



Heinzmann GmbH & Co. KG
Engine & Turbine Controls

Am Haselbach 1
D-79677 Schönau (Schwarzwald)
Germany






Telefon +49 7673 8208-0
Telefax +49 7673 8208-188
E-Mail info@heinzmann.com
www.heinzmann.com

USt-IdNr.: DE145551926

HEINZMANN[®]
Motor- und Turbinenmanagement

MODBUS

Bedienungsanleitung

 Achtung	<p>Vor Installation, Inbetriebnahme und Wartung sind die entsprechenden Handbücher im Ganzen durchzulesen.</p> <p>Alle Anweisungen die die Anlage und die Sicherheit betreffen, müssen unbedingt befolgt werden.</p>
 Gefahr	<p>Nichtbefolgen der Anweisung kann zu Personen- und/oder Sachschäden führen.</p> <p>HEINZMANN übernimmt keine Haftung für Schäden, die durch Nichtbefolgen von Anweisungen entstehen.</p>
 Achtung! Hochspannung  Gefahr	<p>Vor der Inbetriebnahme ist folgendes zu beachten:</p> <p>Vor Beginn einer Installation an der Anlage, ist diese spannungsfrei zu schalten!</p> <p>Kabelabschirmung und Stromversorgungsanschlüsse entsprechend der <i>Europäischen Richtlinie bezüglich EMV</i> verwenden.</p> <p>Überprüfung der Funktion vorhandener Schutz und Überwachungssysteme.</p>
 Gefahr	<p>Um Schäden an Anlage und Personen zu vermeiden, müssen folgende Überwachungs- und Schutzsysteme vorhanden sein:</p> <p>vom Drehzahlregler unabhängiger Überdrehzahlschutz Übertemperaturschutz</p> <p>HEINZMANN übernimmt keine Haftung für Schäden, die durch fehlenden oder unzureichenden Überdrehzahlschutz entstehen.</p> <p>Bei Generatoranlagen zusätzlich:</p> <p>Überstromschutz Schutz vor Fehlsynchronisation bei zu großer Frequenz-, Spannungs-, oder Phasendifferenz Rückleistungsschutz</p>
	<p>Ursachen für Überdrehzahl können sein:</p> <p>Ausfall der Spannungsversorgung Ausfall des Stellgerätes, des Kontrollgerätes oder dessen Zusatzgeräte Schwergängigkeit- und Festklemmen des Gestänges</p>

 <p>Achtung</p>	<p>Bei elektronisch geregelter Einspritzung (MVC) ist folgendes zusätzlich zu beachten:</p> <p>Bei Common Rail Systemen muss für jede Injektorleitung ein separater mechanischer Durchflussbegrenzer vorhanden sein.</p> <p>Bei Pumpe-Leitung-Düse- (PLD) und Pumpe-Düse- (PDE) Systemen darf die Treibstofffreigabe erst durch die Steuerkolbenbewegung des Magnetventils ermöglicht werden. Dadurch wird bei Verharren des Steuerkolbens die Treibstoffzuführung zur Einspritzdüse verhindert.</p>
 <p>Achtung</p>	<p>Die Beispiele, Daten und alle übrigen Informationen in diesem Handbuch dienen ausschließlich dem Zweck der Unterweisung und sollten für keine spezielle Anwendung eingesetzt werden, ohne dass der Anwender unabhängige Tests und Überprüfungen durchgeführt hat.</p>
 <p>Gefahr</p>	<p>Unabhängige Tests und Überprüfungen sind von besonderer Bedeutung bei allen Anwendungen, bei denen ein fehlerhaftes Funktionieren zu Personen- oder Sachschäden führen kann.</p>
	<p>HEINZMANN übernimmt keine Garantie, weder ausdrücklich noch stillschweigend, dass die Beispiele, Daten oder sonstigen Informationen in diesem Handbuch fehlerfrei sind, Industriestandards entsprechen oder den Bedürfnissen irgendeiner besonderen Anwendung genügen.</p>
	<p>HEINZMANN lehnt ausdrücklich die stillschweigende Garantie für die Marktfähigkeit oder die Eignung für einen speziellen Zweck ab, auch für den Fall, dass HEINZMANN auf einen speziellen Zweck aufmerksam gemacht wurde oder dass im Handbuch auf einen speziellen Zweck hingewiesen wird.</p>
	<p>HEINZMANN lehnt jede Haftung für mittelbare und unmittelbare Schäden sowie für Begleit- und Folgeschäden ab, die sich aus irgendeiner Verwendung der in diesem Handbuch enthaltenen Beispiele, Daten oder sonstigen Informationen ergeben.</p>
	<p>HEINZMANN übernimmt keine Gewähr für die Konzeption und Planung der technischen Gesamtanlage. Dies ist Sache des Betreibers bzw. deren Planer und Fachingenieure. Es liegt auch in deren Verantwortungsbereich zu überprüfen, ob die Leistungen unserer Geräte dem angestrebten Zweck genügen. Der Betreiber ist auch für eine ordnungsgemäße Inbetriebnahme der Gesamtanlage verantwortlich.</p>

Versionsinformation

Version	Beschreibung der Änderung	Datum	Bearbeiter
02-05	erstellt	30.11.04	DeM
	Kapitel 3 Installation hinzugefügt	03.02.05	ShD
11-07	Kapitel 3.3 RS485-Zweidrahtbetrieb korrigiert	19.11.07	ShD
	Titelseite und Kopfzeilen aktualisiert, Kapitel Bestellung von Druckschriften, Anhänge FAX Antwort und Filialen entfernt und geringfügige Änderungen	20.11.07	DeM

Inhaltsverzeichnis

	Seite
1 Sicherheitshinweise und die dafür verwendeten Symbole.....	1
1.1 Grundlegende Sicherheitsmaßnahmen bei Normalbetrieb	2
1.2 Grundlegende Sicherheitsmaßnahmen bei Wartung und Instandhaltung.....	2
1.3 Vor Inbetriebnahme nach Wartungs- oder Reparaturarbeiten.....	3
2 Einführung.....	4
2.1 Nachrichtenformat der Datenübertragung	4
2.2 Beispiel einer Datenübertragung	5
3 Installation	7
3.1 Bustopologie.....	7
3.2 Konfiguration des Busses	9
3.3 RS485-Zweidrahtbetrieb	9
3.3.1 Buskabel im RS485-Zweidrahtbetrieb.....	11
3.3.2 Abzweigkabel im RS485-Zweidrahtbetrieb	11
3.4 RS485-Vierdrahtbetrieb	12
3.4.1 Buskabel im RS485-Vierdrahtbetrieb.....	13
3.4.2 Abzweigkabel im RS485-Vierdrahtbetrieb	13
3.5 RS232-Betrieb	14
3.6 Slave-Teilnehmer	14
3.7 Master-Teilnehmer	15
3.8 Bezugspotential	15
3.9 Abschirmung	16
3.10 Terminierung der Linie.....	18
3.11 Polarisierung der Linie	19
3.12 Buszubehör	20
3.13 Geräteseitiges Anschlussmodul.....	20
3.14 Anschlussstecker und -kupplung.....	20
4 Modulfunktionen.....	22
4.1 Geräteadresse.....	22
4.2 Unterstützte Funktionscodes	22
4.3 Unterstützte Ausnahmecodes	24
5 Parametrierung und Inbetriebnahme	25
5.1 Konfiguration der Schnittstelle.....	25
5.2 Daten auslesen	27
5.3 Daten beschreiben	29
5.3.1 Zuweisung der Sensorwerte zu den Sensoren.....	30

5.3.2 Zuweisung der Binärwerte zu den Schalterfunktionen.....	31
5.4 Diagnosezähler	31
6 Technische Daten.....	33
7 Parameterbeschreibung.....	34
7.1 Übersichtstabelle	34
7.2 Liste 1: Parameter.....	34
7.3 Liste 2: Messwerte.....	34
7.4 Liste 3: Funktionen.....	36
7.5 Liste 4: Kennlinien und Kennfelder	36
8 Abbildungsverzeichnis	37
9 Tabellenverzeichnis.....	38
10 Index	39
11 Bestellung von Druckschriften.....	40

1 Sicherheitshinweise und die dafür verwendeten Symbole

In der folgenden Druckschrift werden konkrete Sicherheitshinweise gegeben, um auf die nicht zu vermeidenden Restrisiken beim Betrieb der Maschine hinzuweisen. Diese Restrisiken beinhalten Gefahren für

- Personen
- Produkt und Maschine
- Umwelt

Die in der Druckschrift verwendeten Symbole sollen vor allem auf die Sicherheitshinweise aufmerksam machen!



Achtung

Dieses Symbol weist darauf hin, dass vor allem mit Gefahren für Maschine, Material und Umwelt zu rechnen ist.



Gefahr

Dieses Symbol weist darauf hin, dass vor allem mit Gefahren für Personen zu rechnen ist. (Lebensgefahr, Verletzungsgefahr)



Achtung!
Hoch-
spannung

Dieses Symbol weist darauf hin, dass vor allem mit Gefahren durch elektrische Hochspannung zu rechnen ist. (Lebensgefahr)



Hinweis

Dieses Symbol kennzeichnet keine Sicherheitshinweise, sondern gibt wichtige Hinweise zum besseren Verständnis der Funktionen. Diese sollten unbedingt beachtet und eingehalten werden. Der Text ist hierbei kursiv gedruckt.

Das wichtigste Ziel der Sicherheitshinweise besteht darin, Personenschäden zu verhindern!

Steht vor einem Sicherheitshinweis das Warndreieck mit der Unterschrift "Gefahr", so sind deshalb Gefahren für Mensch, Maschine, Material und Umwelt nicht ausgeschlossen.

Steht vor einem Sicherheitshinweis das Warndreieck mit der Unterschrift "Achtung" so ist jedoch nicht mit Gefahren für Personen zu rechnen.

Das jeweils verwendete Symbol kann den Text des Sicherheitshinweises nicht ersetzen. Der Text ist daher immer vollständig zu lesen!

In dieser Druckschrift befinden sich vor dem Inhaltsverzeichnis Hinweise, die unter anderem der Sicherheit dienen. Diese müssen vor einer Inbetriebnahme oder Wartung unbedingt durchgelesen werden!

1.1 Grundlegende Sicherheitsmaßnahmen bei Normalbetrieb

- Die Anlage darf nur von dafür ausgebildeten und befugten Personen bedient werden, die die Betriebsanleitung kennen und danach arbeiten können!
- Vor dem Einschalten der Anlage überprüfen und sicherstellen, dass
 - sich nur befugte Personen im Arbeitsbereich der Maschine aufhalten und
 - niemand durch das Anlaufen der Maschine verletzt werden kann!
- Vor jedem Motorstart die Anlage auf sichtbare Schäden überprüfen und sicherstellen, dass sie nur in einwandfreiem Zustand betrieben wird! Festgestellte Mängel sofort dem Vorgesetzten melden!
- Vor jedem Motorstart Material/Gegenstände aus dem Arbeitsbereich der Anlage/Motor entfernen, dass nicht erforderlich ist!
- Vor jedem Motorstart prüfen und sicherstellen, dass alle Sicherheitseinrichtungen einwandfrei funktionieren!

1.2 Grundlegende Sicherheitsmaßnahmen bei Wartung und Instandhaltung

- Vor der Ausführung von Wartungs- oder Reparaturarbeiten den Zugang zum Arbeitsbereich der Maschine für unbefugte Personen sperren! Hinweisschild anbringen oder aufstellen, das auf die Wartungs- oder Reparaturarbeit aufmerksam macht!
- Vor Wartungs- und Reparaturarbeiten den Hauptschalter für die Stromversorgung ausschalten und mit einem Vorhängeschloss sichern! Der Schlüssel zu diesem Schloss muss in Händen der Person sein, die die Wartungs- oder Reparaturarbeit ausführt!
- Vor Wartungs- und Reparaturarbeiten sicherstellen, dass alle eventuell zu berührende Teile der Maschine sich auf Raumtemperatur abgekühlt haben und spannungsfrei sind!
- Lose Verbindungen wieder befestigen!
- Beschädigte Leitungen/Kabel sofort austauschen!
- Schaltschrank stets geschlossen halten! Zugang ist nur befugten Personen mit Schlüssel/Werkzeug erlaubt!
- Schaltschränke und andere Gehäuse von elektrischen Ausrüstungen zur Reinigung niemals mit einem Wasserschlauch abspritzen!

