



Automatismes
Programmation
control
Embarqué PLC Slow control DAQ
Informatique industrielle
Control systems Asservissements Traitemet du signal
Interlocks Temps réel @ Instrumentation Electrotechnique
SCADA Contrôle-commande Régulation
in2p3 Câblage IOT Supervision Développement
Logiciel Acquisition de données

Présentation générale d'EPICS

Stéphane TZVETKOV

stephane.tzvetkov@cea.fr



Sommaire

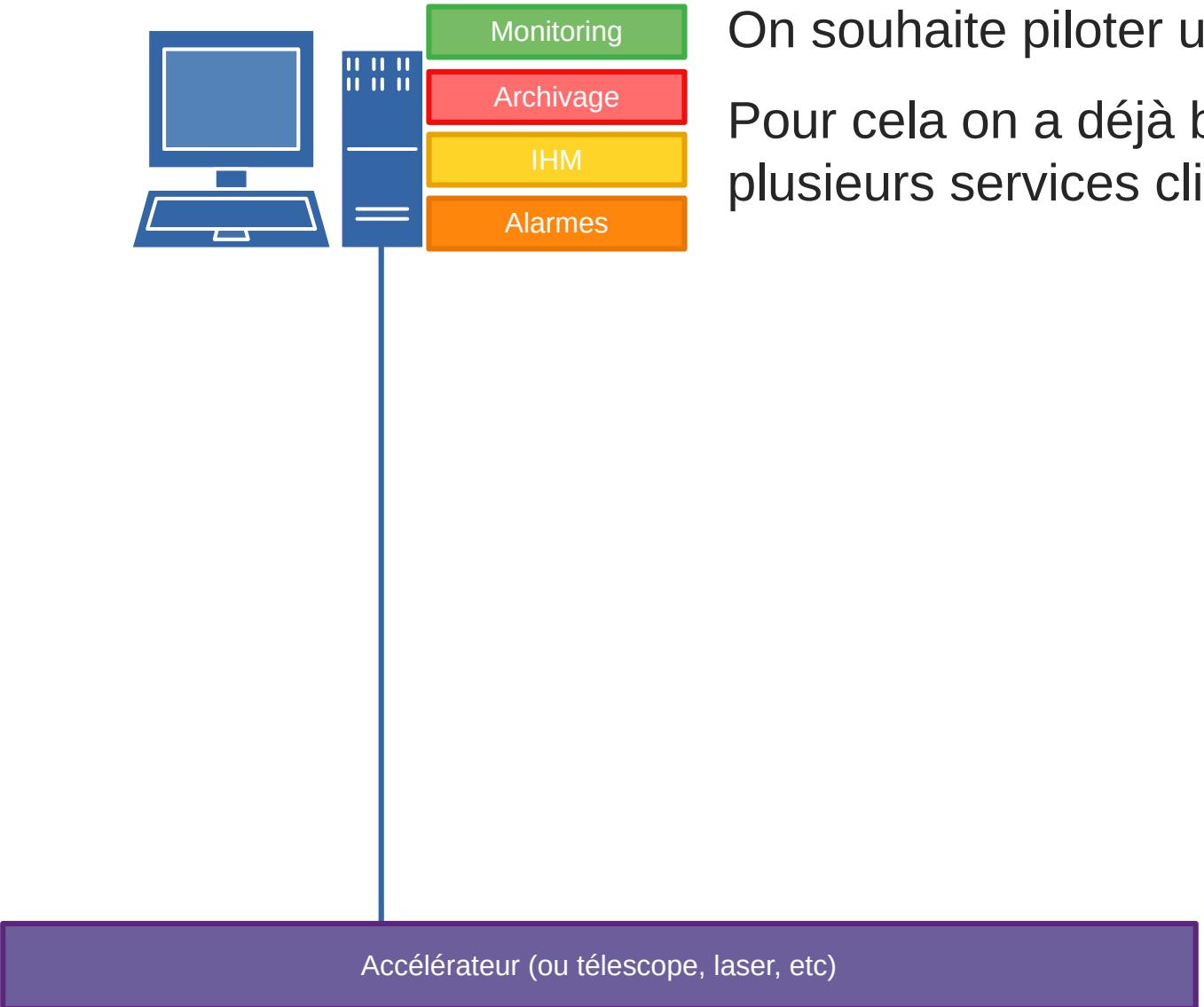
1. Pourquoi ? Comment ça fonctionne et à quoi ça ressemble ?
2. Avantages et inconvénients
3. Nouveautés de la communauté
4. Perspectives



