

КОД ОКПД2
26.51.70.190

УТВЕРЖДЕН
ЖАЯК.420000.002-13РЭ-ЛУ



Контроллеры промышленные

 **DEVLINK[®]**

Модули вывода

дискретных сигналов

DevLink A10. DO-8RC

Руководство по эксплуатации

ЖАЯК.420000.002-13 РЭ

DevLink A10. DO-8RC

Модули ввода дискретных сигналов **DevLink A10. DO-8RC**

Руководство по эксплуатации/1-е изд.

© 2022. ООО НПФ «КРУГ». Все права защищены.

Никакая часть настоящего издания ни в каких целях не может быть воспроизведена в какой бы то ни было форме и какими бы то ни было средствами, будь то электронные или механические, включая фотографирование, магнитную запись или иные средства копирования или сохранения информации, без письменного разрешения владельцев авторских прав.

Все упомянутые в данном издании товарные знаки и зарегистрированные товарные знаки принадлежат своим законным владельцам.

ООО НПФ «КРУГ»

РОССИЯ, 440028, г. Пенза, ул. Германа Титова 1

Тел.: +7 (8412) 49-97-75, 49-72-24, 49-75-34, 49-94-14

E-mail: krug@krug2000.ru

<http://www.krug2000.ru>

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

support@krug2000.ru

СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ.....	2
1. Назначение	3
2. Технические характеристики	4
2.1 Характеристики дискретных выходов	4
2.2 Характеристики интерфейса RS-485	4
2.3 Характеристики питания модуля	4
2.4 Гальваническая изоляция	4
2.5 Характеристики помехозащищенности по ЭМС	5
2.6 Установление режимов	5
2.7 Массо-габаритные характеристики	5
2.8 Условия эксплуатации	5
2.9 Показатели надежности	5
3. Комплектность	5
4. Устройство и работа модулей	6
4.1 Конструкция модуля	6
4.2 Органы индикации	6
4.3 Функциональная схема	7
4.4 Общие принципы функционирования модуля	7
5. Размещение, монтаж и подключение модулей	8
5.1 Монтаж модуля	8
5.2 Электрические подключения	8
5.3 Подключение цепей электропитания модуля	9
5.4 Подключение цепей интерфейса RS-485	9
5.5 Подключение выходных цепей	10
6. Подготовка модулей к работе	10
6.1 Подготовительные операции	10
6.2 Конфигурирование модуля	11
6.3 Заключительные операции	12
7. Использование модулей по назначению	12
7.1 Выходные дискретные сигналы	12
7.2 Управление выходами в особых ситуациях	12
7.3 Использование индикаторов	13
7.4 Контроль состояния сетевого «сторожевого» таймера	13
7.5 Дополнительные возможности модуля	13
8. Техническое обслуживание модулей и меры безопасности	14
8.1 Обслуживание	14
8.2 Указание мер безопасности	14
9. Возможные неисправности и меры по их устраниению	14
10. Правила транспортирования и хранения	15
11. Гарантии изготовителя	15
12. Приложение 1. Регистровая модель MODBUS RTU модуля DO-8RC	16

DevLink A10. DO-8RC

ВВЕДЕНИЕ

Настоящее руководство предназначено для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, принципом действия, конструкцией, порядком эксплуатации и техническим обслуживанием модулей вывода дискретных сигналов **DevLink A10. DO-8RC**. (далее по тексту - модули DevLink).

При работе с данными модулями следует руководствоваться документами и программными продуктами:

- Настоящим руководством по эксплуатации
- Паспортом на изделие
- СРВК DevLink-C1000. Руководство пользователя
- Контроллеры промышленные DevLink. Методика поверки. ЖАЯК.420000.002 МП
- Программа для настройки и тестирования модулей DevLink Utility.

Данные текстовые и программные материалы модулей DevLink-A10 поставляются на компакт-диске.

Данные текстовые и программные материалы поставляются на компакт-диске.

Настоящее руководство распространяется на модули **DO-8RC**, изготавливаемые по техническим условиям ЖАЯК.420000.002 ТУ.