1.3 Vor Inbetriebnahme nach Wartungs- oder Reparaturarbeiten

- Gelöste Schraubverbindungen auf festen Sitz prüfen.
- Sicherstellen, dass das Reglergestänge wieder angebaut ist und alle Kabel wieder angeschlossen sind.
- Sicherstellen, dass alle Sicherheitseinrichtungen der Anlage einwandfrei funktionieren!

2 Einführung

Modbus ist ein serielles Master-Slave-Protokoll. Das Protokoll ist offengelegt und damit jedem Anwender frei zugänglich. Es stellt die zwei Übertragungsarten RTU und ASCII bereit und kann auf RS232 und RS485 bzw. RS422 genutzt werden.

Die HEINZMANN-Steuergeräte der Baureihe THESEUS und HELENOS sind für die Anwendung des Modbus-Protokolls mit einer Zusatzplatine auszurüsten. Das Modbus-Anschlussmodul von HEINZMANN verwendet ausschließlich den RTU Mode, auf den in diesem Dokument Bezug genommen wird. Als Anschluss ist eine RS485- bzw. RS422-Schnittstelle vorgesehen. Daher ist für die Verbindung zu einer RS232-Schnittstelle ein zusätzlicher Pegelumsetzer notwendig.

Alle Angaben für die Ausführung und den Betrieb der Schnittstelle beziehen sich auf die nachfolgend genannten Spezifikationen, die unter www.modbus.org erhältlich sind.

- Hardware Referenz: Modbus Serial Line Implementation Guide V1.0 - November 2002
- Protokoll Referenz: Modbus Application Protocol V1.1a - June 2004

Die nachfolgenden Unterkapitel geben einen allgemeinen Überblick über die Funktionalität, Aufbau und Struktur des Modbus-Protokolls. Erfahrene Modbus-Anwender können mit dem Kapitel [↑] 3 *Installation* fortfahren.

2.1 Nachrichtenformat der Datenübertragung

Die Modbus-Datenübertragung besteht immer aus einem Frage-Antwort-Zyklus. Frage und Antwort erfolgen zeitlich nacheinander, nie gleichzeitig. Zur Abgrenzung der einzelnen Nachrichten sind Sendepausen als Trennzeichen notwendig.

Die folgende Abbildung 1 zeigt einen typischen Frage-Antwort-Zyklus.

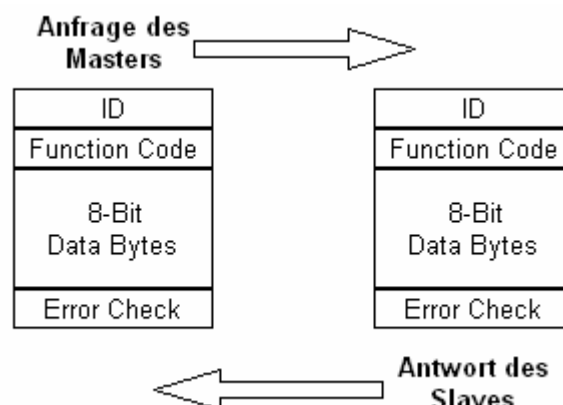


Abbildung 1: Frage-Antwort-Zyklus

Das Modbus-Protokoll definiert eine einfache Protocol Data Unit (PDU). Diese ist unabhängig von dem verwendeten Netzwerktyp und enthält einen Funktionscode (Function Code), anhand dessen Daten (Data) in unterschiedlicher Weise bearbeitet werden.

Die Application Data Unit (ADU) enthält als zusätzliche Information die Teilnehmeradresse (ID), die den Master- und Multi-Slave-Betrieb ermöglicht sowie als Checksumme einen sogenannten Prüfbeiwert über die zu sendenden Zeichen. Die Adresse und der Prüfbeiwert werden der Zeichenkette wie in der Abbildung 2 vorangestellt bzw. angehängt und mit übertragen.

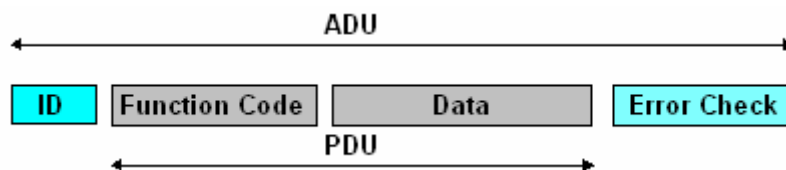


Abbildung 2: Protokollrahmen

Im RTU Mode wird der Prüfbeiwert in einem definierten Verfahren (Cyclical Redundancy Check, kurz CRC) erzeugt. Der Prüfbeiwert umfasst zwei Bytes.

Neben dem Prüfbeiwert, der immer für alle Zeichen einer Nachricht auszuwerten ist, kann für jedes einzelne Byte einer Nachricht ein Paritätscheck eingestellt und durchgeführt werden.

Ergibt die Überprüfung einer Nachricht auf Parität oder CRC einen Fehler, wird diese nicht weiter bearbeitet und es erfolgt keine Antwort.

Im Gegensatz zu den Fehlern, die durch Überprüfung der Beiwerte (Parität, CRC) erkannt werden und unbeantwortet bleiben, können vom Anwender verursachte Fehler entstehen, wenn die Angaben zu den zu übertragenden Daten die geräteinternen Adress- und Datenbereiche überschreiten oder ein Funktionscode nicht unterstützt wird. In diesem Fall wird die Anfrage durch eine Ausnahmenachricht beantwortet, in der die Ursache als Ausnahme-code enthalten ist.

Um eine Aussage über die Qualität des Datenaustausches zu erhalten, sind Diagnosezähler implementiert, denen die verschiedenen Ursachen zugeordnet sind. Die 16-Bit Zähler werden bei den jeweiligen Ereignissen hochgezählt und können sowohl über Modbus als auch direkt mit einem HEINZMANN-Diagnosetool ausgelesen werden.

2.2 Beispiel einer Datenübertragung

Anhand des Funktionscodes 0x03 "Read Holding Registers" wird die Abfolge von Master-Anfrage und Slave-Antwort bzw. Slave-Ausnahmeantwort im Folgenden tabellarisch (Tabelle 1, Tabelle 2 und Tabelle 3) erläutert. Dargestellt ist der formale Aufbau der gesendeten Zeichenketten. In der letzten Spalte ist ein numerisches Beispiel in hexadezimaler Darstellung eingetragen.

ID	0 bis 247 (dezimal)	Slave-Adresse	01
Function	1 bis 255 (dezimal)	Auszuführende Funktion	03
Data	Starting Address High	Startadresse des Datenregisters (High-Byte)	00
	Starting Address Low	Startadresse des Datenregisters (Low-Byte)	00
	No. of Registers High	Anzahl der Daten (High-Byte)	00
	No. of Registers Low	Anzahl der Daten (Low-Byte)	01
CRC	CRC Low	Prüfbeiwert CRC (Low-Byte)	84
	CRC High	Prüfbeiwert CRC (High-Byte)	0A

Tabelle 1: Master-Anfrage

ID	0 bis 247 (dezimal)	Slave-Adresse	01
Function	1 bis 255 (dezimal)	Auszuführende Funktion	03
ByteCount	2 bis 255 (dezimal)	Anzahl der Daten-Bytes	02
Data	Register Value High	Datenwert (High-Byte)	00
	Register Value Low	Datenwert (Low-Byte)	00
CRC	CRC Low	Prüfbeiwert CRC (Low-Byte)	B8
	CRC High	Prüfbeiwert CRC (High-Byte)	44

Tabelle 2: Slave-Antwort

ID	0 bis 247 (dezimal)	Slave-Adresse	01
Function	1 bis 255 (dezimal)	Auszuführende Funktion + 0x80	83
Data	Data Byte	Ausnahme Code	02
CRC	CRC Low	Prüfbeiwert CRC (Low-Byte)	C0
	CRC High	Prüfbeiwert CRC (High-Byte)	F1

Tabelle 3: Slave-Ausnahmeantwort

3 Installation

Die Installation eines Modbus-Datenleitungssystems erfordert insbesondere in Hinsicht auf elektromagnetische Verträglichkeit, aber auch auf die erreichbare Datenübertragungsrate in Abhängigkeit von Leitungsart und -länge besondere Sorgfalt. Um im Vorfeld einer Inbetriebnahme Fehler zu vermeiden, soll vorab auf die wichtigsten Punkte bei der Installation eingegangen werden. Auf weitergehende Details wird in den folgenden Kapiteln eingegangen oder sie sind der Modbus-Spezifikation, vgl. hierzu den Abschnitt \uparrow 2 Einführung, zu entnehmen



Hinweis

Der Anschluss eines HEINZMANN-Steuergerätes an ein serielles Datenleitungssystem gemäß dem EIA/TIA-485/422 Standard unter Verwendung des Modbus-Protokolls setzt voraus, dass das Steuergerät mit dem Modbus-Anschlussmodul ausgeführt ist.

3.1 Bustopologie

Die Bustopologie des Modbus ist ein gestrecktes Datenkabel, wie in Abbildung 3 dargestellt. Grundsätzlich sind sowohl Punkt-zu-Punkt-Verbindungen als auch Mehrfachverbindungen möglich.

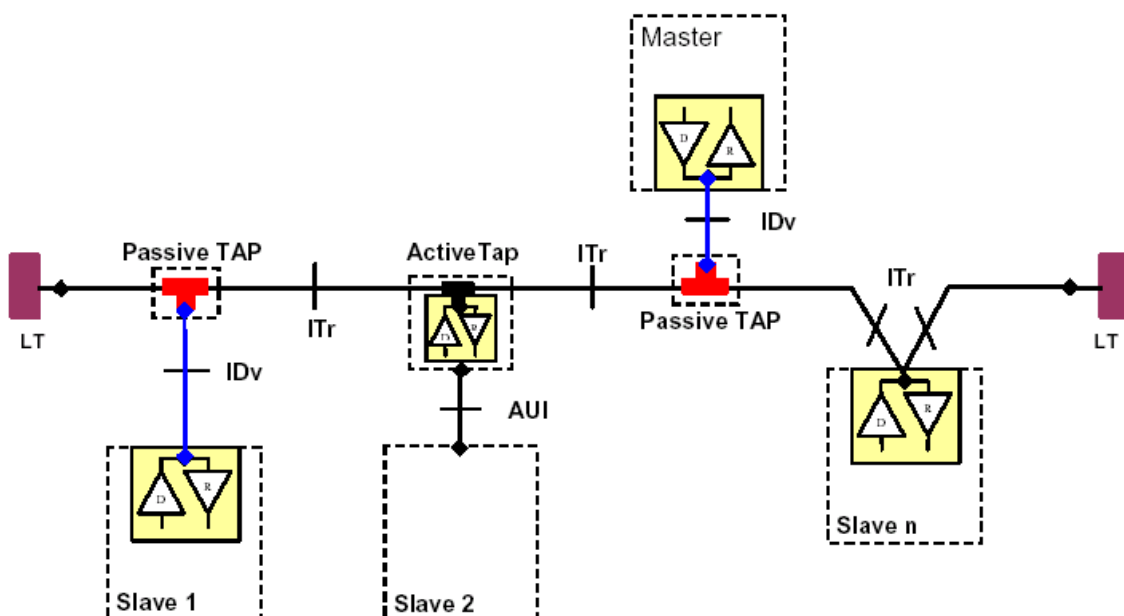


Abbildung 3: Bustopologie

Ein Ferndatenkabel erstreckt sich über eine größere Distanz von einem Modbus-Master zu einem oder mehreren Modbus-Slaves. Die einzelnen Slaves sind dabei vorzugsweise direkt in einer linearen Struktur (von Knoten zu Knoten, Daisy-Chain-Struktur) an dem Kabel anzuschließen oder über eine kurze Stichleitung.

Die Elemente des Busses sind:

ITr – Trunk Interface – ein Buskabel. In einem Bus muss bei verschiedenen Strecken ein Kabel mit ähnlichen Eigenschaften verwendet werden, bzgl. Wellenwiderstand, Abschirmung und Leitungsbau. Die Strecken der Kabel bilden einen Bus mit linearer Struktur, der durch nur zwei Enden gekennzeichnet ist. Die maximale Länge beträgt 1200 m. Für weitergehende Details vgl. die Abschnitte [↑ 0 Für den Zweidrahtbetrieb](#) müssen die Anschlüsse A und A' entsprechend Pin Nr. 8 und 9 des Anschlussmoduls sowie B und B' entsprechend Pin Nr. 4 und 5 des Anschlussmoduls bei den HEINZMANN-Geräten busseitig überbrückt werden.

