原创文章,转载请注明出处。

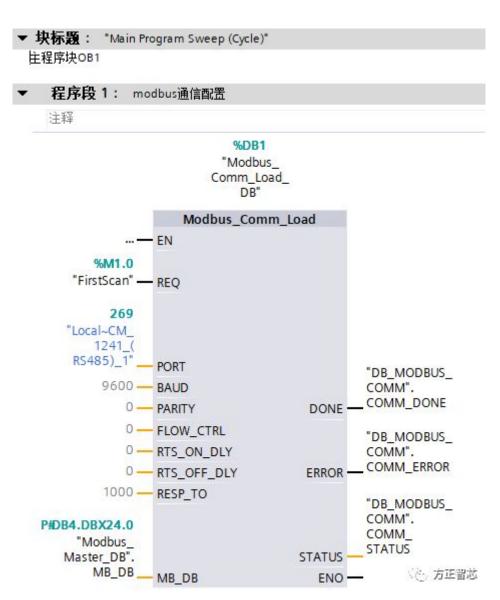
更多实用资料请登录方正智芯官网:www.founderchip.com

作者:北岛李工

前面的文章我们介绍了Modbus RTU通信例程中主站的配置,今天这篇文章, 我们来介绍下主站S7-1200的编程。



新建一个全局数据块"DB_MODBUS_COMM"。在该数据块中新建三个变量:COMM_DONE、COMM_ERROR和COMM_STATUS,用来保存指令"Modbus_Comm_Load"的运行状态,如下图:



新建一个全局数据块 "DB_MODBUS_MASTER" , 用来保存读取及写入的数据。其中:

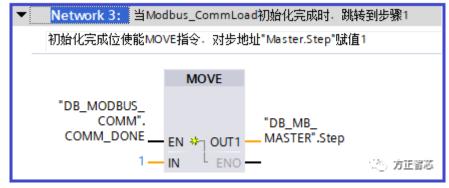
- 字数组 "Read_Data_Words" 用来保存读取的40001~40010的数据;
- 字数组 "Write_Data_Words" 是用于写入到从站Modbus地址 40011~40016的数据;
- 位数组 "Read_Bits" 用来保存读取从站Modbus地址10001~10008的数据;
- 位数组 "Write_Bits" 是用于写入到从站Modbus地址00001~00008
 的数据;
- 无符号短整型(USInt)变量 "Step" 用来记录Modbus通信的步骤。

如下图:

| | - | Name | | | Data type | Start v | Retain | Accessi | Visible | Setpoint | Comment |
|---|---|------|----|--------------------|--------------------|---------|--------|-------------------------|---------|----------|-------------------------|
| 1 | 1 | • | St | atic | | | | | | | |
| 2 | 1 | | ٠ | Read_Data_Words | Array[110] of Word | | | | | | read data 40001~40010 |
| 3 | 1 | | ٠ | Write_Data_Words | Array[16] of Word | | | $\overline{\mathbf{W}}$ | | - | write data 40011~40016 |
| 4 | 1 | | • | Read_Bits | Array[18] of Bool | | | | | 000 | read bits 10001~10008 |
| 5 | 1 | | • | Write_Bits | Array[18] of Bool | | | | | | write bits 00001~00008 |
| 5 | 1 | | | Step | USInt | 0 | | ✓ | | | communicatin step numbe |
| 7 | | | | <add new=""></add> | | | | | | | 方正智芯 |

Step变量的值决定通信的步骤,具体定义如下:

- 1) Step==1时, Modbus主站读取从站Modbus参数地址40001开始的10个字长的数据;
- 2) Step==2时, Modbus主站将6个字长的数据写入到从站起始Modbus参数地址40011;
- 3) Step==3时, Modbus主站读取从站Modbus参数地址10001开始的8个位的数据;
- 4) Step==4时, Modbus主站将8个位写入到从站Modbus参数地址00001; 当Modbus CommLoad初始化完成时, 跳转到步骤1:



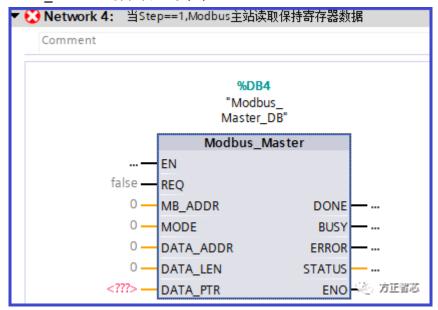
添加Modbus_Master指令,系统会自动提示创建背景数据块,如下图:



注:该数据块中的 "MB_DB" 就是指

令 "Modbus_Comm_Load" 的 "MB_DB" 参数。

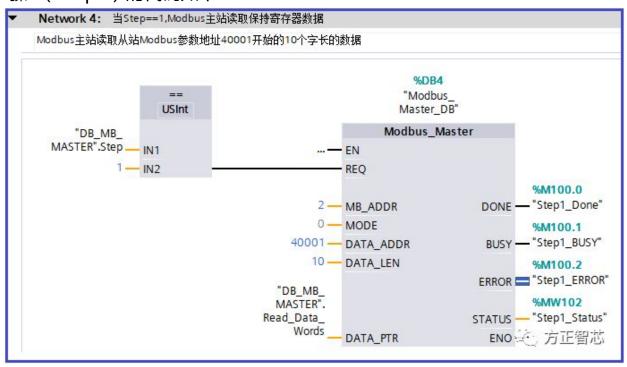
新添加的Modbus_Master指令如下图:



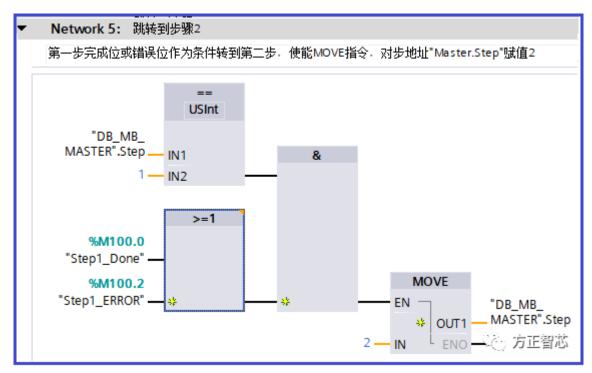
指令 "Modbus_Master" 各参数的定义如下:

| 参数名称 | 说明 |
|------------|--|
| EN | 使能 |
| REQ | 请求执行指令,需要上升沿信号 |
| MB_ADDRESS | MODBUS RTU从站的地址,标准站地址:1~247;扩展站地址:1~65535;0为广播地址 |
| MODE | 指令执行方式:0=读取;1=写入;2=诊断 |
| DATA_ADDR | MODBUS的参数地址 |
| DATA_LEN | MODBUS数据长度 |
| DATA_PTR | 数据指针,指向用于保存读取的数据或用于写入的数据 |
| DONE | 请求完成并且没有错误 |
| BUSY | 1=指令正在执行;0=没有指令执行 |
| ERROR | 若请求出错,ERROR被置1,并保持一个周期。错误代码在STATUS中 |
| STATUS | 错误代码 |

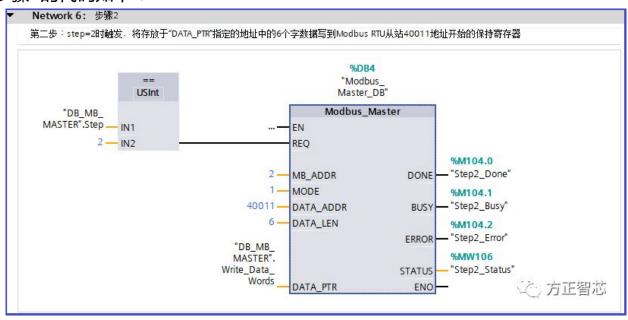
步骤1(Step1)的代码如下:



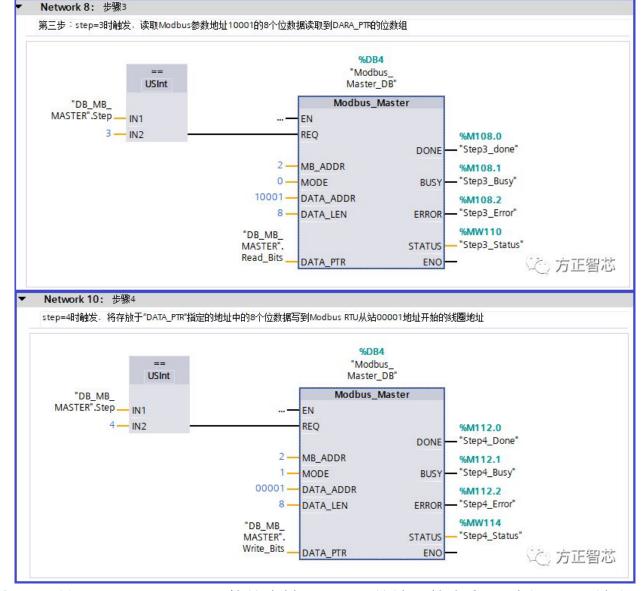
当步骤1完成或者出错时,跳转到步骤2:



步骤2的代码如下:



同样的,当步骤2完成或出错时,跳转到步骤3;跳转代码就不——列出了,这里仅接触步骤3和步骤4的代码,如下图:



好了,关于Modbus RTU通信的主站S7-1200的编程就先介绍到这里,后续文章我们介绍从站S7-200 Smart的配置与编程。

如果你喜欢这篇文章,可以去官网(www.founderchip.com)下载本文PDF版本。

相关参考文章:

Modbus RTU通信教程连载(1)-原理及网络拓扑

Modbus RTU通信教程连载(2)-主站的配置

我是Modbus-RTU协议,我有两个兄弟

小程序【李工谈工控】提供方便的文章检索功能,欢迎体验:

