

MODBUS-RTU per PEV-STEPPER

Specifiche protocollo di comunicazione MODBUS-RTU per controllo in rete dispositivi PEV-Stepper

Nome documento: MODBUS-RTU_PEV_STEPPER_02-18_ITA
Software installato: StepperDriver.HEX Rev. 0

LEGGERE E CONSERVARE

INDICE

DESCRIZIONE GENERALE

Pag. 3	1.1	Il protocollo Modbus
Pag. 3	1.2	Configurazione seriale
Pag. 4	1.3	Formato dei messaggi (Frame)
Pag. 5	1.4	Sincronizzazione dei messaggi
Pag. 5	1.5	Messaggi di errore (eccezioni)

1

DESCRIZIONE COMANDI

Pag. 6	2.1	Lettura registro (0x03)
Pag. 7	2.2	Scrittura registro singolo (0x06)
Pag. 8	2.3	Lettura dati di identificazione dispositivo (0x2B / 0x0E)

2

DESCRIZIONE REGISTRI E INDIRIZZI

Pag. 11	3.1	Ingressi analogici (read-only)
Pag. 12	3.2	Parametri (read / write)
Pag. 13	3.2a	Parametri in sola lettura (read-only)
Pag. 15	3.3	Stato ingressi - uscite - allarmi (read-only)
Pag. 15	3.4	Stato dispositivo (read / write)

3

GLOSSARIO

Pag. 16	4	Glossario
---------	---	-----------

4

1: DESCRIZIONE GENERALE

1.1

IL PROTOCOLLO MODBUS

Il sistema di comunicazione dati basato sul protocollo Modbus consente di collegare fino a 247 strumenti in una linea comune RS485 con modalità e formato di comunicazione standardizzati.

La comunicazione avviene in half duplex per mezzo di frame (trasmesso in maniera continuativa); Solo il master (PC , PLC ...) può iniziare il colloquio con gli slaves del tipo domanda/risposta (un solo slave indirizzato) e lo slave interrogato risponde. La risposta dello slave avviene dopo una pausa minima di 3,5 caratteri tra il frame ricevuto e quello che deve trasmettere.

Esiste anche la modalità di comunicazione broadcast dove il master invia un messaggio a tutti gli slave contemporaneamente, i quali non danno risposta di ritorno; quest'ultima modalità non è però utilizzabile con questo controllo.

La modalità di trasmissione seriale dei dati implementata sul controllo è di tipo RTU (Remote Terminal Unit), dove i dati vengono scambiati in formato binario (caratteri di 8 bit).

1.2

CONFIGURAZIONE SERIALE

Linea seriale:	RS485
Baud rate:	300, 600, 1200, 2400, 4800, 9600, 14400, 19200, 38400.
Lunghezza dati:	8 bit
Parità:	nessuna, pari o dispari

Trasmissione seriale dei caratteri in formato RTU

Start	bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	Parità (optional)	Stop 1
-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	----------------------	--------

Ogni messaggio (Frame) è costituito, secondo lo standard MODBUS-RTU, dalle seguenti parti:

Start	Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Dati	CRC16		Stop
silenzio di (3,5 x tempo carattere) msec	Byte	Byte	n x Byte	LSByte	MSByte	silenzio di (3,5 x tempo carattere) msec

- **Start / Stop :**
Il messaggio inizia con un silenzio di 3.5 volte il tempo di trasmissione di un carattere. Vedi cap. 1.4 per maggiori chiarimenti.
- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo con cui il master ha stabilito il colloquio; è un valore compreso tra 1 e 247. L'indirizzo 0 è riservato al broadcast, messaggio inviato a tutti i dispositivi slave (non attivo su questo controllo). La linea RS485 consente di collegare insieme fino a 32 dispositivi (1 Master + 31 slave) , ma con appositi "bridge" o dispositivi ripetitori è possibile sfruttare tutto il campo di indirizzamento logico.
- **Codice funzione:**
Il codice della funzione da eseguire o che è stata eseguita; Nel dispositivo sono attivi i codici 0x03 (lettura registro), 0x06 (scrittura registro singolo) e 0x2B/0x0E (lettura dati di identificazione).
- **Dati:**
I dati che devono essere scambiati.
- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16. Il CRC16 viene calcolato sull'intero messaggio dal dispositivo master trasmittente ed appeso al messaggio stesso. Lo slave, alla fine della ricezione, calcola il CRC16 sul messaggio e lo confronta con il valore appeso dal master; se i due valori non corrispondono il messaggio verrà considerato non valido e verrà scartato senza inviare alcuna risposta al master.

