



INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

# ŘPS – úloha MODBUS MR6S

*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 - MR5S

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

Požadované implementované funkce:

- zápis jediného bitového stavu (Coil) do uzlu Slave,
- čtení bitového stavu (Coil) z uzlu Slave.

**Rozhraní: RS232, standardní rámec 8,N,2**

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

**Rozhraní: RS485, standardní rámec 8,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 1bitovou informaci a předává požadavek na zápis do uzlu SLAVE

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

kód funkce: 05  
+ data

potvrzení

kód funkce: 01

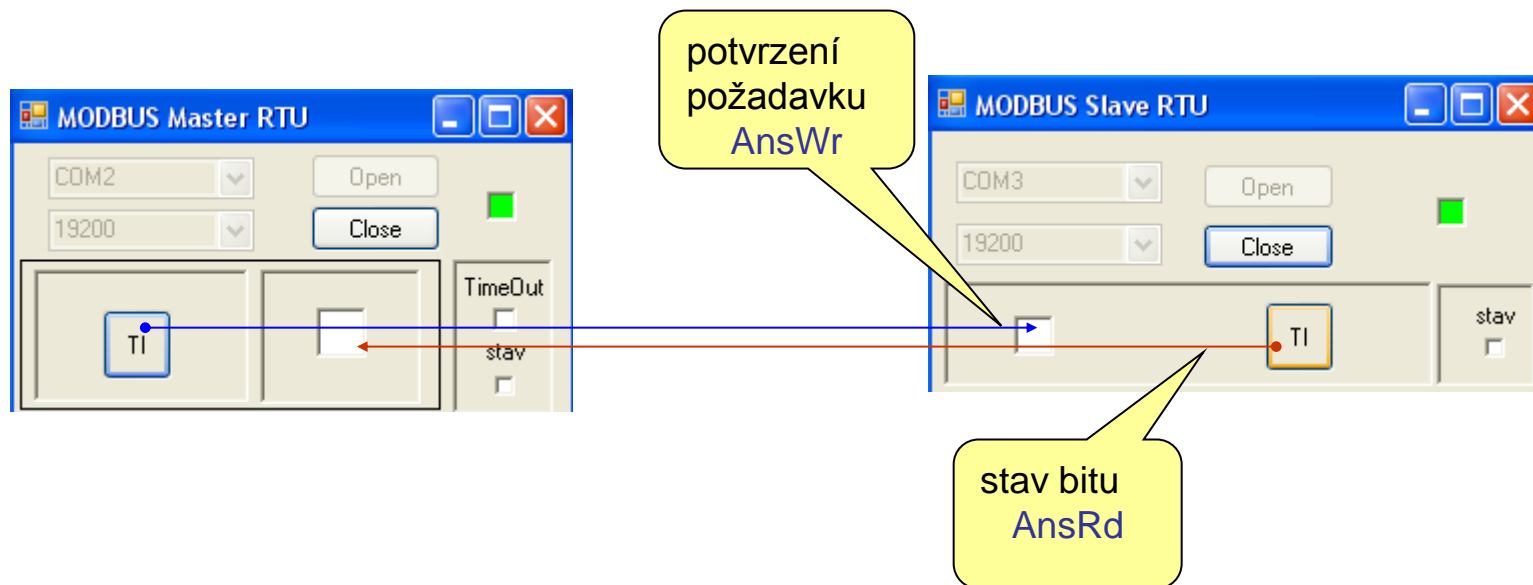
data

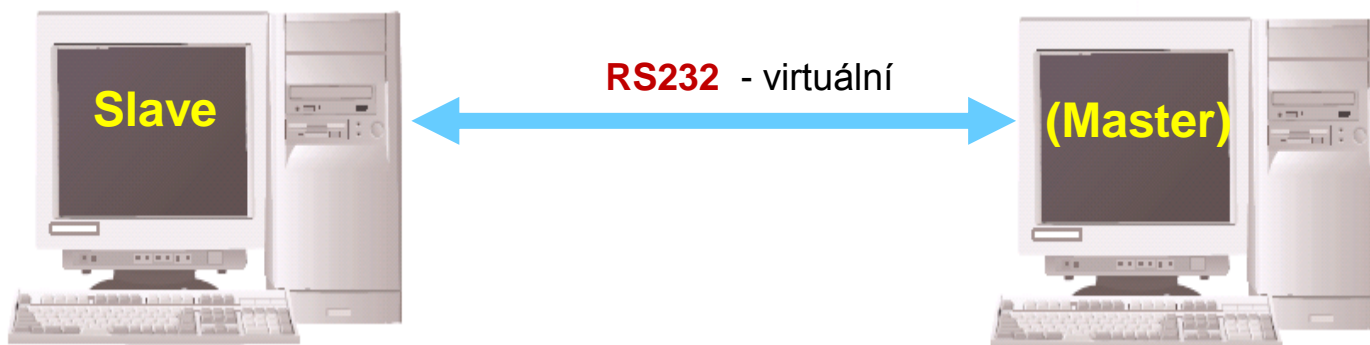
## SLAVE (server)

Po příjmu informaci zobrazí a odešle potvrzovací odpověď

Po příjmu požadavku hodnotu bitu 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