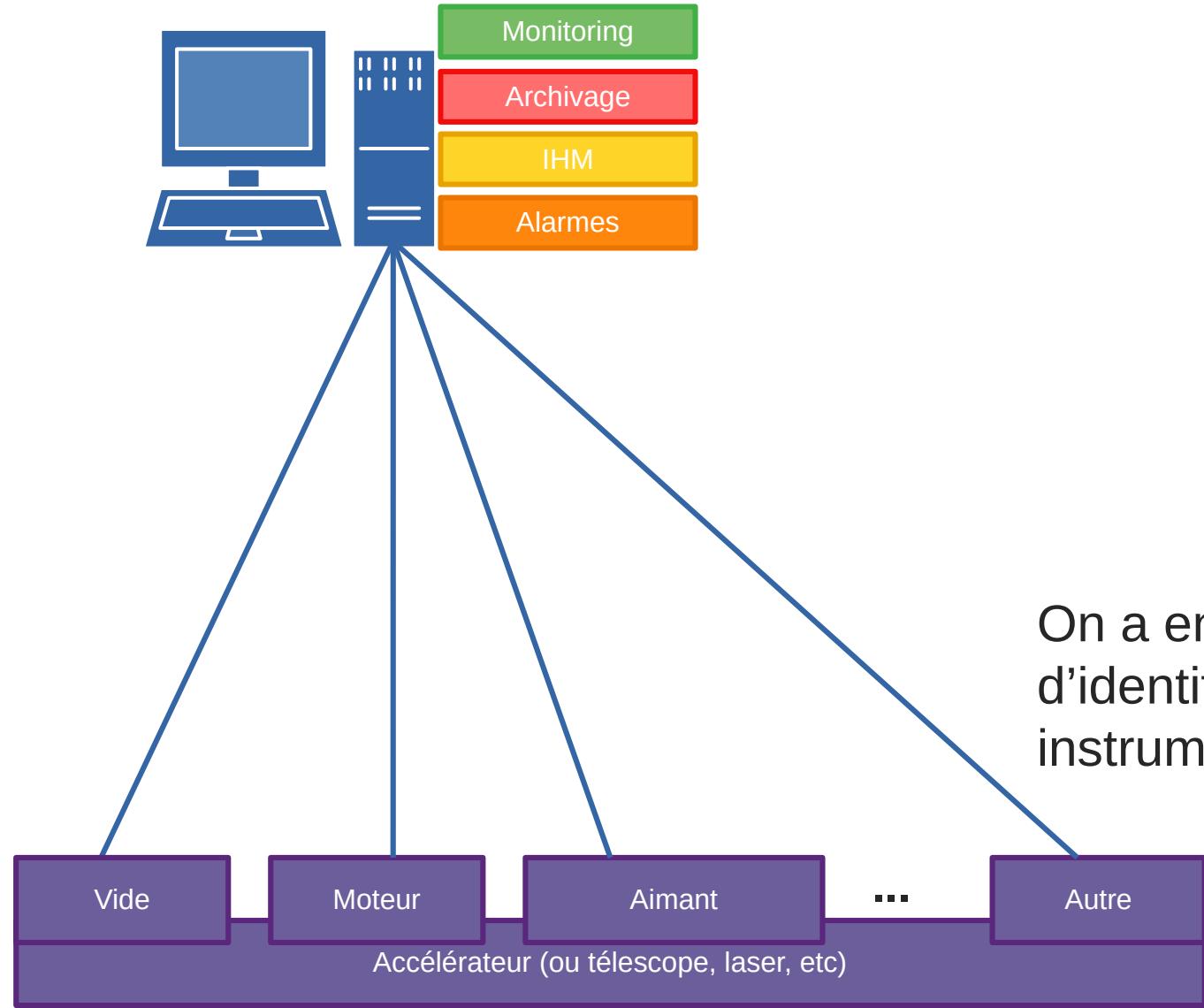
1 ■ Pourquoi ? Comment ça fonctionne et à quoi ça ressemble ?

EPICS expliqué rapidement/simplement,

Point de départ



+ les instruments

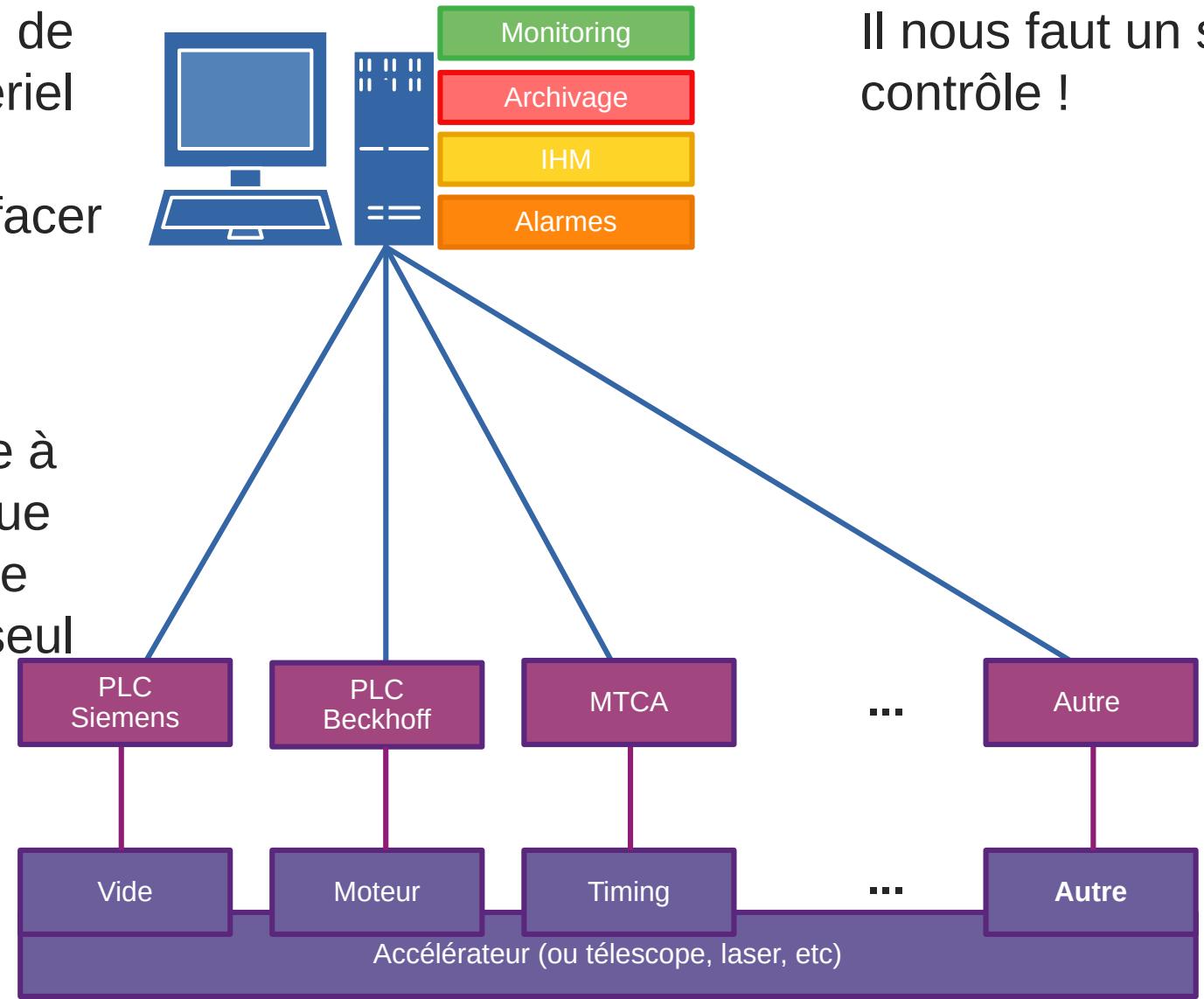


+ les équipements

On a ensuite besoin de sélectionner le matériel intermédiaire qui permettra de s'interfacer aux équipements...