Система обозначений модификаций аппаратной платформы модулей ввода/вывода DevLink-A10:



n – Тип сигнала

- TC** – сигнал термоэлектрических преобразователей
UI – унифицированные сигналы напряжения и тока
RTD – сигнал термометров сопротивления
BD – двунаправленный дискретный ввод или вывод и др

- T** – транзисторный
R (A, A4) – релейный
S – симисторный
H – высоковольтные

Примеры обозначений:

DevLink-A10. AI-3RTD/D - модуль ввода аналоговых сигналов с 3 каналами ввода (сигналы термометров сопротивлений), с наличием цифрового дисплея

DevLink-A10. DIO-8H/4RA - модуль дискретного ввода-вывода, с 8 каналами дискретного ввода (высоковольтные), с 4 каналами вывода (релейные)

DevLink-A10. AIO-1/F1 - модуль комбинированный ввода-вывода, с 1 каналом аналогового ввода, с 1 каналом аналогового вывода, с 4 каналами дискретного ввода, с 6 каналами дискретного вывода (транзисторный), со встроенным регулятором

DevLink-A10. AIO-4/4R/M0 - модуль комбинированный ввода-вывода с 4 каналами аналогового ввода, с 4 каналами дискретного ввода, с 4 каналами дискретного вывода (релейные)

1. Назначение

Модули серии DevLink предназначены для использования в распределенных системах сбора данных и системах управления в различных отраслях промышленности и лабораторных исследований.

Модуль **DO-8RC** обеспечивает формирование 8 дискретных сигналов, тип выхода – электромеханическое реле.

Обмен данных с управляющим компьютером (контроллером) осуществляется по интерфейсу RS-485.

Модули поддерживают протокол сетевого информационного обмена MODBUS RTU.

Модуль обладает следующими функциональными возможностями:

- вывод дискретных сигналов по 8 каналам с индивидуальной гальванической развязкой для управления исполнительными устройствами с типом выхода электромеханическое реле (контакты – на переключение);
- обеспечение сетевого информационного обмена по интерфейсу RS-485;
- индивидуальная гальваническая изоляция каналов вывода между собой и от внутренней схемы модуля;
- гальваническая изоляция интерфейса RS-485 от выходных каналов и от внутренней схемы модуля;
- 5 функций управления дискретными выходами: без автозврата, с автозвратом в состояние «Включено», с автозвратом в состояние «Выключено», сигнал ШИМ управления нагревателем (последовательность импульсов), сигнал ШИМ управления задвижкой (одиночный импульс);
- предустановка значений состояния дискретных выходов при включении питания;
- установка безопасных значений состояния дискретных выходов при срабатывании сетевого «сторожевого» таймера;
- сохранение текущих значений дискретных выходов при выключении питания с возможностью их восстановления;
- контроль интервала времени между транзакциями по информационной сети (сетевой «сторожевой» таймер);
- таймер времени нахождения модуля во включённом состоянии;
- индикация состояния дискретных выходов;
- индикация результатов самодиагностики;
- счётчик моточасов;
- режим INIT с фиксированными настройками сетевого обмена;
- сохранение установленных параметров модуля в энергонезависимой памяти при отключении питания.

2. Технические характеристики

2.1 Характеристики дискретных выходов

Тип выхода –электромеханическое реле изолированные группы контактов на переключение.

Коммутируемое напряжение переменного тока (3А), не более..... ~250 В, 50 Гц.

Коммутируемое напряжение постоянного тока (3А), не более..... ==30 В.

Тип контактаNO/NC

Сопротивление контакта, не более0,1 Ом.

Число функций выходного канала.....5.

Диапазон значений уставки таймеров автоворвата (задержки срабатывания)

от 0,00 до 42949672,95 с.

Дискретность значений уставки таймеров автоворвата (задержки срабатывания) ...0,01 с.

2.2 Характеристики интерфейса RS-485

Интерфейс модуля поддерживает протокол информационного обмена: MODBUS RTU.

ИнтерфейсRS-485.

Скорость передачи данных..... 1,2; 2,4; 4,8; 9,6; 19,2; 38,4; 57,6; 115,2 кбод.

Время отклика на запрос (MODBUS RTU, 115,2 кбод), не более 1 мс.

Диапазон задания адресов(1... 247).

Тип линии связи..... экранированная витая пара.

Длина линии связи, не более1000 м.

Число модулей, объединяемых в одну сеть (без репитера).....32.

Структура сети.....общая шина.

2.3 Характеристики питания модуля

Номинальное напряжение питания==24 В.

Диапазон питающих напряжений от 20 до 28 В.

Мощность, потребляемая от источника питания, не более.....5 В·А.

2.4 Гальваническая изоляция

Электрическая прочность изоляции между цепями: цепи питания, цепи выходных сигналов, цепи интерфейсных сигналов 1500 В, 50 Гц.

2.5 Характеристики помехозащищенности по ЭМС

Характеристики помехозащищенности приведены в таблице 2.5.

Таблица 2.5 – Характеристика помехозащищенности

Устойчивость к воздействию электростатического разряда по ГОСТ 30804.4.2	Степень жесткости испытаний 3 Критерий А
Устойчивость к воздействию наносекундных импульсных помех по ГОСТ 30804.4.4	
Устойчивость к воздействию микросекундных импульсных помех по ГОСТ Р 51317.4.5	
Устойчивость к динамическому изменению параметров питания по ГОСТ 30804.4.11	

2.6 Установление режимов

Минимальное время обеспечения работоспособности после включения 1 с.

