

FORMACIÓN VAL3

COMUNICACIÓN MODBUS

Stäubli Española



ÍNDICE

- Características básicas.
- Comunicación.
- Crear configuración ModBus.
- Guardar configuración.
- Transferir al controlador.
- Visualización en el controlador.
- Diagnóstico.

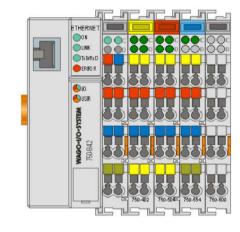
CARACTERISTICAS BASICAS

- Especificaciones: www.modbus.org
- •Interés: Reducir el coste de cableado entre los autómatas / robots y e/s.
- •Soportado por la mayoría de fabricantes de autómatas.
- •Gran variedad de componentes disponibles:
 - Cabeceras I/O: wago 750-871 / 750/341. (<u>www.wago.com</u>), etc
 - Encoders: Directindustry (<u>www.directindustry.com</u>), etc
 - PLC: Siemens (<u>www.siemens.com</u>), Allen Bradley (<u>www.ab.com</u>), etc.
 - Etc
- •Independencia de marca (dos componentes de diferente marca se comunican).
- •Alto nivel de fiabilidad de la comunicación.
- Flexibilidad en la gestión y monitorización de la red.
- Facilidad de ampliación / reducción de IO.
- Posibilidad de integración en redes de otro nivel.

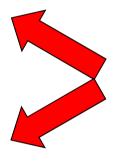
COMUNICACIÓN

Cliente Modbus

Modulos In/Out







Servidor Modbus.

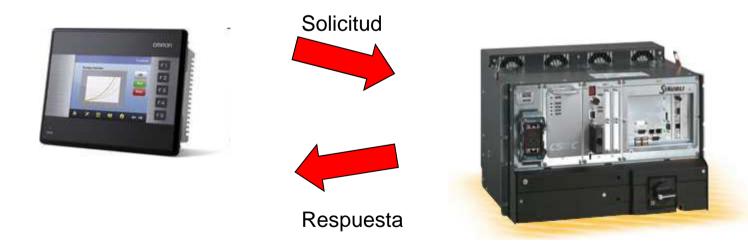


CS8C No es posible comunicar directamente dos controladores.

PLC

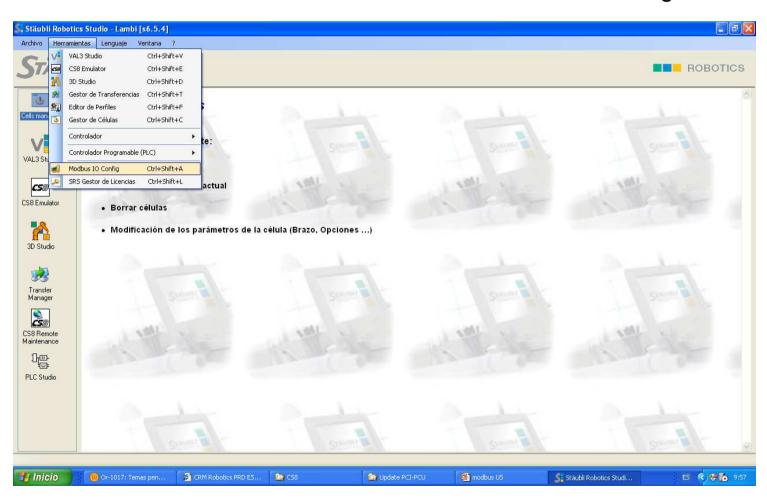
CS8C: MODBUS TCP SERVIDOR

- Servidor: Dispositivo que responde a una petición o pone a disposición una información.
- Cliente: Es el dispositivo que realiza la solicitud.