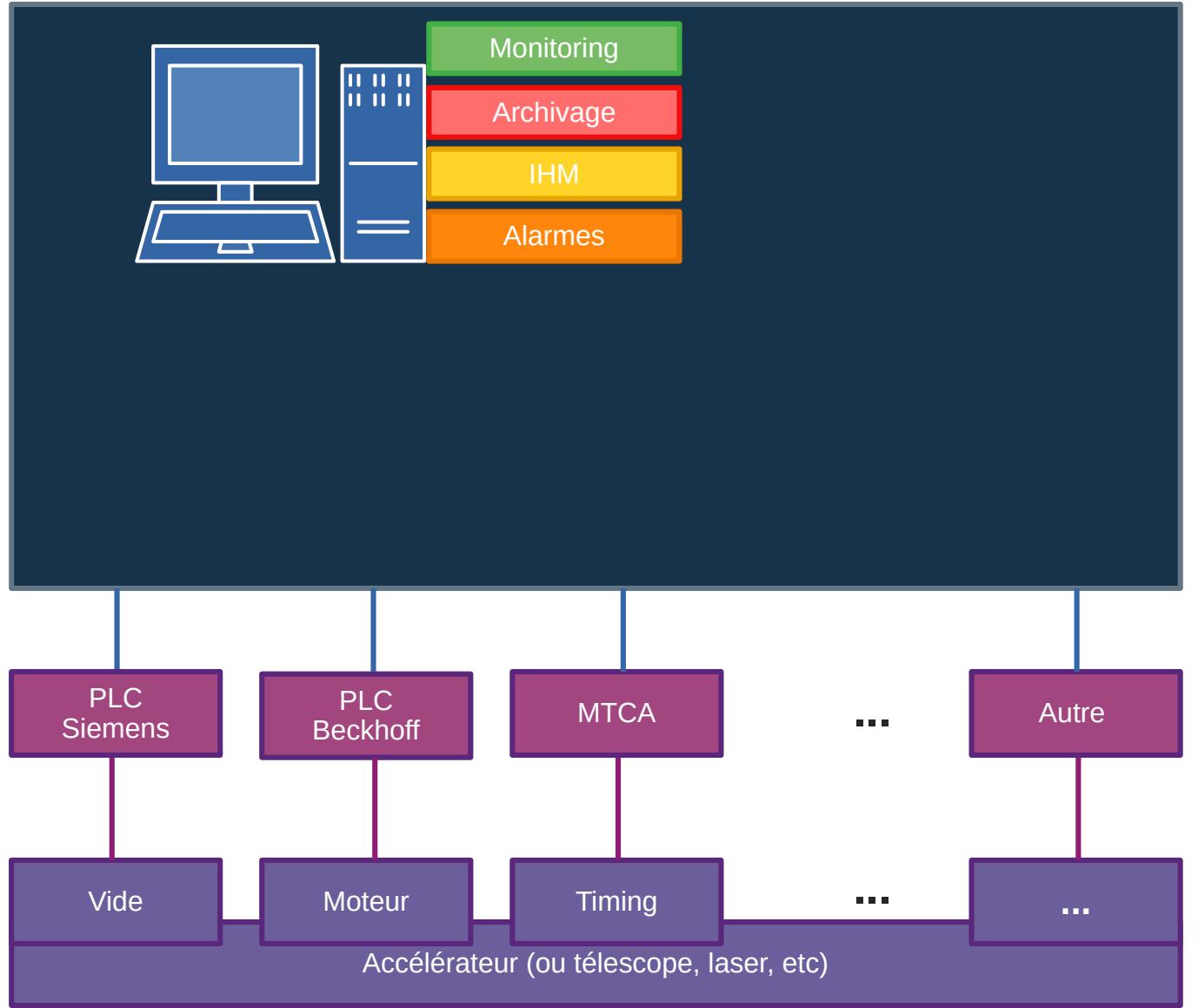
Il nous faut un système de contrôle !

Et ici, on commence à se rendre compte que ça commence à faire beaucoup pour un seul PC client.





