Инженерно-технические науки – машиностроение и технологии

DOI: 10.6060/snt.20258101.00010 УДК 004.9:66.011

ИНТЕГРАЦИЯ DELPHI ПРИЛОЖЕНИЙ С СИСТЕМАМИ ПРОМЫШЛЕННОЙ АВТОМАТИЗАЦИИ ЧЕРЕЗ СТАНДАРТ ОРС

Невиницын В.Ю., Грименицкий П.Н., Отлягузов Д.С., Ваняйкин И.К.

Невиницын Владимир Юрьевич, Грименицкий Павел Николаевич, Отлягузов Демид Сергеевич, Ваняйкин Илья Константинович

Ивановский государственный химико-технологический университет,

г. Иваново, Россия. 153000, Ивановская область, г. Иваново, пр. Шереметевский, д. 7.

E-mail: nevinitsyn@isuct.ru, grim@isuct.ru, demid0139@gmail.com, vanyaykin_ik@isuct.ru

В статье рассматривается вопрос разработки ОРС-клиента на языке программирования Embarcadero Delphi для взаимодействия с различными узлами АСУПП. Приведены основные сведения о стандарте ОРС (Open Platform Communications) и актуальность его использования в сфере промышленной автоматизации. В качестве примера рассмотрена работа с ОРС-сервером Modbus Universal MasterOPC и процедура создания в нем новой конфигурации. Описан процесс добавления тэгов в ОРС-сервер и приведены возможные настройки их параметров. Далее в работе показано, каким образом на языке Delphi можно реализовать механизм чтения и записи значений параметров в соответствующие тэги ОРС-сервера. Приведен внешний вид разработанного приложения, описаны используемые компоненты. В качестве библиотеки для работы с ОРС-серверами использовалась dOPC и входящий в ее состав компонент dOPCDAClient. Приведен исходный код процедур обработки событий элементов формы программы. Продемонстрирован результат работы приложения и взаимодействие с ОРС-сервером Modbus Universal MasterOPC.

Ключевые слова: автоматизация, программирование, Delphi, OPC, сервер, клиент, SCADA.

INTEGRATION OF DELPHI APPLICATIONS WITH INDUSTRIAL AUTOMATION SYSTEMS USING THE OPC STANDARD

Nevinitsyn V.Yu., Grimenitsky P.N., Otlyaguzov D.S., Vanyaykin I.K.

Nevinitsyn Vladimir Yur'evich, Grimenitsky Pavel Nikolayevich, Otlyaguzov Demid Sergeyevich, Vanyaykin Ilya Konstantinovich

Ivanovo State University of Chemical Technology,

Ivanovo, Russia. 153000, Ivanovo region, Ivanovo, Sheremetevsky ave., 7.

E-mail: nevinitsyn@isuct.ru, grim@isuct.ru, demid0139@gmail.com, vanyaykin_ik@isuct.ru

The paper deals with the problem of creating an OPC-client in Embarcadero Delphi programming language for interaction with various modules of the control systems. The basic information about the OPC (Open Platform Communications) standard and the relevance of its use in the field of industrial automation are given. As an example, the work with OPC-server Modbus Universal MasterOPC and the procedure of creating a new configuration in it are considered. The process of adding tags to the OPC-server is described and possible settings of their parameters are given. Further in the work it is shown how in Delphi language it is possible to realize the mechanism of reading and writing the values of parameters to the corresponding tags of OPC-server. The appearance of the designed application is given, the components used are described. The dOPC library and its dOPCDAClient component were used for working with OPC servers. The source code of procedures for processing events of the program form elements is given. The result of the application operation and interaction with OPC-server Modbus Universal MasterOPC is demonstrated.

