







INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

ŘPS – úloha MODBUS MA5S

Ing. Josef Grosman

TECHNICKÁ UNIVERZITA V LIBERCI Fakulta mechatroniky, informatiky a mezioborových studií

Tento materiál vznikl v rámci projektu ESF CZ.1.07/2.2.00/07.0247 **Reflexe požadavků průmyslu na výuku v oblasti automatického řízení a měření**, který je spolufinancován Evropským sociálním fondem a státním rozpočtem ČR





Řídicí počítačové systémy

Úloha pro samostatná cvičení - MA5S

Implementace protokolu MODBUS ASCII na PC a mikropočítačích řady '51 pro uzly Slave (Server) na PC, Master (Klient) na mikropočítači.

Požadované implementované funkce:

- zápis jediného vnitřního registru (Holding) do uzlu Slave,
- čtení 16 bitového vnitřního registru (Holding) z uzlu Slave.

Rozhraní: RS232, standardní rámec 7,N,2

- 1. část: propojení PC PC (C# MSVS)
- 2. část: propojení PC mikropočítač

Rozhraní: RS485, standardní rámec 7,N,2

3. část: propojení mikropočítač – mikropočítač

Funkce pro podporu aplikace protokolu MODBUS:

- v souboru Modbus.dll a Modbus.cs pro PC (C#),
- v souboru Modbus.H a Modbus.C pro mikropočítač





MASTER (klient)

V pravidelných časových intervalech generuje 16 bitovou hodnotu a předává požadavek na zápis do uzlu SLAVE

V pravidelných časových intervalech generuje požadavek na čtení 16bitové hodnoty z uzlu SLAVE a zobrazuje ji



+ data

potvrzení

kód fukce: 03

data

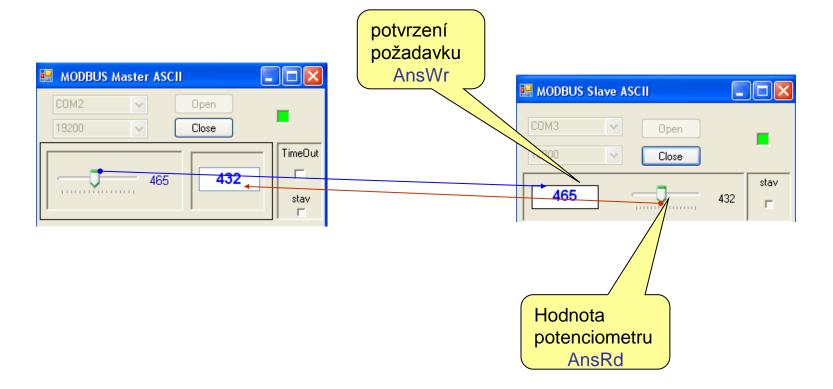
Po příjmu hodnotu zobrazí a odešle potvrzovací odpověď

Po příjmu požadavku hodnotu odešle



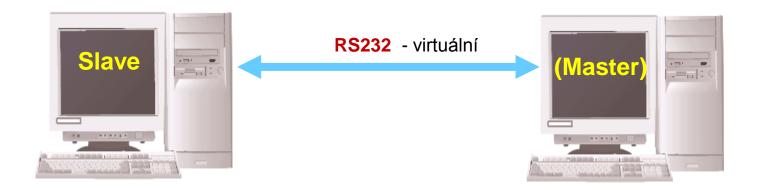


1.část: PC-PC (varianta C#)









Podpora pro PC Modbus.dll (zdrojový kód Modbus.cs)