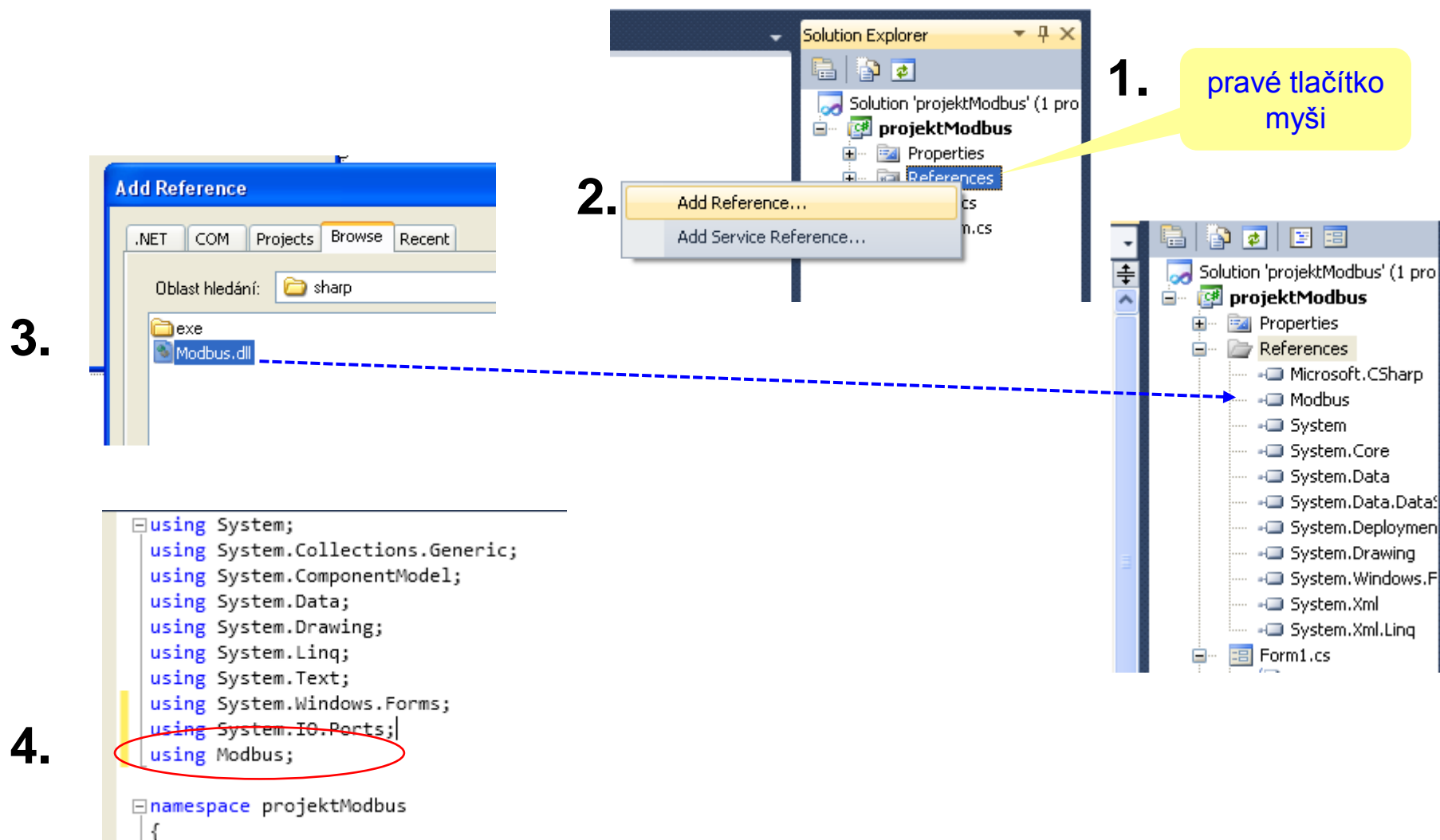
## Zařazení Modbus.dll do aplikace

1. pravé tlačítko myši

2.

3.

4.



```
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.ComponentModel;
using System.Data;
using System.Drawing;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Windows.Forms;
using System.IO.Ports;
using Modbus;

namespace projektModbus
{
```

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

```
namespace Modbus;
```

```
class ModbusRTU
```

```
// metody pro Modbus RTU
```

```
ushort RdWord(byte[] bf,int n);  
int WrWord(ushort val,byte[] bf,int n);
```

```
ushort Crc(byte[] bf,int len);  
int WrCrc(ushort crc,byte[] bf,int n);  
ushort RdCrc(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 nbr,byte[] bf);  
int Wr(byte adr,byte fce,ushort reg,int nbr,byte[] vals,byte[] bf);
```

```
int AnsRd(byte adr,byte fce,int bytes,byte[] vals,byte[] bf);  
int AnsWr(byte adr,byte fce,ushort reg,ushort val,byte[] bf);  
int AnsErr(byte adr,byte fce,byte err,byte[] bf);
```

Užité metody třídy ModbusRTU v aplikaci z Modbus.dll	
aplikační	pomocné
WrOne	RdWord
Rd	WrWord
AnsWr	Crc
AnsRd	WrCrc
AnsErr	RdCrc
Poznámka: v hlavním programu v sekci <b>using</b> přidat <a href="#">Modbus</a>	

Definované a doporučené hodnoty		
význam	symbol	hodnota
Adresa uzlu Slave	ADR_S	1
Funkce zápis bitu	FCE_WBIT	5
Funkce čtení bitu	FCE_RBIT	1
Adresa zapisovaného bitu	BIT_WR	0
Adresa čteného bitu	BIT_RD	0



adr. slavu, kód funkce, adr. registrů a bitů, hodnoty, CRC



bfout

→ RS232

bfin

← RS232

```
byte []bfin = new byte[256];  
byte []bfout = new byte[256];
```

bfout[0]    **adresa slavu**

bfout[1]    **kód funkce**

.

.

