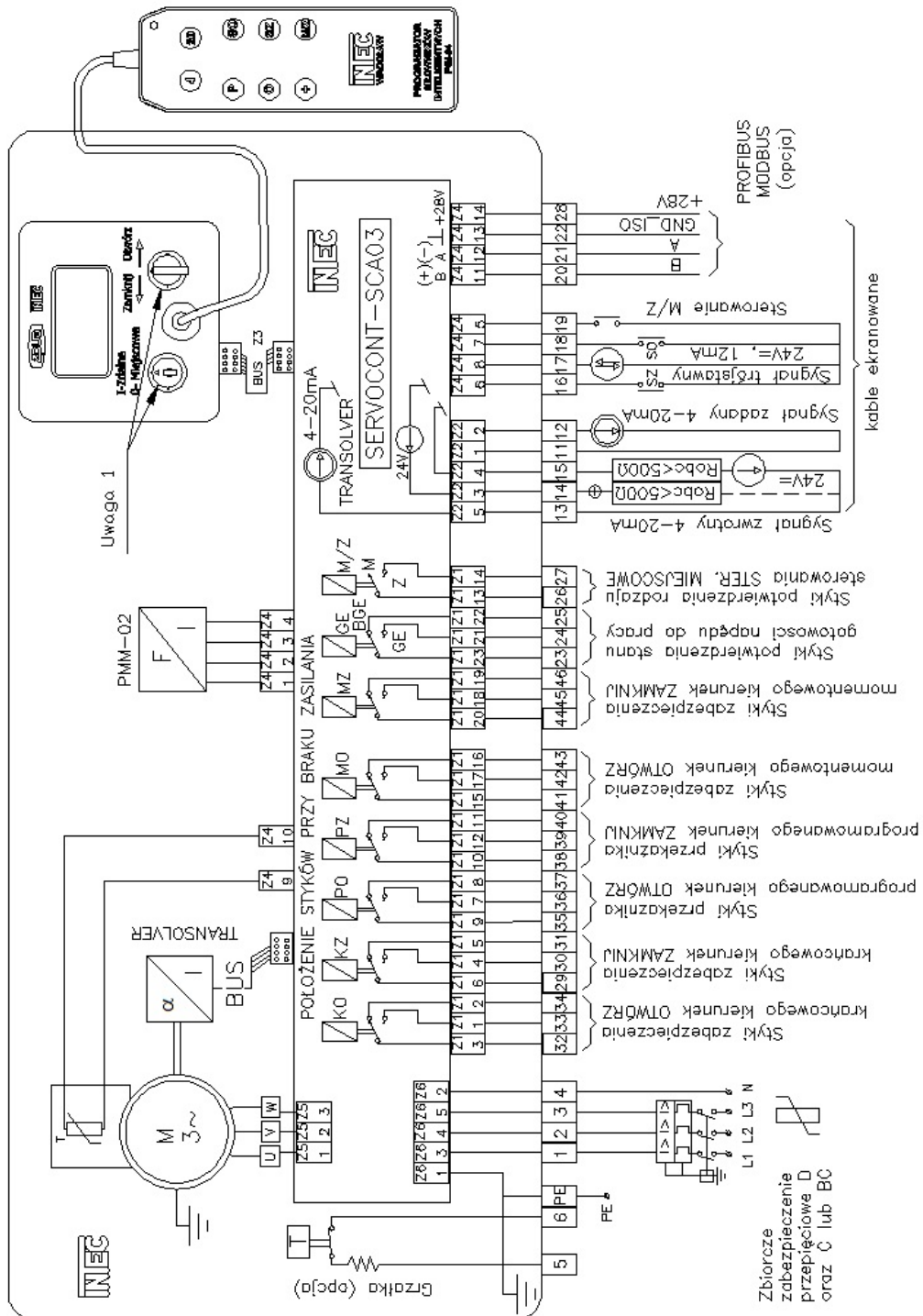


MAGISTRALA MODBUS W SILOWNIKU 2XI

Wydanie 2

wrzesień 2012 r.

1. Koncepcja i podłączenie



2. Sterowanie siłownikiem

Sterowanie siłownika poprzez interfejs MODBUS można dokonać na dwa sposoby:

1. Wydając rozkazy „jedź na OTWÓRZ”, „jedź na ZAMKNIJ”, „STOP”. Jest to odpowiednik sterowania trójstawnego.
2. Wpisując do odpowiedniego rejestru wartość zadaną sygnału. Jest to odpowiednik sterowania analogowego.

Wadą pierwszego rozwiązania jest duże obciążenie magistrali spowodowane częstym odpytywaniem systemu sterowania o wartość sygnału zwrotnego. W drugim rozwiązaniu siłownik po otrzymaniu wartości sygnału zadanego sam dojedzie do tego położenia i zatrzyma się. Dzięki temu, że w siłownikach stosowane są inteligentne sterowniki, zalecamy stosowanie drugiego sposobu sterowania.