Buskabel im RS485-Zweidrahtbetrieb und [↑ 3.4.1 Buskabel im RS485-Vierdrahtbetrieb](#).

IDv – Derivation Interface – ein Abzweigkabel. Im Abzweigkabel müssen alle Bussignale, das Bezugspotential und die Abschirmung vom Bus zum Teilnehmer (Slave oder Master) weitergeleitet werden. Ein Abzweigkabel kann mehrere Teilnehmer verbinden, z.B. die Geräte in einem Schaltschrank. Jedes Abzweigkabel darf nicht länger als 20 m sein. Sind an einem lokalen Verteiler mehrere Abzweigkabel angeschlossen, ist die Kabellänge auf 40 m geteilt durch die Anzahl der Abzweigkabel zu begrenzen. Für weitergehende Details vgl. die Abschnitte [↑ 3.3.2 Abzweigkabel im RS485-Zweidrahtbetrieb](#) und [↑ 3.4.2 Abzweigkabel im RS485-Vierdrahtbetrieb](#).

Passive TAP – ein passiver Verteiler. Der Verteiler verbindet das Buskabel mit den Abzweigkabeln also die Datenleitungen, die Leitung für das Bezugspotential und die Abschirmung. Im Verteiler können die Erdungs- und Terminierungsmöglichkeit vorgesehen werden.

Active Tap – ein Verteiler, der einen integrierten Busdriver hat. Alles andere ist so ähnlich wie beim passiven Verteiler.

AUI – Attachment Unit Interface – ein Datenkabel, das aktive Verteiler mit den Teilnehmern verbindet.

Slave – ein Teilnehmer, der als Slave-Gerät dient. Die Maximalanzahl der Teilnehmer im Bus ohne Repeater ist 31. Für weitergehende Details vgl. den Abschnitt [↑ 3.6 Slave-Teilnehmer](#).

Master – ein Teilnehmer, der als Master-Gerät dient. Am Bus kann nur ein Master angeschlossen werden. Für weitergehende Details vgl. den Abschnitt [↑ 3.7 Master-Teilnehmer](#).

LT – Line Terminator – Busterminator. An den zwei Enden des Busses ist je ein Busterminator zu verwenden. Für weitergehende Details vgl. den Abschnitt [↑ 3.10 Terminierung der Linie](#).

3.2 Konfiguration des Busses

Der Modbus-Standard sieht drei Ausführungen der Kommunikation vor:

- nach RS485 im Zweidrahtbetrieb,
- nach RS485 (oder RS422) im Vierdrahtbetrieb und
- nach RS232 (bei HEINZMANN mit Zusatzgeräten).

Die ersten beiden Ausführungen sehen eine differenzielle Datenübertragung vor, die über symmetrische verdrehte Leitungspaar(e) erfolgt. Dabei wird die Kommunikation mit einem Bezugspotential (Common) unterstützt. Der Standard-Modbus erfordert aufgrund der EMV die Verwendung von abgeschirmten Kabeln. In diesen Betriebsarten sind sowohl Mehrfachverbindungen als auch eine Punkt-zu-Punkt-Verbindung möglich.

Beim RS232-Betrieb liegt im Prinzip eine unsymmetrische Datenübertragung vor, die für beide Richtungen, also Master-Slave und Slave-Master, durch zwei getrennte Signalleitungen erfolgt. Dazu ist noch eine Leitung mit dem Bezugspotential (Common) notwendig. Der RS232-Betrieb ist nur für eine Punkt-zu-Punkt-Verbindung vorgesehen.

Für die Kommunikationsausrüstung sind folgende Punkte wichtig:

- Slave-Teilnehmer,
- Master-Teilnehmer,
- Buskabel,
- Abzweigkabel,
- Bezugspotential,
- Abschirmung,
- Erdung des Busses,
- Terminierung der Linie und
- Polarisierung der Linie.

3.3 RS485-Zweidrahtbetrieb

Im Zweidrahtbetrieb erfolgt die Datenübertragung für beide Richtungen, also Master-Slave und Slave-Master, durch ein gemeinsames symmetrisches verdrehtes Leitungspaar. Dazu gibt es noch eine separate Leitung (z.B. auch ein verdrehtes Leitungspaar) für das Bezugspotential (Common). Das komplette Kabel muss eine Außenabschirmung haben.

Der Zweidrahtbetrieb ist die in der Praxis am häufigsten verwendete Ausführung. Der Bus muss so ähnlich aufgebaut werden, wie in **Abbildung 4** dargestellt. In der Daisy-Chain-Struktur sind keine Abzweigkabel zu verwenden.

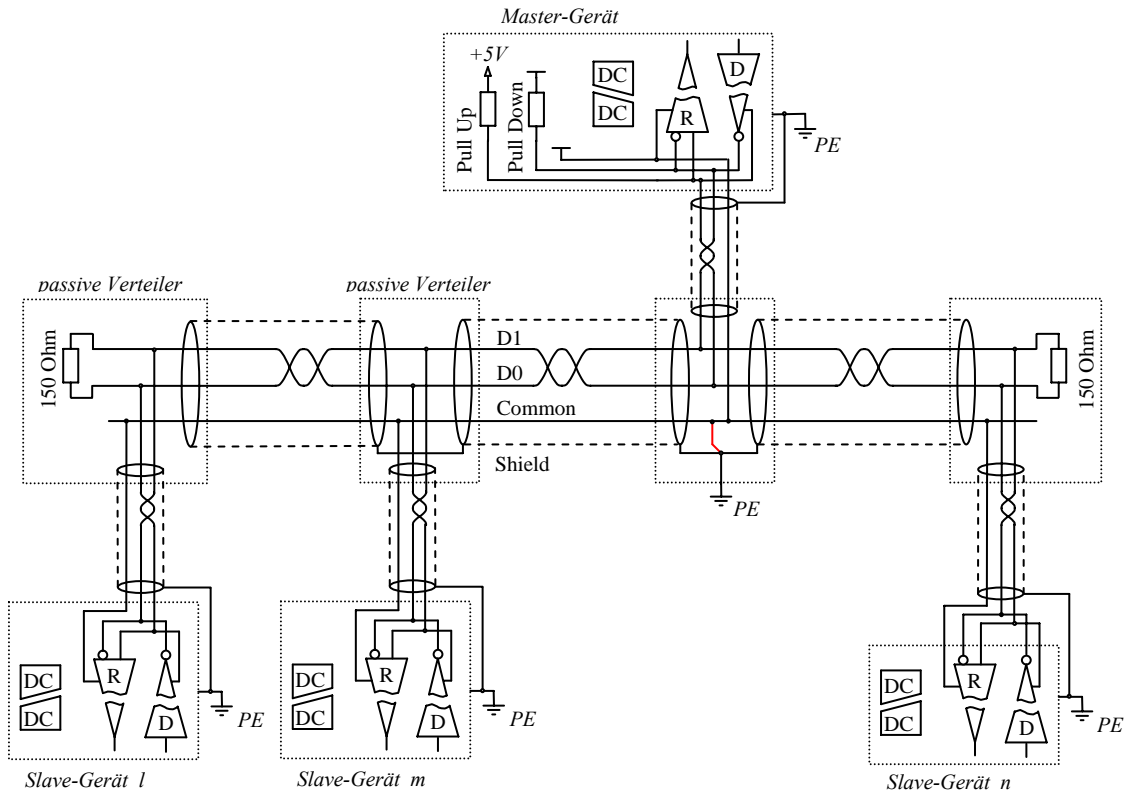


Abbildung 4: RS485 – Zweidrahtbetrieb

Die folgende Tabelle 4 definiert die Signale der **Abbildung 4**.

Bezeichnung	für Gerät	Kontakt am Teilnehmer	EIA/TIA-485 Bezeichnung	Beschreibung
D1	I/O	ja	B/B'	Sender-Empfänger-Terminal 1 (+), Spannung V_1 ($V_1 > V_0$ für binäre 1 bzw. OFF-Zustand)
D0	I/O	ja	A/A'	Sender-Empfänger-Terminal 0 (-), Spannung V_0 ($V_0 > V_1$ für binäre 0 bzw. ON-Zustand)
Common	-	ja	C/C'	Bezugspotential und optional als Versorgungspotential
Shield	-	ja	-	Abschirmung des Kabels

Tabelle 4: Signaldefinierung – Zweidrahtbetrieb

Für den Zweidrahtbetrieb müssen die Anschlüsse A und A' entsprechend Pin Nr. 8 und 9 des Anschlussmoduls sowie B und B' entsprechend Pin Nr. 4 und 5 des Anschlussmoduls bei den HEINZMANN-Geräten busseitig überbrückt werden.

3.3.1 Buskabel im RS485-Zweidrahtbetrieb

Es gibt zwei Varianten:

- ein Kabel mit einem symmetrischen verdrehten Leitungspaar, einer separaten Leitung und mit Außenabschirmung,
- ein Kabel mit zwei symmetrischen verdrehten Leitungsparen und mit Außenabschirmung.

Der Leiterquerschnitt muss grundsätzlich für mindestens 1000 m ausgelegt werden. Daher ist für alle Leitungen, auch die Abschirmung, ein Querschnitt von mindestens AWG 24 vorzusehen. Der Wellenwiderstand darf nicht kleiner als 100 Ohm im Frequenzbereich bis 100 kHz (für eine Baudrate von 19200 Baud) sein.

Im Prinzip können auch Kabel mit mehreren verdrehten Leitungsparen angewendet werden, z.B. STP mit Kat. 5 (4 Paare).

3.3.2 Abzweigkabel im RS485-Zweidrahtbetrieb

Das Abzweigkabel muss:

- mindestens ein symmetrisches verdrehtes Leitungspaar für das differenzielle Datensignal,
- eine separate Leitung oder ein verdrehtes Leitungspaar für das Bezugspotential (Common) und
- eine Außenabschirmung haben.

Man kann im Abzweig dasselbe Kabel wie im Bus verwenden. Im Prinzip können auch Kabel mit mehreren verdrehten Leitungsparen angewendet werden.

Jedes Abzweigkabel verbindet ein oder mehrere Teilnehmer mit dem Bus (durch passive Verteiler). Deswegen befinden sich am Abzweigkabel:

- der Anschluss zum passiven Verteiler (Stecker, Schraubklemmen usw.) und
- der Anschluss bzw. die Anschlüsse zu den Teilnehmern (Steckern, Schraubklemmen usw.).

In jedem Teilnehmeranschluss müssen die gerätespezifischen Pin- und Brückenbelegung (z.B. 4-Draht zum 2-Draht, siehe **Abbildung 4**) berücksichtigt werden. Für den Zweidrahtbetrieb müssen die Anschlüsse A und A' entsprechend Pin Nr. 8 und 9 des Anschlussmoduls sowie B und B' entsprechend Pin Nr. 4 und 5 des Anschlussmoduls bei den HEINZMANN-Geräten busseitig überbrückt werden.

3.4 RS485-Vierdrahtbetrieb

Im Vierdrahtbetrieb erfolgt die Datenübertragung für beide Richtungen, also Master-Slave und Slave-Master, durch zwei getrennte symmetrische verdrehte Leitungspaare. Dazu gibt es noch eine separate Leitung (z.B. auch ein verdrehtes Leitungspaar) für das Bezugspotential (Common). Das komplette Kabel muss eine Außenabschirmung haben.

Der exemplarische Aufbau des Busses ist aus der **Abbildung 5** zu entnehmen. In der Daisy-Chain-Struktur sind keine Abzweigkabel zu verwenden.

