

## MOBA Mobile Automation AG

# **Spezifikation**

# Communication\_EnableCommunication()

# Version 2.000

Produkt	MRW 4-20mA	
	(Momenten unabhängige Redundante Wägezelle)	
Auftraggeber	MOBA Mobile Automation AG Kapellenstraße 15 65555 Limburg Germany	
Auftragnehmer	MOBA Mobile Automation AG Kapellenstraße 15 65555 Limburg Germany	

Dokument erstellt von	Datum	Unterschrift
M.Offenbach	12.05.2022	

MRW 4-20mA vertraulich

Diese Dokumentation des Unittests basiert auf einem Vordruck der MOBA AG.

Der Inhalt darf ausschließlich den am Projekt beteiligten Personen zugängig gemacht werden. Insbesondere die Weitergabe an Dritte ist ohne ausdrückliche schriftliche Erlaubnis der MOBA AG nicht erlaubt.

Außerhalb des gemeinsamen Projektes darf kein Teil dieser Unterlagen für irgendwelche Zwecke vervielfältigt oder übertragen werden, unabhängig davon, auf welche Art und Weise oder mit welchen Mitteln dies geschieht.

Die hier getroffenen Festlegungen schließen nicht aus, dass in einer gesonderten Geheimhaltungsvereinbarung weiterreichende oder abweichende Vereinbarungen zur Wahrung der Vertraulichkeit getroffen und festgeschrieben werden.

#### Copyright by

MOBA Mobile Automation AG Kapellenstr. 15 D-65555 Limburg Internet: www.moba.de





## Inhaltsverzeichnis

1	Einführung4			
	1.1	Vorwort	. 4	
	1.2	Änderungshistorie	. 4	
	1.3	Ansprechpartner	. 5	
	1.4	Anhänge	. 5	
	1.5	Glossar	. 5	
2	Com	munication_EnableCommunication()	. 6	
	2.1	Beschreibung	. 6	
	2.2	Spezifikation	. 7	
3	Kom	mentare	. 8	
4	Anha	ang	. 9	



#### 1 Einführung

#### 1.1 Vorwort

Die MOBA AG versteht sich als Partner für die Entwicklung und Lieferung kundenspezifischer Elektronikkomponenten und daraus zusammengestellter Steuerungssysteme, die für den Einsatz an mobilen Maschinen konzipiert sind.

Die hier vorliegende Spezifikation beschreibt das exakte Verhalten der Funktion *Communication\_EnableCommunication()* der Datei *Communication.c*Dies beginnt mit der Angabe der Übergabeparameter sowie dem Rückgabewert der Funktion. Es folgen dann die Beschreibungen des Verhaltens der Funktion

Jede Beschreibung wird indiziert festgehalten. Somit ist in weiteren Dokumenten leicht Bezug auf die Spezifikation zu nehmen.

## 1.2 Änderungshistorie

Version	Datum	Kapitel	Änderung / Ergänzung
1.0	12.05.2022	alle	Erstellung

Seite 4 von 9 Spezifikation Version 1.0

vertraulich MRW 4-20mA



# 1.3 Ansprechpartner

#### **MOBA Mobile Automation AG**

Kapellenstraße 15 65555 Limburg

Name	Position	Telefonnummer	E-Mail
Boris Zils	Produktmanager	+49(0)6431-9577- 123	b.zils@moba.de
Sebastian Schlesies	Vertrieb	+49(0)6431-9577- 267	s.schlesies@moba.de
Jürgen Stiller	Entwicklungsleiter	+49(0)6431-9577- 282	j.stiller@moba.de
Norbert Lipowski	Entwicklung	+49(0)6431-9577- 137	n.lipowski@moba.de

#### 1.4 Anhänge

Dokumentname	Beschreibung

#### 1.5 Glossar

Abkürzung / Fachbegriff	Beschreibung / Definition	
MRW	Momenten unabhängige Redundante Wägezelle	
DMS	Dehnungsmessstreifen	



#### 2 Communication\_EnableCommunication()

#### 2.1 Beschreibung

Mit Hilfe der Funktion *Communication\_EnableCommunication()* ist es möglich, die Befehlsauswertung der über die RS232-Schnittstelle eingehenden Kommandos zu unterbinden. Nur die Befehls *ENA* und *CDL* sind hiervon ausgenommen.

Sinnvoll ist diese Abschaltung im Zusammenhang mit der Firmware-Programmierung des Partner-Kanals. Aufgrund der Teilung der seriellen Schnittstelle, hören beide Kanäle auf die eingehenden Daten. Trotz der Tatsache, dass die Programmierung mit einer Baudrate von 115200baud abläuft, kann es unter unglücklichen Umständen dazu kommen, dass der nicht zu programmierende Kanal diese Daten fälschlich als einen Befehlsframe erkennt und auswertet. Durch die Sperre kann dies ausgeschlossen werden.

vertraulich MRW 4-20mA



# 2.2 Spezifikation

Alle Spezifikationen sind in aufsteigender Reihenfolge zu erfüllen!

	Communication_EnableComm	nunication()
Index	Parameter	Datentyp
12.2.0.0	Flag zur Freigabe oder Sperre der	unsigned char
	Befehlsverarbeitung:	
	1: Befehlsverarbeitung freigegeben	
	<>1: Befehlsverarbeitung gesperrt	
	Rückgabe	Datentyp
12.2.1.0	Status der Funktionsausführung:	char
	0: Fehlerfreie Ausführung	
	1: Es ist ein Fehler aufgetreten	
	Verhalten	Bemerkung
12.2.2.0	Zunächst ist die Rückgabe-Variable byRetVal	
	anzulegen und mit 0 zu initialisieren	
12.2.2.1	Flag zur Freigabe/Sperre der Befehlsverarbeitung	Freigabe der Befehlsverarbeitung
	gleich 1	
	Es ist der bitinvertierte Wert des Sperrcodes	
	COMMUNICATION_DISABLE_CODE in die	COMMUNICATION_DISABLE_CODE =
	Variable	0x55AA55AA
	CommunicationControl.ulCommunicationDisable	
	einzutragen.	
12.2.2.2	Ist das Flag zur Freigabe/Sperre der	Sperre der Befehlsverarbeitung
	Befehlsverarbeitung ungleich 1	
	Es ist der Wert des Sperrcodes	
	COMMUNICATION_DISABLE_CODE in die	COMMUNICATION_DISABLE_CODE =
	Variable	0x55AA55AA
	CommunicationControl.ulCommunicationDisable	
	einzutragen.	
12.2.2.3	Der Status der Freigabe der Befehlsverarbeitung	Status im Eeprom ablegen
	ist im Eeprom abzulegen. Dazu die Funktion	
	Save_Parameter() mit dem Parameter	
	LOAD_SAVE_RS232_DISABLE_CODE aufrufen.	LOAD_SAVE_RS232_DISABLE_CODE =
	Die Rückgabe dieser Funktion in der Rückgabe-	103
	Variablen <i>byRetVal</i> eintragen.	
12.2.2.4	<i>byRetVal</i> zurückgeben	Abschluss



## 3 Kommentare

vertraulich MRW 4-20mA



# 4 Anhang