. ドライバパラメータ</u>

パラメータ名	説明	設定値
ドライバ名	Ⅰ/0 ドライバ名称	IoDriver_LkShmI
パラメータ 1	カタログ名(1 バイト目)	87(アスキー文字の10進表記)
パラメータ 2	カタログ名(2 バイト目)	87(アスキー文字の10進表記)
パラメータ3	カタログ名(3 バイト目)	68(アスキー文字の10進表記)
パラメータ 4	カタログ名(4 バイト目)	84(アスキー文字の10進表記)

設定完了後、「OK」ボタンをクリックします。

	1/0 コンフィクシレーショ	ע								$\mathbf{\times}$
	INPUT OUTPUT V	ARCONF	1							
	I/Oታ፞፞፝፞፝፝፝፝፝፝፝፝፝ኯーጛ°		ホニート・ノレ/ロモショール		範囲	ጵጆን	אינאב			11
	LkSmemIn		ユーザ定義入力		%IB0 %IB4095	タスク				
	1			1111					5	a
	•								1	
			追加(<u>A</u>)				削除(<u>D</u>)		説明(<u>S</u>)	
L										
					ОК	**	ッシセル 🛛 🔄	適用(<u>A</u>)		

図 3-3-5. 1/0 コンフィグレーション INPUT 設定完了画面

⑤以上で設定は完了になります。

図 2-3-5 のように、設定した値が表示されている事を確認してください。

2-4 チェック方法

LookUp 共有メモリにより、共有メモリの先頭4バイトと末尾4バイトを比較する事で、Windows ハン グアップを検知します。

先頭4バイトは、Windows 側から更新されており、末尾4バイトは INtime 側から更新されています。 これらの領域は1秒周期で更新されていますが、Windows がハングアップしてしまうと、Windows 側の 更新が停止する為、この差分をチェックする事でハングアップを検知します。 詳しくは、付属のサンプル PLC を参照ください。

第3章 付録

3-1 参考文献

●「IEC61131-3 を用いた PLC プログラミング」

- 著者 K.-H.John / M.Tiegelkamp
- 監訳者 PLCopen Japan
- 発行者 深田 良治
- 発行所 シュプリンガー・フェアラーク東京株式会社
- 発行年 2006 年

本 CD には PHOENIX CONTACT 社提供の MULTIPROG に関するマニュアルも収録しております。 MULTIPROG の使用方法に関する詳細などはそちらを参照してください。 各マニュアルは<CD>¥doc¥に収録されています。

このユーザーズマニュアルについて

- (1)本書の内容の一部又は全部を当社からの事前の承諾を得ることなく、無断で複写、複製、掲載することは 固くお断りします。
- (2)本書の内容に関しては、製品改良のためお断りなく、仕様などを変更することがありますのでご了承ください。
- (3)本書の内容に関しては万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気付きのことがございましたらお手数ですが巻末記載の弊社までご連絡ください。その際、巻末記載の書籍番号も併せてお知らせください。

7 7 KW 1 0 0 1 9 C	2017年 4月 第3版
7 7 KW 1 0 0 1 9 A	2013年 7月 第1版
✓▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲▲	
本社	TEL (072) 362-5067
〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地	FAX (072) 362-4856

ホームページ http://www.algosystem.co.jp