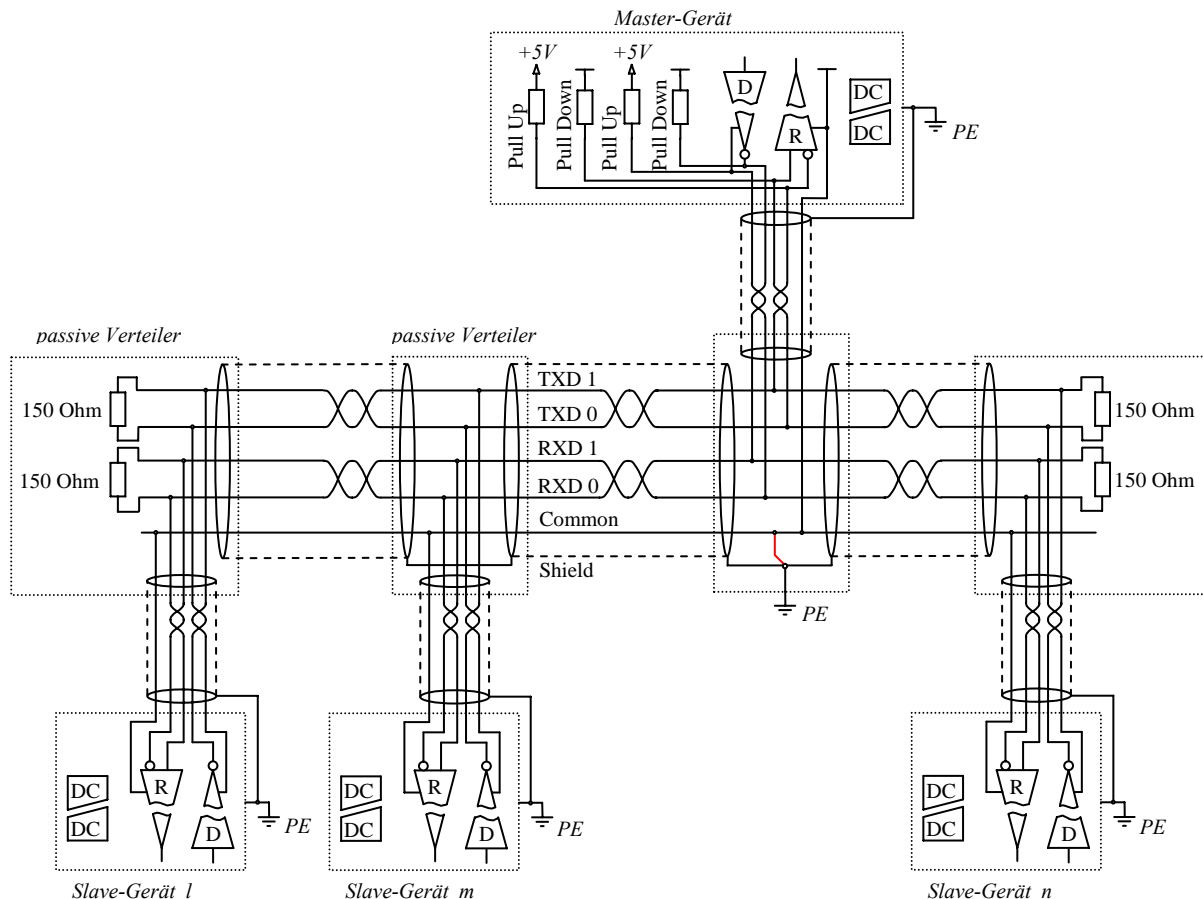


Abbildung 5: Signaldefinierung – Vierdrahtbetrieb

Die folgende Tabelle 5 definiert die Signale der **Abbildung 5**.

Bezeichnung	für Gerät		Kontakt am Teilnehmer	EIA/TIA-485 Bezeichnung		Beschreibung
	Master	Slave		Master	Slave	
TXD 1	In	Out	ja	B'	B	Sender-Terminal 1 (+), Spannung V_b ($V_b > V_a$ für binäre 1 bzw. OFF-Zustand)

Bezeichnung	für Gerät		Kontakt am Teilnehmer	EIA/TIA-485 Bezeichnung		Beschreibung
	Master	Slave		Master	Slave	
TXD 0	In	Out	ja	A'	A	Sender-Terminal 0 (-), Spannung V_a ($V_a > V_b$ für binäre 0 bzw. ON-Zustand)
RXD 1	Out	In	ja	B	B'	Empfänger-Terminal 1 (+), Spannung $V_{b'}$ ($V_{b'} > V_{a'}$ für binäre 1 bzw. OFF-Zustand)
RXD 0	Out	In	ja	A	A'	Empfänger-Terminal 0 (-), Spannung $V_{a'}$ ($V_{a'} > V_{b'}$ für binäre 0 bzw. ON-Zustand)
Common	-	-	ja	C/C'	C/C'	Bezugspotential und optional als Versorgungspotential
Shield	-	-	ja	-	-	Abschirmung des Kabels

Tabelle 5: Signaldefinierung – Vierdrahtbetrieb

3.4.1 Buskabel im RS485-Vierdrahtbetrieb

Es gibt zwei Varianten:

- ein Kabel mit zwei symmetrischen verdrehten Leitungspaaren, einer separaten Leitung und mit Außenabschirmung,
- ein Kabel mit drei symmetrischen verdrehten Leitungspaaren und mit Außenabschirmung.

Der Leiterquerschnitt muss grundsätzlich für mindestens 1000 m ausgelegt werden. Daher ist für alle Leitungen, auch für die Abschirmung, ein Querschnitt von mindestens AWG 24 vorzusehen. Der Wellenwiderstand darf nicht kleiner als 100 Ohm im Frequenzbereich bis 100 kHz (für eine Baudrate von 19200 Baud) sein.

Im Prinzip können auch Kabel mit mehreren verdrehten Leitungspaaren angewendet werden, z.B. STP mit Kat. 5 (4 Paare).

3.4.2 Abzweigkabel im RS485-Vierdrahtbetrieb

Das Abzweigkabel muss:

- mindestens zwei symmetrische verdrehte Leitungspaare für die differenziellen Datensignale,
- eine separate Leitung oder ein verdrehtes Leitungspaar für das Bezugspotential (Common) und
- eine Außenabschirmung haben.

Man kann im Abzweig dasselbe Kabel wie im Bus verwenden. Im Prinzip können auch Kabel mit mehreren verdrehten Leitungspaaren angewendet werden.

Jedes Abzweigkabel verbindet ein oder mehrere Teilnehmer mit dem Bus (durch passiven Verteiler). Deswegen stehen am Abzweigkabel:

- der Anschluss zum passiven Verteiler (Stecker, Schraubklemmen usw.) und
- der Anschluss bzw. die Anschlüsse zu den Teilnehmern (Steckern, Schraubklemmen usw.)

zur Verfügung.

In jedem Teilnehmeranschluss müssen die gerätespezifischen Pinbelegungen berücksichtigt werden.

3.5 RS232-Betrieb

Beim RS232-Betrieb liegt im Prinzip eine unsymmetrische Datenübertragung vor, die für beide Richtungen, also Master-Slave und Slave-Master, durch zwei getrennte Signalleitungen erfolgt. Dazu ist noch eine Leitung mit dem Bezugspotential (Common) notwendig.

Der Modbus-Standard sieht im RS232-Betrieb folgende Besonderheiten vor:

- Der RS232-Betrieb ist nur für Punkt-zu-Punkt-Verbindung vorgesehen.
- Als Busleitung darf nur ein abgeschirmtes Kabel verwendet werden.
- Die Kapazität zwischen der Signalleitung und der Common-Leitung darf nicht größer als 2500 pF sein. Damit ist die Länge der Busleitung beschränkt.
- Keine Terminierung und Polarisierung des Busses.

Die Slave-Geräte von HEINZMANN unterstützen RS485 im Zwei- und Vierdrahtbetrieb. Für die Verwendung im RS232-Betrieb sind zusätzliche Schnittstellenumsatzer RS232-RS485 notwendig.

3.6 Slave-Teilnehmer

An einem Bus ohne Repeater dürfen maximal bis zu 31 Slave-Geräte plus ein Master-Gerät angeschlossen werden.

Alle Slave-Teilnehmer müssen:

- für Zweidrahtbetrieb den 2- oder 4-Draht RS485 Standard unterstützen und
- für Vierdrahtbetrieb den 4-Draht RS485 Standard unterstützen.

Jeder Teilnehmer muss eine Potentialtrennung haben. Damit entsteht eine potentialgetrennte Kommunikation, die folgende Vorteile hat:

- eignet sich für relativ lange Distanzen (bis 1200 m) insbesondere für industrielle Anwendungen,
- größere Immunität gegen elektromagnetischen Störungen und
- lässt im Kabel bei magnetischer Störung und unterschiedlichen Erdungspotentialen keine großen Ströme fließen.

3.7 Master-Teilnehmer

Grundsätzlich ist nur ein Master-Teilnehmer am Bus, dieser muss:

- für Zweidrahtbetrieb den 2- oder 4-Draht RS485 Standard unterstützen und
- für Vierdrahtbetrieb den 4-Draht RS485 Standard unterstützen.

Er muss ebenfalls eine Potentialtrennung haben. Normalerweise ist im Master-Gerät die Polarisierung des Busses realisiert, vgl. hierzu auch den Abschnitt [↑ 3.11 Polarisierung der Linie](#).

3.8 Bezugspotential

Mit einer separaten Leitung werden alle Busteilnehmer auf ein gemeinsames Bezugspotential gezogen.

Der Modbus-Standard sieht vor, dass diese Leitung vorzugsweise am Master oder seinem Verteiler mit der Schutzleiter (PE – Protective Earth) zu verbinden ist. Es darf nur ein einziger Erdungspunkt vorhanden sein. Dieser Regel entsprechen die Beispiele in der **Abbildung 4, Abbildung 5, Abbildung 7 und Abbildung 8**.



Hinweis

Obwohl die symmetrische Datenübertragung im Vergleich zur RS232 (asymmetrische Übertragung) eine relativ größere Immunität gegen Störungen hat und der Signalpegel direkt an den Datenleitungen zu erkennen ist, ist die Kommunikation noch mit dem Bezugspotenzial (Common) unterstützt.