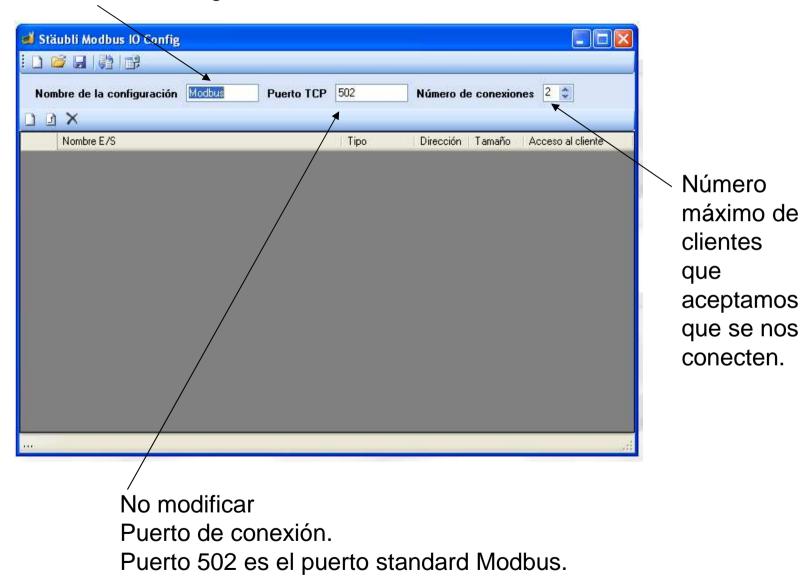


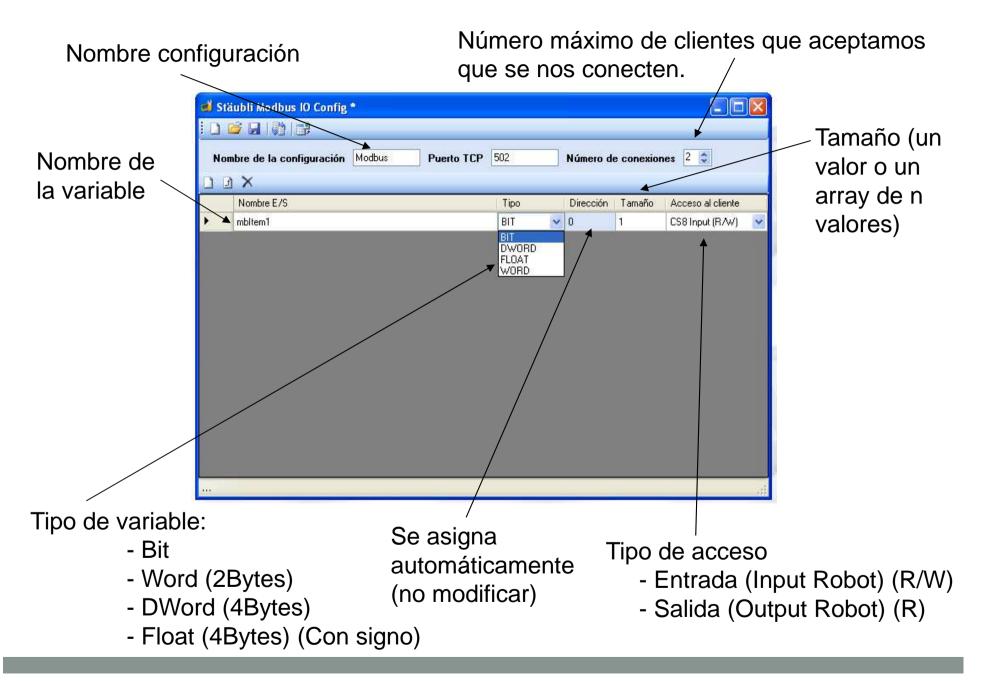
CREAR CONFIGURACIÓN MODBUS

Stäubli Robotics Studio: Herramientas → Modbus IO Config



Nombre de la configuración





ROBOTICS

