

СРВК DevLink

Драйвер протокола MODBUS/ТСР
Серверная часть

Версия 2.2

Руководство Пользователя

2014 г.

СРВК Devlink. Драйвер протокола MODBUS/TCP. Серверная часть. Руководство Пользователя/1-е изд.

© 2014. ООО «ЭнергоКруг». Все права защищены.

Никакая часть настоящего издания ни в каких целях не может быть воспроизведена в какой бы то ни было форме и какими бы то ни было средствами, будь то электронные или механические, включая фотографирование, магнитную запись или иные средства копирования или сохранения информации, без письменного разрешения владельцев авторских прав.

Все упомянутые в данном издании товарные знаки и зарегистрированные товарные знаки принадлежат своим законным владельцам.

ООО «ЭнергоКруг»

РОССИЯ, 440028, г. Пенза, ул. Титова 1

Тел. +7 (8412) 55-64-95, 55-64-97, 48-34-80

Факс: +7 (8412) 55-64-96

E-mail: info@energokrug.ru

<http://devlink.ru>

Вы можете связаться со службой технической поддержки по E-mail:

support@energokrug.ru или support@devlink.ru

Обозначение документа: ИГТЯ.39822L-02.20.И2.1.110



СОДЕРЖАНИЕ

	Стр.
1 ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ _____	3
2 ОПИСАНИЕ ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА _____	4
2.1 Секция общих параметров [General Options] _____	4
2.2 Секция параметров для канала связи [Options ChannelX] _____	4
2.3 Секция параметров сетевого интерфейса канала связи [ChannelX tcp] _____	5
2.4 Секция параметров устройства на канале связи [Options USOY ChannelX] _____	5
2.5 Секция описания передаваемых/принимаемых данных, участвующие в обмене с устройством [Attach USOY ChannelX] _____	5
3 СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ И КОДЫ ОШИБОК. _____	7
4 ПРИМЕР ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА <i>conf_uso.ini</i>. _____	9

1 ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ

Драйвер протокола MODBUS/TCP (в дальнейшем драйвер) служит для Организации информационного обмена данными по протоколу MODBUS/TCP через Ethernet. Передача/прием данных осуществляются по запросам от клиента.

Все необходимые параметры работы драйвера задаются в файле конфигурации **conf_uso.ini**. Драйвер представляет собой исполняемый модуль с именем **mbs_tsrv**.

2 ОПИСАНИЕ ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА

Файл **conf_uso.ini** – это текстовый файл, который должен находиться в каталоге загружаемой БД контроллера **/settings**.

Файл имеет следующие секции:

- [Секция общих параметров \[General Options\]](#).
- [Секция параметров для канала связи \[Options ChannelX\]](#).
- [Секция параметров сетевого интерфейса канала связи \[ChannelX tcp\]](#).
- [Секция параметров устройства на канале связи \[Options USOY ChannelX\]](#).
- [Секция описания передаваемых/принимаемых данных, участвующие в обмене \[Attach USOY ChannelX\]](#).

2.1 Секция общих параметров [General Options]

Секция **[General Options]** содержит описание параметров настроек общих для всех каналов связи данного контроллера.

Данная секция содержит следующие поля:

- **quan_channels** = *целочисленное значение*
Данное поле определяет количество каналов связи драйвера.
Данное поле является обязательным.

2.2 Секция параметров для канала связи [Options ChannelX]

Секция **[Options ChannelX]** содержит описание параметров настроек для канала связи с номером **X**.

X может принимать значения от 1 до **quan_channels** (см. описание секции **[General Options]**).

- **type_protocol** = *строковое значение*
Данное поле определяет тип протокола, которое используется при передаче данных.
Данное поле может принимать следующие значения:
MODBUS_TCP
Данное поле является обязательным для работы драйвера.
- **type_USO** = *строковое значение*
Данное поле определяет тип устройства, с которым осуществляется обмен данными.
Данное поле может принимать следующие значения:
MODBUS_MASTER
Данное поле является обязательным для работы драйвера.
- **quan_USO** = *целочисленное значение*
Данное поле определяет количество устройств канала связи с номером **X**.
Данное поле является обязательным для работы драйвера.
- **timeout_disconnect** = *целочисленное значение*
Данное поле определяет время поддержки соединения (время, в течении которого сервер не будет разрывать соединение при отсутствии запросов клиента, измеряется в секундах).
Допустимые значения: от 1 до 600. В случае отсутствия значения берётся значение по умолчанию, равное 10.