## Slave – implementace na PC (server)

### Konfigurace:

Přijímá požadavky od klienta a vrací odpovědi

- požadavek na zápis jediného bitového stavu – funkční kód 5, stav indikuje a vrací potvrzení o přijetí požadavku

**metoda AnsWr třídy ModbusRTU s kódem přijaté funkce**

- požadavek na čtení 1 bitové hodnoty – funkční kód 1 a vrací požadovanou hodnotu

**metoda AnsRd třídy ModbusRTU s kódem přijaté funkce**

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

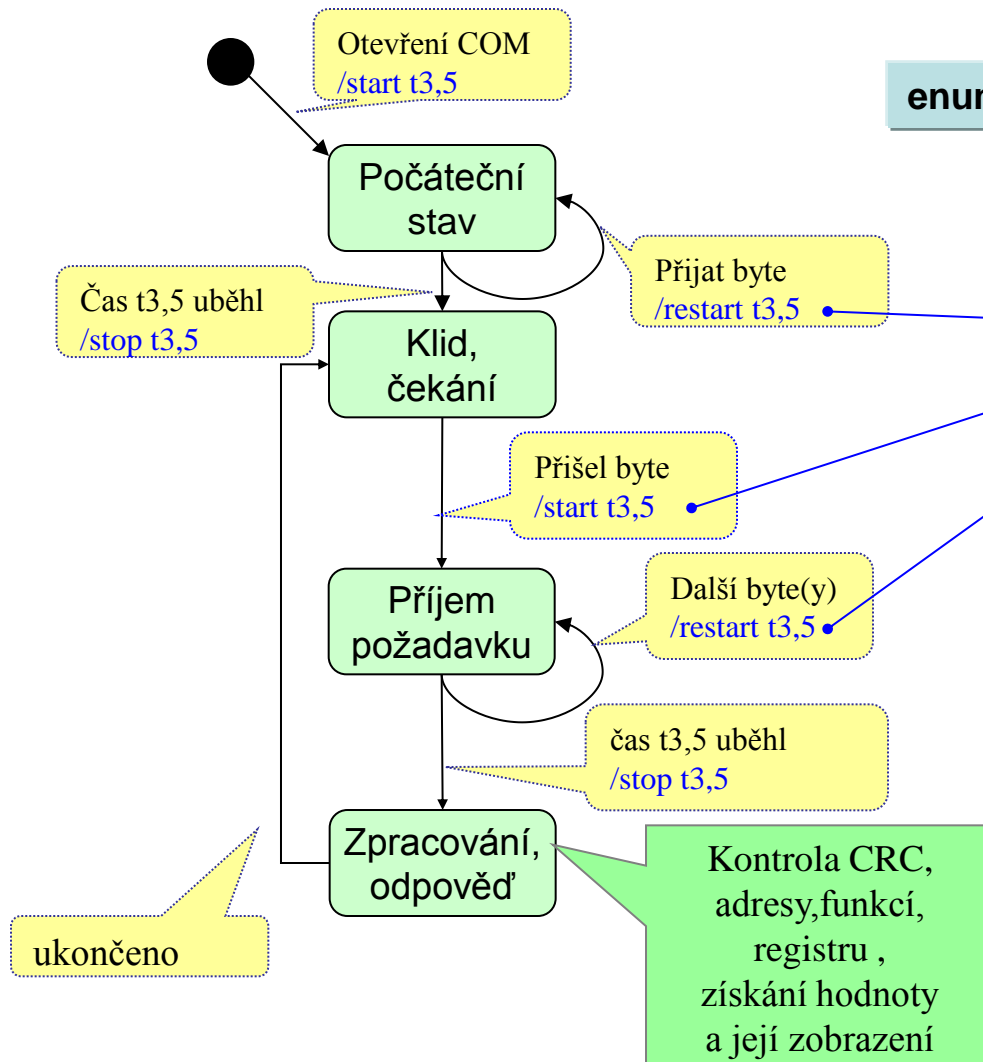
**metoda AnsErr třídy ModbusRTU s upraveným kódem funkce a typem chyby**

Skupinové vysílání ignorovat .

Implementace generování intervalu 3,5 znaku pro ukončení příjmu zprávy

Omezená (žádná) implementace generování intervalu 1,5 znaku

## Slave – zjednodušený stavový diagram



```
enum Tstav{stPocatek,stKlid,stVysilani,stPrijem};
```

Po posledním byte ve frontě

Upozornění: použít delegáta  
(*BeginInvoke(metoda...)*)

v samostatné metodě

```
timer3_5.Enabled=true;
```

## Slave– počáteční stav

Click  
(Open)

```
stav = Tstav.stPocatek;  
Timer3_5.Enabled=true;
```

DataReceived

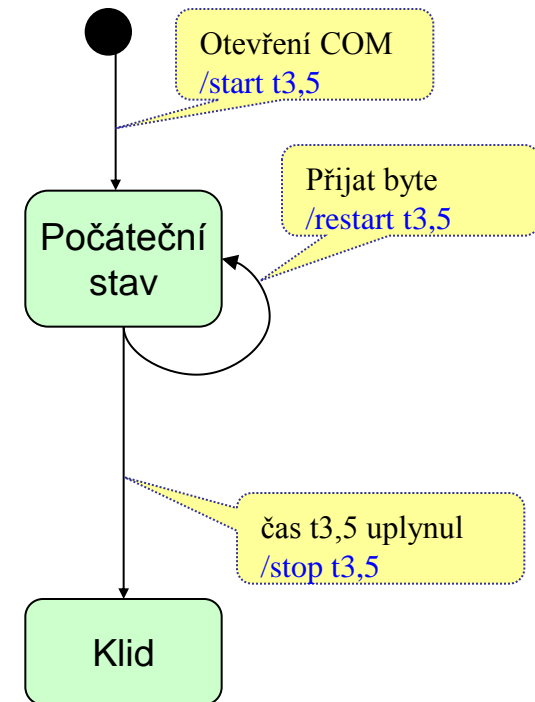
```
while(comPort.BytesToRead > 0){  
    byte b = (byte)comPort.ReadByte();  
    switch(stav){  
        case Tstav.stPocatek:break;  
        case Tstav.stKlid:  
            .  
        case Tstav.stPrijem:  
            .  
    }  
}  
BeginInvoke(metoda...);
```