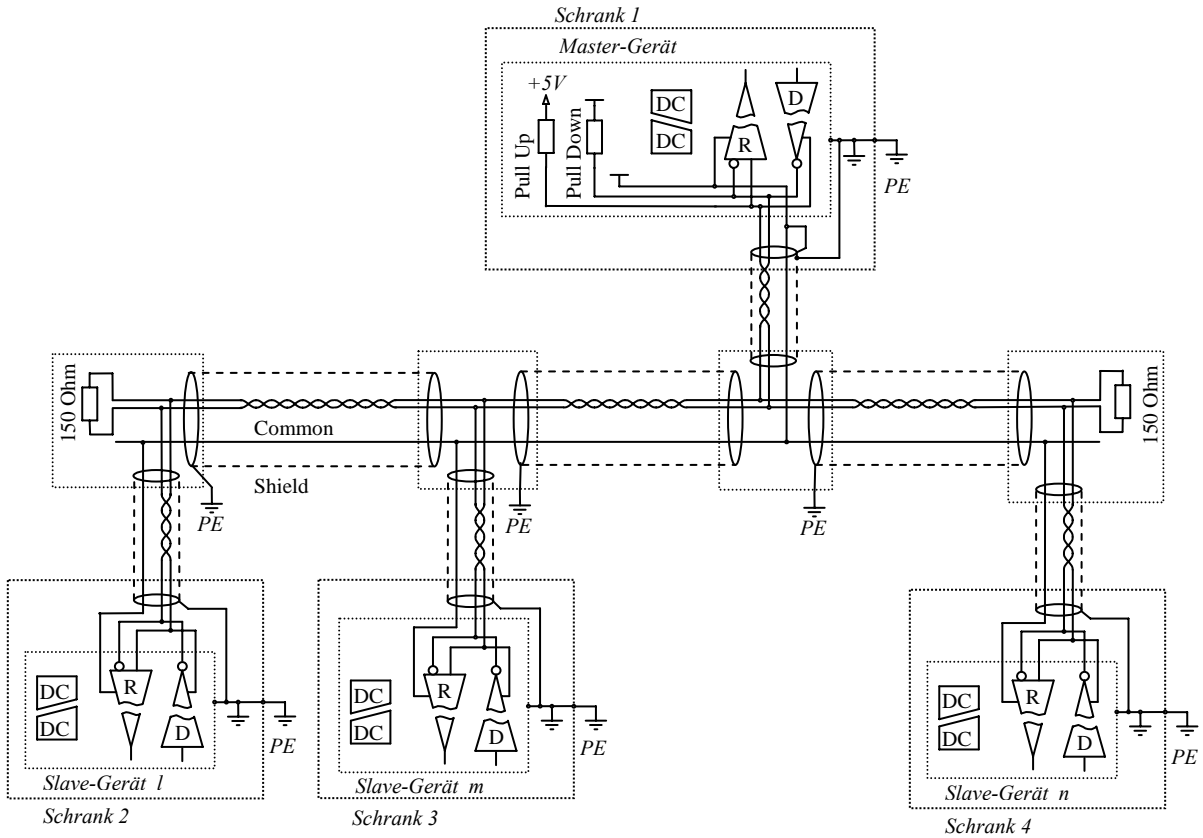


Abbildung 7: Bezugspotential und Abschirmung

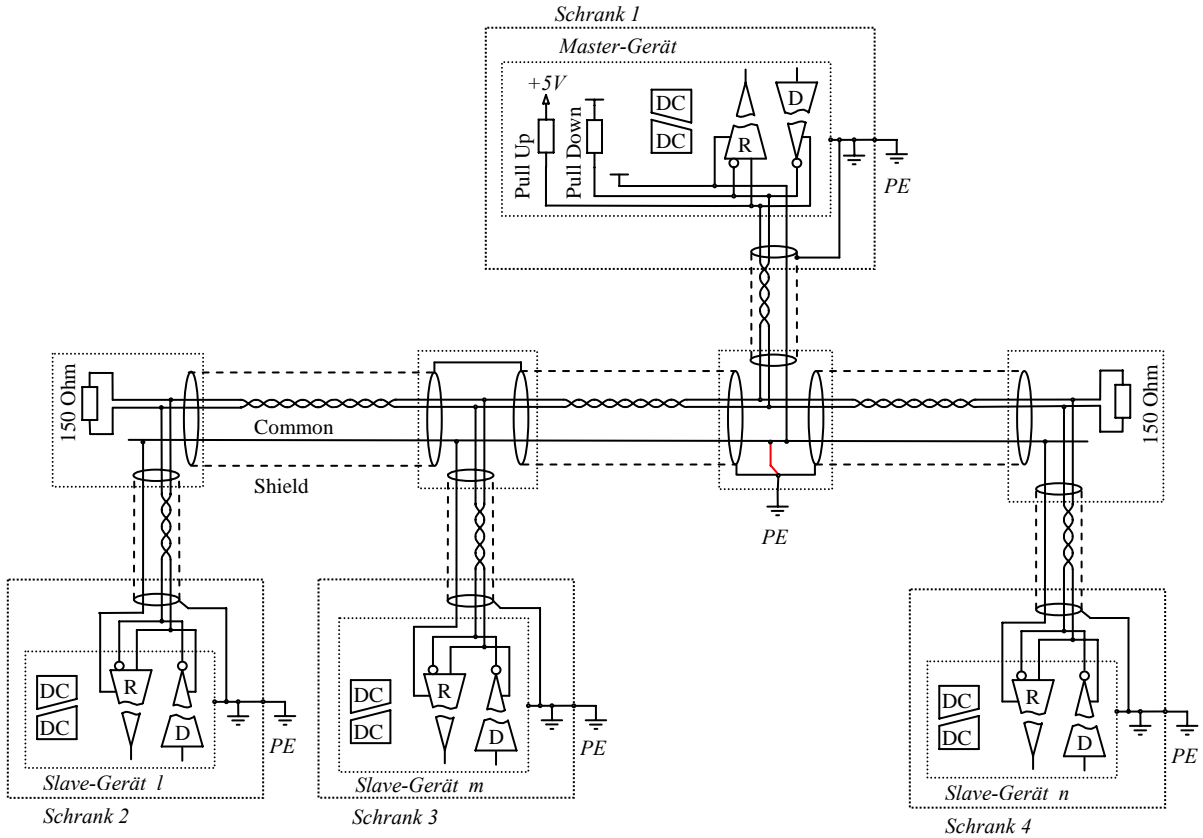


Abbildung 8: Bezugspotential und Abschirmung

Die Außenabschirmung dient als elektrostatische und elektromagnetische Abschirmung, die nicht als Leitung für das Bezugspotenzial verwendet werden darf. Die Abschirmung darf keine zweite elektrische Verbindung mit der Erdungsschiene oder mit dem Gehäuse haben.

3.10 Terminierung der Linie

Die Terminierung der Datenlinie ist eine Maßnahme, die nach Modbus-Standard empfohlen wird.

Um eine optimale Übertragungsqualität bzw. Signalqualität, insbesondere bei langen Distanzen, zu erreichen, ist die Datenlinie als verdrehtes Datenleitungspaar an beiden Enden mit einer Terminierung entsprechend der **Abbildung 9** zu versehen. Dazu muss die Terminierungslast dem Wellenwiderstand der Datenlinie über dem gesamten Frequenzbereich entsprechen.

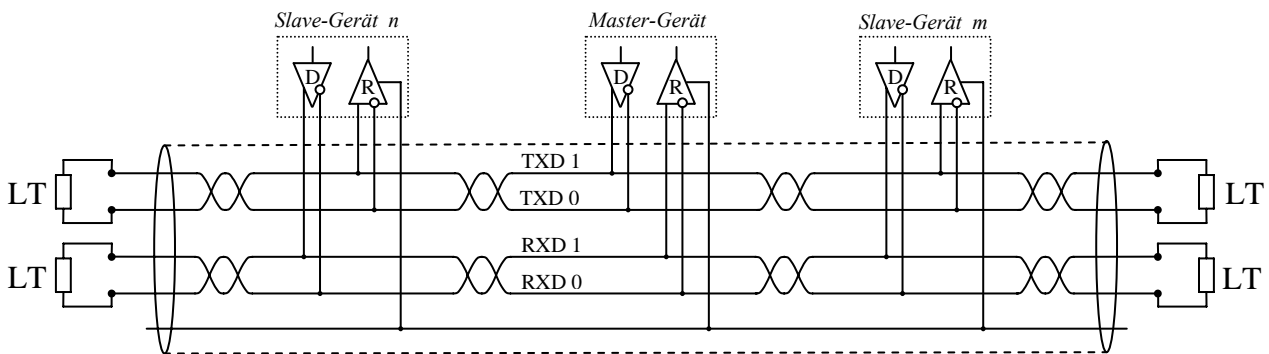


Abbildung 9: Terminierung der Linie im Vierdrahtbetrieb

Der Modbus-Standard erlaubt zwei quasioptimale Terminierungsverfahren:

- AC-Terminierung – auf jeder Seite ein seriell RC-Glied mit Kondensator: 1 nF, 10 V Minimum und mit Widerstand 120 Ohm, 0,25 W.
Vorteil: – maximaler Signalpegel bis 5 Vpp.
Nachteil: – schlechteres Reflektionsverhalten.
- DC-Terminierung – auf jeder Seite ein Widerstand 150 Ohm, 0,5 W.
Vorteil: – gutes Reflektionsverhalten.
Nachteil: – kleinere Signalpegel (z.B. Schweigezustand ab ca. 0,27 Vpp).

Vorzugsweise ist die DC-Terminierung zu wählen. Diese ist sowohl in der **Abbildung 4** als auch in der **Abbildung 5** dargestellt.

Die Terminierung kann installiert werden:

- am Ende des Busses im Geräteanschluss in der Daisy-Chain-Struktur, vgl. hierzu auch den Abschnitt $\hat{3.1}$ *Bustopologie*.

- am Ende des Busses im Teilnehmer in der Daisy-Chain-Struktur, wenn im Teilnehmer diese Möglichkeit vorgesehen ist,
- im passiven Verteiler am Ende des Busses (siehe **Abbildung 4** und **Abbildung 5**) oder
- im aktiven Verteiler am Ende des Busses.

Die Terminierung darf nicht im Abzweigkabel installiert werden.

3.11 Polarisierung der Linie

Ein Ferndatenkabel benötigt für jedes Datenleitungspaar eine Polarisierung, die vorzugsweise im Master-Gerät bzw. in seinem Verteiler zu realisieren ist. Entsprechend benötigen die Slave-Geräte keine Polarisierungseinrichtung.

Die Polarisierung ist aus folgenden Elementen aufzubauen:

- Pull-Up Widerstände, die gegen +5 V D.C. und nach + Signal (TXD1, RXD1 oder D1) anzuschließen sind und
- Pull-Down Widerstände, die gegen das Bezugspotential (Common) und nach + Signal (TXD1, RXD1D1 oder D1) anzuschließen sind.

Für alle verwendeten Polarisierungswiderstände ist der gleiche Wert zu wählen, der im Bereich von 450 Ohm bis 650 Ohm liegen kann. Die Polarisierung braucht eine Versorgung von 5 V D.C. Der Aufbau der Polarisierung ist in der **Abbildung 10** detailliert dargestellt sowie in der **Abbildung 4** und der **Abbildung 5** skizziert.

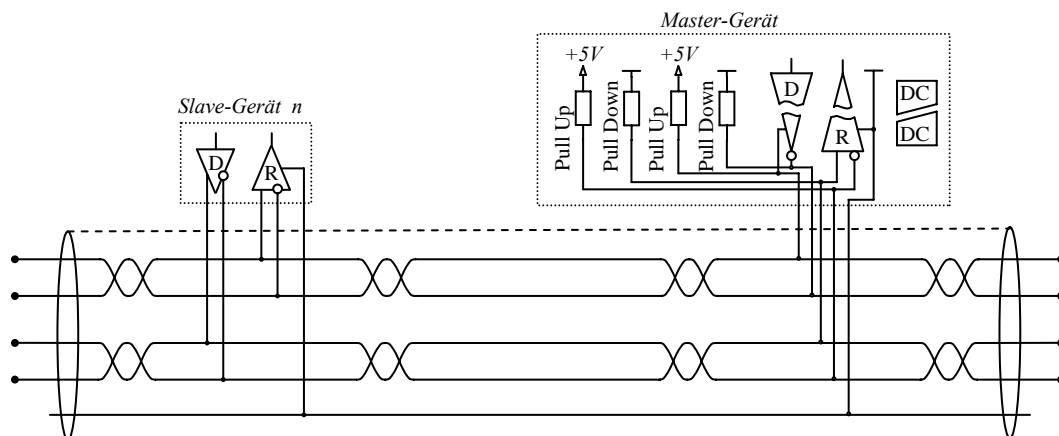


Abbildung 10: Polarisierung der Linie im Vierdrahtbetrieb

Falls die Polarisierung im aktiven/passiven Verteiler des Master-Gerätes realisiert ist, muss der Verteiler eine Versorgung 5 V D.C. entweder vom Master-Gerät, oder von einer potentialgetrennten Versorgungsquelle erhalten.



Hinweis

Die Polarisierung der Linie dient dazu, den OFF-Zustand einzustellen. Als OFF-Zustand wird der Schweigezustand, wenn kein Teilnehmer sendet, bezeichnet. Tatsächlich muss im Schweigezustand der Polarisierungsstrom von 3,6 bis 5,1 mAdc fließen. Das verursacht im Schweigezustand bei einer DC-Terminierung mit 150 Ohm ein differenzielles Signal von 0,27 bis 0,38 Vdc. Der maximale Polarisierungsstrom erhöht die Störfestigkeit.

3.12 Buszubehör

Ein wichtiges Element des Busses sind die Verteiler. Als passiven Verteiler für den Modbus kann man jeden geeigneten Busverteiler verwenden (z.B. Fieldbus, CAN, Ethernet).

Im manchen Verteilern sind Terminierungs- und Polarisierungsmöglichkeiten vorgesehen. Da sind z.B.:

- Schneider-Electric, TSX SCA 64 connection box,
- Schneider-Electric, TSX SCA 50,
- Phoenix Contact, PSM PTK (Passive RS-485 T-Distributor),
- Weidmüller, Feldbus-Komponenten.

3.13 Geräteseitiges Anschlussmodul

Das HEINZMANN-Anschlussmodul ist gemäß dem EIA/TIA-485/422 Standard als 4-Draht-Interface mit getrenntem Sende- und Empfangsweg ausgeführt. Damit sind beide Anschlussarten als 2-Draht- und 4-Draht-Interface möglich. Bei 2-Draht erfolgt eine einfache Parallelschaltung von 2 Leitungen RX und TX gleicher Polarität am Anschlussstecker.

Eine galvanische Trennung zwischen Busanschluss und dem Steuergerät ist gegeben. Die Slave-Geräte von HEINZMANN haben von der Kommunikationsseite keine Kontaktierung zwischen dem Bezugspotential und der Schutzterde (PE) sowie zwischen dem Gehäuse des Anschlusses und der Schutzterde (PE).