C:\PRS_podklady\modbus\sharp\
N:\RPS\cviceni_04_modbus\sharp\

modbus.dll

Podpora pro testování ModbusMaster.exe a ModbusSlave.exe

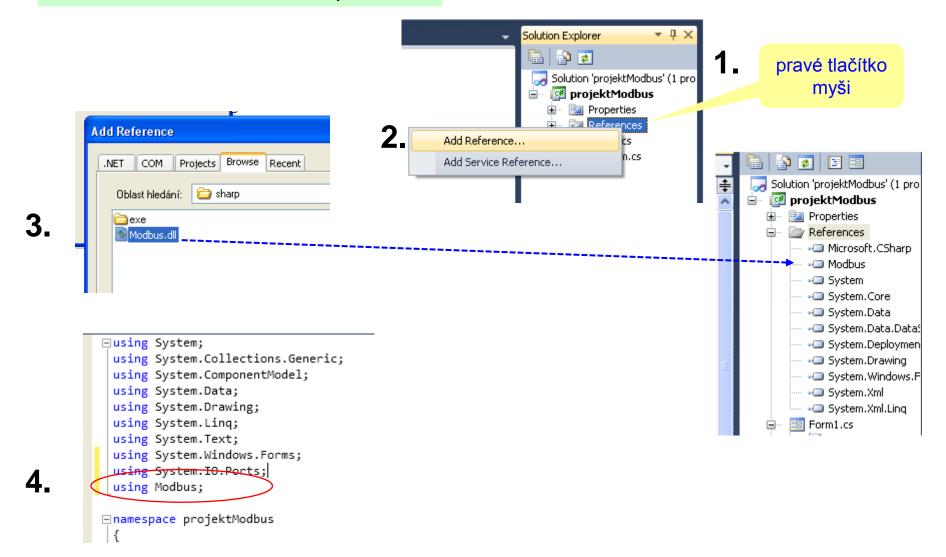
C:\PRS_podklady\modbus\sharp\exe\ N:\RPS\cviceni_04_modbus\sharp\exe\ ModbusMaster.exe ModbusSlave.exe







Zařazení Modbus.dll do aplikace





Class lib Modbus.dll - zdrojový kód Modbus.cs Podpora pro PC

```
namespace Modbus;
 class ModbusASCII
  byte AHex(byte b);
  byte HexAsc(byte b);
  int WrByte(byte b,byte[] bf,int n);
  int WrWord(ushort w,byte[] bf,int n) ;
  int WrEoT(byte[] bf,int n):;
  int Wrone(byte adr,byte fce,ushort reg,ushort val,byte[] bf);
  int Rd(byte adr,byte fce,ushort reg,ushort val,byte[] bf);
  byte RdByte(byte[] bf,int n);
  ushort RdWord(byte[] bf,int n);
  int
      AnsRd(byte adr,byte fce,byte bytes,byte[] vals,byte[] bf);
       Answr(byte adr,byte fce,ushort reg,ushort val,byte[] bf);
  int
      AnsErr(byte adr,byte fce,byte er,byte[] bf);
  int
  byte Lrc(byte[] bf,int len):byte;
```







Užité metody třídy ModbusASCII v aplikaci z Modbus.dll		
aplikační	pomocné	
WrOne	RdByte	
Rd	WrByte	
AnsWr	Lrc	
AnsRd	WrEoT	
AnsErr	RdWord	
Poznámka: v hlavním programu v sekci using přidat Modbus		

Definované a doporučené hodnoty		
význam	symbol	hodnota
Adresa uzlu Slave	ADR_S	1
Funkce zápis registru	FCE_WREG	6
Funkce čtení registru	FCE_RREG	3
Adresa zapisovaného registru	REG_WR	0
Adresa čteného registru	REG_RD	0









bfout

RS232

bfin

RS232

```
byte []bfin = new byte[512];
byte []bfout = new byte[512];
```

bfout[0] :

bfout[1],bfout[2] adresa slavu bfout[3],bfout[4] kód funkce

.





Slave – implementace na PC (server)

Konfigurace:

Přijímá požadavky od klienta a vrací odpovědi

- požadavek na zápis jediného vnitřního registru (hodnota 0 až 1023) funkční kód 6, hodnotu zobrazí a vrací potvrzení o přijetí požadavku
 - metoda AnsWr třídy Modbus ASCII s kódem přijaté funkce
- požadavek na čtení 16 bitové hodnoty funkční kód 3 a vrací požadovanou hodnotu metoda AnsRd třídy Modbus ASCII s kódem přijaté funkce

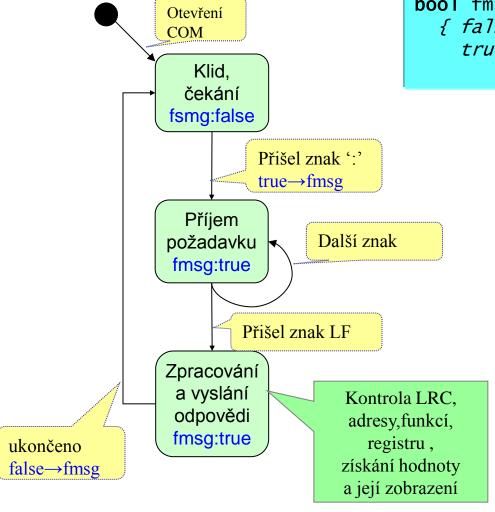
Kontrolovat přijatý požadavek a vracet chybovou odpověď v případě neimplementované funkce, neexistující adresy registru nebo bitu a hodnoty mimo rozsah

metoda AnsErr třídy Modbus ASCII s upraveným kódem funkce a typem chyby Skupinové vysílání ignorovat .





