

Kommunikationsbeispiel am CAN-BUS

CAN-Bus, 1xUVR1611 Knoten 1 (Server), 1xCAN-Touch Knoten 16 (Client)

UVR1611 mit TA-Werkseinstellung

- 1) Kommunikationsaufbau zwischen CAN-Touch und UVR1611
- 2) Objekt 3281 01 (Funktion Nummer 1 SOLAR 1, Parameter Differenz ein) soll vom CAN-Touch aus von 7,1K auf 7,0K geändert werden

Datenbyte Nr. (Werte in HEX)									
Zeit seit letzter Nachricht in ms	Identifizier	1	2	3	4	5	6	7	8
8197	00000710	05	00	00	00	00	00	00	00
1285	00000701	05	00	00	00	00	00	00	00
7690	00000410	81	00	1f	00	01	10	80	12
0008	00000401	90	80	12	01	50	06	00	00
0002	00000650	40	81	32	01	00	00	00	00
0004	000005d0	41	81	32	01	07	00	00	00
0002	00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
0004	000005d0	01	47	7f	81	50	31	07	bb
1044	00000710	05	00	00	00	00	00	00	00
1310	00000701	05	00	00	00	00	00	00	00
0025	00000650	21	81	32	01	07	00	00	00
0004	000005d0	60	81	32	01	00	00	00	00
0002	00000650	01	46	57	52	49	54	45	bb
0011	000005d0	20	00	00	00	00	00	00	00
0002	00000650	40	81	32	01	00	00	00	00
0004	000005d0	41	81	32	01	07	00	00	00
0002	00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
0005	000005d0	01	46	7f	81	50	31	07	bb
0002	00000410	81	01	1f	00	01	10	80	12
0009	00000401	90	80	12	01	50	06	00	80
8579	00000710	05	00	00	00	00	00	00	00
1340	00000701	05	00	00	00	00	00	00	00

Heartbeat wird alle 10 sec. von den TA-Geräten automatisch ausgegeben. Um lesen oder Schreiben zu können muss der Heartbeat periodisch (alle 10 sec.) ausgegeben werden. Liest ein TA-Gerät keinen Heartbeat vom jeweiligen Client ein so wird die Verbindung vom TA-Gerät getrennt und es ist ein erneuter Verbindungsaufbau notwendig! Es gibt keinen zeitlichen Zusammenhang zwischen Heartbeat und den Lese- bzw. Schreibanforderungen! Diese Anfragen können unabhängig von den Heartbeats gestellt werden.

Verbindungsaufbau SDO Client Server

Lesen

Schreiben

Verbindung trennen nur notwendig wenn vom Client auf mehrere Knoten zugegriffen wird z.B.: abwechselndes Lesen/Schreiben von Daten von Knoten 1 und Knoten 2

Kommunikationsbeispiel am CAN-BUS

CAN-Bus, 1xUVR1611 Knoten 1 (Server), 1xCAN-Touch Knoten 16 (Client)

UVR1611 mit TA-Werkseinstellung

- 1) Kommunikationsaufbau zwischen CAN-Touch und UVR1611
- 2) Objekt 20A1 01 (Modus Ausgang1) soll vom CAN-Touch aus von AUTO auf HAND/EIN geändert werden

Datenbyte Nr. (Werte in HEX)								
Identifizier	1	2	3	4	5	6	7	8
00000410	81	00	1f	00	01	10	80	12
00000401	90	80	12	01	50	06	00	00
00000650	40	d1	20	01	00	00	00	00
000005d0	41	d1	20	01	07	00	00	00
00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
000005d0	01	00	00	00	00	f6	3b	00
00000650	40	d0	20	01	00	00	00	00
000005d0	41	d0	20	01	07	00	00	00
00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
000005d0	01	ff	07	00	00	f6	3b	00
00000650	40	a1	20	01	00	00	00	00
000005d0	41	a1	20	01	07	00	00	00
00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
000005d0	01	03	03	01	03	a1	50	91
00000650	40	a1	50	02	00	00	00	00
000005d0	40	a1	50	02	00	00	00	00
00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
000005d0	05	41	55	54	4f	00	00	00
00000650	40	a3	50	01	00	00	00	00
000005d0	40	a3	50	01	00	00	00	00
00000650	60	00	00	00	00	00	00	00
000005d0	07	41	55	53	00	00	00	00
00000650	21	a1	20	01	07	00	00	00
000005d0	60	a1	20	01	00	00	00	00
00000650	01	02	57	52	49	54	45	91
000005d0	20	00	00	00	00	00	00	00

Die hellgrünen Abfragen sind nur für Anzeigezwecke notwendig und um herauszufinden ob der Ausgang verwendet wird oder unbenutzt ist.
Will man nur den Ausgangszustand ändern ist die dunkelgrüne Abfrage ausreichend um die Datentype des Objekts zu bekommen.