*timer3\_5.Enabled=true;*

Tick  
3\_5

```
Timer3_5.Enabled=false;  
switch(stav){  
    case Tstav.stPocatek: stav=Tstav.stKlid;  
                        break;  
    case Tstav.stPrijem:  
        . // zpracování odpovědi
```

Tstav stav;



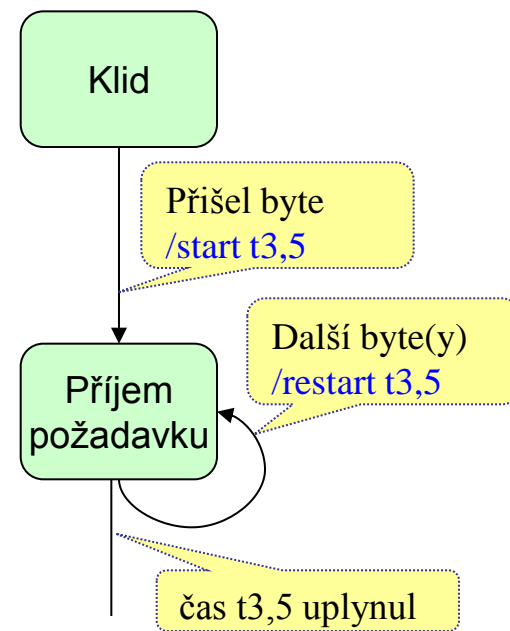
## Slave – příjem požadavku

DataReceived

```
Tstav.stKlid:  
    stav=Tstav.stPrijem;  
    bfin[0]=b;  
    ix=0;  
    break;  
Tstav.stPrijem:  
    bfin[++ix]=b;  
    break;
```

Tick  
3\_5

```
case Tstav.stPrijem:  
    . // zpracování požadavku
```



## Slave – zpracování požadavku, kontrola položek, příprava odpovědi

### 1. CRC

```
if(Mr.Crc(bfin,ix-1)!=Mr.RdCrc(bfin,ix-1)
{
    .. možná informace o chybné CRC
}
else {
```

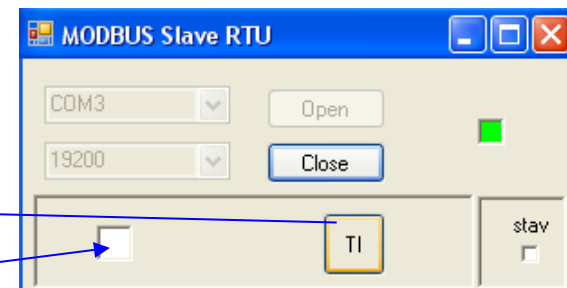
ModbusRTU Mr;

### 2. adresa

```
adr_r=bfin[0];
if(adr_r == ADR_S)
{
```

### 3. kód funkce

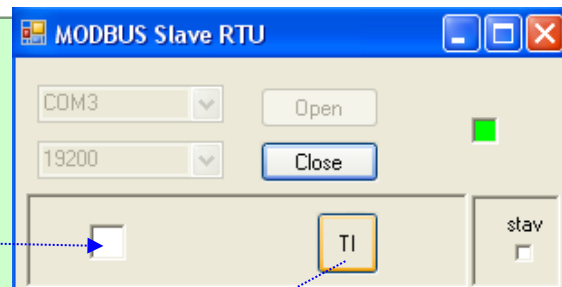
```
kod_r=bfin[1];
er=0;
switch(kod_r) {
    case FCE_RBIT:
        .
        .
    case FCE_WBIT:
        .
        .
    default: er=1;
}
```



## Slave – zpracování požadavku, kontrola položek, příprava odpovědi

FCE\_WBIT:

```
reg=Mr.RdWord(bfin,2);
val=Mr.RdWord(bfin,4);
if (reg!=BIT_WR) er=2;
else switch (val) {
    case 0xFF00: .. žlutá
    case 0x0000: .. bílá
    default: er=3;
}
if(er==0) n= Mr.Answr(ADR_S,kod_r,reg,val,bfout);
```



FCE\_RBIT:

```
reg=Mr.RdWord(bfin,2);
pocet=Mr.RdWord(bfin,4);
if(reg!=BIT_RD || pocet!=1) er=2;
else .. tlacitko -> vals[0]
if(er==0) n= Mr.Answr(ADR_S,kod_r,1,vals,bfout);
```

byte []vals = byte[1];