Slave – zjednodušený stavový diagram



bool fmsg;
 { false - čekaní na požadavek
 true - příjem,zpracování požadavku
 a vyslaní odpovědi }

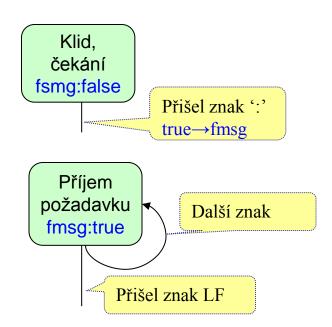




Slave – příjem požadavku

DataReceived

```
while(comPort.BytesToRead > 0)
{
   byte b=(byte)comPort.ReadByte();
   if(b==(byte)':')
   {
      ix=0;
      fmsg=true;
   }
   else if(fmsg) ix++;
   bfin[ix]=b;
```







stav

Slave – zpracování požadavku, kontrola položek, příprava odpovědi

```
1. LRC
```

2. adresa

```
adr_r=Ma.RdByte(bfin,1);
if(adr_r == ADR_S)
{
```

3. kód funkce







Slave – zpracování požadavku, kontrola položek, příprava odpovědi

FCE_WREG:

```
reg=Ma.RdWord(bfin,5);
val=Ma.RdWord(bfin,9);
if(reg!=REG_WR) er=2;
else if(val>1023) er=3;
else .. zobrazení hodnoty
if(er==0) n= Ma.AnsWr(ADR_S,kod_r,reg,val,bfout);
MODBUS Slave ASCII
LOM3
Open
19200
Close
19200
LOM3
Open
19200
L
```

FCE_RREG:

```
reg=Ma.RdWord(bfin,5);
pocet=Ma.RdWord(bfin,9);
if(reg!=REG_RD || pocet!=1) er=2;
else .. MSB -> vals[0] a LSB -> vals[1] byte []vals
if(er==0) n= Ma.AnsRD(ADR_S,kod_r,2,vals,bfout);
```

byte []vals = byte[2];

```
4. chyba
```

```
if(er>0) n=Ma.AnsErr(adr_r,(byte)(kod_r|0x80),er,bfout);
```

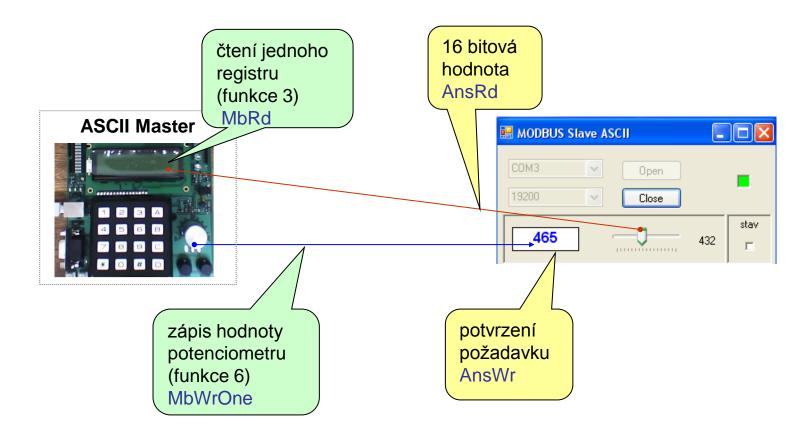
5.odeslání odpovědi

```
n=Ma.WrByte(Ma.Lrc(bfout,n-1),bfout,n);
n=Ma.WrEoT(bfout,n);
comPort.Write(bfout, 0, n);
```





2.část: PC-mikropočítač







pro mikropočítač (2. část)



Podpora pro mikropočítač Modbus.c, Modbus.h

C:\RPS_podklady\modbus\C\ N:\RPS\cviceni_04_modbus\C\ MODBUS.C MODBUS.H MAIN.C ADC.C LCD.C LEDBAR.C TYPY.H