Keywords: automation, programming, Delphi, OPC, server, client, SCADA

Инженерно-технические науки – машиностроение и технологии

АКТУАЛЬНОСТЬ ПРОБЛЕМЫ

В настоящее время наблюдается качественный скачок в развитии систем управления технологическим оборудованием и технологическими процессами. Современные системы управления стали децентрализованными и носят название распределенных системах управления (РСУ) [1]. На нижнем уровне структуры РСУ находятся контроллеры - устройства, осуществляющие непосредственное управление технологическими процессами в реальном времени в темпе протекания технологического процесса. На верхнем уровне РСУ расположены удаленные компьютеры (рабочие станции), позволяющие выполнять такие задачи, как сбор данных о параметрах технологического процесса, их обработка, архивирование принятой информации, визуализация информации о ходе технологического процесса, сигнализация о предаварийных и аварийных ситуациях и ряд других. Рабочие станции верхнего уровня представляют собой автоматизированные рабочие места (АРМ) производственного персонала, обслуживающего технологический процесс: операторы, технологи, наладчики, диспетчеры и т.д. Верхний уровень РСУ называют диспетчерским или операторским уровнем. Диспетчерский уровень представлен персональными компьютерами (ПК), рабочими станциями, промышленными компьютерами, на которых установлены системы диспетчерского контроля и сбора данных (SCADA-Взаимодействие между SCADAсистемы). системой и программируемыми контроллерами осуществляется с помощью стандарта ОРС [2].

Технология OPC (Open Platform Communications) — это стандарт для обмена данными между промышленными устройствами и программным обеспечением в системах автоматизации. ОРС обеспечивает унифицированный интерфейс, позволяющий различному оборудованию и приложениям взаимодействовать независимо от производителя и протокола. ОРС устраняет необходимость разработки индивидуальных драйверов для каждого устройства, упрощая интеграцию разнородных систем, а также поддерживает работу в распределенных системах, что важно для современных промышленных предприятий.

В настоящее время стандарт ОРС остается ключевой технологией для интеграции и управления данными в автоматизированных системах, особенно в условиях цифровизации и развития Industry 4.0. Так, в работах [3-11] показано применение технологии ОРС при решении различных задач: проектирование систем управления, систе-

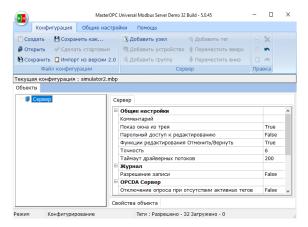
мы диспетчеризации и сбора данных, отладка кода программы контроллера на имитационной модели объекта, разработка учебных тренажеров и симуляторов систем управления технологическими установками и аппаратами. Следует отметить, что в ряде работ в качестве ОРС-клиента для имитации работы технологического процесса используются различные системы компьютерной математики, например, пакет MATLAB, который обладает избыточным функционалом. Также на практике в ряде случаев требуется разработать свою собственную узкоспециализированную систему сбора данных (АРМ), причем существующие на рынке SCADA-системы не соответствуют требованиям заказчика. В этом случае целесообразно написать свое собственное приложение, как это предлагают некоторые проектные организации, предоставляющие услуги разработки АРМ оператора на различных языках программирования.

В рамках данной работы показано, как можно использовать язык Delphi для взаимодействия с ОРС-сервером, что актуально при разработке собственных узкоспециализированных АРМ оператора, SCADA-систем, различных НМІ интерфейсов взаимодействия с ПЛК, а также цифровых двойников и учебных тренажеров, где предполагается имитация реального объекта и передача в контроллер данных с модели объекта вместо сигналов с датчиков.

Создание конфигурации в Modbus Universal Masteropc Server. На этапе отладки программы воспользуемся таким OPC-сервером, как Modbus Universal MasterOPC Server (рис. 1), который предназначен для организации связи по стандарту ОРС различных устройств и узлов АСУТП. Данный сервер также поддерживает наиболее распространенный в промышленности протокол Modbus ASCII/RTU/TCP для работы с контроллерами ОВЕН ПЛК, СПК, МКОН и другими. Добавим в конфигурацию OPC-сервера узел Node1, новое устройство Device1 и в него два тэга - Tag1 и Tag2 (рис. 2). На этапе отладки программы при добавлении тэгов выберем регион данных SERVER ONLY, т.е. это переменные, которые будут находится в сервере и не будут привязаны к каналам ввода-вывода реальных устройств (рис. 3). Среди доступных типов данных можно также выбрать bool, int32, uint32, float, double или string. Доступно три варианта типа доступа: ReadWrite (чтение и запись тэга), ReadOnly (только чтение), WriteOnly (только запись тэга).