+ EPICS

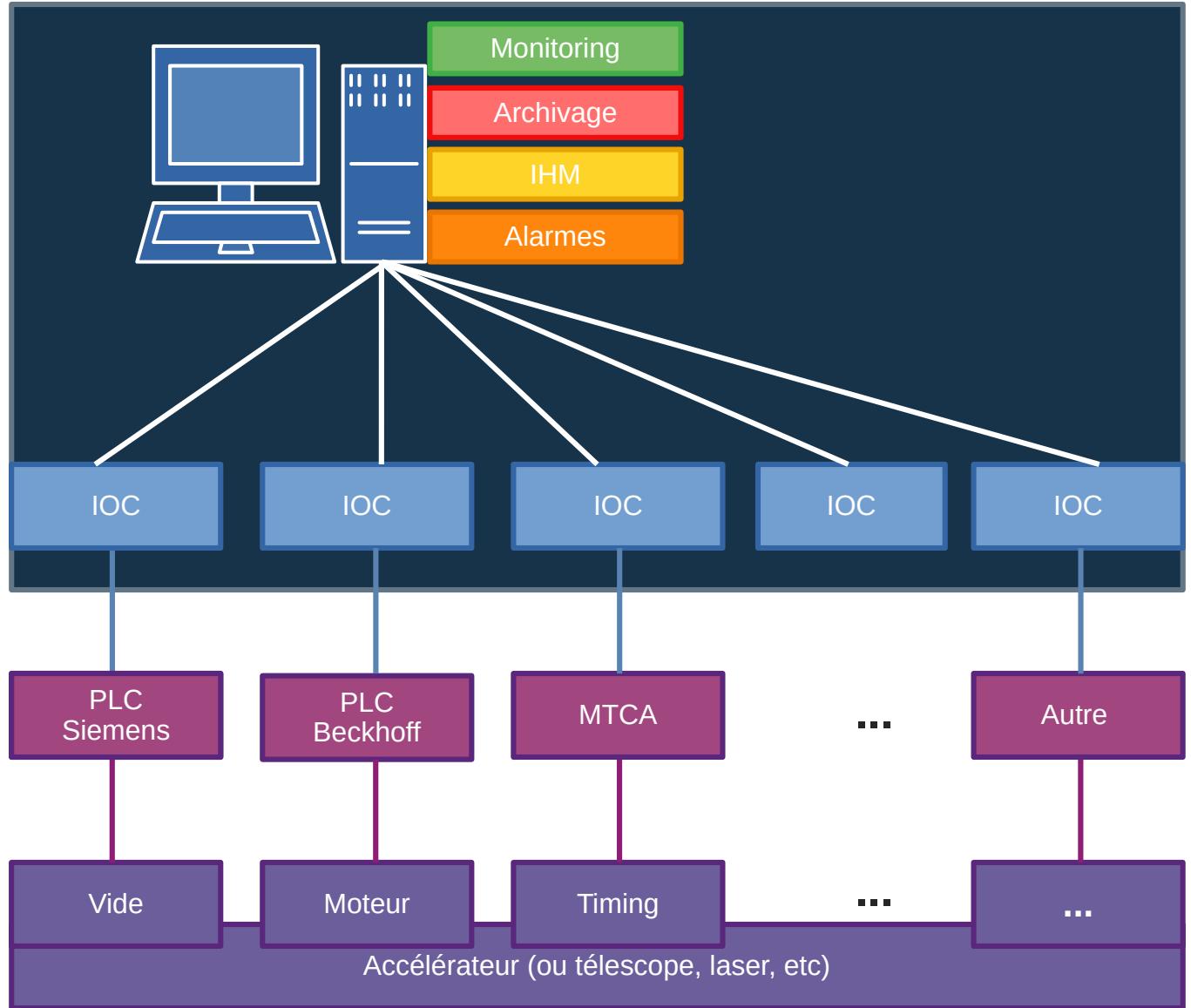


EPICS
mu

EPICS à la rescousse



+ les serveurs distribués



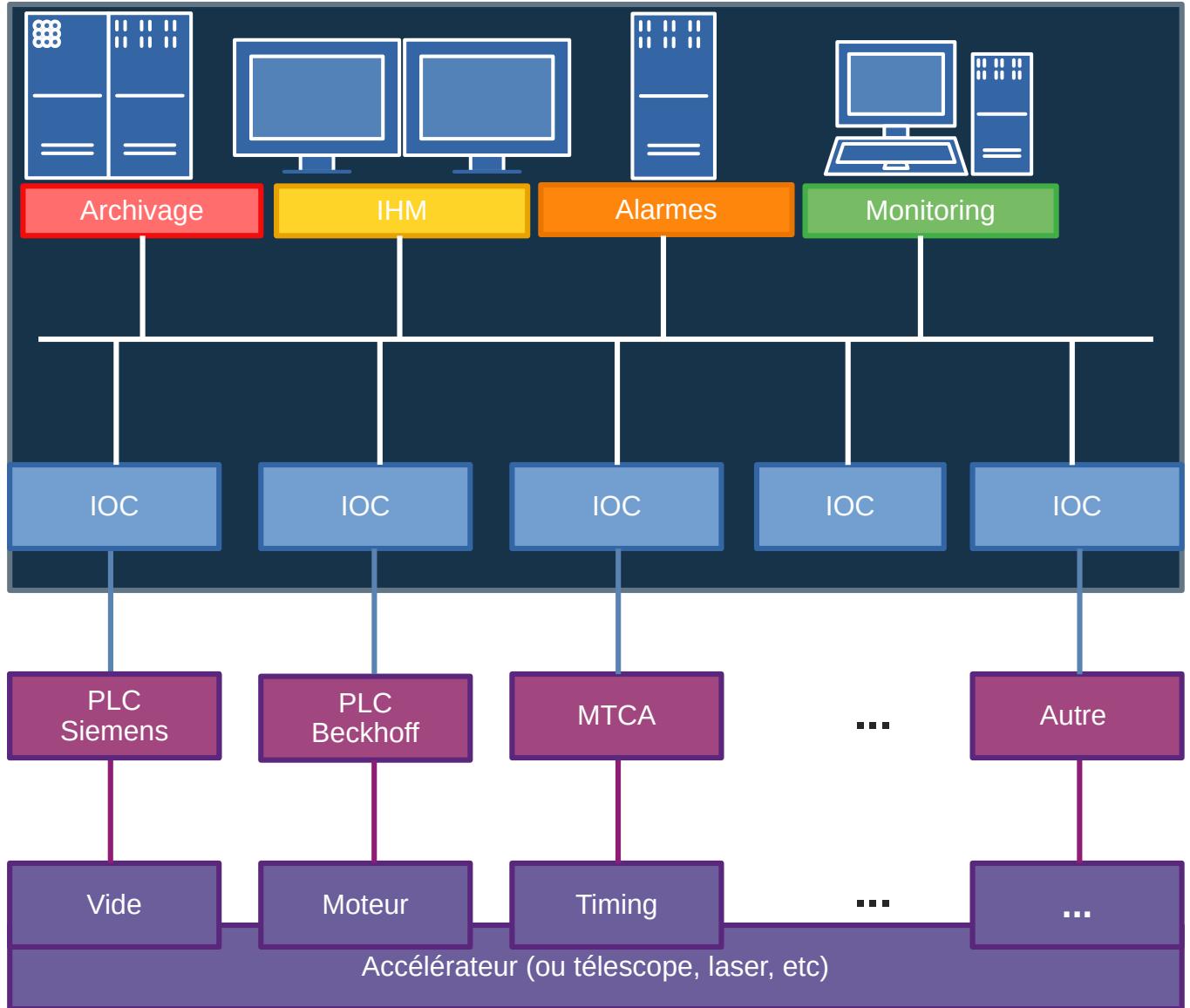
EPICS

Avec des serveurs
distribués

IOC = Input/Output
