**拉力试验多串口板程序要求**

1. 与编码器通信

原始数据——————编码器绝对角度

写入寄存器的数据——角度、平均角速度(包括方向)、探杆平均线速度(包括方向)、圈数

串口参数：协议类型——————Modbus RTU + RS485

波特率———————38400

从机地址——————01

功能码———————03

寄存器地址—————00 00

读取寄存器数量———00 01

1. 与位移传感器通信

原始数据——————位移传感器绝对位移( 0-65535 / 0 – 750mm)

串口参数：协议类型——Modbus RTU

写入寄存器的数据——位移、平均速度(包括方向)

串口参数：协议类型——————Modbus RTU + RS485

波特率———————9600

从机地址——————01

功能码———————04

寄存器地址—————01 00

读取寄存器数量———00 02

1. 与称重传感器通信

原始数据——————重量

写入寄存器的数据——重量

串口参数：协议类型——————Modbus RTU + RS485

波特率———————9600

从机地址——————01

功能码———————03

寄存器地址—————00 55

读取寄存器数量———00 01

备注：以上数据均为16进制