Gefahr

Aus Sicherheitsgründen sollten direkte Kontakte zwischen Menschen und den Kommunikationsleitungen sowie der Abschirmung und dem Bezugspotential vermieden werden.

3.14 Anschlussstecker und -kupplung

Der geräteseitig ausgeführte Anschlussstecker:

- 9 poliger D-Sub Buchse (female).

Der bus- oder kableseitige Kupplungsstecker:

- 9 poliger D-Sub Stecker (male).

Die Angaben zur Belegung der Stecker sind dem Abschnitt *↑ 6 Technische Daten* zu entnehmen.

4 Modulfunktionen

Das HEINZMANN-Steuergerät ist immer definiert als Slave und kann von dem angeschlossenen Master über eine Anfrage zu einem durch den Funktionscode bestimmten Datentransfer veranlasst werden. Die auf diese Anfrage folgende Antwort des Steuergerätes kann gemäß dem Funktionscode das Auslesen von Daten, eine Bestätigung des Erhalts von Daten, eine Ausnahmeantwort oder auch eine Nicht-Antwort sein.

4.1 Geräteadresse

Die Geräteadressen der Teilnehmer (ID) des Netzwerks müssen vom Anwender am Teilnehmergerät eingestellt werden. Jede ID kann in einem Bussegment nur einmal vergeben werden.



Hinweis

Es ist von großer Bedeutung bei der Vergabe der Geräteadressen sicherzustellen, dass nicht mehreren Geräten die gleiche Adresse zugewiesen wird. In diesem Fehlerfall kann ein abnormales Verhalten des seriellen Busses auftreten und der Master ist nicht imstande, mit allen am Bus befindlichen Slaves zu kommunizieren.



Hinweis

Broadcast im Multi-Slave-Betrieb oder Nur-Sende-Betrieb des Masters: Anfragen unter Slave-Adresse 0 werden vom HEINZMANN-Steuergerät akzeptiert, sind aber ohne Funktion! Das Steuergerät reagiert mit einer Nicht-Antwort.

4.2 Unterstützte Funktionscodes

Die von HEINZMANN aus dem Modbus-Funktionsvorrat unterstützten Funktionen sind in der folgenden Tabelle 6 aufgelistet und mit einer Kurzbeschreibung versehen. Wird ein unbekannter Funktionscode vom Master angefragt, wird die entsprechende Ausnahmeantwort zurückgesendet.

Funktionscode	Funktionsbezeichnung	Kurzbeschreibung
0x03	<i>Read Holding Register</i>	Lesezugriff auf ein oder mehrere Datenworte, zur Übertragung von Parameter- oder Messwerten des Steuergerätes
0x06	<i>Write Single Register</i>	Schreibzugriff auf ein Datenwort, das als Binär- oder Sensorwert im Steuergerät weiter verarbeitet werden kann
0x08	<i>Diagnostics</i>	Diagnosefunktion, z.B. Auslesen der Diagnosezähler

Funktionscode	Funktionsbezeichnung	Kurzbeschreibung
0x10	<i>Write Multiple Register</i>	Schreibzugriff auf ein oder mehrere Datenworte, die als Binär- oder Sensorwert im Steuergerät weiter verarbeitet werden können

Tabelle 6: Funktionscodes

Die Diagnosefunktion beschränkt sich auf die Subfunktionscodes, die in Tabelle 7 dargestellt sind, alle weiteren Subfunktionen werden nicht unterstützt und mit einer Ausnahmeantwort abgewiesen. Das Datenfeld bzw. -wort der Anfrage ist außer für den Subfunktionscode 0x0000, der eine beliebige Länge und wählbare Werte der Datenworte unterstützt, mit der Wertigkeit 0x0000 zu belegen.

Diese Funktionalität dient der Diagnose der erfolgten Kommunikation und ermöglicht, dass Zählerstände, die nach Erfolg, Fehler o.ä. der Kommunikation hochgezählt werden, einzeln oder zusammen ausgelesen sowie zurückgesetzt werden können.

Subfunktionscode	Bezeichnung	Kurzbeschreibung
0x0000	<i>Return Query Data</i>	Anfrage wird als Echo zurückgesendet
0x0002	<i>Return Diagnostics Register</i>	Daten der Subfunktionscodes 0x0B bis 0x12 werden in dieser Reihenfolge zurückgesendet
0x000A	<i>Clear Counters and Diagnostic Registers</i>	Zählerstände der Subfunktionscodes 0x0B bis 0x12 werden auf Null zurückgesetzt
0x000B	<i>Return Bus Message Count</i>	Anzahl der gültig empfangenen Nachrichten wird zurückgesendet
0x000C	<i>Return Bus Communication Error Count</i>	Anzahl der fehlerhaft empfangenen Nachrichten wird zurückgesendet
0x000D	<i>Return Bus Exception Error Count</i>	Anzahl der gesendeten Ausnahmenachrichten wird zurückgesendet
0x000E	<i>Return Slave Message Count</i>	Anzahl der gesendeten Nachrichten wird zurückgesendet
0x000F	<i>Return Slave No Response Count</i>	Anzahl empfangener Nachrichten, die keine Antwort erfordern, wird zurückgesendet
0x0010	<i>Return Slave NAK Count</i>	Null wird zurückgesendet
0x0011	<i>Return Slave Busy Count</i>	Null wird zurückgesendet

Subfunktions-code	Bezeichnung	Kurzbeschreibung
0x0012	<i>Return Bus Character Overrun Count</i>	Anzahl Nachrichten, die aufgrund Zeichen-Überlauf nicht korrekt empfangen wurden, wird zurückgesendet

Tabelle 7: Subfunktionen der Diagnosefunktion

4.3 Unterstützte Ausnahmecodes

Aus den unterstützten Funktionscodes ergeben sich die möglichen Ausnahmecodes, die in einer Ausnahmeantwort enthalten sein können. Eine Ausnahmeantwort wird auf eine Anfrage vom Master gesendet, wenn die Angaben zu den zu übertragenden Daten die geräte-internen Adress- und Datenbereiche überschreiten oder ein Funktionscode nicht unterstützt wird. Die Tabelle 8 zeigt die unterstützten Ausnahmecodes eines HEINZMANN-Steuergerätes.

Ausnahmecode	Bezeichnung	Kurzbeschreibung
0x01	<i>Illegal Function</i>	Funktionscode wird nicht unterstützt
0x02	<i>Illegal Data Address</i>	Datenadresse liegt außerhalb des geräte-internen vorgegebenen Datenbereichs
0x03	<i>Illegal Data Value</i>	Anzahl der Daten überschreitet den geräte-internen vorgegebenen Datenbereich

Tabelle 8: Ausnahmecodes

5 Parametrierung und Inbetriebnahme

Die Parametrierung des Moduls erfolgt ausschließlich über die Software des HEINZMANN-Basis-Gerätes. Als Hilfsmittel wird entweder DcDesk 2000 als Windows®-Programm zur Visualisierung und Konfiguration der Ein- und Ausgabedaten digitaler HEINZMANN-Steuergeräte oder ein Handprogrammer HP-03-03 als Diagnosetool benötigt. In diesem Zusammenhang sei verwiesen auf:

- *Bedienungsanleitung Kommunikationsprogramm DcDesk 2000, Druckschrift-Nummer DG 00 003-d,*
- *Bedienungsanleitung Handprogrammer HP-03-03, Druckschrift-Nummer DG 04 002-d,*
- *PRIAMOS / HELENOS Basisinformation 2000 für Digitalregler Level 6, Druckschrift-Nummer DG 00 001-d und*
- *THESEUS Regelsysteme für Elektronisch geregelte Generatoranlagen im Insel- und Netzparallelbetrieb, Druckschrift-Nummer DG 97 002-d.*

5.1 Konfiguration der Schnittstelle

Die Konfiguration der Schnittstelle erfordert die Parametrierung der verwendeten Baudrate, der Übertragungsart und der Geräteadresse im Bussystem. Die Übertragungsart beinhaltet die Angaben für das Paritätsbit und die Anzahl der Stoppbits. Zusätzlich ist der komplette Modbus-Funktionsumfang im HEINZMANN-Steuergerät einzuschalten. Dazu sind vom Anwender die Parameter bzw. Funktionsparameter

21800 <i>Modb:Baudrate</i>	Parameter Baudrate,
21801 <i>Modb:SlaveID</i>	eigene Geräteadresse als Slave,
25800 <i>ModbusOn</i>	Ein-/Ausschalter Funktionsumfang Modbus,
25801 <i>Modb:ParityBitOn</i>	Auswahl Übertragungsart mit oder ohne Paritätsbit,
25802 <i>Modb:ParityOddOrEven</i>	Auswahl Ungerade oder Gerade Parität, wenn Paritätsbit eingestellt und
25803 <i>Modb:OneOrTwoStopBit</i>	Auswahl ein oder zwei Stoppbits

einzustellen. Ob die über den Parameter gewählte Baudrate vom Gerät eingestellt werden konnte, ist dem Messwert

23800 <i>Modb:Baudrate</i>	Anzeigewert Baudrate
----------------------------	----------------------

zu entnehmen.



Hinweis

Eine Änderung des Parameters 21800 Modb:Baudrate oder Änderungen der Funktionsparameter 25800 ModbusOn, 25801 Modb:ParityBitOn, 25802 Modb:ParityOddOrEven und 25803 Modb:OneOrTwoStopBit sind nur nach Abspeicherung und Reset des Steuergerätes wirksam.

Die Tabelle 9 zeigt einen Überblick der Einstellungsmöglichkeiten für die Übertragungsarten bezüglich Paritätsbit und Stoppbits.

	keine Parität mit einem Stoppbit	keine Parität mit zwei Stoppbits	Gerade Parität mit einem Stoppbit	Ungerade Parität mit einem Stoppbit
25801 <i>Modb:ParityBitOn</i>	0	0	1	1
25802 <i>Modb:ParityOddOrEven</i>	X	X	0	1
25803 <i>Modb:OneOrTwoStopBit</i>	1	0	1	1

Tabelle 9: Einstellung der Übertragungsart

Parametrierbeispiel:

Der Modbus-Funktionsumfang ist zu aktivieren. Dabei soll die Baudrate 9600 Baud und die Geräteadresse des Slaves 1 betragen. Die Datenübertragungsart eines Zeichens ist inklusive einem Bit für Parität Gerade und einem Stoppbit zu wählen. es ist darauf zu achten, dass die Einstellungen für die Baudrate, Aktivierung des Funktionsumfangs und der Übertragungsart nach Änderung und Abspeicherung einen Reset des Steuergerätes erfordern.

Nummer	Parameter	Wert	Einheit
21800	<i>Modb:Baudrate</i>	9,600	<i>kBaud</i>
21801	<i>Modb:SlaveID</i>	1	
25800	<i>ModbusOn</i>	1	
25801	<i>Modb:ParityBitOn</i>	1	
25802	<i>Modb:ParityOddOrEven</i>	0	
25803	<i>Modb:OneOrTwoStopBit</i>	1	

Anzeige

23800	<i>Modb:Baudrate</i>	9,600	<i>kBaud</i>
-------	----------------------	-------	--------------

Die standardmäßigen Defaulteinstellungen

Nummer	Parameter	Wert	Einheit
21800	<i>Modb:Baudrate</i>	9,600	<i>kBaud</i>
21801	<i>Modb:SlaveID</i>	247	
25800	<i>ModbusOn</i>	1	
25801	<i>Modb:ParityBitOn</i>	1	

25802	<i>Modb:ParityOddOrEven</i>	0
25803	<i>Modb:OneOrTwoStopBit</i>	1

gelten für den Auslieferungszustand des Gerätes. Der Auslieferungszustand kann kunden- bzw. projektabhängig in Absprache verändert werden.

5.2 Daten auslesen

Der Lesezugriff auf ein oder mehrere Datenworte dient zur Übertragung von Parameter- oder Messwerten des Steuergerätes an das Master-Gerät am Modbus. Dazu ist der Funktionscode 0x03 "Read Holding Register", vgl. hierzu auch den Abschnitt [↑ 4.2 Unterstützte Funktionscodes](#), zu verwenden.