В нашем случае тип данных тэга в сервере укажем float (вещественный тип), а тип доступа – ReadWrite.

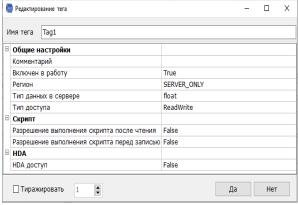
Инженерно-технические науки – машиностроение и технологии



Puc. 1. Внешний вид окна OPC-сервера Fig. 1. OPC-server window



Рис. 2. Добавление новых элементов в структуру сервера Fig. 2. Adding new items to the server structure



Pис. 3. Настройки тэга Fig. 3. Tag settings

Далее запустим конфигурацию, нажав кнопку старт на панели инструментов (рис. 4). После данного действия вся конфигурация ОРС-сервера (все добавленные устройства и тэги) будет доступна всем ОРС-приложениям (клиентам), установленных на данной рабочей станции.

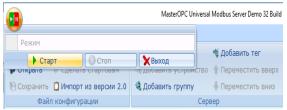
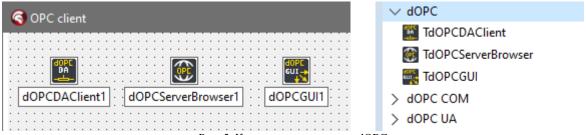


Рис. 4. Запуск конфигурации Fig. 4. Starting the configuration

РАЗРАБОТКА DELPHI-ПРИЛОЖЕНИЯ

На следующем этапе создадим приложение в среде разработки Embarcadero Delphi 12, которое будет представлять собой ОРС-клиент для чтения и записи значений в соответствующие тэги ОРС-сервера.

В настоящее время на рынке имеется довольно мало компонентов для Delphi, которые позволяют обеспечить взаимодействие с ОРСсерверами. К числу таких решений можно отнести библиотеку QuickOPC (разработчик OPC Labs) или решение от фирмы KASSL с компонентами dOPC. В данной работе мы использовали второй вариант (библиотека компонентов dOPC), как наиболее удобную и функциональную. Даная библиотека включает в себя три компонента (dOPCDAClient, dOPCServerBrowser и dOPCGUI), которые обеспечивают широкий функционал для взаимодействия по технологии OPC (рис. 5).



Puc. 5. Компоненты категории dOPC Fig. 5. dOPC components

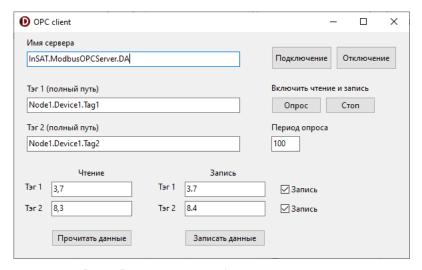
Основным компонентом библиотеки является блок dOPCDAClient. Этот компонент предназначен для работы с OPC DA (Data Access) серверами. OPC DA – это стандарт, который позволяет клиентским приложениям читать и записывать

данные с устройств автоматизации (например, ПЛК, датчиков и т.д.). Его можно применять для подключения к ОРС серверу для мониторинга или управления промышленным оборудованием. Компонент dOPCDAClient обеспечивает следующие

Инженерно- технические науки – машиностроение и технологии

функции: подключение к OPC DA серверу; чтение и запись данных (тэгов) с OPC сервера; подписка на изменения данных (асинхронное обновление); управление группами тэгов (OPC Groups) и элементами (OPC Items); обработка ошибок и событий, связанных с подключением и обменом данными. Далее покажем на примере, как можно взаимодействовать с OPC-сервером с помощью

компонента dOPCDAClient. Для начала организуем пользовательский интерфейс приложения, для чего добавим на форму необходимые элементы (рис. 6). Приложение должно обладать следующим функционалом: подключение к указанному OPC-серверу, чтение и запись в указанные тэги сервера, непрерывный мониторинг тэгов с указанным периодом опроса.



