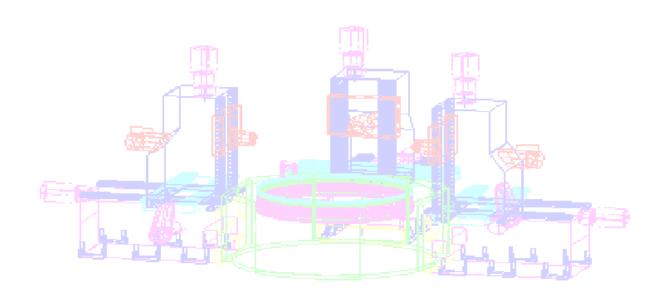


2002' SWP Series
MC Based Digital Controllers

SWP 系列微处理器化数字仪表 通讯协议

(PID自整定二型控制仪)



香港昌晖自动化系统有限公司

CHARM FAITH AUTOSYSTEM CO., LTD.

一、概述

1、通讯口设置

通讯方式 异步串行通讯接口,如 RS-485, RS-232, RS-422 等 波特率 300~9600bps (可由设定仪表二级参数自由更改,设定仪表二级参数 BT)

2、字节数据格式

- . 一位起始位
- . 八位数据位
- . 一位停止位
 - 无校弘

. 儿仅巡							-			
1	*	*	*	*	*	*	*	*	1	
	起始	位			数	据位				停止位

3、通讯数据传输格式

1)、SWP 系列仪表参数地址格式:

地址:双字节(16进制,以高字节在前,低字节在后)

例: SWP显示控制仪 II 型

仪表参数AH1 的起始地址=15₁₆=30_{ASCII}+30_{ASCII}+31_{ASCII}+35_{ASCII},格式如下:

30	30	31	35
高字节高 4 位	高字节低 4 位	低字节高4位	低字节低4位

2)、SWP 系列仪表参数数据格式:

数据按地址传输,仪表数据传输格式分为以下四种(十六进制):

a、1 字节(定点数) = 字节高 4 位 ASCII 码 + 字节低 4 位 ASCII 码

XXXX	XXXX
高 4 位	低 4 位

例: 仪表参数AH1 的数据=50₁₀=32₁₆=33_{ASCII}+32_{ASCII},格式如下:

33	32			
高 4 位	低 4 位			

b、2 字节(定点数) = 低字节高 4 位 ASCII 码 + 低字节低 4 位 ASCII 码

+ 高字节高 4 位 ASCII 码 + 高字节低 4 位 ASCII

XXXX	XXXX	XXXX	XXXX
低字节高4位			位 高字节低 4 位

例: 仪表参数AL1 的数据=500₁₀=1F4₁₆=30_{ASCII}+31_{ASCII}+46_{ASCII}+34_{ASCII},格式如下:

46	34	30	31
低字节高4位	低字节低4位	高字节高4位	位 高字节低 4 位

c、3 字节(定点数) = 低字节高 4 位 ASCII 码 + 低字节低 4 位 ASCII 码

+ 高字节高 4 位 ASCII 码 + 高字节低 4 位 ASCII 码

+ 小数点高 4 位 ASCII 码 + 小数点低 4 位 ASCII 码

XXXX	XXXX	XXXX	XXXX	XXXX	XXXX
低字节高4位	低字节低 4 位	高字节高 4 位	高字节低 4 位	小数点高4位	小数点低 4 位

例: 仪表实时测量值(PV)的数据=50.0,小数点在第一位(从右至左)。 实际定点数= $500_{10} \times 10^{-1}$

> 整数部份=500₁₀=1F4₁₆=30_{ASCII}+31_{ASCII}+46_{ASCII}+34_{ASCII} 小数部份=1₁₀=01₁₆=30_{ASCII}+31_{ASCII} 格式如下:





传输格式如下:

第 1	第1字节低4位		2字节低4位	立 第3字	字节低 4 位 第 4		4 字节低 4 位	
	30	37	42	38	36	36	36	36
•	第1字节高4位		第2字节高4位		第3字节高4位		第4字节高4位	

3)、注:

仪表内部数据为十六进制表示的十进制数。如:实时测量值为 500,则用十六进制表示为 1F4H。仪表通讯传输是将上述十六进制数据转化为标准 ASCII 码(即一字节的 16 进制数转化 为 2 个 ASCII 码——高 4 位 ASCII 码+低 4 位 ASCII 码)。

如:上述数据 1F4H (16 进制),转化为 ASCII 码则为 30H、31H、46H、34H。

4、仪表通讯帧格式

		T F V V	4 F.W. 4F						
(a)	DE	帧命令	帧数据	CRC	CR				
	说明: @—— 通讯命令起始符								
DE	E 仪表	设备号(双	字节,参见	.仪表操作手	册中之参数	女 "DE")			
		帧命令-	—— 操作命	命令(双字节	方)				
帧数	据—— 各程	中操作命令	所对应的数	据(长度视	不同仪表型	」号而不同)			
C	CRC— 校验字节(除@外 CRC 字节之前其它几个字节的异或值								
— 即DE(ASII)与帧类型 _{ASCII} 和帧数据 _{ASCII} 的异或值)									
CRC = DE _{ASCII} ⊕ 帧命令 _{ASCII} ⊕ 帧数据 _{ASCII}									
	CR——结束符								

5、SWP 系列仪表通讯命令集

		ı	
代码	说明	代 码	说明
RD	读仪表动态数据	Rb	读仪表第十二路动态数据(多路表)
R0	读仪表第一路动态数据(多路表)	Rc	读仪表第十三路动态数据(多路表)
R1	读仪表第二路动态数据(多路表)	Rd	读仪表第十四路动态数据(多路表)
R2	读仪表第三路动态数据(多路表)	Re	读仪表第十五路动态数据(多路表)
R3	读仪表第四路动态数据(多路表)	Rf	读仪表第十六路动态数据(多路表)
R4	读仪表第五路动态数据(多路表)	RE	读仪表内部参数资料
R5	读仪表第六路动态数据(多路表)	RR	读仪表内部参数全部资料
R6	读仪表第七路动态数据(多路表)	CO	手动/自动控制
R7	读仪表第八路动态数据(多路表)	W1	单字节写仪表内部参数资料
R8	读仪表第九路动态数据(多路表)	W2	双字节写仪表内部参数数据
R9	读仪表第十路动态数据(多路表)	W4	四字节写仪表内部参数数据
Ra	读仪表第十一路动态数据(多路表)		

6、读仪表动态数据(实时测量值)帧
发送命令帧—— @ DE RD CRC CR
正确: @ DE RD 帧数据 CRC CR —— 命令回送帧
错误: @ DE * * CRC CR —— 命令回送帧
★ 错误返回码 "**": 如 PC 机向仪表传输出的命令或 CRC 校验错误,则仪表命令回送时返回 一个 错误返回码 "**"— 2AH 2AH (ASCII 码)。
例:当前1号仪表—设备号DE=1(SWP显示控制仪II型)实时测量值PV=50.0 ₁₀ ,内部参数未修 改,AL1报警(上限)无动作,AL2报警(下限)动作。
欲读仪表实时测量值,方法如下:
30 ⊕31 ⊕ 52⊕44 =17(转为 ASCII 码则为 31、37) 发送命令——
7.2 m 2
仪表设备号 命令 校验码 30 ⊕ 31⊕52⊕ 44⊕30⊕30⊕30⊕32⊕46⊕34⊕30⊕31⊕30⊕31⊕30⊕30 ⊕30⊕31=66
30 ⊕ 31⊕32⊕ 44⊕30⊕30⊕30⊕32⊕46⊕34⊕30⊕31⊕30⊕31⊕30⊕30 ⊕30⊕31=06 (转为 ASCII 码则为 36,36)
命令回送 40 30 31 52 44 30 30 30 32 46 34
仪表设备号 命令 内部参数修改标志仪表类型 低字节
30 31 30 31 30 30 30 31 Xx xx 36 36 0D
高字节 小数点 AL1 状态 AL2 状态 保留字节 校验码
★仪表回送数据为一次回送动态数据表格中的所有数据。参见"仪表动态数据格式" ★保留完計、共立厂家保留完計、可收计不符。
★保留字节:生产厂家保留字节,可略过不管 ★上例中,测量值数据=1F4 ₁₆ =500 ₁₀
★实际测量值(PV)= $500 \times$ 小数点= 500×10^{-1} = 50.0 (如小数点为 2,则乘以 10^{-2} ,以此类推)
7、读多路巡检仪单路动态数据(实时测量值)帧
发送命令帧—— @ DE R0 CRC CR
@ DE RO 帧数据 CRC CR — 命令回送帧
★各路读取命令不同,这里 RO 表示读第一路动态数据。 ★帧数据依次为
内部参数修改标志 第一路实时测量值 小数点位置
★D0=1 内部参数修改标志有效,
D1=0,第一报警有效, D2=0,第二报警有效。
8、读仪表内部参数数据帧
发送命令帧——
正确: @ DE RE 帧数据 CRC CR —— 命令回送帧
错误: @ DE * * CRC CR — 命令回送帧

