"Теле бот" Розробка телеграм-бота для ОРС-технології програмування вбудованої системи управління на базі ПЛК

3MICT

1. ВСТУП					
2. ОБГРУНТУВАННЯ РОЗРОБКИ4-5					
3. РОЗРОБКА БОТА6-16					
3.1 Чат-боти6					
3.2 Персональний тек6-7					
3.3 Початок розробки чат-бота7-10					
3.4 Реалізація кнопок10-13					
3.4.1 Створення кнопок з вибором відповіді користувача10-11					
3.4.2 Обробка результату Так/Ні12					
3.4.3 Розробка інтегрованих кнопок12-13					
3.5 Отримання даних з ОРС13-16					
3.5.1 Підключення боту до OPC13-14					
3.5.2 Зчитування та видача інформації14-16					
4. РОЗРОБКА БАЗИ ДЛЯ ТЕСТУВАННЯ17-25					
4.1 Створення проекту17-18					
4.2 Оголошення змінних для ОРС серверу19					
5. КОНФІГУРАЦІЯ ОРС20-22					
6. ЕКСПЕРЕМЕНТАЛЬНЕ ДОСЛІДЖЕННЯ					
7. ВИСНОВКИ					
8. ЛІТЕРАТУРА27					
9. АНОТАЦІЯ					
10.ДОДАТОК 1					

1. ВСТУП

Вбудована система – спеціалізована комп'ютерна система або обчислювальний пристрій, призначений для виконання обмеженої кількості функцій, часто, з обмеженнями реального часу[6].

Актуальною є розробка програмування вбудованої системи управління яка дозволяє системі реального часу змінювати та фактично програмувати вбудовану систему управління на базі ПЛК.

Чат-бот – комп'ютерна програма, розроблена на основі нейромереж та технологій машинного навчання, за допомогою якої можливо здійснювати комунікацію в аудіо або текстовому форматі[8], але чат-бот також може використовуватися для програмування вбудованих систем без зміни самої програми ПЛК.

Більш складні боти надають можливість вводу тексту і отримування інформації згідно до запиту користувача. Одними з найпопулярніших месенджерів, які підтримують чат-бот програми є месенджери: Telegram та Viber[14].

Система має виконувати задачу по програмуванню вбудованої системи управління в такій полідовності:

Бот>сервер>телеграм-мережа>сервер ОРСUА>мережа-ПЛК

2. ОБГРУНТУВАННЯ РОЗРОБКИ

Метою роботи є розробка чат-боту у сервісі Telegram, який може бути використаний для отримування інформації з вбудованих систем на базі OPC сервера та відправляти по запиту користувача необхідну інформацію.

Серед інших представників чат-ботів ця розробка є унікальною, серед інтернету у вільному доступі не було виявлено схожої реалізації запрограмованих для цього чат-ботів, які передавали інформацію з ПЛК через OPC сервер[2].

Далі додається наступний алгоритм обміном даних. Обмін даними вбудованих систем на базі ОРС серверу відбувається наступним чином:

- 1. Налаштовується сам конфігуратор.
- 2. Інформація з контролерів надходить на ОРС сервер.
- 3. SCADA-система приймає дані з контролерів за допомогою читання даних через OPC.
- Телеграм бот підключається безпосередньо до ОРС сервера і по команді отримує данні, переписує необхідні змінні, контролює весь процес роботи.
- 5. Телеграм бот відправляє дані користувачеві, та відправляє результати змін.



Рисунок 1 – схема обміну даних через ОРС сервер.

Розробка телеграм-бота для ОРС-технології програмування вбудованої системи управління на базі ПЛК. Таким чином є доцільно розробка системи програмування вбудованої системи управління на базі ПЛК.

3. РОЗРОБКА ЧАТ-БОТУ

У наш час ми все частіше користуємося чат-ботами для різних цілей, які можуть відрізнятися від користувача, але самі чат-боти працюють однаково[3]. Протягом даної роботи ми розробимо чат-бота, який буде обмінюватися даними вбудованих систем на базі ОРС сервера.