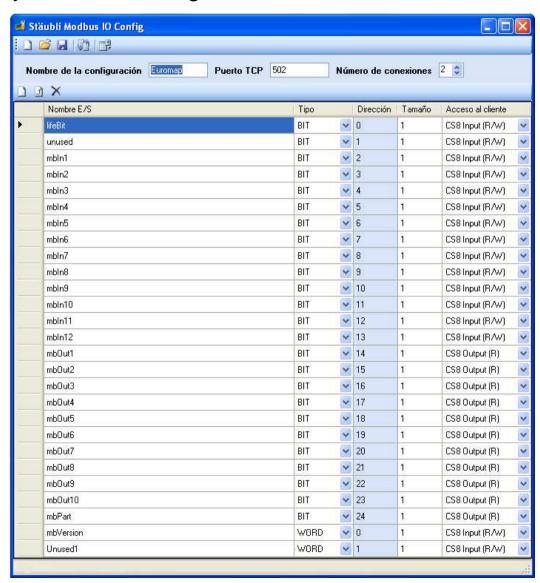
El orden de declarar las entradas y salidas es la siguiente:

•1º: Entradas digitales.

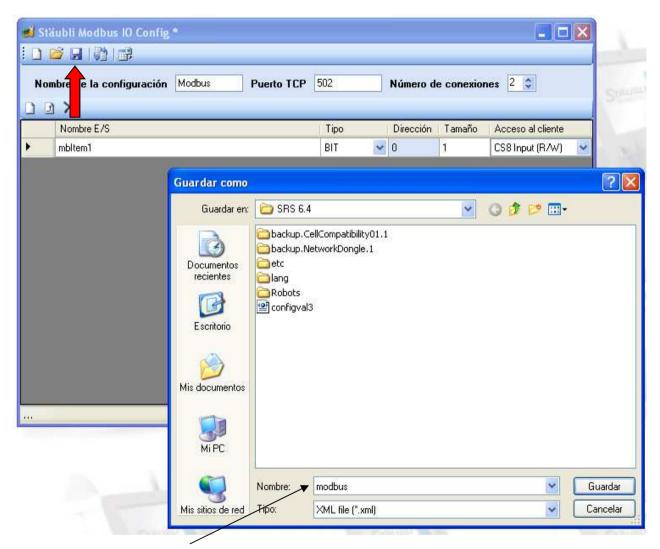
•2°: Salidas digitales.

•3°: Entradas analógicas.

•4º: Salidas analógicas.



