

Popis komunikace s převodníkem SSI/RS232C

Komunikace je realizována linkou RS232C. PC nebo PLC je nadřizený systém, který vysílá příkazy na převodník.

Základní struktura příkazu je následující: 1A;KÓD;CHSUM nebo 1A;04;PAR1;PAR2;CHSUM.

Základní struktura posílaného stavu: 2A;KÓD;STAV;B1;B2;B3;CHSUM .

Popis bytů: 1A,2A – návěští povelů

KÓD – kód povelu

STAV – byte se stavovými bity

B1,B2,B3 - tři byte měřené veličiny při čemž je B1 MSB a B3 LSB

PAR1, PAR2- parametry

CHSUM – kontrolní součet všech bytů včetně návěští

Kódy povelů:

01 - dej polohu.

Příkaz: 1A;01;CHSUM. Stav: 2A;01;STAV;B1;...;Bn;CHSUM.

Počet bytů **n** je závislý na počtu bitů přenášených z čidla. Maximálně je n=4.

02 – dej polohu cyklicky.

Příkaz: 1A;02;CHSUM. Stav: 2A;02;STAV;B1;...;Bn;CHSUM.

Snímač vysílá data periodicky v nejkratším možném intervalu.

03- ukončení cyklického vysílání dat.

Příkaz: 1A;03;CHSUM. Stav: 2A;03;STAV;CHSUM.

04 – nastav parametry.

Příkaz: 1A;04;PAR1;PAR2;CHSUM. Stav: 2A;04;STAV;CHSUM.

PAR1: D5-D0 - počet přenášených bitů čidla v rozsahu <5,32>

PAR2: D2-D0 - frekvence generování synchronizačních pulzů v rozsahu <0,5> při čemž
0 - 1MHz, 1 – 500kHz, 2 – 100kHz, 3 - 50kHz, 4 – 25kHz, 5 – 10kHz.

05 – totální reset.

Příkaz: 1A;05;CHSUM. Stav: 2A;05;CHSUM.

Stavové bity:

0 - chybný kód povelu.

1 - chyba kontrolního součtu.

2 - chyba parametru počtu přenášených bitů

3 - chyba parametru frekvence synchr. pulzů