注:长度为数据字节长度代码,如单字节为1,双字节为2,四字节为4。

例: 2 号仪表(SWP 显示控制仪 II 型)当前第二报警设定值 AL2=500,欲读仪表 AL1 设定值,方法如下: 查表得AL2 的地址=13₁₆=30_{ASCII}+30_{ASCII}+31_{ASCII}+33_{ASCII}

30 ⊕ 32⊕52⊕45⊕30⊕30⊕31⊕33⊕30⊕32=15 (转为 ASCII 码则为 31,35)



30 ⊕ 32⊕52⊕ 45⊕30⊕31⊕46⊕34⊕30⊕31 =67(转为 ASCII 码则为 36,37)

接收命令回送 40 30 32 52 45 46 34 30 31 36 37 0D 仪表设备号 命令 低字节 高字节 校验码

★ 仪表内部参数数据: 仪表内部设定参数值

★ 参数地址: 仪表内部参数的地址,参见"参数地址表"

9、读仪表内部参数全部数据帧



- ★读仪表内部参数全部数据帧:一次性将仪表内部所有参数的设定值全部读取。
- ★仪表将按内部参数的排列顺序一次全部回送的所在的数据。(仪表内部参数排列顺序参见"仪表内部参数地址表"

例:读取3号仪表(SWP显示控制仪Ⅱ型)所有内部参数设定值,方法如下:





- ★命令中"xx"为内部参数设定值(实际见仪表当前设定值)
 - ★命令中"yy""zz"为校验值(实际见仪表数据校验值)

10、单字节写仪表内部参数数据帧

发送命令帧---(a) 参数地址 数据 | CRC | DE W1CR 正确: (a) —— 命令回送帧 DE ## CRC CR 错误: (a) —— 命令回送帧 DE CRC CR

★ 正确返回码 "##": 如 PC 机向仪表传输出的命令或数据正确,则仪表命令回送时返回一个数据正确返回码 "##"—ASCII 码=23H, 23H。

SWP 系列仪表通讯协议 例: 欲将 4 号仪表(SWP显示控制仪II型)参数锁定CLK改为 5010。方法如下: $50_{10} = 32_{16} = 33_{ASCII} + 32_{ASCII}$ 查表得CLK的地址=1016=30(ASCII1)+31ASCII+30ASCII+30ASCII 30 ⊕ 34 ⊕ 57⊕31⊕30⊕30⊕31⊕30⊕33⊕32=62 (转为 ASCII 码则为 36,32) 发送命令— 57 30 34 31 30 30 31 0D30 33 36 仪表设备号 参数值 校验码 命令 参数地址 30 ⊕ 34⊕ ⊕23⊕23 =4 (转为 ASCII 码则为 30.34) 接收命令回送 34 40 30 23 23 30 0D 仪表设备号 返回码 校验码 11、双字节写仪表内部参数数据帧 发送命令帧-(a) 参数起始位地址 数据 DE W2 CRC CR 正确: @ DE ## CRC CR - 命令回送帧 错误: (a) —— 命令回送帧 DE **CRC** CR 例: 欲将 5 号仪表(SWP显示控制仪)第二报警值AL1 改为 500₁₀,方法如下: $500_{10} = 1F4_{16} = 46_{ASCII} + 34_{ASCII} + 30_{ASCII} + 31_{ASCII}$ 查表得AL1 的地址=11₁₆~12₁₆=30_{ASCII}+30_{ASCII}+31_{ASCII}+31_{ASCII}~30_{ASCII}+30_{ASCII}+31_{ASCII}+32_{ASCII} 30 ⊕ 35⊕57⊕ 32⊕30⊕30⊕31⊕31⊕46⊕34⊕30⊕31=13 (转为 ASCII 码则为 31,33) 发送命令— | 40 32 31 46 34 0D30 35 57 30 30 31 33 仪表设备号 参数起始位地址 低字节 命令 高字节 校验码 30 ⊕ 35⊕ ⊕23⊕23 =5(转为 ASCII 码则为 30,35) 接收命令回送 30 35 23 23 仪表设备号 返回码 校验码 12、四字节写仪表内部参数数据帧 发送命令帧-(a) 参数起始位地址 数据 DE W4 CRC CR @ CRC CR - 命令回送帧 DE ## 正确:

例: 欲将 6 号仪表(SWP流量积算控制仪)补偿系数K1 改为 100.2_{10} ,方法如下: 100.2_{10} =(07C86666)4 字节浮点数

CRC

错误:

DE

 $= 30_{ASCII} + 37_{ASCII} + 43_{ASCII} + 38_{ASCII} + 36_{ASCII} + 36_{ASCII} + 36_{ASCII} + 36_{ASCII}$

CR

- 命令回送帧

查表得K1 的地址=34₁₆~37₁₆=30_{ASCII}+30_{ASCII}+33_{ASCII}+34_{ASCII}~30_{ASCII}+30_{ASCII}+33_{ASCII}+37_{ASCII}
30 ⊕ 36⊕ 57⊕ 34 ⊕30⊕30⊕33⊕34⊕30⊕37⊕43⊕38⊕36⊕36⊕36⊕36=1E
(转为 ASCII 码则为 31,45)



二、通讯流程



例: PC 机欲从 RS-485 总路线挂接的仪表中读取 1 号单显 I 型仪表的 AL1 设定(当前设定值为 1598)。 通讯流程如下:

PC 机



上例中, AL1 设定值 = 063E₁₆ = 1598

三、仪表通讯接线

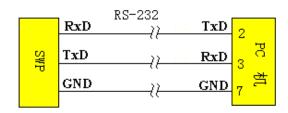
1、1、PC 机(RS-232)与仪表(RS-485)通讯接线(加装 SWP 公司 RS-232/RS-485 转换接头)



- T/R(A)、T/R(B)接至SWP仪表的T/R(A)、T/R(B)端。
 - 将通讯转换接头插入 PC 机的 9 针串行通讯口。
 - SWP 通讯转换接头为选件。
- SWP 公司 RS232/RS485 转换接头 RTS 置高, DTR 置低。详情见"RS232/RS485 转换器使用说明"。
 - 2、仪表与 PC 机 9 针 RS-232 接口接线方法:



3、仪表与 PC 机 25 针 RS-232 接口接线方法:



4、PC 机(RS-422)与仪表(RS-422)通讯接线

	T/R(B)	RS - 422	T/R(A)	
ът	T/R(B)	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	T/R(A)	1 ₹
C#	T/R(A)))	T/R(B)	3
	T/R(A)))	T/R(B)	4 湖
		((

四、部份标准 ASCII 代码表

字符	ASCII 码						
0	30	CR	0D	J	4A	T	54
1	31	A	41	K	4B	U	55
2	32	В	42	L	4C	V	56
3	33	C	43	M	4D	W	57
4	34	D	44	N	4E	X	58
5	35	Е	45	О	4F	Y	59
6	36	F	46	P	50	Z	5A
7	37	G	47	Q	51	@	40
8	38	Н	48	R	52	#	23
9	39	I	49	S	53		

五、SWP 智能化仪表参数地址表

- **★**仪表参数地址如下。视仪表型号不同,无以下所述之地址功能时,同时地址也为空。
- ★采用"读仪表内部参数全部数据帧"的命令时,将按上表所列顺序一次传输所有数据。
 - ★仪表 DE 设定范围 = 0~250。

★仪表 BT 设定代码如下:

代 码	0	1	2	3	4	5
波特率 (bps)	300	600	1200	2400	4800	9600

SWP 系列 PID 自整定二型控制仪参数地址、仪表动态数据格式

仪表动态数据格式

编号	参数名称	数据格式	类型	备注
1	E ² PROM参数修改标志	单字节定点数	只读	
2	仪表类型	单字节定点数	只读	
3	手自动状态	单字节定点数	只读	
4	运行段数	单字节定点数	只读	保留参数
5	实时测量值	三字节定点数	只读	
6	第二输入值	三字节定点数	只读	
7	SV 设定值	三字节定点数	只读	
8	PID 输出	四字节浮点数	只读	
9	第一报警状态	单字节定点数	只读	
10	第二报警状态	单字节定点数	只读	

仪表内部参数所对应地址

编号	参数符号	参数名称	地址	数据格式	类型	数值范围	备注
1	CLK	参数锁定	00	单字节	读/写	0~255	定点数
2	AL1	第一报警值	01	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
3	AL2	第二报警值	03	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
4	LBA	LBA 报警值	03	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
5	AH1	第一报警回差值	05	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
6	AH2	第二报警回差值	07	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
7	CON	控制模型	09	单字节	读/写	0~1	定点数
8	P	比例带	0A	双字节	读/写	0~9999	定点数
9	I	积分时间	0C	双字节	读/写	0~1999	定点数
10	D	微分时间	0E	双字节	读/写	0~1999	定点数
11	AT	积分分离区	10	双字节	读/写	0~9999	定点数
12	T0	PID 运算时间周期	1A	双字节	读/写	0~200	定点数
13	T1	输出时间周期	1C	双字节	读/写	0~200	定点数
14	AUT	自动演算功能	1D	双字节	读/写	0~1	定点数
15	AH	继电器控制回差值	1E	双字节	读/写	0~9999	定点数
16	TD	保留参数					
17	STA	保留参数					
18	TIOO	保留参数					
19	SU00	SV 控制目标值	2C	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
18	TIOO	保留参数					
19	SU00	保留参数					
20	TI01	保留参数					
21	SU01	保留参数					
22	TI02	保留参数					
23	SU02	保留参数					
24	TI03	保留参数					
25	SU03	保留参数					
26	TI04	保留参数					
27	SU04	保留参数					
28	TI05	保留参数					
29	SU05	保留参数					
30	TI06	保留参数					
31	SU06	保留参数					
32	TI07	保留参数					
33	SU07	保留参数					
34	TI08	保留参数					
35	SU08	保留参数					
36	TI09	保留参数					
37	SU09	保留参数					
38	TI10	保留参数					
39	SU10	保留参数					
40	TI11	保留参数					
41	SU11	保留参数					
42	TI12	保留参数					
43	SU12	保留参数					
44	TI13	保留参数					
45	SU13	保留参数					

编号 46 47 48 49 50 51	参数符号 TI14 SU14 TI15 SU15 TI16	参数名称 保留参数 保留参数 保留参数	地 址	数据格式 	类 型	数值范围	备注
47 48 49 50 51	SU14 TI15 SU15	保留参数					
48 49 50 51	TI15 SU15						+
49 50 51	SU15	T 田 参 3 V					
50 51		保留参数					
51		保留参数					
	SU16	保留参数					
	TI17	保留参数 保留参数					
52 53	SU17	保留参数 保留参数					
54	TI18	保留参数					
55	SU18	保留参数 保留参数					
56	TI19	保留参数 保留参数					
57	SU19	保留参数 保留参数					
58	TI20	保留参数 保留参数					
59	SU20	保留参数 保留参数					
60	TI21	保留参数 保留参数					
61	SU21	保留参数					
62	TI22	保留参数 保留参数					
63	SU22	保留参数					
64	TI23	保留参数 保留参数					
65	SU23	保留参数					
66	TI24	保留参数					
67	SU24	保留参数					
68	TI25	保留参数					
69	SU25	保留参数					
70	TI26	保留参数					
71	SU26	保留参数					
72	TI27	保留参数					
73	SU27	保留参数					
74	TI28	保留参数					
75	SU28	保留参数					
76	TI29	保留参数					
77	SU29	保留参数					
78	TI30	保留参数					
79	SU30	保留参数					
80	TI31	保留参数					
81	SU31	保留参数					
82	SL0	仪表分度号	В0	单字节	读/写	0~20	定点数
83	SL1	小数点	B1	单字节	读/写	0~3	定点数
84	SL2	第一报警方式	B2	单字节	读/写	0~2	定点数
85	SL3	第二报警方式	В3	单字节	读/写	0~2	定点数
86	SL4	冷补及光柱显示	B4	单字节	读/写	0~255	定点数
87	SL5	闪烁功能	B5	单字节	读/写	0~1	定点数
88	SL6	一阶滤波系数	В6	单字节	读/写	0~255	定点数
89	SL7	采样周期及报警	В7	单字节	读/写	0~255	定点数
90	DE	设备号	B8	单字节	读/写	0~255	定点数
91	BT	通讯波特率	В9	单字节	读/写	0~5	定点数
92	TI	定时打印时间间隔	BA	单字节	读/写	0~255	定点数
93	BI	打印的单位	BB	单字节	读/写	0~255	定点数