Il seguente frammento di codice C illustra la modalità di calcolo del CRC16:

```

unsigned int CRC16
void Modbus_CRC(unsigned char *Frame, unsigned char FrameLength)
{
    unsigned char ByteCount;
    unsigned char i;
    unsigned char bit_lsb;
    CRC16 = 0xFFFF;
    for (ByteCount=0;ByteCount<FrameLength;ByteCount++)
    {
        CRC16^=Frame[ByteCount];
        for (i=0;i<8;i++)
        {
            bit_lsb = CRC16 & 0x0001;
            CRC16 = CRC16>>1;
            if (bit_lsb == 1)
                CRC16 ^= 0xA001;
        }
    }
}
    
```

1.4

SINCRONIZZAZIONE DEI MESSAGGI

La sincronizzazione del messaggio tra trasmettitore e ricevitore si ottiene interponendo una pausa tra i messaggi di almeno 3.5 volte il tempo di trasmissione di un carattere. Se il ricevitore non riceve alcun Byte per almeno questo tempo, ritiene completato il messaggio precedente e considera il successivo Byte ricevuto come il primo di un nuovo messaggio.

Lo slave, una volta ricevuto il messaggio completo, lo decodifica e, se non ci sono errori, invia il messaggio di risposta al master. Per inviare la risposta, lo slave impegna la linea RS485, attende una pausa di almeno 3.5 volte il tempo di trasmissione di un carattere, invia il messaggio completo, attende una pausa di almeno 3.5 volte il tempo di trasmissione di un carattere e poi libera la linea RS485. L'unità master dovrà tenere conto di queste tempistiche, in modo da evitare rischi di sovrapposizione di trasmissioni; in particolare è necessario prevedere un adeguato time-out di ricezione della risposta prima di iniziare una nuova trasmissione (valore tipico di time-out: 500msec o superiore, per baud rate = 9600).

1.5

MESSAGGI DI ERRORE (ECCEZIONI)

Il dispositivo, se non è in grado di eseguire l'operazione richiesta dal comando ricevuto, risponde con un messaggio di errore che prevede il seguente formato:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Codice eccezione	CRC16	
Byte	Byte	Byte	LSByte	MSByte

- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo slave che risponde
- **Codice funzione:**
Codice funzione con MSb =1 (per indicare l'eccezione); esempio 0x83 (per la lettura 0X03) o 0x86 (per la scrittura 0x06)
- **Codice eccezione:**
I codici delle eccezioni gestite dal dispositivo sono i seguenti:

Codice eccezione	Descrizione	Causa di generazione eccezione
0x01	Funzione non implementata	E' stato richiesto un codice funzione non disponibile, diverso da 0x03, 0x06 e 0x2B/0x0E.
0x02	Indirizzo non valido	Viene generato in diverse situazioni: - è stato richiesto un registro non implementato (o un'area inesistente) - è stata richiesta la lettura di un numero di registri che va oltre l'area implementata (partendo dall'indirizzo richiesto) - si è tentato di scrivere in un'area read-only
0x03	Valore non valido per il dato	Viene generato in diverse situazioni: - il DeviceIdCode del messaggio 0x2B/0x0E non è corretto - si è tentato di scrivere un parametro con un valore fuori range

- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16.

Nota:

Nel caso il dispositivo individui nel messaggio ricevuto un errore di formato o nel CRC16 , il messaggio viene scartato (non viene considerato valido) e non viene generata alcuna risposta.

2: DESCRIZIONE COMANDI

Tutti i registri, per uniformare la modalità di interpretazione, sono gestiti in formato Word (16 bit), anche se contengono un parametro ad 8 bit.