3.1 Чат боти

Зазвичай, чат-бот пропонує користувачу обрати варіант серед запропонованих[1]. Тобто отримання інформації або виконання інших задач відбувається шляхом вибору запропонованих відповідей, або запропонованих категорій, і користувач не вводить текст до вікна чату. Більш складні боти надають можливість вводу тексту і отримування інформації згідно до запиту користувача[10].

Віртуальні чат-боти дозволяють робити замовлення або спілкуватися в режимі он-лайн[7].

За сферою застосування чат-ботів поділяють на:

p2p – персональні комунікації (для особистого спілкування);

• b2c – споживчі (підтримка клієнтів компанії на корпоративному сайті та в мобільних додатках).

3.2 Персональний тег

Першим кроком у програмуванні чат-боту є отримання його персонального токену. Персональний токен – це унікальний номер, за яким працює чат-бот, без нього програма не дізнається через кого будуть оброблятися запити[12]. Щоб отримати персональний тег для бота у сервісі Telegram, необхідно поспілкуватись з «BotFather». У результаті ми отримаємо нашого чат-бота, його токен, задамо йому ім'я та оберемо картинку.

6



Рисунок 2 – Приклад бесіди з «BotFather».

3.3 Початок розробки чат-бота

Першим етапом є вибір середи програмування у якій ми будемо робити чат-бота та мову написання, для прикладу я використовую середу «Atom», а мовою є «Python»[11].

Atom — розроблений компанією «GitHub» вільний текстовий редактор і редактор коду, який може використовуватися як самодостатнє рішення, так і у ролі технологічного стека для побудови різних спеціалізованих рішень.

Python - високорівнева мова програмування загального призначення з динамічною типізацією і автоматичним управлінням пам'яттю, орієнтований на підвищення продуктивності розробника, читання коду і його якості, а також на забезпечення переносимості написаних на ньому програм[13].



Вигляд середи програмування Аtom представлено на Рисунку 3.

Рисунок 3 – Вигляд середи Аtom.

Після вибору середи для написання та мови, наступним кроком стане під'єднання бібліотек. Під'єднання у «Python» проводиться через команду «import».

Щоб наш «Python» розумів, що ми хочемо робити з "незрозумілими" для нього командами, ми прописуємо список бібліотек, які він буде використовувати.

«Import telebot» – бібліотека для розпізнавання рядків коду пов'язаного зі створенням телеграм бота.

«Import OpenOPC» – бібліотека для роботи з даними, які поступають на ОРС сервер з ПЛК. «From telebot import types» – під-бібліотека «import telebot» для використання більшого функціоналу, в нашому випадку реалізація так званих «кнопок».

Приклад під'єднання бібліотек є на Рисунку 4.



Рисунок 4 – Під'єднання бібліотек.

Пропис токену здійснюється за командою «bot = telebot.TeleBot("*")», де "*" – ваш токен. Даною командою задається токен для нашого телеграм бота, без нього він не буде функціонувати.

bot = telebot.TeleBot("1643672293:AAGpuDusP6s0LJGsvgRIZ96gpCTWFTGIAtE")

Рисунок 5 – Пропис токену

Першою командою, яка запустить нашого бота буде команда «/start».



Рисунок 6 – Пропис команди «/start».

Коли нам щось потрібно від чат-бота, ми прописуємо команду в чаті і нам висвічується результат. «@Bot.message_handler (commands = ['start'])» даною командою ми задаємо необхідна умову для початку роботи з ботом, а саме, коли користувач набирає в чаті «/start». Далі ми задаємо, що буде виконуватися коли користувач введе необхідну команду. «Def send_welcome (message):" ми створюємо функцію, яка виконає дію по команді, а саме «bot.reply_to (message," Welcome to PLCInformer Bot. ")». Бот при отриманні команди «/start» відповідає користувачеві наступним чином: "Welcome to PLCInformer Bot.».



Рисунок 7 – Реакція боту на «/start».

Таким чином з'являється перша та основна робоча версія чат-боту.