4. chyba

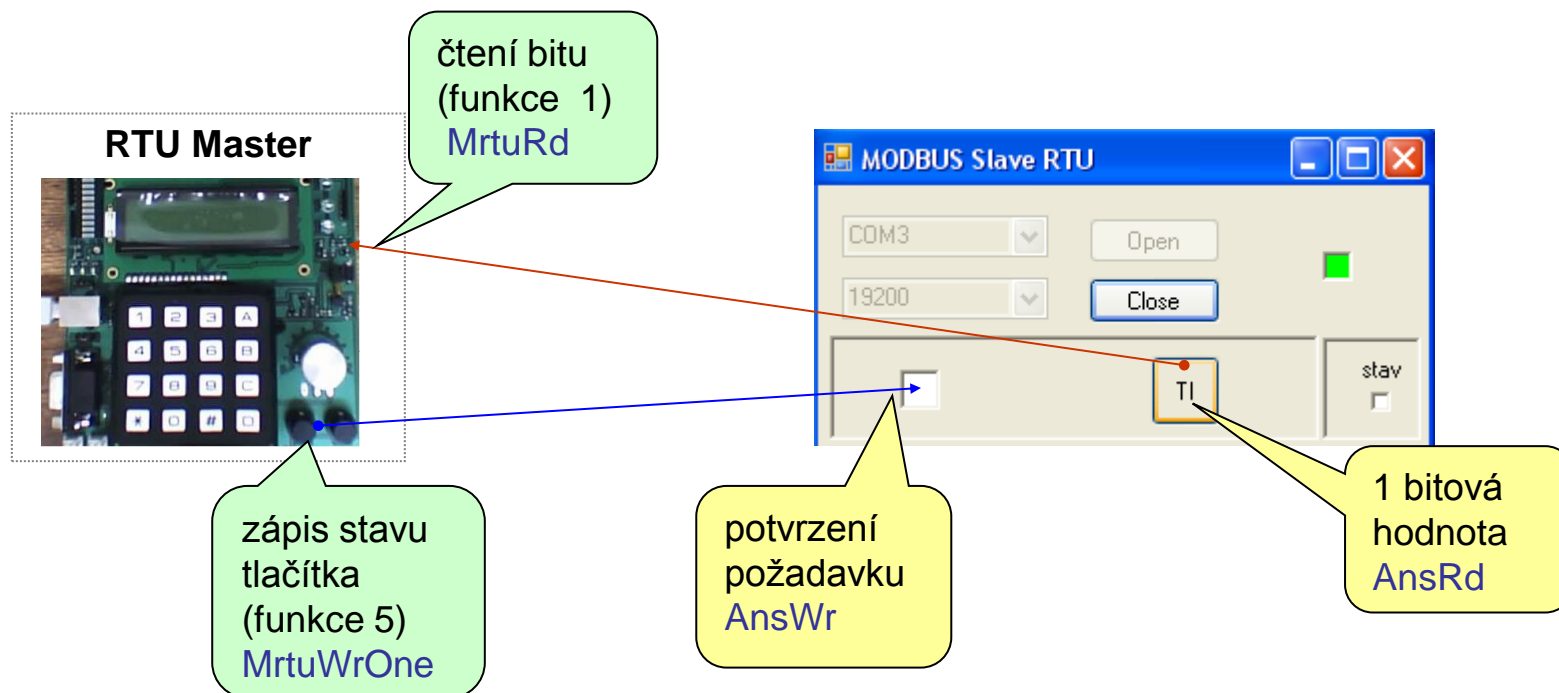
```
if(er>0) n=Mr.Answr(adr_r,(byte)(kod_r|0x80),er,bfout);
```

odeslání  
odpovědi

```
n=Mr.WrCrc(Mr.Crc(bfout,n),bfout,n);
comPort.Write(bfout, 0, n);
```

```
stav=Tstav.stklid;
```

## 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 funkcí **Modbus.H** – zdrojový kód **Modbus.C**

```
byte WrWord(word val,byte *bf);  
word RdWord(byte *bf);  
word MrtuRdCrc(byte *bf);  
byte MrtuWrCrc(word crc,byte *bf );
```

```
byte MrtuWr(byte adr,byte fce,word reg,word nbr,byte *vals,byte *bf);  
byte MrtuWrOne(byte adr,byte fce,word reg,word val,byte *bf);  
byte MrtuRd(byte adr,byte fce,word reg,word val,byte *bf);
```

```
byte MrtuAnsErr(byte adr,byte fce,byte er,byte *bf);  
byte MrtuAnsRd(byte adr,byte fce,byte reg,byte *vals,byte *bf);  
byte MrtuAnsWr(byte adr,byte fce,word reg,word val,byte *bf);
```

```
word MrtuCrc(byte *bf, byte len);
```

Užité funkce v aplikaci ze souboru Modbus.C	
aplikační	pomocné
MrtuWrOne	RdWord
MrtuRd	WrWord
MrtuAnsWr	MrtuCrc
MrtuAnsRd	MrtuWrCrc
MrtuAnsErr	MrtuRdCrc
Poznámka: v hlavním programu <code>#include "Modbus.H"</code>	

Definované a doporučené hodnoty		
význam	symbol	hodnota
Adresa uzlu Slave	ADR_S	1
Funkce zápis bitu	FCE_WBIT	5
Funkce čtení bitu	FCE_RBIT	1
Adresa zapisovaného bitu	BIT_WR	0
Adresa čteného bitu	BIT_RD	0

adr. slavu, kód funkce, adr. registrů a bitů, hodnoty, CRC



bfout

→ RS232

bfin

← RS232

```
//globální  
xbyte bfin[256],bfout[256];
```

bfout[0] **adresa slavu**

bfout[1] **kód funkce**

.

.

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

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

## Časový interval 3,5 znaku – generování časovačem T1 v režimu 1

Formát UART: 8,N,2  $\rightarrow$  11 bitů ,  $f_{\text{bit}} = 19200 \text{ bit/s} \rightarrow t_{\text{bit}} = 1/f_{\text{bit}}$

$t_{3,5} = 3,5 \cdot 11 \cdot t_{\text{bit}} \approx 2 \text{ ms tik}$

pro časovač T1 :  $t_{3,5} = N3\_5 \cdot 12 / f_{\text{osc}}$

pro sériový kanál řízený časovačem T2 je  $t_{\text{bit}} = 32 \cdot \text{NBIT} / f_{\text{osc}}$

$t_{3,5} = 3,5 \cdot 11 \cdot 32 \cdot \text{NBIT} / f_{\text{osc}} = N3\_5 \cdot 12 / f_{\text{osc}}$

$N3\_5 = \text{NBIT} \cdot 109 \rightarrow \text{\#define } N3\_5 \text{ } 109 * \text{NBIT}$