2.1

LETTURA REGISTRO (0x03)

Formato del comando inviato dal Master:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Indirizzo registro		Numero di registri		CRC16	
		MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	LSByte	MSByte
Byte	Byte	MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	LSByte	MSByte

- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo slave da interrogare.
- **Codice funzione:**
Codice funzione da eseguire, in questo caso lettura registro (0x03).
- **Indirizzo registro:**
indirizzo registro di partenza per la lettura espresso su due Byte; (MSByte) e (LSByte).
- **Numero di registri:**
indica il numero di Word richieste a partire dall'indirizzo di partenza. Se viene richiesto un numero di registri superiore ad 1, nel messaggio di risposta verranno forniti tutti i registri richiesti con indirizzi consecutivi partendo dall'indirizzo riportato nel campo "indirizzo registro".
Il numero di registri da leggere è espresso su due Byte, in particolare per questo controllo (MSByte) deve sempre essere 0x00 e (LSByte) con range 1-255.
- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16.

Formato del messaggio di risposta dello slave:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	N. di Bytes di dato	Dato 1		Dato 2		Dato n		CRC16	
			MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	LSByte	MSByte
Byte	Byte	Byte	MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	LSByte	MSByte

- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo slave che risponde
- **Codice funzione:**
Codice funzione a cui si sta rispondendo, in questo caso lettura registro (0x03)
- **Numero di Bytes di dato:**
contiene il numero di Bytes totali dei dati.
Considerare che il numero di Bytes di dato è il doppio del numero di registri (in quanto si tratta di word). Ad esempio, se nel messaggio di domanda vengono richiesti 2 registri, nel messaggio di risposta il numero di Bytes di dato deve essere impostato a 4.
- **Dato n :**
contiene la sequenza dei dati ognuno espresso su due Byte; (MSByte) e (LSByte).
- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16.

Formato del comando inviato dal Master:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Indirizzo registro		Dato		CRC16	
Byte	Byte	MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	LSByte	MSByte

- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo slave da interrogare.
- **Codice funzione:**
Codice funzione da eseguire, in questo caso scrittura registro singolo (0x06).
- **Indirizzo registro:**
indirizzo del registro che si vuole scrivere espresso su due Byte; (MSByte) e (LSByte).
- **Dato:**
Valore che deve essere assegnato al registro espresso su due Byte; (MSByte) e (LSByte).
- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16.

Formato del messaggio di risposta dello slave:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Indirizzo registro		Dato		CRC16	
Byte	Byte	MSByte	LSByte	MSByte	LSByte	LSByte	MSByte

Il messaggio di risposta è un semplice echo del messaggio di richiesta per confermare che la variabile è stata modificata.

Formato del comando inviato dal Master:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Tipo MEI	Read Device Id Code	Object Id	CRC16	
Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	LSByte	MSByte

- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo slave da interrogare
- **Codice funzione:**
Codice funzione da eseguire, in questo caso lettura dati identificazione (0x2B)
- **Tipo MEI:**
Tipo di Modbus Encapsulated Interface: deve essere 0x0E.
- **Read Device Id Code:**
Indica il tipo di accesso ai dati: deve essere 0x01.
- **Object Id:**
Indica l'oggetto di partenza per la lettura dati (range: 0x00 – 0x02).
- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16.

Formato del messaggio di risposta dello slave:

Indirizzo dispositivo	Codice funzione	Tipo MEI	Read Device Id Code	Conformity level	More Follows	Next Object Id	Number Of Object	Object Id (n)	Object Length (n)	Object Value (n)	CRC16	
Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	Byte	ASCII String	LSByte	MSByte

- **Indirizzo dispositivo:**
L'indirizzo del dispositivo slave che risponde
- **Codice funzione:**
Codice funzione da eseguire, in questo caso lettura dati identificazione (0x2B)
- **Tipo MEI:**
tipo di Modbus Encapsulated Interface: deve essere 0x0E.
- **Read Device Id Code:**
indica il tipo di accesso ai dati: deve essere 0x01.
- **Conformity level:**
indica il livello di conformità dello slave: è sempre 0x01.
- **More Follows:**
indica il numero di transazioni aggiuntive richieste: è sempre 0x00.
- **Next Object Id:**
indica l'oggetto da richiedere nell'eventuale successiva transazione: è sempre 0x00

- **Number Of Object:**
numero di oggetti che seguono (1, 2 o 3).
- **Lista di:**
 - **Object Id:**
numero oggetto corrente.
 - **Object Length:**
lunghezza della stringa seguente.
 - **Object Value:**
stringa ASCII contenente l'informazione di identificazione.
- **CRC16:**
Il campo di controllo di errore formato secondo l'algoritmo CRC16.