Controller



+ les clients distribués

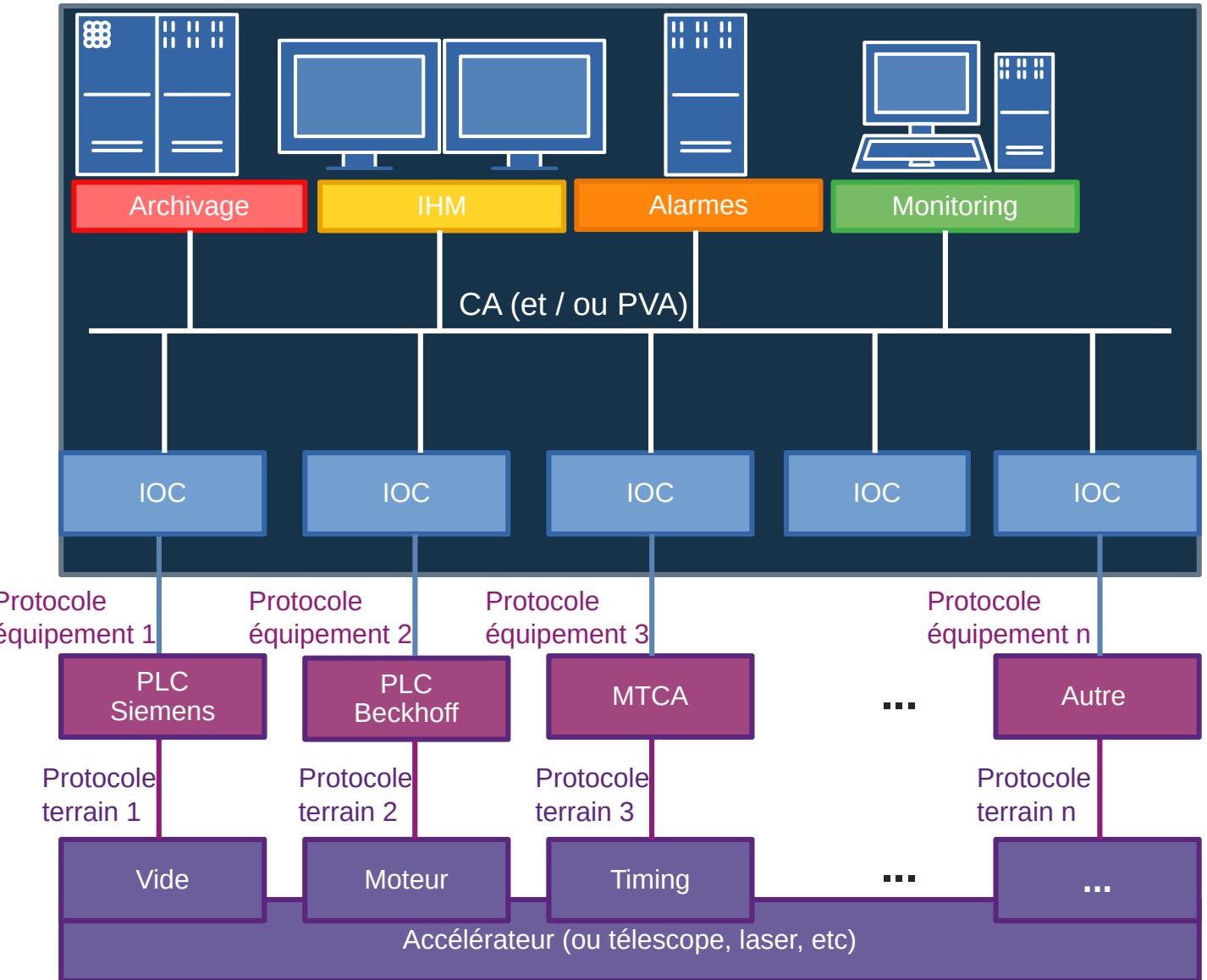


EPICS

Et avec des clients
distribués



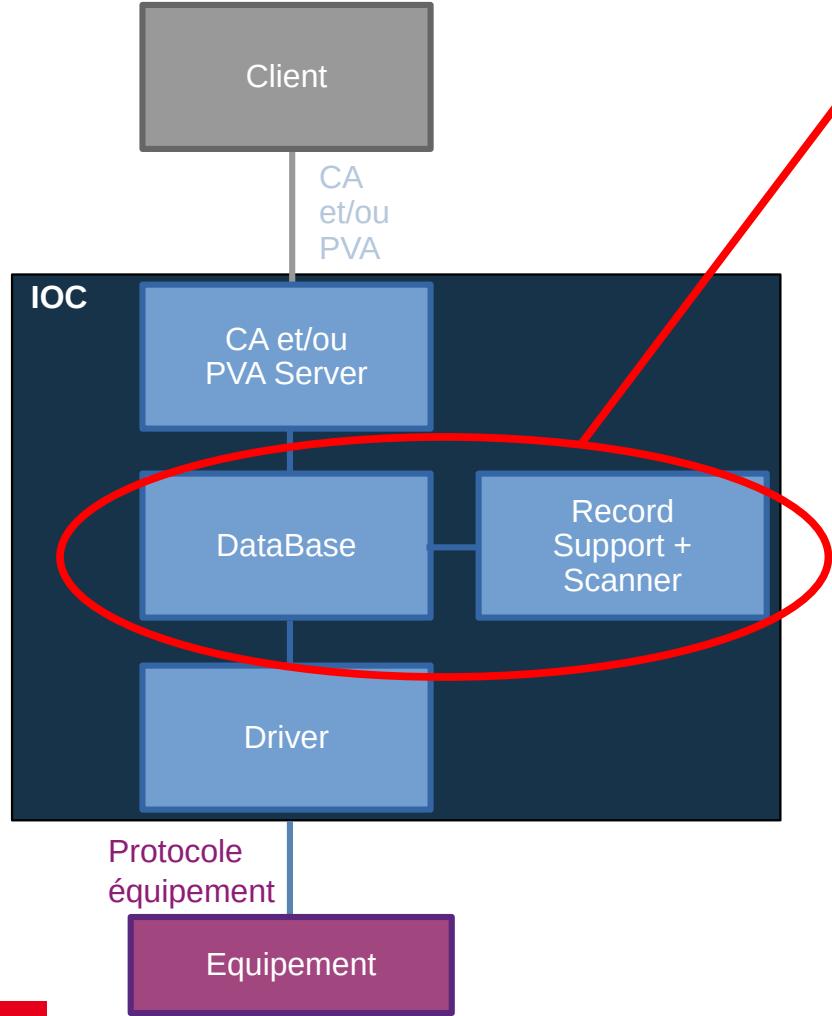
+ les protocoles de communication



EPICS
[Logo]