2.3 Секция параметров сетевого интерфейса канала связи [ChannelX tcp]

Секция [ChannelX tcp] содержит описание параметров настроек последовательного физического интерфейса для канала связи с номером X.

X может принимать значения от 1 до **quan_channels** (см. описание секции [General Options]).

Данная секция содержит следующие поля:

- **IP_port**= *целочисленное значение*
Данное поле определяет порт для tcp-подключения канала драйвера.
Данное поле является обязательным для работы драйвера

2.4 Секция параметров устройства на канале связи [Options USOY ChannelX]

Секция [Options USOY ChannelX] содержит описание параметров удаленного устройства с номером Y подсоединенного к каналу связи с номером X.

X может принимать значения от 1 до **quan_channels** (см. описание секции [General Options]).

Y может принимать значения от 1 до **quan_USO** (см. описание секции [Options ChannelX]).

Данная секция содержит следующие поля:

- **addressUSO**=*целочисленное значение*
Данное поле определяет сетевой адрес данного контроллера Slave.
В соответствии с протоколом MODBUS сетевой адрес может быть от 1 до 247.
Данное поле является обязательным для работы драйвера.

2.5 Секция описания передаваемых/принимаемых данных, участвующие в обмене с устройством [Attach USOY ChannelX]

Секция [Attach USOY ChannelX] содержит описание привязок переменных БД контроллера к регистрам MODBUS.

X может принимать значения от 1 до **quan_channels** (см. описание секции [General Options]).

Y может принимать значения от 1 до **quan_USO** (см. описание секции [Options ChannelX]).

Данный раздел имеет поля следующего формата:

<тип переменной БД><номер переменной БД>>.a<номер атрибута>
= **Строковое значение**

, где

<тип переменной БД> – кодовое слово, обозначающее тип переменной БД контроллера, которые перечислены ниже:

- **ВА** – входная аналоговая;
- **АВ** – аналоговая выходная;
- **ВД** – входная дискретная;
- **ДВ** – дискретная выходная;
- **РВ** – ручной ввод;
- **ПЛ** – внутренние логические переменные;
- **ПЦ** – внутренние целые переменные;
- **ПВ** – внутренние вещественные переменные.

<номер переменной БД> - это порядковый номер переменной в БД контроллера (исчисление ведётся с 1).

<номер атрибута> - это порядковый номер атрибута переменной в БД контроллера (исчисление ведётся с 1). Для переменных типа ПЛ, ПЦ и ПВ атрибут отсутствует.

.a<номер атрибута> – является необязательным полем (пишется русскими буквами).

Строковое значение для параметров имеет формат, описанный в таблице 1:

Таблица 1 – Описание синтаксиса привязок.

№	Имя параметра	Назначение параметра	Тип доступа
1	RI(%d)	Чтение входных регистров (Input Register, MODBUS функция №4) %d – номер регистра;	R
2	RO(%d)	Чтение выходных регистров (Holding Register, MODBUS функция №3) %d – номер регистра;	R/W
3	DI(%d)	Чтение входных состояний (Input Status, MODBUS функция №2) %d – номер регистра.	R
4	DO(%d)	Чтение выходных состояний (Coil Status, MODBUS функция №1) %d – номер регистра.	R/W

Примечание:

1.Следует принимать во внимание, что через один регистр типа RO и RI передается 2 байта.

Например, если есть привязка BA1=RI1, то следующую переменную (например BA10) следует привязывать не к RI2, а к RI3, т.к. BA1 (вещественный тип) занимает 4 байта = 2 регистра (RI1, RI2).

К регистрам RI и RO можно привязывать переменные и атрибуты БД любого типа.

К регистрам DI и DO можно привязывать переменные и атрибуты БД любого типа, кроме типа строка.

Перечень поддерживаемых MODBUS функций представлен в [приложении А](#)

Драйвер протокола MODBUS/TCP. Серверная часть.

3 СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ И КОДЫ ОШИБОК.

Имя драйвера: **mbs_tsrv**.

Список сообщений роллинга, генерируемый драйвером, приведён в таблице 3.1.

Условные обозначения:

%X – номер контроллера в сети.

%S – имя драйвера.

%N – код ошибки.

%C – номер канала.

%U – номер УСО.

%F – имя ошибочного поля.

%P – имя переменной или номер самописца и номер пера.

Таблица 3.1 – Список сообщений роллинга, генерируемый драйвером

№	Форматная строка	Описание	Условие формирования сообщения
1	ЦП%X: DRV(%S): Запуск		Осуществлен запуск драйвера.
2	ЦП%X: DRV(%S): Запущен		Драйвер запущен.
3	ЦП%X: DRV(%S): Остановлен		Драйвер остановлен вследствие критической ошибки.
4	ЦП%X: DRV(%S): Не найден файл конфигурации обмена		Файл конфигурации обмена "conf_uso.ini" не найден в папке "/gsw/settings".
5	ЦП%X: DRV(%S): Ошибка конфигурации %N	Номер ошибки: 2 – Ошибка описания поля "[General Options] quan_channels".	Ошибка конфигурации в секции общих параметров файла конфигурации обмена.
6	ЦП%X: DRV(%S): Канал %C Ошибка конфигурации %N	Номер ошибки: 7 – Ошибка описания поля "[Options Channel%C] quan_USO". 8 – Ошибка описания поля	Ошибка конфигурации в секции описания каналов связи файла конфигурации обмена.

CPBK DevLink

№	Форматная строка	Описание	Условие формирования сообщения
		"[Channel%С tcp] ip_port".	
7	ЦП%X: DRV(%S): Канал %C УСО %U Ошибка конфигурации %N (%P)	<p>Номер ошибки:</p> <p>10 – Ошибка описания поля "[Options USO%U Channel%С] addressUSO "</p> <p>11 – Указанная переменная не найдена в БД.</p> <p>12 – Указанный атрибут не найден в БД.</p> <p>13 – Данная переменная или атрибут ранее уже была привязана.</p> <p>16 – Ошибка описания регистра.</p>	Ошибка конфигурации в секции описания устройств на канале файла конфигурации обмена.
8	ЦП%X: DRV(%S): Канал %C УСО %U Нет данных для обмена		Нет ни одной (правильной) привязки параметров устройства к БД контроллера.
9	ЦП%X: DRV(%S): Нет УСО для работы		В конфигурационном файле нет каналов, предназначенных для данного драйвера.
10	ЦП%X: DRV(%S): Канал %C Не инициализирован порт		Неудачная попытка инициализации (открытия) порта.

4 ПРИМЕР ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА conf_uso.ini.

[General Options]

quan_channels=2

work_mode=1

[Options Channel1]

type_connect=tcp

type_protocol=MODBUS_TCP

type_USO=MODBUS_MASTER

quan_USO=1

timeout_disconnect=5

[Channel1 tcp]

IP_port=502

[Options USO1 Channel1]

addressUSO=1

[Attach USO1 Channel1]

ВД11=DO(1)

ВД12=DO(2)

ВД13=DO(3)

ВД100=DI(1)

ВД101=DI(2)

ВД102=DI(3)

[Options Channel2]

type_connect=tcp

type_protocol=MODBUS_TCP

type_USO=MODBUS_MASTER

quan_USO=1

timeout_disconnect=10

[Channel2 tcp]

IP_port=20000

[Options USO1 Channel2]

addressUSO=1

[Attach USO1 Channel2]

ПЛ1=DI(6)

ПЛ2=DI(7)

ПЛ3=DI(8)

ВА10=RO(1)

ВА11=RO(3)

ВА12=RO(5)

ВА13=RO(7)

BA14=RO(9)

AB10=RO(100)

AB11=RO(103)

AB12=RO(105)

AB13=RO(107)

PB1=RI(1)

PB2=RI(9)

PB3=RI(17)

PB4=RI(25)

PB5=RI(33)

ПРИЛОЖЕНИЕ А – ПЕРЕЧЕНЬ ПОДДЕРЖИВАЕМЫХ MODBUS ФУНКЦИЙ

Номер функции	Назначение функции MODBUS
1	Чтение состояния выходных дискретных сигналов (COIL STATUS)
2	Чтение состояния входных дискретных сигналов (INPUT STATUS)
3	Чтение выходных регистров (HOLDING REGISTER)
4	Чтение входных регистров (INPUT REGISTER)
5	Запись одного выходного дискретного сигнала (COIL STATUS)
6	Запись одного выходного регистра (HOLDING REGISTER)
15	Запись в группу выходных дискретных сигналов (COIL STATUS)
16	Запись в группу выходных регистров (HOLDING REGISTER)