Podpora pro mikropočítač

prototypy fukcí **Modbus.H** – zdrojový kód **Modbus.C**

```
byte AHex(byte c);
byte HexAsc(byte b);
byte WrWord(word val,byte *bf);
word RdWord(byte *bf);
byte MbRdByte(byte *bf);
word MbRdWord(byte *bf);
byte MbWrByte(byte b,byte *bf);
byte MbWrWord(word w,byte *bf);
byte MbRd(byte adr,byte fce,word reg,word val,byte *bf);
byte MbWrOne(byte adr,byte fce,word reg,word val,byte *bf);
byte MbWr(byte adr,byte fce,word reg,word nbr,byte *vals,byte *bf);
byte MbAnsWr(byte adr,byte fce,word reg,word val,byte *bf);
byte MbAnsRd(byte adr, byte fce, byte bytes, byte *vals,byte *bf);
byte MbAnsErr(byte adr,byte fce,byte er,byte *bf);
byte MbLrc(byte *bf,byte len);
byte MbWrEoT(byte *bf);
```







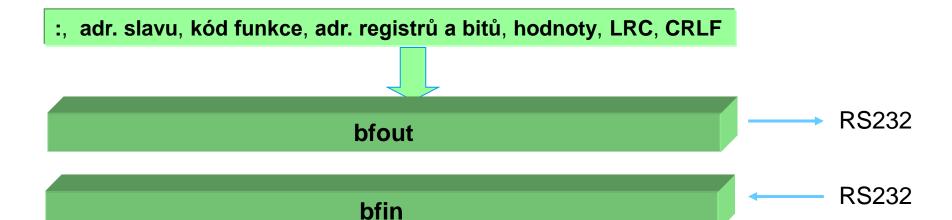
Užité funkce v aplikaci ze souboru Modbus.C		
aplikační	pomocné	
MbWrOne	MbRdByte	
MbRd	MbWrByte	
MbAnsWr	MbLrc	
MbAnsRd	MbWrEoT	
MbAnsErr	MbRdWord	
Poznámka: v hlavním programu	#include "Modbus.H"	

Definované a doporučené hodnoty		
význam	symbol	hodnota
Adresa uzlu Slave	ADR_S	1
Funkce zápis registru	FCE_WREG	6
Funkce čtení registru	FCE_RREG	3
Adresa zapisovaného registru	REG_WR	0
Adresa čteného registru	REG_RD	0









xbyte bfin[256],bfout[256];

bfout[0] bfout[1],bfout[2] adresa slavu bfout[3],bfout[4] kód funkce

funkce pro vyslání zprávy:

- bf: pointer na pole znaků
- len: počet bytů k vyslání

```
void SendBuf(byte *bf,byte len)
{
  while(len--)
         SBUF=*bf++ \mid 0x80;
         while(!TI);
         TI=0;
```





Master – implementace na mikropočítači (klient)

Konfigurace:

Realizuje funkce (požadavky na server)

- požadavek na zápis jediného vnitřního registru (hodnota 0 až 1023) funkční kód 6 aplikační funkce MbWrOne s kódem funkce 6 (FCE_WREG)
- požadavek čtení 16 bitové hodnoty vnitřního registru funkční kód 3 aplikační funkce MbRd s kodem funkce 3 (FCE_RREG)

Požadavky odesílat střídavě v pravidelných časových intervalech cca 200 ms, jen když je sériový kanál otevřen a Master je ve stavu **klidu** realizace časovačem T0 se základními tiky 30 ms (30 * 7 = 210)

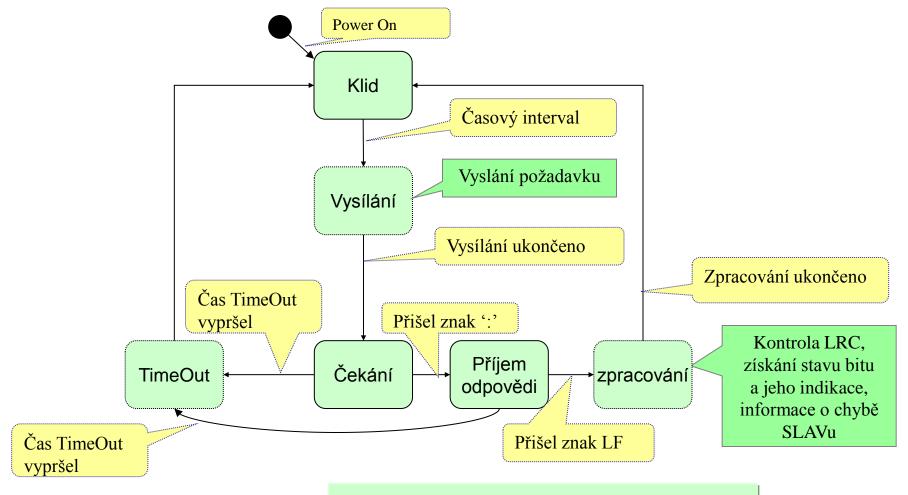
Imlementovat generování čekacího TimeOut intervalu 500 ms na odpvěď od Slave (30*17=510)