Im Bereich der Kurvenparameter steht dem Anwender ein Datenfeld 29200 bis 29299 *Modb:TxParaSet(x)* zur Verfügung. Das Datenfeld ist mit den Parameternummern zu belegen, deren Mess- bzw. Parameterwerte übertragen werden sollen. Es ist darauf zu achten, dass die Nummern beginnend beim Index Null fortlaufend und ohne Lücke eingetragen werden. Ab der ersten ungültigen Parameternummer werden alle nachfolgenden Einträge ignoriert. Eine ungültige Parameternummer ist definiert als:

- Parameternummer Null,
- eine Parameternummer, die für das Steuergerät unbekannt ist oder
- eine Parameternummer zu der ein Parameter gehört, dessen Level größer ist als der Zugriffslevel für den Modbus, der grundsätzlich auf Level vier beschränkt ist.



Hinweis

Der fest eingestellte Zugriffslevel von vier für den Modbus ermöglicht es, alle Mess- und Anzeigewerte sowie die applikationsspezifischen Parameter zu übertragen.

Über den Funktionscode 0x03 kann das Datenfeld angesprochen und die Parameter- bzw. Messwerte ausgelesen werden. Die in der Anfragenachricht angegebene Startadresse entspricht dabei dem Index des Datenfeldes, wobei das Datenfeld auf 100 Einträge beschränkt ist. Die Anzahl der Daten, die ab dem Index übertragen werden, ergibt sich aus der in der Anfragenachricht angegebenen Anzahl der Register.

Die maximale Anzahl Datenworte, die ausgelesen werden können, wird dem Anwender im Messwert

23810	<i>Modb:NoOfTxParams</i>	Anzahl der gültigen Parameternummern im Datenfeld
-------	--------------------------	---

angezeigt.

Parametrierbeispiel:

Die Drehzahl, der Öldruck und die Öltemperatur sollen über Modbus ausgelesen werden. Verwendet wird ein Steuergerät der Baureihe HELENOS.

Nummer	Parameter	Wert	Einheit
29200	Modb:TxParamSet(0)	2000	
29201	Modb:TxParamSet(1)	2905	
29202	Modb:TxParamSet(2)	2909	
29203	Modb:TxParamSet(3)	0	

Anzeige

23810	Modb:NoOfTxParams	3	
2000	Speed	1500,2	l/min
2905	OilPressure	3,15	bar
2909	OilTemp	-10,2	°C

externer Wertebereich

2000	Speed	0,0..4000,0	l/min
2905	OilPressure	0,00..10,00	bar
2909	OilTemp	-100,0..1000,0	°C

Die Daten werden im externen Wertebereich übertragen. Der Wertebereich jedes einzelnen Parameters kann der Anwender aus den Dokumentationen zu den HEINZMANN-Steuergeräten entnehmen oder unter Verwendung eines HEINZMANN-Diagnosetools direkt aus dem Steuergerät auslesen. Für die korrekte Interpretation der übertragenen Datenworte sind nur die Anzahl der Nachkommastellen und eventuell der negative Wertebereich zu berücksichtigen.

Im obigen Beispiel wird für die Drehzahl das Datenwort mit dem Wert 15002, der sich aus $1500,2 \cdot 10$ für eine Nachkommastelle errechnet, für den Öldruck mit 315, der sich aus $3,15 \cdot 100$ für zwei Nachkommastellen errechnet und für die Öltemperatur -102, der sich aus $-10,2 \cdot 10$ errechnet, übertragen.

Da die Drehzahl und der Öldruck ausschließlich positive Werte annehmen können, sind also nur die Anzahl der Nachkommastellen entsprechend der Zehnerpotenz zu beachten. Wird die Öltemperatur schon vorzeichenbehaftet interpretiert, ist ebenfalls nur die Zehnerpotenz für die Nachkommastellen auszuwerten.

Falls die Öltemperatur noch nicht vorzeichenbehaftet ausgewertet wird, so ergibt sich im obigen Beispiel ein Datenwort vom Wert 65434. Alle Werte größer oder gleich 32768 sind als negative Werte zu interpretieren, wenn der externe Wertebereich negative Werte zulässt. Man erhält den korrekten vorzeichenbehafteten Wert als Differenz des Datenworts zu 65536. Im zweiten Schritt sind dann noch die Nachkommastellen zurückzurechnen.



Hinweis

Wenn im obigen Beispiel die Anfrage eine Startadresse größer gleich zwei oder die Anzahl der zu lesenden Daten zwei Datenworte überschreitet, wird eine Ausnahmeantwort gesendet.

5.3 Daten beschreiben

Mit den Funktionscodes 0x06 "Write Single Register" (Einzel-Schreib-Modus) und 0x10 "Write Multiple Register" (Mehrfach-Schreib-Modus), vgl. hierzu auch den Abschnitt [↑ 4.2 Unterstützte Funktionscodes](#), besteht die Möglichkeit, ein vorgegebenes Datenfeld zu beschreiben. Der Schreibzugriff auf ein oder mehrere Datenworte ermöglicht die Weiterverarbeitung von empfangenen Daten im Steuergerät als externe Eingangsgrößen.

Standardmäßig ist das beschreibbare Datenfeld fünf Worte groß. Per definitionem ist festgelegt, dass das erste Wort für 16 binäre Schaltereingangswerte und jedes weitere Datenwort für einen Sensoreingangswert verwendet werden kann. Diese Konfiguration ist in der Tabelle 10 dargestellt, sie ist auch in Absprache kunden- bzw. anwendungsspezifisch erweiterbar.

Datenfeld			
Index			Typ
0	8 Bit (high)	8 Bit (low)	Schalter
1	16 Bit		Sensor
2	16 Bit		Sensor
3	16 Bit		Sensor
4	16 Bit		Sensor

Tabelle 10: Daten schreiben

Die vom Steuergerät empfangenen Daten sind den Anzeigewerten

23820 *Modb:RxBinary(0)* bis

23821 *Modb:RxBinary(1)*

Binärwerte 8 Bit breit und

23822 *Modb:RxSensor(0)* bis

23825 *Modb:RxSensor(3)*

Sensorwerte

zu entnehmen.

Sollen im Schreibmodus Binär- und / oder Sensorwerte an das HEINZMANN-Steuergerät übergeben werden, ist zu beachten, dass diese Werte in zyklischer Folge immer wieder gesendet werden müssen, um Ausfälle oder Schäden an den Datenübertragungseinrichtungen zu erkennen. Zu diesem Zweck wird mit dem ersten Schreibzugriff eine Zeitüberwachung gestartet, deren Zeitlimit mit dem Parameter 21820 *Modb:RxTimeOut* einzustellen ist. Mit jedem gültigen Empfang einer Anfrage mit dem Funktionscode 0x06 oder 0x10 wird die Zeitüberwachung reinitialisiert. Bleibt der Schreibzugriff für das eingestellte Empfangszeitlimit aus, wird das Fehlerflag 3074 *ErrModbusComm* gesetzt.



Hinweis

Im Fehlerfall der Modbus-Kommunikation werden für den Sensorwert die standardmäßigen Reaktionen der HEINZMANN-Steuergeräte auf einen Sensorfehler angewendet. Die Binärwerte werden als Null angenommen und damit die zugewiesenen Schalterfunktionen zurückgesetzt.

Für die weitere Parametrierung der Sensoren und Schalterfunktionen sei auf die Kapitel *Sensoren* und *Ein- und Ausgänge* der jeweiligen Basisinformation verwiesen. An dieser Stelle wird nur auf die jeweiligen Erweiterungen der speziellen Funktionalität über Modbus eingegangen.

5.3.1 Zuweisung der Sensorwerte zu den Sensoren

Die Zuweisung von Sensorwerten als Eingänge über Modbus zu den Sensoren erfolgt, indem die gewünschten Kanalnummern, hier der jeweilige Index plus eins, in die zugehörigen Parameter 900 *Assign...* und folgende eingetragen werden. Die Auswahl des Sensors als Modbus-Sensorwert wird durch die Angabe des Kanaltyps in den Parametern 4900 *ChanTyp...* und folgende realisiert. Dabei ist für Modbus der Kanaltyp immer mit 6 anzugeben.

49xx *ChanTyp...* = 6 Sensorwert wird über Modbus empfangen

Die Übertragung eines Sensorwertes vom Master zum HEINZMANN-Steuergerät als Slave erfolgt grundsätzlich im internen Wertebereich, der ist festgelegt als 0 bis 65535.



Hinweis

Die Skalierung des Sensorwertes von 0 % bis 100 % entspricht einem über Modbus zu übertragene Wert von 0 bis 65535. Daraus ergibt sich für das obige Beispiel 32767 für 50 %.

Parametrierbeispiel:

Der Leistungswert wird als zweiter Sensorwert über Modbus empfangen. Der Sensorwert soll zyklisch alle 2 s aktualisiert werden. Verwendet wird ein Steuergerät der Baureihe THESEUS.

<u>Nummer</u>	<u>Parameter</u>	<u>Wert</u>	<u>Einheit</u>
900	<i>Assign_PowerSetpoint</i>	2	
980	<i>PowerSetpointLow</i>	0,0	%
981	<i>PowerSetpointHigh</i>	100,0	%
4900	<i>ChanType_PowerSetp</i>	6	
21820	<i>Modb:RxTimeOut</i>	2,5	s
<u>Anzeige</u>			
2900	<i>PowerSetpoint</i>	50,0	%
3074	<i>ErrModbusComm</i>	0	
23822	<i>Modb:RxSensor(0)</i>	0,0	%
23823	<i>Modb:RxSensor(1)</i>	50,0	%

23824	<i>Modb:RxSensor(2)</i>	0,0	%
23825	<i>Modb:RxSensor(3)</i>	0,0	%

5.3.2 Zuweisung der Binärwerte zu den Schalterfunktionen

Die Zuweisungsparameter ab Parameternummer 810 *Funct...*, können ausschließlich für die Schalterfunktionen genutzt werden, deren Zustand über digitale Hardwareeingänge verändert werden soll. Für die erweiterte Funktionalität der Schalterfunktionen sind die Zuweisungsparameter ab der Parameternummer 20810 *Comm...* gedoppelt. Diese Parameter können für Schalterfunktionen genutzt werden, die über eine Kommunikationsart gesetzt werden sollen.

Ein Binärwert über Modbus kann einer Schalterfunktion einfach zugeordnet werden, indem die Bitnummer in den entsprechenden Zuweisungsparameter eingetragen wird. Auch bei den Schalterfunktionen ist der Kanaltyp für Modbus entsprechend der Sensorzuweisung mit 6 anzugeben.

248xx *ChanTyp...* = 6 Binärwert wird über Modbus empfangen

Falls eine Schalterfunktion sowohl über die Hardware als auch über die ausgewählte Kommunikation empfangen wird, werden die beiden Zustände intern mit ODER verknüpft. Voraussetzung dafür ist eine korrekte Parametrierung dieser Schalterfunktion.

Parametrierbeispiel:

Durch Setzen des Binäreinganges drei über Modbus soll eine Festdrehzahl 1 gefahren werden. Der Binärwert soll zyklisch alle 10 s aktualisiert werden. Verwendet wird ein Steuergerät der Baureihe HELENOS.

Nummer	Parameter	Wert	Einheit
20815	<i>CommSpeedFix1</i>	3	
21820	<i>Modb:RxTimeOut</i>	11,0	s
24815	<i>ChanType_SpeedFix1</i>	6	

Anzeige

2815	<i>SwitchSpeedFix1</i>	1	
3074	<i>ErrModbusComm</i>	0	
23820	<i>Modb:RxBinary(0)</i>	04	Hex
23821	<i>Modb:RxBinary(1)</i>	00	Hex

5.4 Diagnosezähler

Für die HEINZMANN-Steuergeräte sind die folgenden Diagnosezähler nach Modbus-Spezifikation realisiert, die auch über den Funktionscode 0x08 "*Diagnostics*", vgl. hierzu auch den Abschnitt [↑] 4.2 *Unterstützte Funktionscodes*, ausgelesen werden können:

23801 *Modb:BusMessageCnt* Anzahl der gültig empfangenen Nachrichten,

23802	<i>Modb:CommErrorCnt</i>	Anzahl der fehlerhaft empfangenen Nachrichten,
23803	<i>Modb:ExceptErrCnt</i>	Anzahl der gesendeten Ausnahmenachrichten,
23804	<i>Modb:SlaveMessageCnt</i>	Anzahl der gesendeten Nachrichten,
23805	<i>Modb:SlaveNoRespCnt</i>	Anzahl empfangener Nachrichten, die keine Antwort erfordern und
23806	<i>Modb:BusCharOvrCnt</i>	Anzahl Nachrichten, die aufgrund Zeichen-Überlauf nicht korrekt empfangen wurden.