Grace à un protocole
de communication
commun (Channel
Access
et/ou PV Access)

Petit zoom sur l'architecture d'un IOC



```
### Write functions

## Address 0
# Forward power set point
record(longout, "${P=CEA:}ForwdPwrSet") {
    field(DESC, "Set forward power")
    field(EGU, "${POWER_EGU=W}")
    field(DRVL, "${POWER_MIN=0}")
    field(DRVH, "${POWER_MAX=2000}")
    field(DTYP, "asynUInt32Digital")
    field(OUT, "@asynMask(${write=sgmp20ked-modbus-wr}, 0, 0xFFFF, 1000)MODBUS_DATA")
    field(UDF, 0)
    field(STAT, "NO_ALARM")
    field(SEVR, "NO_ALARM")
}

## Address 1
# Reflected power set point
record(longout, "${P=CEA:}ReflPwrSet") {
    field(DESC, "Set reflected power")
    field(EGU, "${POWER_EGU=W}")
    field(DRVL, "${POWER_MIN=0}")
    field(DRVH, "${POWER_MAX=2000}")
    field(DTYP, "asynUInt32Digital")
    field(OUT, "@asynMask(${write=sgmp20ked-modbus-wr}, 1, 0xFFFF, 1000)MODBUS_DATA")
    field(UDF, 0)
    field(STAT, "NO_ALARM")
    field(SEVR, "NO_ALARM")
}

## Address 2
# Configuration and control
record(mbboDirect, "${P=CEA:}SetupCmd") {
    field(DESC, "Configuration and control")
    field(DTYP, "asynUInt32Digital")
    field(OUT, "@asynMask(${write=sgmp20ked-modbus-wr}, 2, 0xFFFF, 1000)MODBUS_DATA")
    field(UDF, 0)
    field(STAT, "NO_ALARM")
    field(SEVR, "NO_ALARM")
}
```

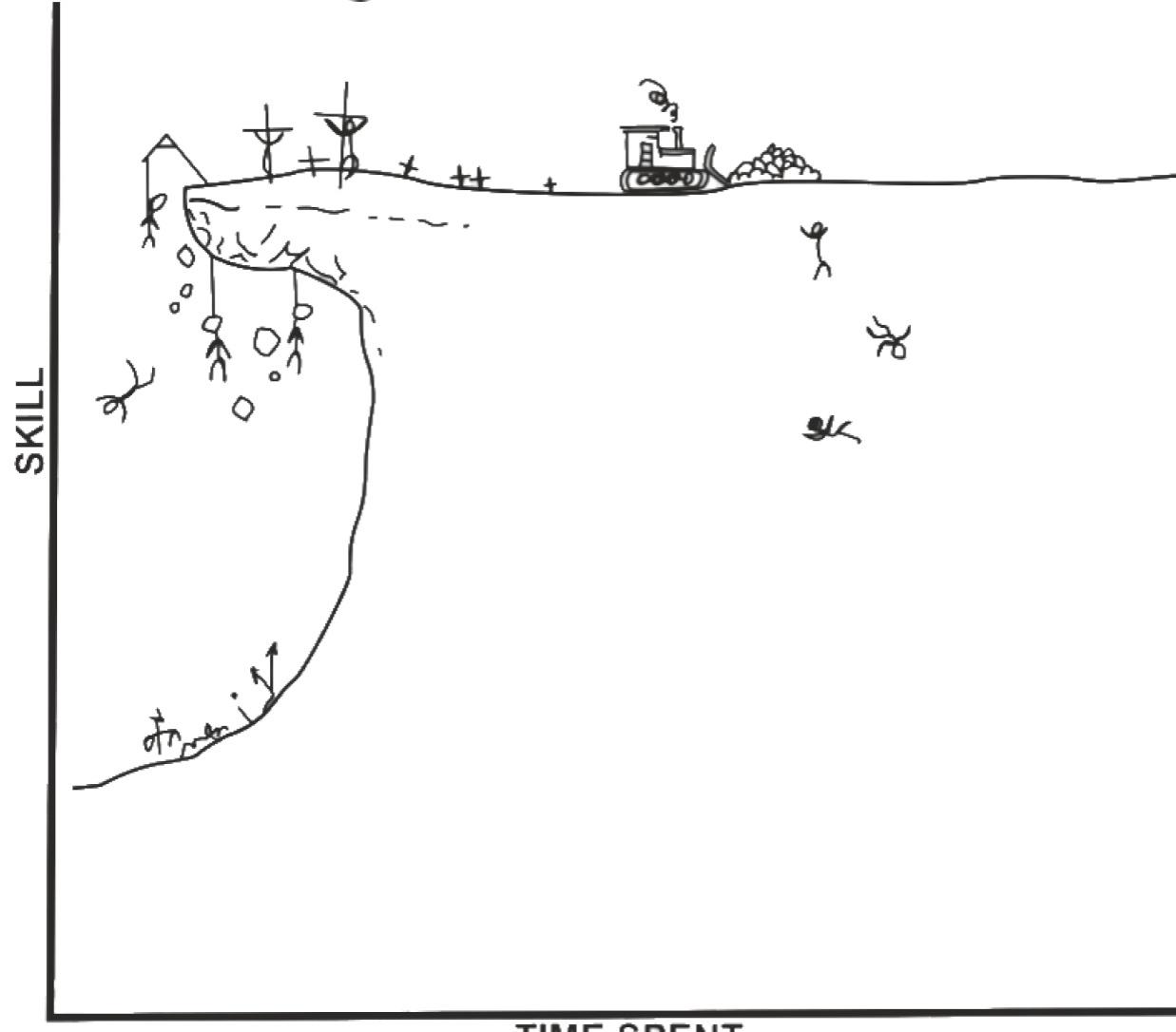


2 ■ Avantages et inconvénients

Seulement deux gros avantages
et deux gros inconvénients

Inconvénient : la courbe d'apprentissage (« un peu raide »)