Puc. 6. Внешний вид разработанного приложения Fig. 6. Appearance of the designed application

Для подключения к OPC-серверу используется следующий код (выполняется при нажатии на кнопку «Подключение»):

procedure TForm1.Button5Click(Sender: TObject); begin

dOPCDAClient1.Connect(EditSrvName.Text);
dOPCDAClient1.OPCGroups.Add('NewGroup');

dOPCDAClient1.OPCGroups[0].OPCItems.AddItem(E ditTag1.Text);

dOPCDAClient1.OPCGroups[0].OPCItems.AddItem(E
ditTag2.Text);

end:

В вышеприведенном фрагменте кода происходит подключение OPC-серверу с указанным в текстовом поле EditSrvName именем. Далее создается новая группа, в которую добавляются необходимые для работы тэги. Имена желаемых тэгов читаются из полей EditTag1 и EditTag2.

Отключение клиента осуществляется выполнением кода (кнопка «Отключение»):

 $procedure\ TForm 1. Button 6 Click (Sender:\ TObject);$

procedure TForm1.Timer1Timer(Sender: TObject); begin

Timer1.Interval:=StrToInt(EditTmr.Text); // период опроса // чтение

if dOPCDAClient1.OPCGroups[0].OPCItems[0].IsReadAble

 $then\ edit 1. Text := dOPCDAC lient 1. OPCGroups [0]. OPCI tems [0]. Value Str;$

 $if \ dOPCDAC lient 1. OPCGroups [0]. OPCI tems [1]. Is ReadAble$

 $then\ edit 2. Text := dOPCDAC lient 1. OPCG roups [0]. OPCI tems [1]. Value Str;$

begin
dOPCDAClient1.OPCGroups[0].Destroy;
dOPCDAClient1.Disconnect;

end;

Для чтения значения тэга используется свойство ValueStr для соответствующего элемента и группы компонента dOPCDAClient. Для записи параметра в указанный тэг можно использовать процедуры WriteAsync (асинхронная запись) или WriteSync (синхронная запись). Для непрерывного чтения и записи значений тэгов с заданным периодом опроса (задается в поле EditTmr) на форму добавлен компонент Timer, который выполняет код с заданным интервалом. Чтение и запись параметров происходит с соответствующей проверкой доступности тэга в OPC-сервере (свойства IsReadAble, IsWriteAble).

Для записи тэгов также необходимо установить соответствующие флажки на форме. Ниже приведен соответствующий код программы.

Инженерно- технические науки – машиностроение и технологии

// запись

- if (CheckBox1.Checked and dOPCDAClient1.OPCGroups[0].OPCItems[0].IsWriteAble) then dOPCDAClient1.OPCGroups[0].OPCItems[0].WriteAsync(edit3.Text,-1,-1);
- $if (Check Box 2. Checked \ and \ dOPCDAC lient 1. OPCG roups [0]. OPC Items [1]. Is Write Able) \ then \ dOPCDAC lient 1. OPCG roups [0]. OPC Items [1]. Write Async (edit 4. Text, -1, -1);$

end:

Таймер включается путем выполнения команд timer1. Enabled:=True или timer1. Enabled:=False, которые указаны в обработчиках кнопок «Опрос» и «Стоп».