3.4 Реалізація кнопок

У телеграм ботах можна створювати «кнопки» які значно полегшують використання ботів, тобто замість введення команд, ви просто натискаєте на кнопку і отримуєте результат.

3.4.1 Створення кнопок з вибором відповіді користувача



Рисунок 8 – Пропис «кнопок».

Для початку ми знову таки ставимо умову, того, що бот визначить потрібну команду «@bot.message_handler (commands = ['info', 'IO'])» тут бот буде реагувати тільки на «/info» або «/IO». Також задається функція «def get_IO_info (message):», у якій створюється повідомлення з вибором з кнопок і

їх відповіддю на натискання. «Markup_inline = types.InlineKeyboardMarkup()» задаємо, що під повідомленням у нас будуть кнопки.

Функції:

«Item_yes = types.InlineKeyboardButton (text =" Yes ", callback_data =" yes ")»

«item_no = types.InlineKeyboardButton (text =" No ", callback_data =" no ")»

Викоростовуються для створення кнопок з реакцією «callback_data». Після додаємо ці кнопки під повідомленням командою: «markup_inline.add (item_yes, item_no)». Та виводимо саме повідомлення з прив'язкою кнопок «bot.send_message (message.chat.id," Do you want to know about IO status?", Reply_markup = markup_inline)», де «reply_markup = markup_inline» прив'язка кнопок під повідомленням.

Реакція боту на команду «/info» або «/ІО» виглядає наступним чином:



Рисунок 9 – Повідомлення з кнопками.

Наступним кроком буде розробка обробки результату на кнопки.



Рисунок 10 – Пропис обробки результата та додавання кнопок.

Спочатку задаємо умову, а саме: «@ bot.callback_query_handler (func = lambda call: True)», але це функція на реакцію натискання кнопок «Yes» / «No». Далі йде оголошення функції «def answer (call):»

Після йде опис нашого умови: «if call.data ==" yes":», якщо ми натиснули "Yes» відбувається наступне: «markup_reply = types.ReplyKeyboardMarkup (resize_keyboard = True)» під нашим письмовим чатом будуть додаватися 3 нові кнопки, які будуть використовуватися в подальшому для полегшення набору команд.

3.4.3 Розробка інтегрованих кнопок

Першим кроком перед додаванням кнопок буде уникнення проблем з масштабуванням. «Resize_keyboard = True» – необхідно прописати щоб уникнути проблем з масштабуванням кнопок.

Функції:

«Item_inputs = types.KeyboardButton ("Inputs")»
«item_outputs = types.KeyboardButton (" Outputs ")»
«item_variables = types.KeyboardButton("Variables")»

Відповідають за оголошення того, що у нас є кнопки, a «markup_reply.add (item_inputs, item_variables, item_outputs)» додає їх.

«Bot.send_message (call.message.chat.id,"Choose what you want", reply_markup = markup_reply)» далі просто виводиться текстове повідомлення «Choose what you want». Якщо ми натискаємо «No», то нічого не станеться «elif call.data ==" no ":». «Pass» знаходиться тут щоб умова працювала, ця команда просто пропускає дію.

Результат цієї частини виглядає наступним чином:

	S.	/info 11:33 🛷
Do you want to know abo	out IO status? 11:33	
Yes	No	
Write a message		V Q
Inputs	Variables	Outputs

Рисунок 11 – Інтегровані кнопки.

3.5 Отримання даних з ОРС

Для отримання даних вбудованих систем на базі ОРС серверу ми будемо використовувати емуляцію як і самого серверу так й ПЛК[9]. Емуляція буде проходити з використанням технології РС WORX SRT. PC WORX SRT – це набір програм для емуляції ПЛК[4].

3.5.1 Підключення боту до ОРС

Для того, щоб чат-бот підключився до вбудованного серверу ОРС його потрібно задати як «Клієнт», виконується це через команду: «opc=OpenOPC.client()». Далі ми підключаємося до доступного серверу за командою «opc.connect("*")», де «*» – адрес серверу.

Повний вид пропису підключення:



Рисунок 12 – Підключення чат-боту до ОРС серверу.

3.5.2 Зчитування та видача інформації

Реалізація зчитування та видачі інформації з ОРС сервера:



Рисунок 13 – Пропис зчитування та видачі інформації за командою «Inputs».



Рисунок 14 – Пропис зчитування та видачі інформації за командою «Outputs».

```
elif message.text == "Variables":
    opc = OpenOPC.client()
    opc.connect('PhoenixContact.AX-Server.21')
    Tin = opc.properties('TestResource.Main.TIN', id=2)
    Tout = opc.properties('TestResource.Main.TOUT', id=2)
    bot.send_message (message.chat.id, f" TIN : {Tin}")
    bot.send_message (message.chat.id, f" TOUT : {Tout}")
    opc.close()
```

Рисунок 15 – Пропис зчитування та видачі інформації за командою «Outputs».

Для читання наших змінних з вбудованої системи на базі ОРС існує функція «орс.properties ('*')», де «*» назва нашої змінної, яку ми дізнаємося завдяки утиліті ОРС Client. Для виведення даних з ОРС ми використаємо прив'язку змінної до команди.

Приклад команди «Pump = opc.properties ('TestResource.Main.PUMP', id = 2)», де: «Pump» назва нашої змінної, «opc.properties» наша функція запиту отримання даних, «TestResource.Main.PUMP» назва нашій змінної, «id = 2» то що ми виводимо з неї.

Спочатку виводиться повний список даних про змінну, якщо використовується функція без приписки «id = *», в нашому випадку виводиться тільки значення змінної. Висилання даних через бота відбувається ідентичним чином, як і висилання повідомлення по команди, а саме «bot.send_message (message.chat.id, f" PUMP: {Pump} ")», де «{Pump}» це наше привласнення функції.

Після отримання даних в кінці функції необхідно прописати «opc.close ()» для оптимізації використання з'єднання з OPC сервером, без цієї команди після виконання функції з'єднання з вбудованою системою на базі OPC сервера не припиняється, і повторне виконання команди додасть ще 1 підключення, не вимикаючи минулого. Тому краще закривати канал спілкування. Таким чином реалізуються інші запити. Результат обробки команд:



Рисунок 16 – Результат обробки команд та видача інформації.

4. РОЗРОБКА БАЗИ ДЛЯ ТЕСТУВАННЯ

Базою для тестування нашої розробки чат-бота для вбудованих систем на базі OPC буде проект у PC WORX з емуляцією завдяки програмному забезпеченню PC WORX SRT[5].

4.1 Створення проекту

Першим кроком буде створення нового проекту в ПЗ PC WORX. Створення проекту:



Рисунок 17 – Створення нового проекту у PC WORX.

У наступному вікні нам необхідно обрати наш контролер. У нашому випадку контролером виступає PC WORX SRT V1.1. Меню вибору контролера проілюстровано на Рисунку 17.



Рисунок 18 – Вікно вибору ПЛК у РС WORX.

Для прикладу був обран простий проект у PC WORX, у якому продемонстрована робота заповнення ємності з різними швидкостями закачки та викачки рідин. Повний проект проілюстрован на Рис. 18.



Рисунок 19 – Проект у PC WORX.

Цей проект працює на таймерах, які виконують задачу викачки та закачки рідин у ємність.

4.2 Оголошення змінних для ОРС серверу

Щоб данні потрапляли до нашого вбудованого на базі ОРС серверу, необхідно задати цю вимогу. Робиться вона через вікно змінних, а саме біля необхідної змінної ставиться галочка ОРС. Приклад списку змінних з проекту PC WORX:

Name	Туре	Usage	Description	Address	Init	Retain	PDD OPC	TB	Hid I	lnit	Default Hid	Re	Con
Variables													
V000	TIME	VAR			t#8s								
V001	TIME	VAR			t#2s								
TIN	TIME	VAR											
TOUT	TIME	VAR											
- Else													
TIMER_1	TIMER	VAR											
🖃 Output													
PUMP	TIME	VAR											
🖃 Input													
ON_AII	BOOL	VAR											

Рисунок 20 – Список змінних РС WORX.