编号	参数符号	参数名称	地址	数据格式	类 型	数值范围	备 注
94	POST	保留参数					
95	F1	PID 作用方式	BD	单字节	读/写	0~1	定点数
96	F2	PID 的输出类型	BE	单字节	读/写	0~2	定点数
97	F3	SV 显示方式	BF	单字节	读/写	0~1	定点数
98	IN2	第二路输入开关	C0	单字节	读/写	0~1	定点数
99	ОН	控制输出回差值	C1	双字节	读/写	0~9999	定点数
100	PIDL	PID 控制输出下限	C3	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
101	PIDH	PID 控制输出上限	C5	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
102	Pb1	显示零点值	C7	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
103	KK1	显示比例值	C9	双字节	读/写	0~1.999	定点数
104	Pb2	冷端补偿零点值	СВ	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
105	KK2	冷端补偿比例值	CD	双字节	读/写	0~1.999	定点数
106	Pb3	变送输出零点值	CF	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
107	KK3	变送输出比例值	D1	双字节	读/写	0~1.999	定点数
108	Pb4	控制输出零点值	D3	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
109	KK4	控制输出比例值	D5	双字节	读/写	0~1.999	定点数
110	OUL	变送输出下限	D7	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
111	OUH	变送输出上限	D9	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
112	PVL	闪烁下限	DB	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
113	PVH	闪烁上限	DD	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
114	SVL	显示量程下限	DF	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
115	SVH	显示量程上限	E1	双字节	读/写	-1999~9999	定点数
116	SVS	小信号切除	E3	双字节	读/写	-1999~9999	定点数

注:如果"数据"为FFFF时,以下命令只改手自动状态,不改数据值。

1、自动 / 手动控制命令帧 (CO)

发送命令帧——		@	DE	CO	数	据(居(双字节)		CRC	CR
					低字	节	高	字节		
Œ	确	@	DE	##	CRC	С	R			
锖	误一一	@	DE	**	CRC	C	R			

★正确返回码"##":如 PC 机向仪表传输出的命令或数据正确,则仪表命令回送时返回一个数据正确返回码"##"—ASC II: 23H,23H

★例如: 欲将第一台仪表在自动状态下改为手动输出 500 方法如下: 经计算: 500₁₀=1F4₁₆=46_{ASCII}+34_{ASCII}+30_{ASCII}+31_{ASCII}

发送命令:	@	D	E	С	0	数		据		CRC		CR
	@	0	1	С	0	F	4	0	1	0	1	CR
	40	30	31	43	30	46	34	30	31	30	31	CR
		仪	衰	â	₹	低字节		高字节		校	企码	

设备号 校验码=30 ♥ 31 ♥ 43 ♥ 30 ♥ 46 ♥ 34 ♥ 30 ♥ 31=01=30_{ASCΠ}+31_{ASCΠ}

接收命令回送—— # CRC @ \mathbf{D} \mathbf{E} \mathbf{CR} # # \mathbf{CR} @ 0 1 40 30 | 31 | 23 | 23 | 30 | 31 CR 仪 表 返回码 校验码 设备号

2、手动/自动控制命令帧(C1) 具体操作方法同上