Esempio di lettura di tutte le informazioni identificative dei controlli con software StepperDriver rev. 0 ed (indirizzo 1)

Messaggio di richiesta: (01 2B 0E 01 00 70 77)

- **Indirizzo dispositivo:** 0x01
- **Codice funzione:** 0x2B
- **Tipo MEI:** 0x0E
- **Read DeviceIdCode:** 0x01
- **ObjectId:** 0x00
- **CRC16:** da calcolare sui valori precedenti

Messaggio di risposta: (01 2B 0E 01 01 00 00 03 00 04 50 45 47 4F 01 08 50 45 56 5F 4D 53 30 31 02 03 30 30 31 0B D1
01 2B 0E 01 01 00 00 03 00 04 50 45 47 4F 01 08 53 45 56 5F 4D 53 30 31 02 03 30 30 30 CF D2

- **Indirizzo dispositivo:** 0x01
- **Codice funzione:** 0x2B
- **Tipo MEI:** 0x0E
- **Read DeviceIdCode:** 0x01
- **Conformity level:** 0x01
- **More Follows:** 0x00
- **Next ObjectId:** 0x00
- **Number Of Object:** 0x03
- **ObjectId:** 0x00
- **Object Length:** 0x04
- **Object Value:** 'PEGO' (campo Vendor Name in ASCII)
- **ObjectId:** 0x01
- **Object Length:** 0x08
- **Object Value:** 'SEV_MS01' (campo Product Code in ASCII)
- **ObjectId:** 0x02
- **Object Length:** 0x03
- **Object Value:** '000' (campo Revision in ASCII)
- **CRC16:** da calcolare sui valori precedenti

3: DESCRIZIONE REGISTRI E INDIRIZZI

Ciascun registro ha una dimensione di 16 bit. Sono stati formati dei blocchi di variabili (ciascuno con diverso MSByte di indirizzo) in base alla tipologia delle variabili stesse. Nei seguenti paragrafi vengono descritti nel dettaglio tutti i blocchi disponibili e, per ciascun blocco, le variabili implementate.

All' inizio di ogni tabella viene indicata nella prima riga se il dati corrispondenti ad essa possono essere solo letti (READ-ONLY) o letti e scritti (READ/WRITE).

DESCRIZIONE COLONNE DELLE TABELLE:

- **Registro :**
Indica l' indirizzo del registro da utilizzare nella struttura del comando Modbus per leggere o scrivere i dati nello strumento . Esso è espresso su due Byte; (MSByte) e (LSByte).
- **Descrizione :**
Descrizione del registro ed eventuale corrispondente variabile di programmazione dello strumento.
- **Significato e range Bytes :**
Dimensione (MSByte e LSByte), range consentito e note relativi al registro.
- **U.M. :**
Unità di misura del dato contenuto nel registro.
- **Conv. :**
I valori contenuti nei registri che rappresentano variabili con segno richiedono una conversione e vengono contraddistinti dal segno **X** nella seguente colonna.
Procedura di conversione:
 - se il valore contenuto nel registro è compreso tra 0 e 32767, esso rappresenta un numero positivo o nullo (il risultato è il valore stesso)
 - se il valore contenuto nel registro è compreso tra 32768 e 65535, esso rappresenta un numero negativo (il risultato è il valore del registro - 65536)
- **Molt :**
Indica il fattore di moltiplicazione che deve essere applicato al dato del registro e che in abbinamento alla colonna U.m e Conv permettono l'esatta interpretazione del valore in esso contenuto.
Esempi:
Un dato (**0x0012**) = 18 con Molt =**0,1** / U.m= °C / Conv=**C** corrisponde ad una temperatura di (18x0,1)= **1,8 °C**
Un dato (**0xFFFF0**) = 65520 con Molt =**0,1** / U.m= °C / Conv=**C** corrisponde ad una temperatura [(65520 – 65536) x0,1] = **-1,6 °C**
Un dato (**0x0078**) = 120 con Molt =**1** / U.m= **min** / Conv=**C** corrisponde ad un tempo di (120x1)= **120 minuti**
Un dato (**0x0014**) = 20 con Molt =**0,1** / U.m= °C / Conv=**C** corrisponde ad una temperatura di (20x0,1)= **2,0 °C**

