

Protocolo Comunicación Sensor Motor

Interfaz de comunicación

- Baudrate: 9600
- Parity: EVEN
- Stopbit: 1

Protocolo de comunicación

- Formato comando

|direccion|longitud|comando|parametros|checksum

- Formato Respuesta

|direccion|longitud|comando|parametros|checksum

La longitud tanto para el comando de pregunta como de respuesta se calcula de la siguiente manera

$$\text{longitud} = M + 3$$

Donde M es la longitud del número de parámetros enviados.

Comando solicitud RealTime [R]

Este comando nos sirve para conocer en todo momento el estado actual del motor

Pregunta

SN	PARAMETROS	Longitud	USO	Comentario
0	Addr	1	Dirección	ID motor
1	0x03	1	Longitud	
2	0x0A	1	Comando	
3	OPP	1	Checksum	

Respuesta

SN	PARAMETROS	Longitud	USO	Comentario
0	Addr	1	Dirección	ID motor
1	0x08	1	Longitud	
2	Estado	1		
3 – 4	Corriente [BCD]	2		
5 – 6	Potencia [BCD]	2		
7	OPP	1	Checksum	

Comando reporte histórico consumo [H]

Este comando nos permite conocer el consumo histórico del motor conectado.

Pregunta

SN	PARAMETROS	Longitud	USO	Comentario
0	Addr	1	Dirección	ID motor
1	0x03	1	Longitud	
2	0x0B	1	Comando	
3	OPP	1	Checksum	

Respuesta

SN	PARAMETROS	Longitud	USO	Comentario
0	Addr	1	Dirección	ID motor
1	0xC	1	Longitud	
2	Estado	1		
3 – 6	Histórico Corriente [BCD]	4		
7 – 10	Histórico Potencia [BCD]	4		
11	OPP	1	Checksum	

Comando Borrar histórico consumo [C]

Pregunta

SN	PARAMETROS	Longitud	USO	Comentario
0	Addr	1	Dirección	ID motor
1	0x03	1	Longitud	
2	0x0A	1	Comando	
3	OPP	1	Checksum	

Respuesta

SN	PARAMETROS	Longitud	USO	Comentario
0	Addr	1	Dirección	ID motor
1	0x04	1	Longitud	
2	0x0A	1	Comando	
3	Estado	1	Confirmacion	0x01: OK 0x02: ERROR
4	OPP	1	Checksum	