6 Technische Daten

Schnittstelle:	EIA/TIA-485/422 Standard 4-Draht-Interface
Isolation:	galvanisch getrennt
Isolationsspannung:	1000 Volt _(RMS) , 1 min
Spannungen gegen Bezugspotential (Common):	-7 V bis +12 V D.C.
Störfestigkeit (ESD):	gem. EN 61000-4-2 (beabsichtigt)
Anschlussstecker:	D-Sub 9 (male)
Signalbelegung:	Gemäß Modbus-Spezifikation 4-Draht-Interface

Pin	Signal	EIA/TIA-485/422	Beschreibung
8	RXD0	A'	Empfänger Anschluss 0
4	RXD1	B'	Empfänger Anschluss 1
9	TXD0	A	Sender Anschluss 0
5	TXD1	B	Sender Anschluss 1
2	VP	---	+5 V D.C. (abhängig von der Version)
1	Common	C/C'	Signal Bezugspotential
Gehäuse	---	---	potentialfrei

Tabelle 11: Signalbelegung

Optische Fehleranzeige:	nein
Datenübertragung:	RTU Mode
Baudrate:	9600, 19200 Baud
Parität:	keine, Gerade oder Ungerade
Stoppbits	ein oder zwei
Funktionscodes:	siehe Abschnitt ↑ 4.2 Unterstützte Funktionscodes
Ausnahmecodes:	siehe Abschnitt ↑ 4.3 Unterstützte Ausnahmecodes

7 Parameterbeschreibung

7.1 Übersichtstabelle

Parameter		Messwerte		Funktionen		Kurven	
		3074	ErrModbusComm				
		3174	SErrModbusComm				
21800	Modb:Baudrate	23800	Modb:Baudrate	25800	ModbusOn		
21801	Modb:SlaveID	23801	Modb:BusMessageCnt	25801	Modb:ParityBitOn		
		23802	Modb:CommErrorCnt	25802	Modb:ParityOddOrEven		
		23803	Modb:ExceptErrCnt	25803	Modb:OneOrTwoStopBit		
		23804	Modb:SlaveMessageCnt				
		23805	Modb:SlaveNoRespCnt				
		23806	Modb:BusCharOvrCnt				
		23810	Modb:NoOfTxParams				
21820	Modb:RxTimeOut	23820	Modb:RxBinary				
		23822	Modb:RxSensor				
						29200	Modb:TxParaSet

7.2 Liste 1: Parameter

21800 Modb:Baudrate

Level: 4 Modbus
 Bereich: 9,6..19,2 kBaud Parameter Baudrate, Änderung nur nach Reset wirksam
 Seite(n): 25

21801 Modb:SlaveID

Level: 4 Modbus
 Bereich: 1..247 eigene Geräteadresse als Slave
 Seite(n): 25

21820 Modb:RxTimeOut

Level: 4 Modbus
 Bereich: 0..60 s Empfangszeitlimit für die Anfragen zum Schreiben von
 Seite(n): 29 Binärwerten bzw. Sensorwerten

7.3 Liste 2: Messwerte

3074 ErrModbusComm

Level: 1 Modbus
 Bereich: 0..1 Fehleranzeige Modbus-Kommunikation
 Seite(n): 29

3174	SErrModbusComm	Level:	1	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..255 oder 0..1	Fehlerzähler oder Merker für das Auftreten von 3074 <i>ErrModbusComm</i>
23800	Modb:Baudrate	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	9,6..19,2 kBaud	Anzeigewert für die eingestellte Baudrate
		Seite(n):	25	
23801	Modb:BusMessageCnt	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..65535	Anzahl der gültig empfangenen Nachrichten
		Seite(n):	31	
23802	Modb:CommErrorCnt	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..65535	Anzahl der fehlerhaft empfangenen Nachrichten
		Seite(n):	32	
23803	Modb:ExceptErrCnt	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..65535	Anzahl der gesendeten Ausnahmenachrichten
		Seite(n):	32	
23804	Modb:SlaveMessageCnt	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..65535	Anzahl der gesendeten Nachrichten
		Seite(n):	32	
23805	Modb:SlaveNoRespCnt	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..65535	Anzahl empfangener Nachrichten, die keine Antwortnachricht erfordern (hier: Nur-Sendenachricht vom Master)
		Seite(n):	32	
23806	Modb:BusCharOvrCnt	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..65535	Anzahl Nachrichten, die aufgrund Zeichen-Überlauf nicht korrekt empfangen wurden
		Seite(n):	32	
23810	Modb:NoOfTxParams	Level:	4	<u>Modbus</u>
		Bereich:	0..100	Anzahl gültiger Parameternummern, die im Datenfeld für Lesezugriff eingetragen sind
		Seite(n):	27	
23820	Modb:RxBinary(x)	Level:	4	<u>Modbus</u>
bis		Bereich:	00..FF Hex	Binärwerte für Schreibzugriff
23821		Seite(n):	29	
23822	Modb:RxSensor(x)	Level:	4	<u>Modbus</u>
bis		Bereich:	0..100 %	Sensorwerte für Schreibzugriff
23825		Seite(n):	29	

7.4 Liste 3: Funktionen

25800	ModbusOn		
	Level:	4	<u>Modbus</u>
	Bereich:	0..1	Ein-/Ausschalter Funktionsumfang Modbus, Änderung
	Seite(n):	25	nur nach Reset wirksam
25801	Modb:ParityBitOn		
	Level:	4	<u>Modbus</u>
	Bereich:	0..1	Auswahl Übertragungsart mit oder ohne Paritätsbit,
	Seite(n):	25	Änderung nur nach Reset wirksam 0 = kein Paritätsbit 1 = mit Paritätsbit
25802	Modb:ParityOddOrEven		
	Level:	4	<u>Modbus</u>
	Bereich:	0..1	Auswahl Ungerade oder Gerade Parität, wenn Paritäts-
	Seite(n):	25	bit eingestellt, Änderung nur nach Reset wirksam 0 = Gerade Parität 1 = Ungerade Parität
25803	Modb:OneOrTwoStopBit		
	Level:	4	<u>Modbus</u>
	Bereich:	0..1	Auswahl ein oder zwei Stoppbits, Änderung nur nach
	Seite(n):	25	Reset wirksam 0 = zwei Stoppbits 1 = ein Stoppbit

7.5 Liste 4: Kennlinien und Kennfelder

29200	Modb:TxParaSet(x)		
bis	Level:	4	<u>Modbus</u>
29299	Bereich:	0..29999	Datenfeld für Lesezugriff, einzutragen sind die Parame-
	Seite(n):	27	ter- bzw. Messwertnummern, deren Werte auf Anfrage übertragen werden

8 Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1: Frage-Antwort-Zyklus	4
Abbildung 2: Protokollrahmen.....	5
Abbildung 3: Bustopologie	7
Abbildung 4: RS485 – Zweidrahtbetrieb	10
Abbildung 5: Signaldefinierung – Vierdrahtbetrieb.....	12
Abbildung 6: Bezugspotential.....	16
Abbildung 7: Bezugspotential und Abschirmung	17
Abbildung 8: Bezugspotential und Abschirmung	17
Abbildung 9: Terminierung der Linie im Vierdrahtbetrieb	18
Abbildung 10: Polarisierung der Linie im Vierdrahtbetrieb	19

9 Tabellenverzeichnis

Tabelle 1: Master-Anfrage	6
Tabelle 2: Slave-Antwort	6
Tabelle 3: Slave-Ausnahmeantwort	6
Tabelle 4: Signaldefinierung – Zweidrahtbetrieb.....	10
Tabelle 5: Signaldefinierung – Vierdrahtbetrieb.....	13
Tabelle 6: Funktionscodes.....	23
Tabelle 7: Subfunktionen der Diagnosefunktion	24
Tabelle 8: Ausnahmecodes.....	24
Tabelle 9: Einstellung der Übertragungsart	26
Tabelle 10: Daten schreiben.....	29
Tabelle 11: Signalbelegung.....	33

10 Index

Abschirmung.....	8, 16, 18	Master	8, 15, 16, 22, 24, 30
Abzweigkabel	8, 9, 11, 12, 13, 16, 19	Master-Teilnehmer.....	9, 15
Anschlussmodul.....	4, 7, 20	Optische Fehleranzeige.....	33
Anschlusstecker.....	20, 33	Parametrierung.....	25
Ausnahmecode.....	5, 24, 33	Parität.....	5, 33
Baudrate	25, 33, 34	Paritätsbit	25, 26, 36
Bezugspotential.....	8, 9, 11, 12, 14, 15, 19, 20, 33	Polarisierung	9, 15, 19
Binärwert.....	29, 31, 35	Protokoll Referenz	4
Broadcast.....	22	Prüfbeiwert.....	5
Buskabel.....	8, 9, 16	RTU Mode	4, 5, 33
Bustopologie	7	Schalterfunktion.....	31
Datenübertragung.....	4, 33	Schnittstelle.....	25, 33
DcDesk 2000.....	25	RS232.....	9
Diagnosefunktion.....	22	RS422.....	4, 9, 15
Diagnosetool	5, 25, 28	RS485.....	4, 9, 15
EIA/TIA-485/422 Standard.....	7, 20, 33	Schreibzugriff	22, 23, 29, 35
Empfangszeitlimit	29, 34	Sensorwert	29, 30, 35
Funktionscode.....	5, 22, 33	Signalbelegung.....	33
0x03.....	5, 27	Signalspannungen	33
0x06.....	29	Slave	8, 22, 30
0x08.....	31	Slave-Teilnehmer.....	9, 14
0x10.....	29	Stoppbits	25, 26, 33, 36
Geräteadresse	22, 25, 34	Störfestigkeit.....	33
Handprogrammer HP-03-03.....	25	Subfunktionscode.....	23
Hardware Referenz	4	Teilnehmeradresse	5
Isolation	33	Terminierung	9, 18, 19
Isolationsspannung.....	33	Verteiler	8, 11, 14, 15, 16, 19, 20
Kanaltyp.....	30, 31	Vierdrahtbetrieb	9, 12, 15
Lesezugriff	22, 27, 35, 36	Zweidrahtbetrieb	9, 15

11 Bestellung von Druckschriften

Unsere Druckschriften können kostenlos angefordert werden.

Bestellen Sie die notwendigen Druckschriften über unsere Drehzahlregler bei der nächsten [HEINZMANN Filiale/Vertretung](#).

Bitte vergleichen Sie auch die Liste unserer Vertretungen in der Welt (Klick auf „HEINZ-MANN Filiale/Vertretung“).

Bitte geben Sie folgende Informationen an:

- Ihren Name,
- Name und Adresse Ihres Unternehmens (legen Sie einfach Ihre Visitenkarte bei),
- Adresse, an die wir die Druckschriften senden sollen (falls abweichend von oben),
- die Nummer und den Titel der gewünschten Druckschrift,
- oder die technischen Angaben Ihres HEINZMANN- Gerätes,
- die Anzahl der gewünschten Druckschriften.

Für die Bestellung einer oder mehrerer Druckschriften können Sie direkt die beiliegende Fax-Vorlage benutzen.

Mittlerweile sind auch die meisten Druckschriften im PDF-Format erhältlich. Diese können auf Wunsch per E-Mail verschickt werden.

Wir würden uns sehr freuen, Ihre Kommentare zu unseren Druckschriften zu erhalten.

Bitte senden Sie Ihre Meinung darüber an:

HEINZMANN GmbH & Co. KG

Service Abteilung
Am Haselbach 1
D-79677 Schönau
Germany

Fax Antwort

Bestellung von HEINZMANN-Druckschriften

Fax-Hotline +49 7673 / 8208-194

Bitte senden Sie mir folgende Druckschriften:

Stückzahl	Druckschrift-Nummer	Bezeichnung

Bitte senden Sie mir Ihre neuesten Prospekte über

() die HEINZMANN Analogregler. Anwendung:

() die HEINZMANN Digitalregler. Anwendung:

Firma

Ansprechpartner

Abt./Funktion

Straße..... PLZ/Ort

Telefon. Fax

E-Mail.....

Branche.....

Datum