5. КОНФІГУРАЦІЯ ОРС

ОРС - сімейство програмних технологій, що надають єдиний інтерфейс для управління об'єктами автоматизації і технологічними процесами. Багато з ОРС протоколів базуються на Windows-технологіях: OLE, ActiveX, COM / DCOM. Такі ОРС протоколи, як ОРС XML DA і ОРС UA є платформозависимі[2].

Конфігурація ОРС серверу досить легка справа, щоб наші данні з ПЛК потрапляли до серверу, необхідно по-перше поставити галочку, як показано на Рис. 19, та задати правильний IP-адрес для нашого ПЛК.

Адрес за яким будуть обмінюватися данні у нашому випадку локальний, тобто знаходиться на одній машині. Конфігурація адресу проводиться у пункті «Bus Configuration Workspace», де нам необхідно прописати IP-адрес. Приклад налаштованої конфігурації відображен на Рисунку 20, де червоним виділено IP-адрес машини[].

Project name	Value
Project name	test
Creator	7WRNZF
Computer name at project creation	PXCSW-N0041
MULTIPROG version at project creation	5.51.665.0
PC WORX version at project creation	PC WORX 6.30.2904
Creation date	2020-01-31T22:28:25+01:00
Last editor	Olegan
Computer name at last project backup	WIN-A3L9EA600SE
MULTIPROG version at last project backup	5.51.665.0
PC WORX version at last project backup	PC WORX 6.30.2907
Date of last project backup	2021-03-03T13:52:43+02:00
Domain Postfix	
Template for DNS name creation	
First IP Address	192.168.0.2
Last IP-Address	192.168.0.254
Subnetmask	255.255.255.0
Default Gateway	
Use DHCP	No
Subnet Check for Multi MAC Devices	On
Certificate information	
Organization	PHOENIX CONTACT GmbH & Co. KG
Organizational Unit	
Locality	Blomberg
State or Province	Nordrhein-Westfalen
Country	DE

Рисунок 21 – Конфігурація ОРС.

Щоб вивести наші змінні з вбудованої системи на базі ОРС сервера, необхідно дізнатися їх правильну назву. Ця процедура виконується завдяки комплекту програмного забезпечення РС WORX SRT, а саме у «OPC Test Client»[15]. Це програмне забезпечення має наступний вигляд:



Рисунок 22 – Вигляд ПЗ ОРС Test Client.

У цьому ПЗ ми спочатку підключаємося до вбудованого на базі ОРС серверу через «Server»>«Connect». Та дізнаємося назви наших змінних через «Group»>«Add Item». У новому вікні обираємо наші змінні та вносимо їх назви до коду чат-бота.



Рисунок 23 – Додавання змінних.

PhoenixContact.AX-Server.21 - Phoenix Contact - OPC Test Client		_	×
<u>F</u> ile <u>S</u> erver <u>G</u> roup <u>I</u> tem <u>V</u> iew <u>H</u> elp			
Item	Value	Variant type	
TestResource.Main.ON_All	Bad	VT_BOOL	
TestResource.Main.PUMP	Bad	VT_UI4	
TestResource.Main.TIN	Bad	VT_UI4	
TestResource.Main.TOUT	Bad	VT_UI4	
			>
Ready			//

Рисунок 24 – Назви змінних.

6. ЕКСПЕРЕМЕНТАЛЬНЕ ДОСЛІДЖЕННЯ

Перевіримо написаного нами чат-бота у мережі Telegram для вбудованої системи на базі OPC сервера. Для початку запустимо проект у PC WORX та ввійдемо у режим відладки. Запустимо проект та зупинимо, щоб зберегти деякі данні з змінних.



