实验 4.2 控制模块实际设备通信

YF-60 控制模块是可通过串口实现控制的双通道干节点继电器输出模块。即由上位机通过串口发送特定协议格式的指令给 YF-60 控制模块,进而实现相应通道的继电器开关控制。

1. 实验目的

通过 YF-60 控制模块,学习串行通信接口智能传感设备与计算机之间的硬件 互联法,加深对智能传感设备通信协议的理解,以及通过串行通信调试工具与智能 传感设备手动交互的方法,为后续的传感设备数据采集软件编程打下基础。

2. 实验要求

预习传感设备通信协议和串口助手软件的使用方法,通过实验,熟练掌握利用串行通信助手软件进行硬件通信测试的方法,实验过程认真记录,实验完成后撰写实验报告。

3. 实验内容

计算机通过 USB-RS485 接口转换器与 YF-60 控制模块连接,在计算机中运行 串口助手软件进行通信调试。

4. 实验设备及软件

- 笔记本电脑一台:
- YF-60 控制模块一台;
- 灯泡一个:
- DC-24V 电源两个;
- USB-RS485 转换器及驱动程序。
- 串口助手软件一套。

5. 通信协议

YF-60 控制模块有两个继电器输出通道,控制指令见表 4-2-1。

字节	1	2	3	4	5	6	7	8
OUT1 启	01	06	00	00	00	01	48	0A
动								
OUT1 关	01	06	00	01	00	01	19	CA
闭								
OUT2 启	01	06	00	02	00	01	E9	CA
动								

表 4-2-1 控制命令格式

OUT2 关	01	06	00	03	00	01	B8	0A
闭								
设置地	01	06	00	OF	00	01	78	09
址								
号								
查询地	01	03	00	OF	00	01	B4	09
址								
号								
设置延	01	06	00	0D	00	01	D9	C9
时								
时间								
名称	设备	功能	寄存器地址		数		CRC 校验	
	号	码			据			

如果上面的命令不起作用,可以采用下面这一套。

字节	1	2	3	4	5	6	7	8
OUT1 启	03	06	00	00	00	01	49	E8
动								
OUT1 关	03	06	00	01	00	01	18	28
闭								
OUT2 启	03	06	00	02	00	01	E8	28
动								
OUT2 关	03	06	00	03	00	01	В9	E8
闭								
名称	设备	功能	寄存器地址		数		CRC 校验	
	号	码			据			

6. 实验步骤

(1) 实验系统提供了两个 24V 电源适配器,为了进行电源线连接,根据电源线引出线路,如图 4.2.1 所示,建立两组电源引出电路。注意:线路全部连接完毕,检查线路正确后再通电。



图 4.2.1 电源线引出电路

(2) YF-60 控制模块硬件线路连接如图 4.2.2 所示,利用笔记本电脑通过USB-RS485 转换器连接YF-60 控制模块,YF-60 控制模块连接被控对象灯泡及 24V 电源。YF-60 控制模块外观结构如图 4.2.3 所示,USB-RS485 转换器外观结构如图 4.2.4 所示,其中的 5V 电源在连接 485 接口设备较多,电路驱动能力不足时需要连接,连接设备数量较少时可以不接 5V 电源。灯泡外观如图 4.2.5 所示。

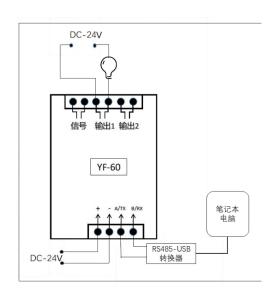


图 4.2.2 YF-60 设备硬件线路连接



图 4.2.3 YF-60 控制模块外观结构

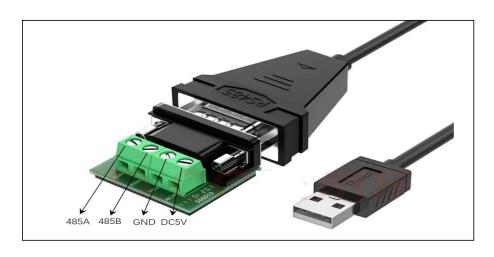


图 4.2.4 USB-RS485 转换器外观结构



图 4.2.5 灯泡外观

(3) 打开计算机桌面上的"琏雾实验系统\工具"文件夹,双击运行"串口助手"软件,串口参数波特率选择 9600、校验位选择 NONE、数据位选择 8、停止位选择 1,接收区和发送区选择十六进制,串口设置后输入表 4-3 中的命令"OUT1 启动"和"OUT1 关闭",查看对应的灯泡状态。

7. 实验报告

根据如下要求完成实验报告,

- 1. 画出本实验的硬件连接示意图;
- 2. 解释利用串口发送命令到执行命令的过程;
- 3. 写出调试过程遇到的主要问题和解决方法;
- 4. 总结实验的体会和收获。