3. Interfejs MODBUS RTU

Interfejs obsługuje funkcje 03, 04, 06 oraz funkcję 08 (podfunkcje 10, 11, 12, 13, 14, 15). Jednakże wystarczającym do sterownia siłownikiem jest użycie funkcji 04, 06. Poniżej przedstawione są adresy rejestrów i obsługujące je funkcje.

| Numer funkcji Modbus | Adres rejestru szesnastkowo (dziesiętnie) Adres liczony od zera! | Typ zmiennej | Opis zmiennej | |
|------------------------------------|---|---------------|--|---|
| 03 – Read Holding Registers | 0x1000 (4096) | 16-bit | bit 0 – STOP bit 1 – jedź na OTWÓRZ bit 2 – jedź na ZAMKNIJ bit 3 – jedź do położenia awaryjnego bit 4 – przełącz w sterowanie Miejscowe bit 5 – przełącz w sterowanie Zdalne | |
| | 06 – Write Single Register | 0x1001 (4097) | 16-bit | Sygnał zadany, wartości 400-2000 odpowiadają prądowi 4.00-20.00mA |
| | 0x1002 (4098) | 16-bit | Wartość zadana położenia awaryjnego, wartości 400-2000 odpowiadają prądowi 4.00-20.00mA | |
| | 0x1003 (4099) | 16-bit | Czas braku kontaktu z siecią, po którym siłownik zacznie jechać do położenia awaryjnego. 0-3600 sekund. | |
| 04 - Read Input Registers | 0x3000 (12288) | 16-bit | bit0 - KO – położenie krańcowe OTWÓRZ bit1 - KZ – położenie krańcowe ZAMKNIJ | |

| | | | |
|---|----------------|-----------|--|
| (parametry żywe) | | | bit2 - PO - położenie pośrednie na OTWÓRZ bit3 - PZ - położenie pośrednie na ZAMKNIJ bit4 - MO - zadany moment/siła na OTWÓRZ bit5 - MZ - zadany moment/siła na ZAMKNIJ bit6 - GOT – gotowość elektryczna bit7 - M/Z - "0" - ster. miejscowe, "1" – zdalne bit8 - Siłownik jedzie na OTWÓRZ bit9 - Siłownik jedzie na ZAMKNIJ |
| | 0x3001 (12289) | 16-bit | Potwierdzenie sygnału zadanego, 400-2000 -> 4.00-20.00mA |
| | 0x3002 (12290) | 16-bit | Sygnał zwrotny, 400-2000 -> 4.00-20.00mA |
| | 0x3003 (12291) | 16-bit | Wychylenie układu momentowego – dana diagnostyczna (0-500) |
| | 0x3004 (12292) | 16-bit | Kod komunikatu (bez przecinka) |
| | 0x3005 (12293) | 32-bit | Liczba cykli (nawrotów) |
| | 0x3006 (12294) | | |
| | 0x3007 (12295) | 8-bit LSB | Temperatura wewnątrz siłownika [st. C] |
| 04 - Read Input Registers (parametry konfiguracyjne siłownika) | 0x5000 (20480) | 8-bit MSB | FO (50 – 99%) |
| | | 8-bit LSB | FC (50 – 99%) |
| | 0x5001 (20481) | 8-bit MSB | OP |
| | | 8-bit LSB | CP |
| | 0x5002 (20482) | 8-bit MSB | RP – Rodzaj Pracy ¹ |
| | | 8-bit LSB | F/P ¹ |
| | 0x5003 (20483) | 16-bit | Wersja oprogramowania |
| | 0x5004 (20484) | 8-bit LSB | Nieczułość od 6 do 50 = od 0,6 do 5,0% |

4. Rozkazy sterująca pracą siłownika, rejestry 16-bitowe

0x1000 -znaczenie poszczególnych bitów

bit0 – Ustawienie bitu powoduje zatrzymanie siłownika, bit ma priorytet wyższy od rozkazów OTWÓRZ czy ZAMKNIJ,

bit1 – Ustawienie bitu powoduje ruch siłownika na OTWÓRZ, aż do chwili wydania rozkazu STOP lub osiągnięcia zadanego położenia lub momentu zgodnie z ustawionym sposobem ograniczenia ruchu,

bit2 - Ustawienie bitu powoduje ruch siłownika na ZAMKNIJ, aż do chwili wydania rozkazu STOP lub osiągnięcia zadanego położenia lub momentu zgodnie z ustawionym sposobem ograniczenia ruchu,

bit3 - Ustawienie bitu powoduje ruch siłownika na żądanie do położenia awaryjnego ustawionego w rejestrze 0x1002

bit4 – Ustawienie bitu powoduje przełączenie siłownika w tryb sterowania Miejscowego bez względu na stan przełącznika na stacyjce sterowania lokalnego ponieważ sterowanie miejscowe ma priorytet nad sterowaniem zdalnym. Rozkaz ten nie jest zapamiętywany. Oznacza to, że po chociażby chwilowym zaniku zasilania siłownik przyjmie tryb pracy taki jak ustawiony na przełączniku. Dlatego też w przypadku używania tego rozkazu zaleca się cykliczne jego wysyłanie,

bit5 – Ustawienie bitu powoduje przełączenie siłownika w tryb sterowania Zdalnego