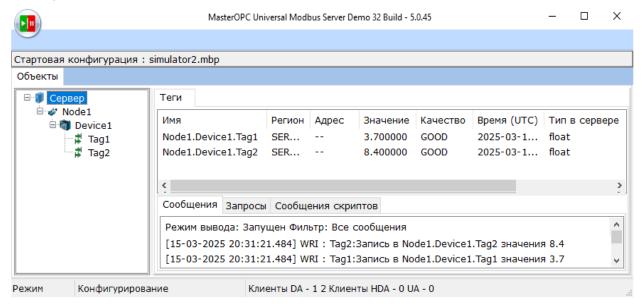
Также в программе предусмотрено однократное чтение и запись значений тэгов (кнопки «Прочитать данные» и «Записать данные»).

РЕЗУЛЬТАТЫ И ИХ ОБСУЖДЕНИЕ

Запустим созданное приложение, укажем имя сервера «InSAT.ModbusOPCServer.DA» и полный путь к желаемым тэгам: «Node1. Device1.

Tag1» и «Node1.Device1.Tag2». Далее подключимся к OPC-серверу и запустим опрос с помощью соответствующих кнопок формы.

Далее перейдем в окно OPC-сервера Modbus Universal MasterOPC Server и проверим значения тэгов (рис. 7). Можно убедиться, что в тэги записались указанные в программе значения. Также на вкладке сообщения можно видеть все операции над тэгами. В данном случае это процедура записи значения с указанием времени.



Puc. 7. Окно мониторинга OPC-сервера Fig. 7. OPC-server monitoring window

Таким образом в работе показано, как можно применять технологию OPC и компоненты dOPC в среде программирования Delphi для разработки программного обеспечения АСУТП и написания собственных APM оператора, SCADA и HMI систем. Данную методику можно также использовать при внедрении цифровых двойников в предприятие для объединения физической производственной системы и ее имитационной модели посредством технологии OPC. Также следует отметить сферу разработки программных

симуляторов систем управления и полунатурных тренажеров АСУТП для обучения персонала, в которых реальный объект заменяется его адекватной имитационной моделью и интегрируется с существующей АСУТП через стандарт ОРС.

Авторы заявляют об отсутствии конфликта интересов, требующего раскрытия в данной статье

The authors declare the absence a conflict of interest warranting disclosure in this article.

ЛИТЕРАТУРА

 Харазов В.Г. Интегрированные системы управления технологическими процессами. 3-е изд. СПб.: Профессия. 2013. 550 с.

REFERENECES

Harazov V.G. Integrated process control systems. 3rd edition. SPb.: Professiya. 2013. 550 p. (in Russian).

Инженерно- технические науки – машиностроение и технологии

- 2. **Кангин В.В., Кангин М.В., Ямолдинов Д.Н.** Разработка SCADA-систем: учебное пособие. Москва; Вологда: Инфра-Инженерия, 2019. 564 с.
- El Zerk A., Ouassaid M., Zidani Y. Development of a real-time framework between MATLAB and PLC through OPC-UA: A case study of a microgrid energy management system. *Scientific African*. 2023. V. 21. P. e01846. DOI 10.1016/j.sciaf.2023.e01846.
- 4. **Мочалов Л.В., Дроздов В.Г.** Моделирование автоматической системы управления мяльно-трепальным агрегатом. *Технологии и качество*. 2024. № 1(63). С. 40-44. DOI 10.34216/2587-6147-2024-1-63-40-44.
- Qiu G. Particle swarm algorithm and OLE for process control based PID design for dual capacity water tank. *Journal of Physics: Conference Series*. 2021. V 2044. N 1. P. 012175. DOI 10.1088/1742-6596/2044/1/012175.
- Нажимова Н.А., Наумова Е.Г., Кулигина Н.О. Взаимодействие системы Matlab и промышленного программного обеспечения системы управления процессом синтеза стирол-акриловой дисперсии. Приборы и системы. Управление, контроль, диагностика. 2017. № 10. С. 8-11.
- Lyu Z. Handbook of Digital Twins. 1st ed. CRC Press, 2024. 922 p.
- 8. Rani S., Bhambri P., Kumar S., Pareek P.K., Elngar A.A. AI-Driven Digital Twin and Industry 4.0: A Conceptual Framework with Applications. 1st ed. CRC Press, 2024. 338 p.
- Невиницын В.Ю., Грименицкий П.Н., Отлягузов Д.С., Смирнов К.О. Разработка цифрового двойника на языке программирования Delphi. Современные наукоемкие технологии. Региональное приложение. 2024. № 4(80). С. 131-137. DOI 10.6060/snt.20248004.00018.
- 10. **Невиницын В.Ю., Грименицкий П.Н., Лихач Д.С., Субботин П.А.** Разработка автоматизированной системы сбора данных и оперативного диспетчерского управления ректификационной установкой. *Современные наукоемкие технологии. Региональное приложение.* 2024. № 2(78). C. 85-92. DOI 10.6060/snt.20247802. 00012.
- 11. **Невиницын В.Ю., Грименицкий П.Н., Ваняйкин И.К., Отлягузов** Д.С. Разработка цифровых двойников типовых технологических процессов. *Современные наукоемкие технологии. Региональное приложение.* 2025. № 1(81). С. 111-117. DOI 10.6060/snt.20258101.00013.