(re)start t3,5

```
TH1=(word)(-N3_5) >> 8;  
TL1=(byte)(-N3_5);  
TF1=0;  
TR1=1;
```

čas uplynul: přerušení nebo  
1  $\rightarrow$  TF1

Poznámka: oba časovače T0 a T1 budou nastaveny v režimu 1: TMOD = 0x11;

## Master – implementace na mikropočítači (klient)

### Konfigurace:

Realizuje funkce (požadavky na server)

- požadavek na zápis jediného bitového stavu – funkční kód 5

aplikační funkce MrtuWrOne s kódem funkce 5 (FCE\_WBIT)

- požadavek na čtení bitové hodnoty – funkční kód 1

aplikační funkce MrtuRd s kódem funkce 1 (FCE\_RBIT)

Požadavky odesílat střídavě v pravidelných časových intervalech cca 200 ms,  
jen když je Master ve stavu **klidu**

realizace časovačem T0

Implementovat generování čekacího TimeOut intervalu 500 ms na odpověď od Slave

Zjednodušený příjem odpovědi

příchozí adresu Slave není nutno testovat, pouze správnost CRC

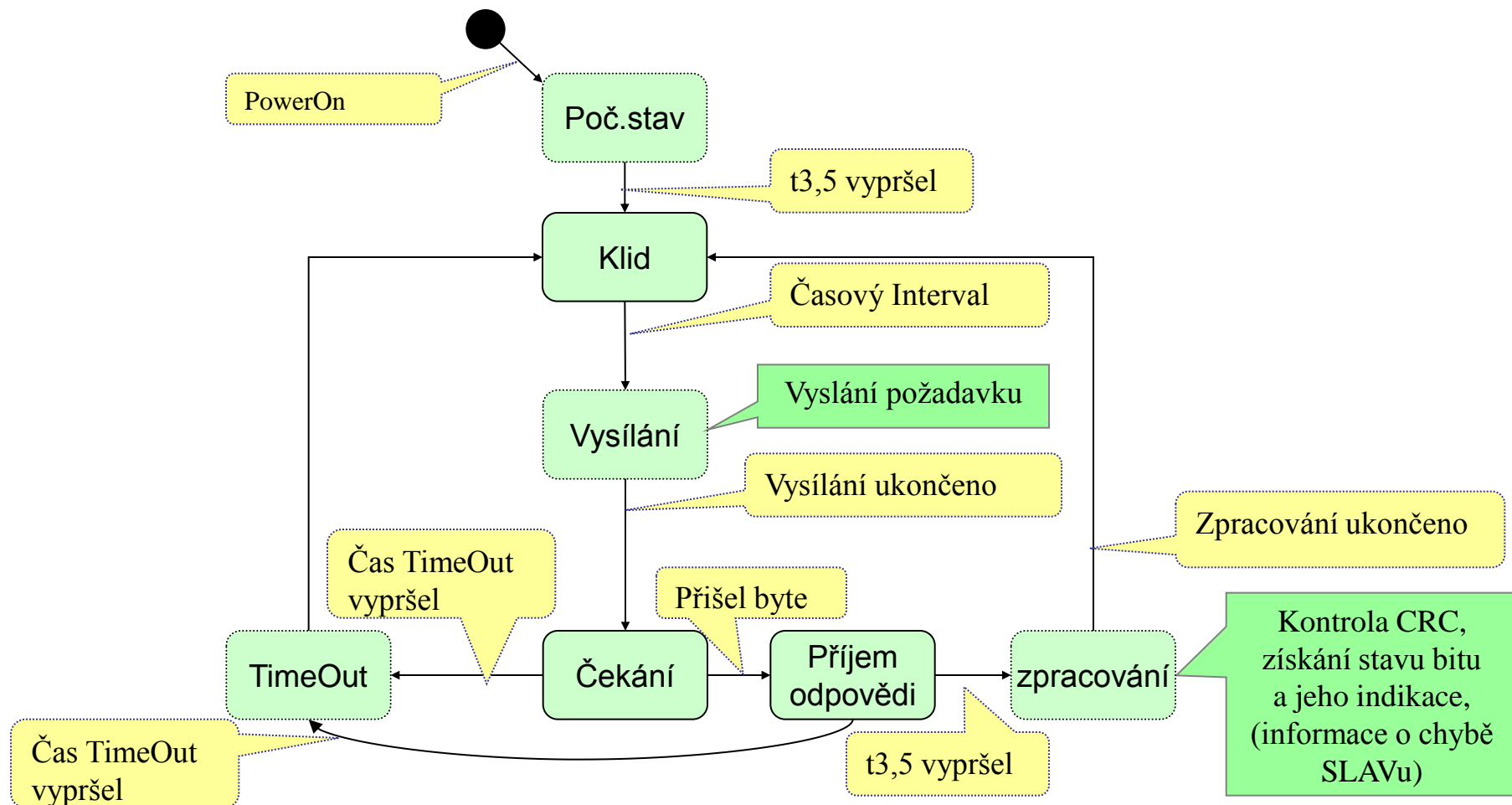
zpracovat jen odpověď na požadavek čtení bitu (FCE\_RBIT)

informace o chybě Slave: jen omezeně, nebo vůbec

Implementace generování intervalu 3,5 znaku pro ukončení příjmu zprávy časovačem T1