GUARDAR CONFIGURACIÓN

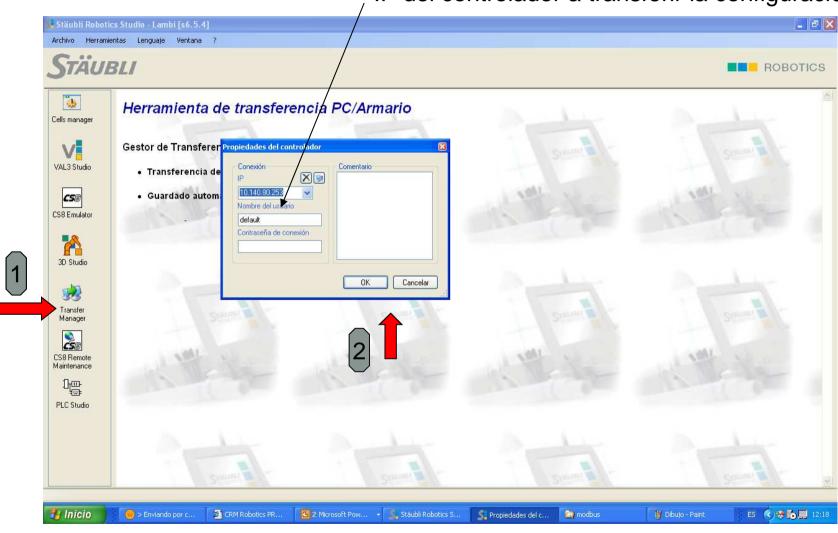


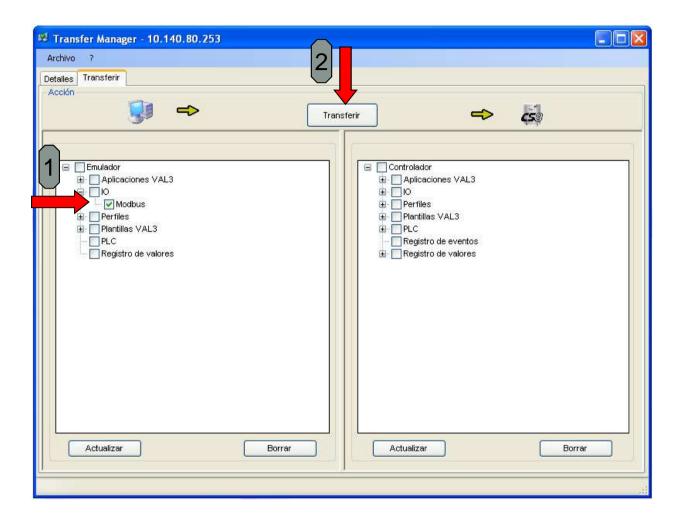
El nombre del archivo solo puede ser: modbus.xml

ROBOTICS

TRANSFERIR AL CONTROLADOR

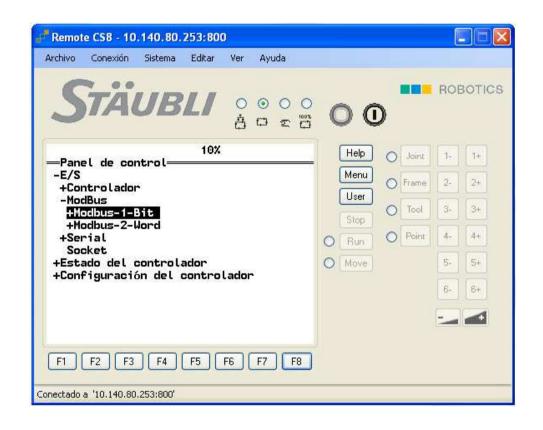
IP del controlador a transferir la configuración.





Una vez transferido, tendremos que rebotar el controlador para actualizar la configuración en el controlador.

VISUALIZACIÓN EN EL CONTROLADOR



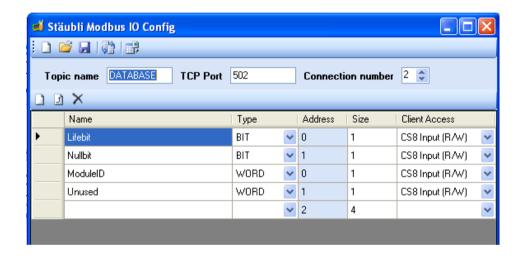
En el SP1 (mando del controlador):

ROBOTICS

Menú → Panel de Contol → E/S → ModBus → Nuestra configuración.

WAGO 750-842 V4.20

Modulo Wago con firmware especial para Stäubli



DIAGNÓSTICOS

Los errores son señalados en el MCP y pueden ser consultado mediante el registro de eventos. Estos errores comienzan por la palabra "MODBUS" seguida del diagnóstico CS8C, del identificador del canal y finalmente del status.

Los principales errores son:

- InitLib #Estado: Falta fichero modbus.xml.
- BuildItem #nombre: #nombre no creado, incorrecto, ya utilizado o memoria insuficiente.
- Write #Canal #Estado: Error de escritura.
- Read #Canal #Estado: Error de lectura.
- StartServer: El servidor Modbus no ha podido ser puesto en marcha, el fichero modbus.xml no debe se vàlido.
- StopServer: El servidor Modbus no se ha podido parar.