READ-ONLY						
Registro	Descrizione	Significato e range Bytes		U.M.	Conv	Molt
1792	Temperatura aspirazione (S4)	MSByte	Risoluzione 0,1°C range: -45.0°C .. +99.0°C	°C	X	0,1
		LSByte	Valori > +99°C indicano sonda guasta			
1793	Temperatura evaporazione calcolata (S5)	MSByte	Risoluzione 0,1°C range: -45.0°C .. +99.0°C	°C	X	0,1
		LSByte				
1794	Pressione evaporazione (S5)	MSByte	Risoluzione 0,1 bar range: -1.0 bar .. +50,0 bar	bar	X	0,1
		LSByte	Valori > +50,0 bar indicano sonda guasta			
1795	Temperatura surriscaldamento	MSByte	Risoluzione 0,1°C range: -45.0°C .. +99.0°C	°C	X	0,1
		LSByte				

READ / WRITE						
Registro	Descrizione	Significato e range Bytes		U.M.	Conv	Molt
2048	setpoint surriscaldamento	MSByte	passi di 0,1 °C range: 0,1..25,0 °C	°C		0,1
		LSByte				
2049	ErE Tipo di gas utilizzato	MSByte	passi di 1 range: 0..21	num		1
		LSByte				
2050	EPb banda proporzionale	MSByte	passi di 1% range: 1..100 %	%		1
		LSByte				
2051	Eti Tempo integrale	MSByte	passi di 2 secondi range: 0..500 secondi	sec		2
		LSByte				
2052	Etd Tempo derivativo	MSByte	passi di 0,1 secondi range: 0,0..10,0 secondi	sec		0,1
		LSByte				
2053	EoE Apertura EEV con errore sonde	MSByte	passi di 1 % range: 0..100 %	%		1
		LSByte				
2054	ESO Apertura EEV in fase di start	MSByte	passi di 1 % range: 0..100 %	%		1
		LSByte				
2055	Est Durata fase di start	MSByte	passi di 10 secondi range: 0..Edt decine di secondi	sec		10
		LSByte				
2056	EdO Apertura EEV in fase di post-defrost	MSByte	passi di 1 % range: 0..100 %	%		1
		LSByte				
2057	Edt Durata fase di post- defrost	MSByte	passi di 10 secondi range: ESt..250 decine di secondi	sec		10
		LSByte				
2058	EHO Max. apertura EEV	MSByte	passi di 1 % range: 0..100 %	%		1
		LSByte				
2059	EP4 Pressione a 4 mA / 0 V	MSByte	passi di 0,1 bar range: -1,0..EP2 bar	bar	X	0,1
		LSByte				
2060	EP2 Pressione a 20 mA / 5 V	MSByte	passi di 0,1 bar range: EP4..60,0 bar	bar	X	0,1
		LSByte				
2061	CA4 Calibrazione sonda Temperatura aspirazione	MSByte	passi di 0,1 °C range: -10,0..+10,0 °C	°C	X	0,1
		LSByte				

Registro	Descrizione	Significato e range Bytes		U.M.	Conv	Molt
2062	CA5 Calibrazione sonda Pressione evaporazione	MSByte	passi di 0,1 bar range: -10,0..+10,0 bar	bar	X	0,1
		LSByte				
2063	LSH Soglia minimo SH	MSByte	passi di 0,1 °C range: 0,0..SET SH	°C		0,1
		LSByte				
2064	ELS Protezione basso SH	MSByte	passi di 1 range: 0..9	num		1
		LSByte				
2065	SHd Ritardo allarme basso SH	MSByte	passi di 10 secondi range: 0..240 decine di secondi	sec		10
		LSByte				
2066	MOP Soglia max. temp. evaporazione	MSByte	passi di 1 °C range: (LOP+1)..+45 °C	°C	X	1
		LSByte				
2067	EMO Protezione MOP	MSByte	passi di 2 secondi range: 0..500 secondi	sec		2
		LSByte				
2068	MOd Ritardo allarme MOP	MSByte	passi di 10 secondi range: 0..240 decine di secondi	sec		10
		LSByte				
2069	LOP Soglia min. temp. evaporazione	MSByte	passi di 1 °C range: -45..(MOP-1) °C	°C	X	1
		LSByte				
2070	ELO Protezione LOP	MSByte	passi di 2 secondi range: 0..500 secondi	sec		2
		LSByte				
2071	LOd Ritardo allarme LOP	MSByte	passi di 10 secondi range: 0..240 decine di secondi	sec		10
		LSByte				
2072	tPF Posizionamento forzato valvola	MSByte	passi di 1% range: 0..100%	%		1
		LSByte				

