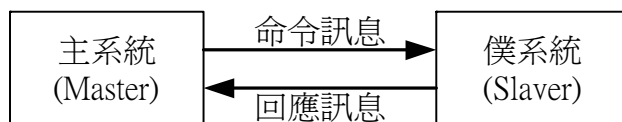


REVERIE-1 PLC 通訊規格

【壹】系統說明

- (1) RS485 通訊，採主僕式通訊架構(Master-Slaver)
- (2) PC 應用軟體(主-Master) / Device(僕-Slaver)
- (3) 主僕通訊互動關係：任何通訊均由主系統(Master)來主動發出命令，僕系(Slaver)有在收到命令訊息後才依命令回應相關訊息給主系統，而不能主動發出訊息給主系統。關係圖如下所示：



- (4) 通訊速率 9600 bps N.8.1

【貳】封包格式

【參】主系統(PC)對僕系統(DEVICE)之封包格式

開始字元	命令碼	資料內容	檢查碼
STX	Command	Data	Check
(1)	(2)	(3)	(4)

- <說明>
- (1) 開始字元 : 1Byte => # (ASCII)
 - (2) 命令碼 : 1Byte => A~Z(ASCII), a~z(ASCII)
 - (3) 資料內容 : 長度依各命令而不同，若有 2Byte 的資料，須先送 High Byte
 - (4) 檢查碼 : 1Byte => 從 STX Xor Command Xor Data

【參】封包內容

PC→PLC 命令

功能	命令碼	資料長度	資料內容
Calibrate Bed	B	0	
Move Head +	C	0	
Move Head -	D	0	
Move Foot +	E	0	
Move Foot -	F	0	
Stop Move	G	0	
Memory Function	H	1	1 : TV mode(左右 min 320) 2 : zero(左右 mid 340) 3 : 左右 max 360 4 : 前後 min 320 5 : 前後 mid 340 6 : 前後 max 360
Set Bed Head Position	I	1	0~100
Set Bed Foot Position	J	1	0~100
Get Head & Foot Position	K	0	

Head Vibration +	L	0	
Head Vibration -	M	0	
Foot Vibration +	N	0	
Foot Vibration -	O	0	
Stop Vibration	P	0	
Vibration Function	Q	1	1 : 2 : 3 : 4 :
Set Bed Head Vibration	R	1	0~10
Set Bed Foot Vibration	S	1	0~10
Get Head & Foot Vibration	T	0	

以下是 PLC 根據 PC 的命令回應的資料

PC 命令	PLC 回應的命令	資料長度	Information
B~J L~S	A	0	
K	U	2	Byte 1 : Head Location 0~100 Byte 2 : Foot Location 0~100
T	V	2	Byte 1 : Head Vibration Location 0~10 Byte 2 : Foot Vibration Location 0~10