Рисунок 25 – Проект у РС WORX на стадії відладки

Як ми бачимо проект повністю працює та відсилає данні до вбудованої системи на базі ОРС серверу. Це ми можемо побачити у ОРС Test Client:

Notential Contact.AX-Server.21 - Phoenix Contact - OPC Test Client		_	×
<u>F</u> ile <u>S</u> erver <u>G</u> roup <u>I</u> tem <u>V</u> iew <u>H</u> elp			
Item	Value	Variant type	
TestResource.Main.ON_All	-1	VT_BOOL	
TestResource.Main.PUMP	2003	VT_UI4	
TestResource.Main.TIN	4360	VT_UI4	
TestResource.Main.TOUT	2357	VT_UI4	
TestResource.Main.V000	8000	VT_UI4	
TestResource.Main.V001	2000	VT_UI4	
<			>
Ready			//

Рисунок 26 – Данні на ОРС сервері.

Для перевірки ми запускаємо розробленого чат-бота та далі по запиту у чат-боті ми можемо вивести цю інформацію:



Рисунок 27 – Обробка стартової команди.

Par 18	and a	/info 14:33 🖋
Do you want to know abo	out IO status? 14:33	
Yes	No	
Choose what you want	14:34	
Write a message		V 4
Inputs	Variables	Outputs

Рисунок 28 – Обробка повідомлень й кнопок.



Рисунок 29 – Вивід інформації по кнопці Inputs.



Рисунок 30 – Вивід інформації по кнопці Outputs.



Рисунок 31 – Вивід інформації по кнопці Variables.

Як ми бачимо написаний чат-бот, який ми розробили, повністю функціонує та виконує поставлену задачу з максимальною ефективністю.

7. ВИСНОВКИ

За виконану роботу можна з упевненістю сказати, що дана розробка є унікальним способом взаємодії користувача по програмуванню вбудованими системам управління та обміном інформації між ними. В майбутньому розвиток даної технології може забезпечити віддалену роботу і користувачам, і розробникам вбудованих систем по їх програмуванню, моніторингу та відладеному відлагоджуванню.

8. ЛІТЕРАТУРА

- 1. Фортин Т., Хокинсон Б. ОРС UA и роль стандартов связи в развитии промышленного Internet вещей // Автоматизация в промышленности. 2016. № 8.
- 2. Mahnke W., Leitner S.H., Damm M. OPC Unified Architecture. Berlin: Springer, 2009.
- 3. Веселуха Г.Л. Промышленный Интернет вещей это легко и интересно! // Автоматизация в промышленности. 2016. № 8.
- Langmann R. et al. Workshop: The TATU Lab & smart education //2016 13th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation (REV). – IEEE, 2016. – C. 400-402.
- 5. ПВ Галкин, ВВ Гавриленко, АИ Монько Исследование дальности и скорости передачи данных по витой паре в промышленных сетях RS-485 и PROFIBUS // Харків: ХНУРЕ 2016
- Reinhard Langmann, Yuliya Makarova, Leandro Rojas-Peña, Pavlo Galkin, Igor Klyuchnik, Viktoriya Voropaeva, Valerii Pozepaev, Lyubov Zinyuk, Rostislav Skrypyuk, Elena Shaporina, Volodymyr Shaporin, Vladlen Shapo, Sergii Gorb. 13th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation (REV) – IEEE 2016/2/24 – C 400-402.
- Pavlo Galkin, Lydmila Golovkina, Igor Klyuchnyk Analysis of single-board computers for IoT and IIoT solutions in embedded control systems // 2018/10/9 IEEE –C. 297-302
- 8. ВЛ Колосков, ИЮ Павлов, ЕБ Иванов Системный администратор, 2016
- 9. SH Leitner, W Mahnke ABB Corporate Research Center, 2006
- 10. MH Schwarz, J Börcsök 2013 XXIV International Conference, 2013
- 11. R Henssen, M Schleipen Procedia Cirp, 2014 Elsevier
- 12. MA Rosid, A Rachmadany, MT Multazam... IOP Conference , 2018
- 13. АА Козлов, АВ Батищев Территория науки, 2017
- 14. ДР Филонов, ВИ Тупикин Заметки по информатике и математике, 2017
- 15. M Schleipen, SS Gilani, T Bischoff, J Pfrommer Procedia Cirp, 2016

АНОТАЦІЯ

Обрана тема є актуальною, серед інших матеріалів не була виявлена подібна цій розробка, та якщо надалі розвивати її можна добитись повного контролю вбудованої системи зі смартфону.

Актуальною також є розробка програмування вбудованої системи управління яка дозволяє системі реального часу змінювати та фактично програмувати вбудовану систему управління на базі ПЛК.

Метою роботи була розробка чат-боту у мережі Telegram, який буде отримувати інформацію з вбудованої системи на базі ОРС серверу та відправляти по запиту користувача необхідну інформацію.

Завданням як і метою виступала розробка чат-боту, який зможе зчитувати та відправляти інформацію користувачу по команді.

Першим, що було зроблено це написання стандартного чат-боту, який пересилав написане йому повідомлення. Наступним кроком була поставлена задача навчити його працювати з базами даних, які постійно оновлюються. Цей етап був нескладнішим попереднього. Після написання цієї версії було проведено тестування, у якому не було виявлено проблем.

Наступним кроком було створення проекту у середовищі PC WORX, та його емолювання. Після цього переписали бота для роботи з OPC сервером. Далі була невелика проблема, пов'язана з зчитуванням даних. Але і вона вирішилася. Після отримання змінних з OPC серверу було модернізовано бота для подальшої роботи. Після проводилося тестування, у якому не було виявлено проблем.

Загально робота була пов'язана зі створення системи по програмуванню вбудованої системи управління в реальному часі, розробки та програмуванням чат-боту, який зчитував та передавав та приймав данні, змінні програми з вбудованої системи певному користувачу, що дозволяло програмувати всю систему.

28

ДОДАТОК 1

Повний код написаного чат-бота

import telebot

import OpenOPC

from telebot import types

bot =telebot.TeleBot("1643672293:AAGpuDusP6s0LJGsvgRIZ96gpCTWFTGIAtE")

@bot.message_handler(commands=['start'])

def send_welcome(message):

bot.reply_to(message, "Welcome to PLCInformer Bot.")

@bot.message_handler(commands=['info', 'IO'])

def get_IO_info(message):

markup_inline = types.InlineKeyboardMarkup()

item_yes = types.InlineKeyboardButton(text = "Yes", callback_data = "yes")

item_no = types.InlineKeyboardButton(text = "No", callback_data = "no")

markup_inline.add(item_yes, item_no)

bot.send_message(message.chat.id, "Do you want to know about IO status?", reply_markup = markup_inline)

@bot.callback_query_handler(func = lambda call: True)

def answer(call):

if call.data == "yes":

markup_reply = types.ReplyKeyboardMarkup(resize_keyboard = True)

item_inputs = types.KeyboardButton("Inputs")
item_variables = types.KeyboardButton("Variables")
item_outputs = types.KeyboardButton("Outputs")

```
markup_reply.add(item_inputs,item_variables,item_outputs)
```

bot.send_message(call.message.chat.id, "Choose what you want", reply_markup = markup_reply)

```
elif call.data == "no":
pass
```

@bot.message_handler(content_types = ["text"])
def get_inputs(message):

```
if message.text == "Inputs":
```

opc = OpenOPC.client()
opc.connect('PhoenixContact.AX-Server.21')

On_all = opc.properties('TestResource.Main.ON_ALL', id=2)

bot.send_message (message.chat.id, f" ON_ALL : {On_all}")

opc.close()

elif message.text == "Outputs": opc = OpenOPC.client() opc.connect('PhoenixContact.AX-Server.21')

Pump = opc.properties('TestResource.Main.PUMP', id=2)

bot.send_message (message.chat.id, f" PUMP : {Pump}")

elif message.text == "Variables": opc = OpenOPC.client() opc.connect('PhoenixContact.AX-Server.21')

> Tin = opc.properties('TestResource.Main.TIN', id=2) Tout = opc.properties('TestResource.Main.TOUT', id=2)

> bot.send_message (message.chat.id, f" TIN : {Tin}")
> bot.send_message (message.chat.id, f" TOUT : {Tout}")

opc.close()

bot.polling()