Zjednodušený příjem odpovědi příchozí adresu Slave není nutno testovat, pouze správnost LRC zpracovat jen odpověď na požadavek čtení bitu (FCE_RBIT) informace o chybě Slave: jen omezeně, nebo vůbec





Master – zjednodušený stavový diagram



enum {stKlid,stCekani,stPrijem} stav;





Master – vyslání požadavku

střídavě každých cca 210 ms vysílá rámec s funcí 3 (čtení registru) a 6 (zápis registru)

 3
 6
 3
 6

 |
 |
 |
 |

#define N_TICKS 7
#define TIMEOUT 17
bit prep;

časovač T0



TimeOut

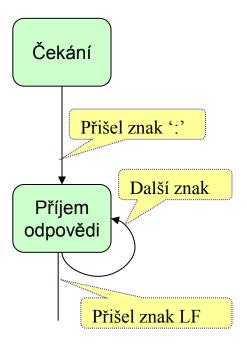
```
if(cnt_ticks>=TIMEOUT){
  cnt_ticks=0;
  LED_R=!LED_R; // signalizace TimeOutu
  stav=stKlid;
}
```





Master – příjem odpovědi

```
if (RI)
   byteIn=SBUF&0x7F;
   RI=0:
   if(stav==stCekani && byteIn==':')
      stav=stPrijem;
      bfin[ix=0]=byteIn;
   else if(stav==stPrijem)
      if(byteIn==':')ix=0;
      else ix++;
      bfin[ix]=byteIn;
      if(byteIn=='\n')
          . // zpracování odpovědi
        stav=stKlid;
      }
```







Master - zpracování odpovědi

1. LRC

```
if(MbLrc(bfin+1,ix-4)==(lrc=MbRdByte(bfin+ix-3)))
{
```

kód funkce a reakce na odpověď

```
if( (kod_r=MbRdByte(bfin+3))==FCE_RREG)
{
  pocet=MbRdByte(bfin+5);
  val=MbRdWord(bfin+7);
  printf(...);
}
```

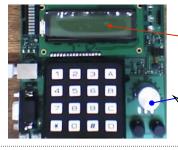






3.část: mikropočítač – mikropočítač





čtení jednoho registru (funkce 3) Rd

zápis hodnoty potenciometru (funkce 6) MbWrOne

ASCII Slave



potvrzení požadavku MbAnsWr

hodnota potenciometru MbAnsRd





Pro 3.část : mikropočítač – mikropočítač

je nezbytné

- 1. správně nastavit propojky pro modul UART buď přenos konektorem USB nebo přenos konektory RS232/485
- 2. správně přepínat budič RS485 pro příjem nebo pro vysílání









Propojky volby pro modul UART

USB x RS

Pro nahrávání programu : **USB**

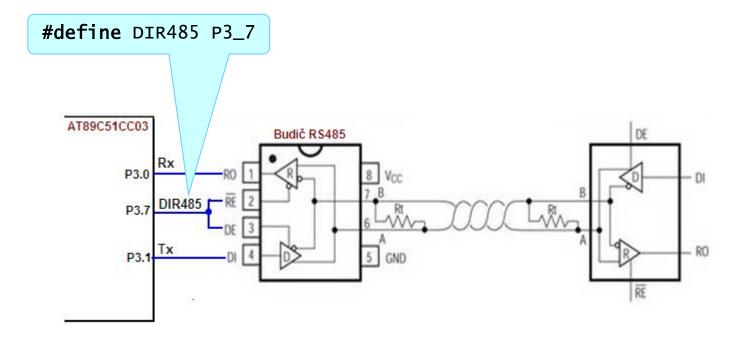
Aplikace : **RS**

Propojky volby RS
RS232 x RS485
Aplikace : RS85

RS485 konektory







DIR485	směr
0	Rx (příjem)
1	Tx (vysílání)

- 1. Nastavit na příjem (0)
- Před vysláním zprávy nastavit na vysílání (1) a po vyslání zprávy zpět na příjem (0)