

Đầu dây RS-485

CM1241 (RS485, DB9 female) → MAX485 (TTL↔RS485)

- **Pin 3 (RxD/TxD+)** → **A / D+** của MAX485
- **Pin 8 (RxD/TxD-)** → **B / D-** của MAX485
- **Pin 5 (GND)** → **GND** của MAX485
- (Khuyến nghị) 120 Ω termination ở **hai đầu** đường truyền; nối vỏ/SHIELD về đất máy.

MAX485 ↔ Arduino Uno R3

- **RO** → D8 (RX của SoftwareSerial)
- **DI** → D9 (TX của SoftwareSerial)
- **RE⁻** và **DE** → **D4** (ghép chung)
- **VCC** → 5 V; **GND** → GND Arduino

Lưu ý: Dù RS-485 là vi sai, vẫn nên nối **GND chung** (Pin 5 DB9 ↔ GND MAX485 ↔ GND Arduino) để tham chiếu.

- RE và DE có thể nối mass để Arduino luôn ở chế độ lắng nghe

-
- 1) Mở project Arduino và nạp code vào Arduino Uno R3
 - 2) Mở tiaportal chạy file modbus_rs485
 - 3) Mở online trên PLC project để modify giá trị:
 - Nếu bằng 0 thì động cơ dừng
 - Nếu bằng 1 thì động cơ quay thuận
 - Nếu bằng 2 thì động cơ quay nghịch