Omezená (žádná) implementace generování intervalu 1,5 znaku

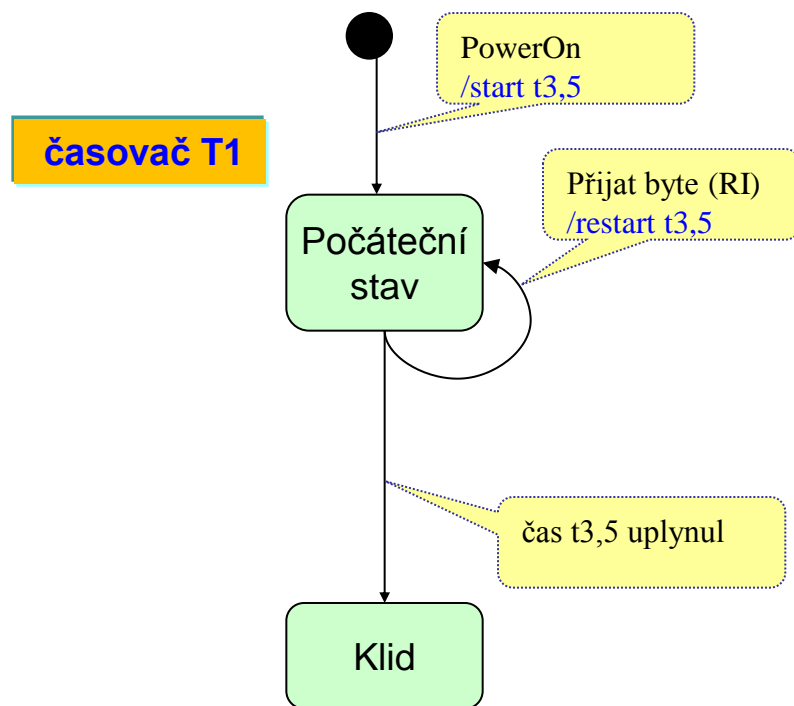
## Master – zjednodušený stavový diagram



```
enum {stKlid,stCekani,stPrijem} stav;
```

## Master – počáteční stav

```
void main(void)
{
    .. // inicializace
    do
    {
        RI=0;
        TH1=(word)(-N3_5) >> 8;
        TL1=(byte)(-N3_5) ;
        TR1=1;
        while(!TF1);
        TF1=0;
        TR1=0;
    } while(RI);
    stav=stKlid;
    while(1)
    {
        ..
    }
}
```





## Master – vyslání požadavku

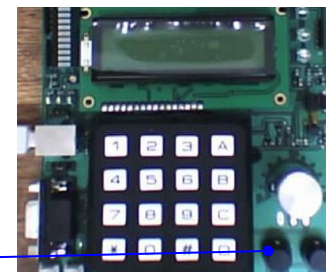
střídavě každých cca 210 ms vysílá rámec s funcí **1** (čtení bitu) a **5** (zápis bitu)



```
#define N_TICKS 7
#define TIMEOUT 17
bit prep;
```

### časovač T0

```
if(++cnt_ticks>=N_TICKS && stav==stKlid)
{
    cnt_ticks=0;
    DIR485=1;      /* na vysílání - pro RS485*/
    prep=!prep;
    if(prepare) {val= ... ;
        itx=MrtuWrOne(ADR_S,FCE_WBIT,BIT_WR,val,bfout);}
    else itx=MrtuRd(ADR_S,FCE_RREG,REG_RD,1,bfout);
    itx+=MrtuWrCrc(MrtuCrc(bfout,itx),bfout+itx);
    SendBuf(bfout,itx);
    stav=stCekani;
    DIR485=0; /* zpět na příjem */}
```



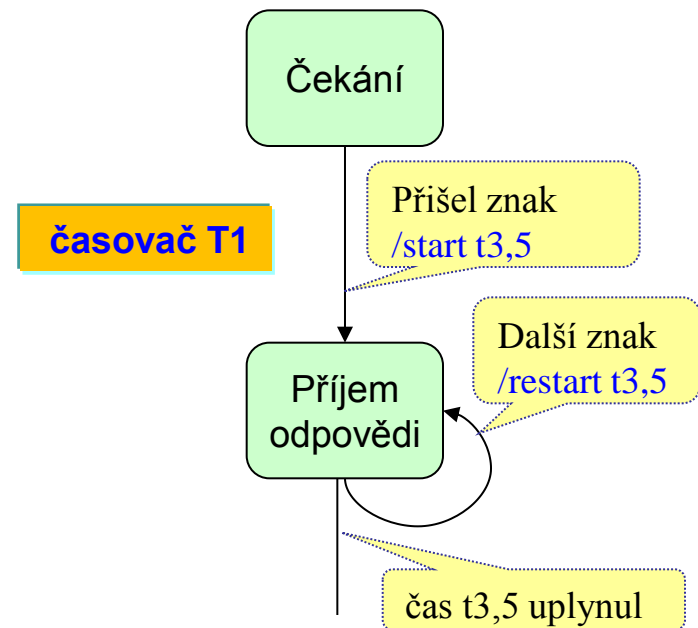
### TimeOut

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

## Master – příjem odpovědi

```
if (RI)
{
    byteIn=SBUF;
    RI=0;
    switch(stav)
    {
        case stCekani:
            ix=0;
            bfin[ix++]=byteIn;
            stav=stPrijem;
            TH1=(word)(-N3_5) >> 8;
            TL1=(byte)(-N3_5) ;
            TF1=0;
            TR1=1;
            break;
        case stPrijem:
            bfin[ix++]=byteIn;
            TH1=(word)(-N3_5) >> 8;
            TL1=(byte)(-N3_5) ;
            TF1=0;
            break;
    }
}
```

```
if(TF1){
```