0x1001 – sygnał zadany (400-2000). Wartości prądu wyrażone w mA z dokładnością do dwóch miejsc po przecinku są zawsze reprezentowane jako liczba całkowita powstała po usunięciu tego przecinka np. wartościom prądu od 4,00mA do 20,00mA odpowiadają wartości od 400 do 2000 wpisane (czytane) do rejestru.

0x1002 – położenie awaryjne, położenie do którego będzie dążył siłownik w przypadku awarii magistrali. Jako stan awaryjny uznaje się przerwę w komunikacji z siłownikiem trwającą dłużej niż czas wpisany do rejestru 0x1003,

0x1003 – Czas braku komunikacji z siecią, po którym siłownik zacznie jechać do wartości awaryjnej. Jeśli czas ten wynosi 0 sekund lub wartość położenia awaryjnego (0x1002) nie została podana siłownik pozostanie w położeniu bieżącym. Domyślna wartość wynosi 5 sekund, maksymalnie 3600 sekund.

5. Stany wewnętrzne, rejestry 16-bitowe

0x3000 – znaczenie bitów

bit0 - KO, siłownik znajduje się w położeniu krańcowym OTWÓRZ.

bit1 - KZ, siłownik znajduje się w położeniu krańcowym ZAMKNIJ.

bit2 - PO - położenie pośrednie w kierunku na OTWÓRZ, siłownik znajduje się pomiędzy PO a KO.

bit3 - PZ - położenie pośrednie w kierunku na ZAMKNIJ, siłownik znajduje się pomiędzy PZ a KZ.

bit4 - MO - osiągnięcie zadanego momentu/siły w kierunku na OTWÓRZ.

bit5 - MZ - osiągnięcie zadanego momentu/siły w kierunku na ZAMKNIJ.

bit6 - GOT - sygnalizacja gotowości elektrycznej siłownika.

bit7 - M/Z - tryb sterowania, "0" - sterowanie miejscowe, "1" - sterowanie zdalne.

bit8 - siłownik porusza się w danej chwili na OTWÓRZ.

bit9 - siłownik porusza się w danej chwili na ZAMKNIJ.

0x3001 - Potwierdzenie sygnału zadanego.

0x3002 - Sygnał zwrotny.

0x3003 - Wychylenie układu momentowego – dana diagnostyczna.

0x3004 - Numer błędu siłownika. (Diagnostyka komunikacji po sieci MODBUS jest dostępna w ramach funkcji 08).

0x3005 - Liczba cykli - starsze słowo.

0x3006 - Liczba cykli - młodsze słowo.

0x3007 – Temperatura wewnątrz siłownika

6. Parametry konfiguracyjne siłownika

0x5000 – starszy bajt: Siła ustawiona w kierunku na OTWÓRZ (%) w odniesieniu do wartości nominalnej.

0x5000 – młodszy bajt: Siła ustawiona w kierunku na ZAMKNIJ (%) w odniesieniu do wartości nominalnej.

0x5001 – starszy bajt: położenie pośrednie w kierunku na OTWÓRZ (%)

0x5001 – młodszy bajt: położenie pośrednie w kierunku na ZAMKNIJ (%)

0x5002 – starszy bajt: Rodzaj Pracy.

0 – sterowanie trójstawne

1 – sterowanie analogowe

2 – sieć Modbus

0x5002 – młodszy bajt: Sposób ograniczenia ruchu siłownika, F – siła, P – położenie,

Bit 0 (w kierunku na ZAMKNIJ):

0 – P, położenie

1 – F, siła

Bity 1 (w kierunku na OTWÓRZ):

0 – P, położenie

1 – F, siła

0x5003 – wersja oprogramowania

0x5004 – nieczułość.

7. Parametry transmisji

Prędkość: 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200 b/s

Kontrola parzystości EVEN, ODD, NONE

Jeden bit lub dwa bity stopu

Interfejs modbus obsługuje tryb rozgłoszeniowy dla funkcji zapisu.

Interfejs nie obsługuje rzadko stosowanej transmisji MODBUS ASCII

Odchyłka prędkości transmisji wysyłanych ramek jest mniejsza niż 1%. Interfejs akceptuje ramki o prędkości różniące się o +/-2% od wybranej prędkości transmisji.

Interfejs nie wymaga polaryzacji od strony magistrali.

Moduł interfejsu umożliwia załączenie terminatora magistrali przełącznikiem wewnątrz siłownika. Służy do tego przełącznik SW2.