- Kangin V.V., Kangin M.V., Yamoldinov D.N. Development of SCADA-systems: textbook. Moscow: Infra-Engineering, 2019. 564 p. (in Russian).
- El Zerk A., Ouassaid M., Zidani Y. Development of a real-time framework between MATLAB and PLC through OPC-UA: A case study of a microgrid energy management system. *Scientific African*. 2023. V. 21. P. e01846. DOI 10.1016/j.sciaf.2023.e01846.
- Mochalov L.V., Drozdov V.G. Simulation of the automatic control system of the chopping and cracking unit. *Tekhnologii i kachestvo*. 2024. N 1(63). P. 40-44. (in Russian). DOI 10.34216/2587-6147-2024-1-63-40-44.
- Qiu G. Particle swarm algorithm and OLE for process control based PID design for dual capacity water tank. *Journal of Physics: Conference Series*. 2021. V 2044. N 1. P. 012175. DOI 10.1088/1742-6596/2044/1/012175.
- Nazhimova N.A., Naumova E.G., Kuligina N.O. Interaction of Matlab system and industrial software of control system of styrene-acrylic dispersion synthesis synthesis process. *Pribory i sistemy. Upravlenie, kontrol', diagnostika.* 2017. N 10. P. 8-11. (in Russian).
- Lyu Z. Handbook of Digital Twins. 1st ed. CRC Press, 2024. 922 p.
- 8. Rani S., Bhambri P., Kumar S., Pareek P.K., Elngar A.A. AI-Driven Digital Twin and Industry 4.0: A Conceptual Framework with Applications. 1st ed. CRC Press, 2024. 338 p.
- Nevinitsyn V.Yu., Grimenitsky P.N., Otlyaguzov D.S., Smirnov K.O. Digital twin design using Delphi programming language. Modern high technologies. Regional application. 2024. N 4(80). P. 131-137. (in Russian). DOI 10.6060/snt.20248004.00018.
- Nevinitsyn V.Yu., Grimenitsky P.N., Likhach D.S., Subbotin P.A. Design of an automated system for data acquisition and supervisory control of a rectification unit. *Modern high technologies. Regional application*. 2024. N 2(78). P. 85-92. (in Russian). DOI 10.6060/snt.20247 802.00012.
- Nevinitsyn V.Yu., Grimenitsky P.N., Vanyaykin I.K., Otlyaguzov D.S. Digital twins design of typical technological processes. *Modern high technologies. Regional application*. 2025. N 1(81). P. 111-117. (in Russian). DOI 10.6060/snt.20258101.00013.

Поступила в редакцию(Received) 11.03.2025 Принята к опубликованию (Accepted) 14.04.2025