## Master – zpracování odpovědi

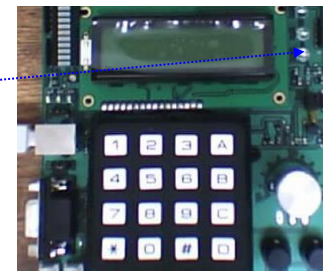
časovač T1

CRC

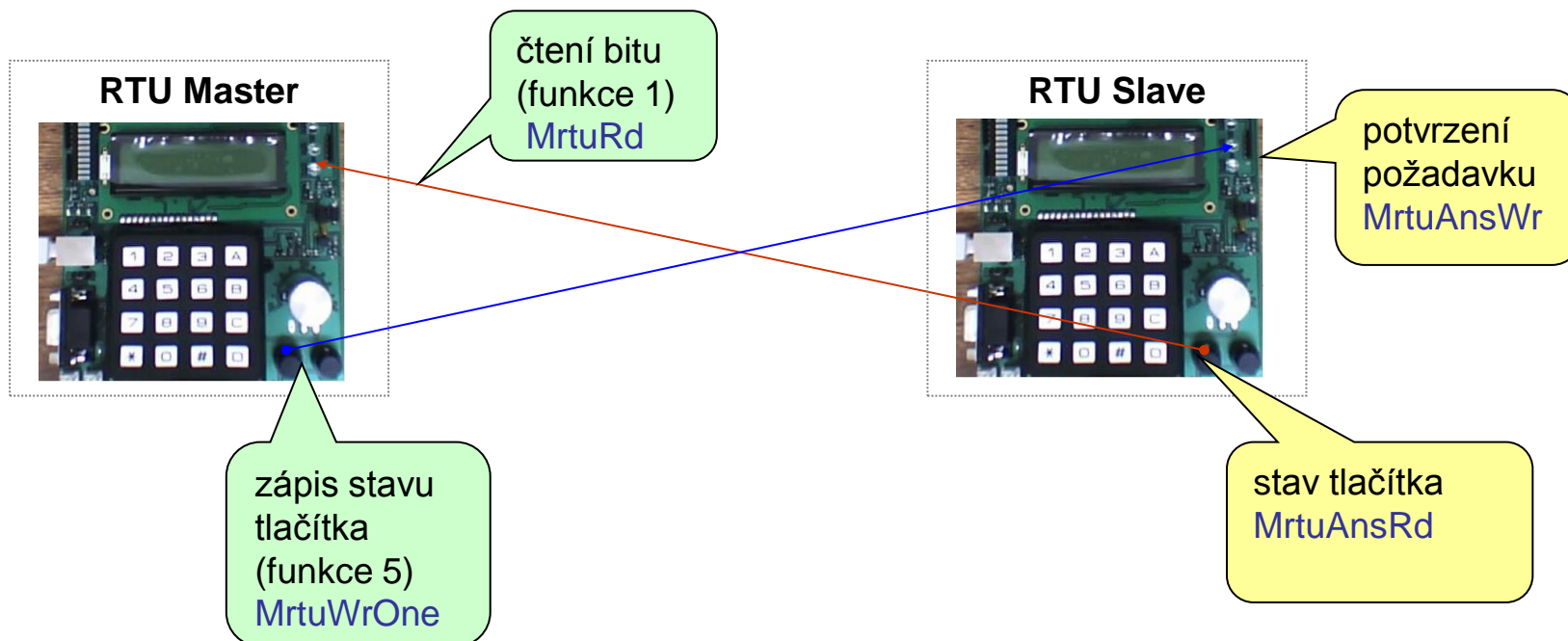
kód funkce

reakce  
na odpověď

```
if(TF1)
{
    TR1=0;
    if(stav==stPrijem)
    {
        if(MrtuCrc(bfin,ix-2)==MrtuRdCrc(bfin+ix-2))
        {
            if ((kod_r=bfin[1]) == FCE_RBIT)
            {
                if (bfin[3] & 1) ... ; // LED svítí
                else ... ; // LED nesvítí
            }
        }
        stav=stkId;
    }
}
```



## 3.část : mikropočítač – mikropočítač



## **Pro 3.část : mikropočítač – mikropočítač**

**je nezbytné**

- 1. správně nastavit propojky pro modul UART  
bud' 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**

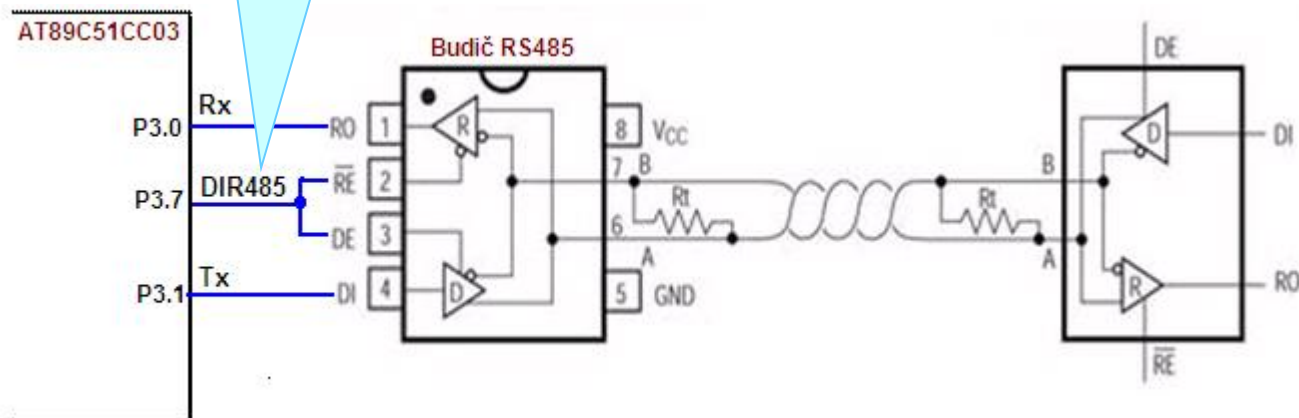
**RS232 x RS485**

Aplikace : **RS85**

**RS485 konektory**



#define DIR485 P3\_7



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

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