3.2a

PARAMETRI IN SOLA LETTURA

READ-ONLY						
Registro	Descrizione	Significato e range Bytes		U.M.	Conv	Molt
2304	EPP Tipo trasduttore di pressione (S5)	MSByte	0 = 4-20 mA 1 = 0-5 V range: 0..1	num		1
		LSByte				
2305	EPT Tipo trasduttore di temperatura (S4)	MSByte	0 = NTC 1 = PT1000 2 = PTC	num		1
		LSByte				

2306	in1 Configurazione ingresso digitale in1	MSByte	3 = tPF % apertura fissa (N.O.) 2= Sbrinamento (N.O.) 1= ON Driver EEV (N.O.) 0= Disabilitato	num	X	1
		LSByte	-1= ON Driver EEV (N.C.) -2= Sbrinamento (N.C.) -3 = tPF % apertura fissa (N.C.)			
2307	in2 Configurazione ingresso digitale in2	MSByte	Come in1.	num	X	1
		LSByte				
2308	dO5 Configurazione uscita digitale dO5	MSByte	2 = comando valvola solenoide (N.O.) 1 = allarme (N.O.) 0 = Disabilitato	num	X	1
		LSByte	-1 = allarme (N.C.) -2 = comando valvola solenoide (N.C.)			
2309	tEU Tipo di valvola motorizzata collegata	MSByte	-1= Valvola non configurata 0 = Personalizzato (impostare parametri EEV) 1 = Carel EXV 2 = Danfoss ETS 25-50 3 = Danfoss ETS 100 4 = Danfoss ETS 250/400 5 = ETS 6 Danfoss 6 = Alco EX4 7 = Alco EX5 8 = Alco EX6 9 = Alco EX7 10 = Alco EX8 500 11 = Sporlan SEI 0.5-11 12 = Sporlan SER 1.5-20 13 = Sporlan SER(I) G,J,K 14 = Sporlan SEI 30 15 = Sporlan SEI 50 16 = Sporlan SEH 100 17 = Sporlan SEH 175	num	X	1
LSByte						
2310	LSP Numero minimo di passi	MSByte	passi di 10	num		10
		LSByte	range: 0..(HSP-1) decine di passi			
2311	HSP Numero massimo di passi	MSByte	passi di 10	num		10
		LSByte	range: (LSP-1)..CSP decine di passi			
2312	CSP Passi di chiusura	MSByte	passi di 10	num		10
		LSByte	range: HSP .. 999 decine di passi			
2313	Spd Velocità nominale	MSByte	passi di 1 step/sec	Step/ sec		1
		LSByte	range: 1 .. 999 step/sec			
2314	ICF Corrente nominale per fase (valvole bipolari)	MSByte	passi di 1 mA	mA		1
		LSByte	range: (ICM+1)..800 mA			
2315	ICM Corrente di stazionamento per fase (valvole bipolari)	MSByte	passi di 1 mA	mA		1
		LSByte	range: 0 .. (ICF-1) mA			
2316	SYN Sincronizzazione attiva	MSByte	0 = sincronizzazione attivata	num		1
		LSByte	1 = sincronizzazione disattivata			
2317	TYP Tipo di valvola	MSByte	0 = bipolare (4 fili)	num		1
		LSByte	1 = unipolare (5 fili)			
2318	dut Duty cycle valvola	MSByte	passi di 1 %	%		1
		LSByte	range: 0 .. 100 %			