Learning curve of EPICS



- Documentation éparsillée et vieillissante
- Architecture d'un projet EPICS est "surprenante" comparé à d'autres frameworks modernes
- Méthode de développement perpendiculaire aux standards de l'industrie informatique
- Nécessite un apprentissage très détaillé, voir un peu encyclopédique



Avantage : la communauté

- EPICS est une palette d'outils open-source développés collaborativement
- Une mailing-list "EPICS tech-talk" très populaire (étonnant pour une mailing-list, mais je ne juge pas)
- Un chat très actif
- Des meetings réguliers (en général deux par an)
- Des "Codeathons" et "Documentathons" ponctuels
- EPICS est utilisé sur beaucoup de projets / au sein de nombreuses installations, dans le monde entier
- Une communauté de gens bienveillants (et compatissants)

Inconvénient : des « standards de programmation » datés

- EPICS se configure plus qu'il ne se développe
- EPICS multiplie les fichiers de configurations complexes et spécifiques (.db, .template, .substitutions, .cmd, .dbd, CONFIG, RELEASE, etc.)
- Par défaut, la logique ne se développe pas, elle se configure (via les records de sa base de données), ce qui devient vite inmaintenable (et frustrant)
- EPICS permet nativement de réellement développer de la logique, mais :
 - En C/C++ (avec les risques mémoires que cela implique), et pas de façon très agréable ni élégante, un peu comme si on injectait du C dans des records
 - En SNL, un langage de machine à états spécifique à EPICS, que je ne recommande pas vraiment



Avantage : matériel et logiciel

- EPICS est très stable (testé et utilisé depuis les années 80) côté IOC et CA / PVA
- Les IOC EPICS sont très légers (même pour l'embarqué)
- L'architecture distribuée d'EPICS le rend adapté pour tout type de projet (des plus petits jusqu'aux plus grands)
- Tout un écosystème d'outils communautaires gravite autour d'EPICS et vient considérablement l'enrichir (archivage, alarmes, IHM, monitoring, etc), avec un peu de fragmentation cela dit (tout le monde n'utilisera pas les mêmes outils)
- Un grand nombre de protocoles de communications sont déjà supportés (Modbus, SNMP, S7, etc)
- EPICS peu fonctionner sur beaucoup de matériel : PC industriels, serveurs, MTCA, VME, RTEMS, VxWorks, autres cartes embarquées, etc



Pour une comparaison plus détaillée avec d'autres systèmes de contrôle
(par exemple Tango)...

Voir la présentation de Katy SAINTIN et Philippe GAURON

« TANGO & EPICS, retour d'expérience, forces et faiblesses »

Jeudi à 11h20



3 ■ Nouveautés de la communauté EPICS

CA → PVA

```

A : 1          ACKS: INVALID      ACKT: YES        ADEL: 0
AFTC: 0        AFVL: 0           ALST: 1         AMSG: field INPL
ASG :          ASP : PTR (nil)    B : 1           BKPT: 00
BKLNK: ELL 0 [(nil) .. (nil)]   C : 1           DESC:
CALC: A+B+C+D+E+F+G+H+I+J+K+L > 0 ? 1:0 D : 1
DISA: 0        DISP: 0           DISS: NO_ALARM  DISV: 1
DPVT: PTR (nil) DSET: PTR (nil) DTYP:
EGU :          EVNT:            F : 1           FLNK: CONSTANT
G : 1          H : 1             HHSV: NO_ALARM  HIGH: 0
HIHI: 0        HOPR: 0           HSV : NO_ALARM  HYST: 0
I : 1          INPA: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc1 CP NMS
INPB: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc2 CP NMS
INPC: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc3 CP NMS
INPD: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc4 CP NMS
INPE: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc5 CP NMS
INPF: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc6 CP NMS
INPG: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc7 CP NMS
INPH: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc8 CP NMS
INPI: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc9 CP NMS
INPJ: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc10 CP NMS
INPK: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc11 CP NMS
INPL: CA_LINK ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc12 CP NMS
J : 1          LA : 1           LALM: 1
K : 1          L : 1            LCNT: 0
LB : 1          LC : 1           LD : 1
LE : 1          LF : 1           LG : 1
LI : 1          LJ : 1           LK : 1
LLSV: NO_ALARM LOLO: 0          LOPR: 0
LSET: PTR 0x7cae7e0 LSV : NO_ALARM MDEL: 0
MLIS: ELL 3 [0x7efcd8050e90 .. 0x7efcd804c9d0]
MLOK: 10 02 cc 07 00 00 00 00 MLST: 1
NAME: ACC-RFQ:REFRIG-hydro_calc0 NAMSG: field INPL NSEV: NO_ALARM
NSTA: NO_ALARM PACT: 0           PHAS: 0
PPN : PTR (nil) PPNR: PTR (nil) PREC: 0
PROC: 0          PUTF: 0           RDES: PTR 0x31ae810
RPCL: 04 05 20 06 20 07 20 08 20 09 20 0a 20 0b 20 0c 20 0d 20 0e
RPRO: 0          RSET: PTR 0x7efd1e48a4a0 SCAN: Passive
SDIS: CONSTANT SEVR: NO_ALARM  SPVT: PTR (nil) STAT: NO_ALARM
TIME: 2025-06-13 14:19:24.079718058 TPRO: 0
TSEL: CONSTANT UDF : 0           UDFS: INVALID UTAG: 0
VAL : 1

```



```

structure
  structure value
    int index
    string[] choices
  string descriptor
  structure timeStamp
    long secondsPastEpoch
    int nanoseconds
    int userTag
  structure alarm
    int severity
    int status
    string message

```

- Mieux spécifié
- Plus performant (déjà couramment utilisé pour les flux vidéo)
- Plus flexible (on peut créer les sous-structures que l'on veut)
- Aide à la transition prévue : depuis EPICS v7, tous les IOCs peuvent discuter à la fois en CA et en PVA



Documentation unifiée

[Next](#) [Up](#) [Previous](#) [Index](#)

Next: [1. Introduction](#) Up: [AppDevGuide](#) Previous: [AppDevGuide](#) [Index](#)

Contents

- [1. Introduction](#)
 - [1.1 Overview](#)
 - [1.2 Acknowledgments](#)
- [2. Getting Started](#)
 - [2.1 Introduction](#)
 - [2.2 Example IOC Application](#)
 - [2.3 Channel Access Host Example](#)
 - [2.4 iocsh](#)
 - [2.5 Building IOC components](#)
 - [2.6 makeBaseApp.pl](#)
 - [2.7 vxWorks boot parameters](#)
 - [2.8 RTEMS boot procedure](#)
- [3. EPICS Overview](#)
 - [3.1 What is EPICS?](#)
 - [3.2 Basic Attributes](#)
 - [3.3 IOC Software Components](#)
 - [3.4 Channel Access](#)
 - [3.5 OPI Tools](#)
 - [3.6 EPICS Core Software](#)

[Home](#) / Welcome to the EPICS Documentation!

Welcome to the EPICS Documentation!



The Experimental Physics and Industrial Control System (EPICS) comprises a set of software components and tools that can be used to create distributed control systems. EPICS provides capabilities that are typically expected from a distributed control system:

- Remote control & monitoring of facility equipment
- Automatic sequencing of operations
- Facility mode and configuration control

- <https://docs.epics-controls.org/en/latest/>
- Beaucoup de sources de documentations différentes fusionnent actuellement vers cette nouvelle documentation



Nouveau chat

- La mailing-list "tech-talk" est toujours utilisée
- Le chat matrix d'EPICS est cependant moins intimidant, surtout pour les débutants

EPICS

The EPICS homepage features a navigation menu on the left with links to Home, News, About, Base, Modules, Extensions, Distributions, Download, Search, IRMIS, Talk, and Tech-Talk. The Tech-Talk section is highlighted with a yellow background. Below it, a list of messages from April 1994 is shown, with a red arrow pointing from the EPICS logo towards the message list.

Tech-talk Messages by Date (by Thread)

<1994> 1995 1996 1997 1998 1999 2000 2001 2002 2003 2004 2005
2020 2021 2022 2023 2024 2025

April 1994

01 Re: NI 1014 GPIB problem winans
04 AR data file format greene%denali . UUCP
Re: AR data file format Carl Timmer
CVS and unbundling mrk
05 Ascii 'db' -vs- binary 'database' file loading times winans
Modicon Support Bob Dalesio
06 Building EPICS Matthew Needs
Re: Release 11 installation Jeff Hill
arAccessLib.c greene%denali . UUCP
Release 11 installation Gabor Csuka, DESY - Germany
07 Re: arAccessLib.c mrk
EPICS drivers for CAN Jeff Hill

The screenshot shows a web-based chat interface for the Element Matrix client. The title bar indicates "Element [1] | Operation Rebrand". The sidebar on the left lists "Favourites" (Boss, Coffee Break, Design) and "People" (Steve, Amandine, Mathew, Nad, Steve). The main conversation area shows a message from Steve: "Sorted! shall we head to the pub?", followed by a message from Mathew: "city barge?", and a response from Steve: "hmm, which one is that?". Mathew then sends a photo of a building at sunset with the caption "city barge". Steve replies: "Ah, awesome. We can figure out the homepage whilst we're there!". The bottom of the screen has a message input field and various emoji and media icons.

OPC-UA

- Supporté depuis peu par EPICS
- Driver EPICS développé et maintenu par ITER
- Mieux sécurisé que beaucoup d'autres protocoles industriels (chiffrement + authentification par certificats)
- Performant
- Fonctionnalités timing intéressantes (timestamp sur PLC et plus sur IOC)
- Excellente intégration avec les PLC (notamment les automates Siemens) ce qui facilite le développement des automatiques
- Olivier DELAHAYE parlera de ce sujet plus en détails demain à 9h40



Gestionnaires de paquets

(avez-vous déjà entendu parlé de Nix et NixOS ?)

- Actuellement le gestionnaire de paquets EPICS le plus connu est e3 (ESS EPICS Environment : <https://e3.pages.ess.eu/>)
- Cela permet d'importer des modules EPICS plus facilement, de simplifier les builds, de faciliter le développement, etc.
- Car EPICS n'a pas de système de packaging intégré (genre pip, maven, npm, etc)
- Depuis peu, un nouveau gestionnaire de paquets est disponible :
<https://github.com/epics-extensions/EPNix>
- Développé par un collègue (Rémi Nicole), je fais sa publicité
- Nix est un gestionnaire de paquet utilisé par la distribution Linux NixOS
- Nix est aussi le nom d'un langage de programmation qui adopte un style déclaratif
- Si vous êtes curieux, alors je vous recommande de jeter un oeil, la documentation est excellente : <https://epics-extensions.github.io/EPNix/nixos-25.05/>



4 ■ Perspectives



Clients web

- ... → edm → medm → CSS → Phoebus → Web ?
- Beaucoup d'outils se sont succédés pour créer et exploiter des interfaces graphiques. Aujourd'hui la tendance semble s'orienter vers les technos web
- Cela présente l'avantage de se rendre moins exposé aux changements d'outils poussés par la communauté EPICS (e.g. CSS déprécié en faveur de Phoebus)
- Olivier DELAHAYE parlera de ce sujet plus en détails demain à 16h20



PVA (encore)

- Il est à présent possible de discuter en PVA (le nouveau protocole de communication EPICS) directement avec des langages de programmation traditionnels
 - Actuellement, des library/modules disponibles en C++, Java et Python
 - On ne parle alors plus d'IOC mais de serveur PVA
-
- C'est un peu révolutionnaire, car cela permet de complètement supprimer les inconvénients discutés plus tôt. EPICS permet ainsi de réaliser des développements dans les standards de l'industrie informatique. Il sera possible de développer un serveur PVA comme n'importe quel autre projet informatique « classique ».

Plus besoin de gestionnaire de paquets spécifique à EPICS ?

Avec des développements du type « serveur PVA », donc juste en utilisant un langage de programmation unique (à l'heure actuelle : C++, Python ou Java), le gestionnaire de dépendances du langage utilisé devrait suffire.



Remerciements

Olivier ZIMMERMANN et
tous les autres
organisateurs, pour la
réalisation de cet évènement

Alexis GAGET, pour m'avoir
partagé des slides
permettant de vulgariser
EPICS

Rémi NICOLE, pour sa
relecture

Questions ?