

VDR 组态王驱动说明

驱动路径:

设备驱动->欣亚磁电->VDR->VDR->COM

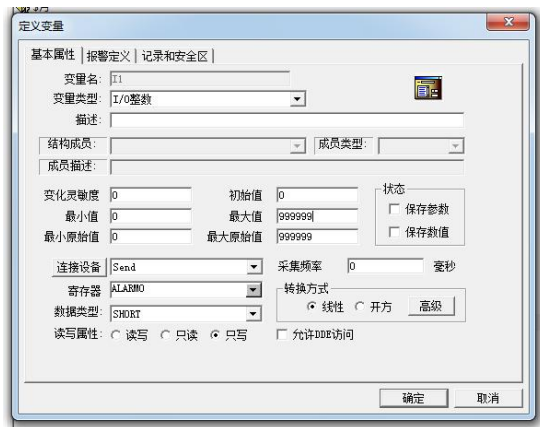
寄存器说明:

名称	数据类型	地址范围	备注
ALARM	SHORT	0~1	0~1 通道, 发给 VDR 的指令, 功能相同; 数据内容: 可用 4 位,如: 1234 1: 报警位(1 代表报警,0 代表恢复); 234: 报警点编号,不超过 1000;
ANALOG	LONG	0~1	0~1 通道, 发给 VDR 的指令, 功能相同; 数据内容: 可用 8 位,如: 12345678 123: 模拟量点编号,不超过 1000; 45678: 模拟量点数值,不超过 100000,没有小数点, 缩放倍数可以在通讯点表中体现;

使用说明:

1. 报警信号发送:

a) 组态王里建 IO 点(名称任意);



b) 组态王三个报警函数中加代码(_VDRID 是从 mdb 文件中读过来的 VDR 点编号);

报警时:

```
if(_VDRID!=0){I1 = 1000 + _VDRID;}
```

恢复时:

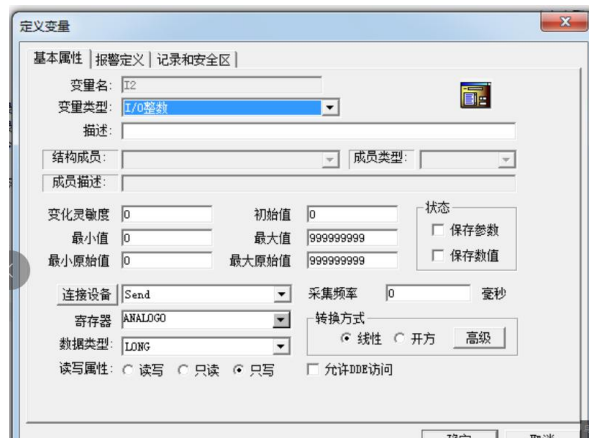
```
if(_VDRID!=0){I1 = _VDRID;}
```

c) 如需要发心跳包,在\$秒变化时加上:

```
if($秒%2 == 0) {  
    I1 = 0;  
} else {  
    I1 = 1000;  
}
```

2. 模拟量信号发送:

a) 在组态王里建 IO 点(名称任意);



b) 比如自定义函数



文字内容:

```
/*
 *   id:模拟量 id
 *   data: 模拟量原值
 *   multiple: 放大倍数,放大为整数且不超过 99999
 */
LONG GetSendData(long id, float data, long multiple){
    return id*100000 + data*multiple;
}
```

c) 间隔时间执行自定义函数,比如在\$秒变化时加上(AID 是从 mdb 文件中读过来的模拟量点编号);

```
I2 = GetSendData(_AID, t10001, 10);
```

VDR 组态王驱动说明

通信格式:

报警点：

\$XYALR,161514,011,V*12

字段	意义
XYALR	固定报头
161514	16 点 15 分 14 秒
011	011 号测点(编号由自己整理)
V	V：恢复, A：报警, B：心跳(在编号为 0 时)
12	异或校验码

模拟量点：

\$XYALV,142804,037,62345*7F

字段	意义
XYALV	固定报头
142804	14 点 28 分 04 秒
037	037 号测点(编号由自己整理)
62345	模拟量值*放大倍数(自己定)
7F	异或校验码

制作日期:

2019-03-15

实施项目(版本升级后请更新):

版本	项目负责人	项目名称
v1.0		

修改记录:

日期	故障说明	修改内容	修改后版本号