3.3

STATO INGRESSI / USCITE / ALLARMI

READ-ONLY						
Registro	Descrizione	Significato Bytes		U.M.	Conv	Molt
2560	Stato apertura EEV	MSByte	passi di 1% range: 0..100%	%		1
		LSByte				
2561	Passi di apertura EEV	MSByte	passi di 10 range: 0..999	num		10
		LSByte				

READ-ONLY							
Registro	Descrizione	Significato Bytes		U.M.	Conv	Molt	
2562	stato allarmi / ingressi	MSByte	bit 7 (MSb)	Non utilizzato	num		1
			bit 6	Non utilizzato			
			bit 5	Non utilizzato			
			bit 4	Non utilizzato			
			bit 3	Non utilizzato			
			bit 2	Apertura fissa (tPF)			
			bit 1	Richiesta sbrinamento			
			bit 0 (LSb)	Richiesta ON EEV			
		LSByte	bit 7 (MSb)	Non utilizzato			
			bit 6	Errore EEPROM			
			bit 5	Allarme LOP			
			bit 4	Allarme MOP			
			bit 3	Allarme LSH			
			bit 2	Errore sonda S5			
bit 1	Errore sonda S4						
bit 0 (LSb)	Stato funzionamento EEV						

3.4

STATO DISPOSITIVO

READ / WRITE						
Registro	Descrizione	Significato Bytes		U.M.	Conv	Molt
1536	Forzata posizione valvola da Modbus (solo se EEV=6)	MSByte	passi di 1% range: 0 .. 100%	%		1
		LSByte				

N.B. – Il comando di forzatura posizione prevede un time-out di 1 minuto; se il comando non viene re-inviato, allo scadere di questo tempo verrà posta a zero la posizione della valvola. Questo per mettere in sicurezza il sistema in caso di sconnessioni accidentali della rete.

4: GLOSSARIO

- **Numero Binario:**
È usato in informatica per la rappresentazione interna dei numeri, grazie alla semplicità di realizzare fisicamente un elemento con due stati (0,1) anziché un numero superiore, ma anche per la corrispondenza con i valori logici vero e falso.
- **Numero decimale:**
Nel sistema decimale tutti gli interi sono rappresentabili utilizzando le dieci cifre che indicano i primi dieci numeri naturali, incluso lo zero. Il valore di ciascuna di queste cifre dipende dalla posizione che essa occupa all'interno del numero, e cresce di potenza di 10 in potenza di 10, procedendo da destra verso sinistra.
- **Numero esadecimale:**
Esso fa parte di un sistema numerico posizionale in base 16, cioè che utilizza 16 simboli invece dei 10 del sistema numerico decimale tradizionale. Per l'esadecimale si usano in genere simboli da 0 a 9 e poi le lettere da A a F, per un totale di 16 simboli. Per convenzione un numero espresso in esadecimale viene preceduto da 0x (esempio 0x03) oppure da H (esempio H03).
- **bit:**
Un bit è una cifra binaria, (in inglese "binary digit") ovvero uno dei due simboli del sistema numerico binario, classicamente chiamati zero (0) e uno (1). Esso rappresenta l'unità di definizione di uno stato logico. Definito anche unità elementare dell'informazione trattata da un elaboratore.
- **Byte:**
È la quantità necessaria di bit per definire un carattere alfanumerico; in particolare un Byte è costituito da una sequenza di 8 bit (es. 10010110).
- **Word:**
Unità di misura che fissa la lunghezza di informazione a 16bits che equivale anche a 2 Bytes (es. 10010110 01101011).
- **LSb:**
bit meno significativo di un numero binario (primo bit sulla destra del numero indicato)
- **MSb:**
bit più significativo di un numero binario (primo bit sulla sinistra del numero indicato)
- **LSByte:**
Byte meno significativo di una Word (Byte sulla destra della Word indicata)
- **MSByte:**
Byte più significativo di una Word (Byte sulla sinistra della Word indicata)



PEGO s.r.l.
Via Piacentina, 6/b 45030 Occhiobello ROVIGO
Tel. +39 0425 762906 Fax +39 0425 762905
e.mail: info@pego.it – www.pego.it

CENTRO DI ASSISTENZA
Tel. +39 0425 762906 e.mail: tecnico@pego.it

Distributore: