

CPBK DevLink

**Драйвер протокола Modbus RTU**  
**Серверная часть**

Версия 2.1

Руководство Пользователя

2014

CPBK DevLink. Драйвер протокола Modbus RTU (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](mailto:info@energokrug.ru)

<http://devlink.ru>

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

[support@energokrug.ru](mailto:support@energokrug.ru) или [support@devlink.ru](mailto:support@devlink.ru)

## СОДЕРЖАНИЕ

	Стр.
<b>1    ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ</b>	<b>3</b>
<b>2    ОПИСАНИЕ ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА</b>	<b>4</b>
2.1    Секция общих параметров [General Options]	4
2.2    Секция параметров для канала связи [Options ChannelX]	4
2.3    Секция параметров последовательного физического интерфейса канала связи [ChannelX serial]	5
2.4    Секция параметров устройства на канале связи [Options USOY ChannelX]	6
2.5    Секция описания передаваемых/принимаемых данных, участвующие в [Attach USOY ChannelX]	6
<b>3    СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ И КОДЫ ОШИБОК</b>	<b>8</b>
<b>4    ПРИМЕР ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА <i>conf_uso.ini</i></b>	<b>10</b>



## 1 ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ

Драйвер протокола Modbus RTU (серверная часть) предназначен для организации информационного обмена данными по протоколу MODBUS RTU по интерфейсам RS-232 и RS-485. Передача/прием данных осуществляются по запросам от клиента.

Все необходимые параметры работы драйвера задаются в файле конфигурации **conf\_uso.ini**.

Обмен по сети RS-485 организован по принципу Master-Slave. В сети предполагается наличие только одного контроллера Master. Контроль над наличием в сети только одного контроллера Master и над уникальностью адресов контроллеров Slave возлагается на пользователя.

## 2 ОПИСАНИЕ ФАЙЛА КОНФИГУРАЦИИ ДРАЙВЕРА

Файл **conf\_uso.ini** – это текстовый файл, который должен находиться в каталоге загружаемой БД контроллера **/settings** и иметь следующие секции:

- Секция общих параметров [General Options].
- Секция параметров для канала связи [Options ChannelX].
- Секция параметров последовательного физического интерфейса канала связи [ChannelX serial].
- Секция параметров устройства на канале связи [Options USOY ChannelX].
- Секция описания передаваемых/принимаемых данных, участвующие в обмене с устройством [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]**).

Данная секция содержит следующие поля:

- **type\_protocol**=строковое значение  
Данное поле определяет тип протокола, которое используется при передаче данных.  
Данное поле может принимать следующие значения:  
**MODBUS\_RTU**  
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.

### 2.3 Секция параметров последовательного физического интерфейса канала связи [ChannelX serial]

Секция **[ChannelX serial]** 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:

- **com\_number=целочисленное значение**  
Данное поле определяет номер стандартного СОМ порта.  
Диапазон значений 1- 256.  
Данное поле является обязательным для работы драйвера.
- **data\_flow=строковое значение**  
Данное поле определяет режим обмена данными.  
Данное поле может принимать следующие значения:  
**HD** – полу дуплекс (Half Duplex).  
**FD** – полный дуплекс (Full Duplex).  
**MS** – мульти-точка (Multidrop-Slave) (приёмник всегда на линии, даже во время передачи). Данный флаг используется при наличии «эха» в канале связи.  
В случае отсутствия данного поля берется значение по умолчанию равное **HD**.
- **com\_baud=целочисленное значение**  
Данное поле определяет скорость обмена по последовательному интерфейсу.  
Скорость задается в бодах. Данное поле может принимать значения: 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200.  
В случае отсутствия данного поля берется значение по умолчанию равное **9600**.
- **com.databits=целочисленное значение**  
Данное поле определяет количество бит данных в каждом символе, передаваемом по последовательному интерфейсу.  
Данное поле может принимать значения: 5,6,7,8.  
В случае отсутствия данного поля берется значение по умолчанию равное 8.
- **com\_stopbits=целочисленное значение**  
Данное поле определяет количество стоп-битов в каждом символе, передаваемом по последовательному интерфейсу.  
Данное поле может принимать значения 1,2 бита.
- **com\_parity=строковое значение**  
Данное поле определяет режим контроля четности последовательного интерфейса.  
Данное поле может принимать следующие значения:  
**not** – режим контроля четности отключен.  
**even** – генерируется и проверяется четное количество единичных битов символа посылки и бита контроля четности.  
**odd** – генерируется и проверяется нечетное количество единичных битов символа посылки и бита контроля четности..  
**mark** – генерируется и проверяется значение бита контроля четности, равное 1.  
**space** – генерируется и проверяется значение бита контроля четности, равное 0.

В случае отсутствия данного поля берется значение по умолчанию равное **not**.

## 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 [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>.а<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 ведется 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.

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

**Строковое значение** для параметров имеет формат, описанный в таблице 2.1:

Таблица 2.1 – 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:**

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 строки.

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

### 3 СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ И КОДЫ ОШИБОК

Имя драйвера: **mbs\_srv**.

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 “[Channel%C serial] com_number”.	Ошибка конфигурации в секции описания каналов связи файла конфигурации обмена.

Драйвер протокола Modbus RTU (серверная часть)

№	Форматная строка	Описание	Условие формирования сообщения
7	ЦП%X: DRV(%S): Канал %C УСО %U Ошибка конфигурации %N (%P)	Номер ошибки: 10 – Ошибка описания поля “[Options USO%U Channel%C] addressUSO “ 11 – Указанная переменная не найдена в БД. 12 – Указанный атрибут не найден в БД. 13 – Данная переменная или атрибут ранее уже была привязана. 16 – Ошибка описания регистра.	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=Serial  
type\_protocol=MODBUS\_RTU  
type\_USO=MODBUS\_MASTER  
quan\_USO=1

[Channel1 serial]

com\_number=1  
data\_flow=MS : применяется при наличии эха в канале  
com\_baud=19200  
com.databits=8  
com\_stopbits=1  
com\_parity=not

[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=Serial  
type\_protocol=MODBUS\_RTU  
type\_USO=MODBUS\_MASTER  
quan\_USO=1

[Channel2 serial]

com\_number=5  
data\_flow=HD  
com\_baud=19200  
com.databits=8  
com\_stopbits=1  
com\_parity=not

[Options USO1 Channel2]

addressUSO=1

[Attach USO1 Channel2]

ПЛ1=DI(6)  
ПЛ2=DI(7)  
ПЛ3=DI(8)

BA10=RO(1)  
BA11=RO(3)  
BA12=RO(5)  
BA13=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)