Время непрерывной работы круглосуточно.

2.7 Массо-габаритные характеристики

Габариты, не более (108×114×59) мм.

Масса, не более 300 г.

2.8 Условия эксплуатации

Модуль рассчитан на установку в закрытых взрывобезопасных помещениях без агрессивных паров и газов при атмосферном давлении (86...106,7) кПа.

Модуль рассчитан на установку в закрытых взрывобезопасных помещениях без агрессивных паров и газов при атмосферном давлении (86...106,7) кПа.

Климатическое исполнение

Температура окружающего воздуха от минус 40 до плюс 60 °С.

Относительная влажность до 95 % при 35 °С (без конденсации влаги).

2.9 Показатели надежности

Средняя наработка на отказ 150000 ч.

Средний срок службы 20 лет

3. Комплектность

№	Наименование	Кол - во
1	Модуль ввода аналоговых сигналов DevLink-A10. DO-8RC Конструктивное исполнение и конфигурация определяется паспортом)	1 шт.
2	Паспорт	1 шт.
3	Комплект документации (в т.ч. методика поверки и руководство по эксплуатации) и программного обеспечения (на CD-диске)	1 компл.
4	Ответные части разъемов	определяется паспортом

4. Устройство и работа модулей

4.1 Конструкция модуля

Все элементы модуля расположены на двух печатных платах. Корпус рассчитан на монтаж на монтажную шину NS 35/7,5 по стандарту DIN.

На передней панели модуля размещены органы индикации, на нижней плате расположены разъемные клеммные соединители под винт для внешних подключений. Габаритные и присоединительные размеры модуля приведены в п.5.1.

4.2 Органы индикации

Вид модуля со стороны передней панели приведен на рисунке 4.1.

На рисунке 4.1 цифрами обозначены:

1 – единичный индикатор «On»

2 – единичный индикатор «Status»

3 – группа единичных индикаторов, которая отображает состояние каналов вывода (1...8).

Рисунок 4.1 – Вид модуля DO-8RC со стороны передней панели

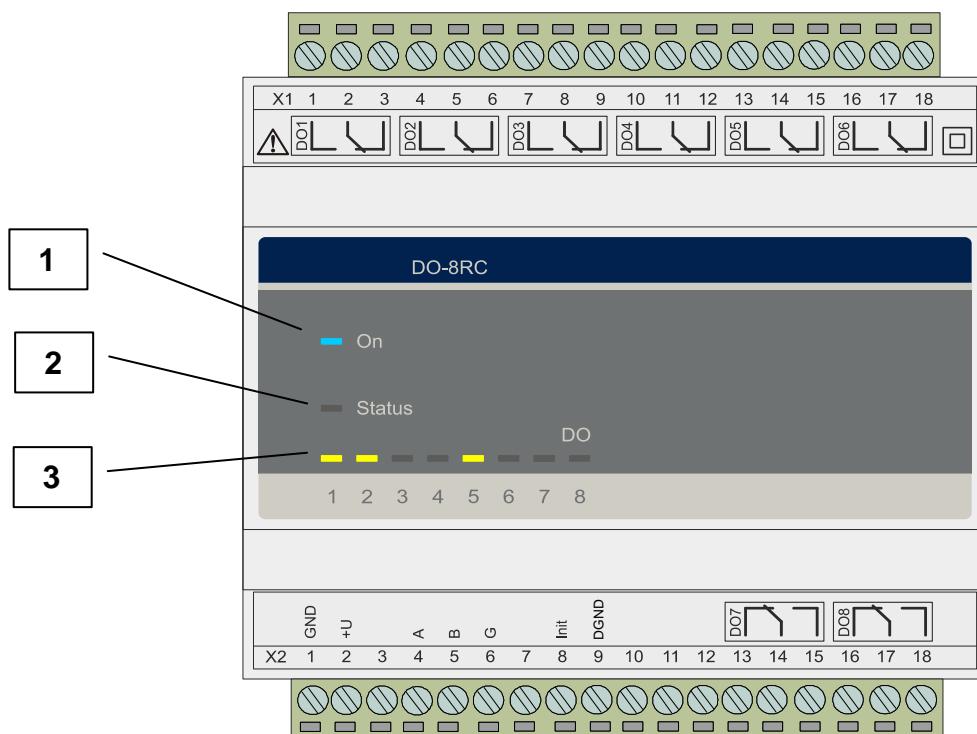


Рисунок 4.1 – Вид модуля DO-8RC со стороны передней панели

DevLink A10. DO-8RC

4.3 Функциональная схема

Функциональная схема модуля приведена на рисунке 4.2.

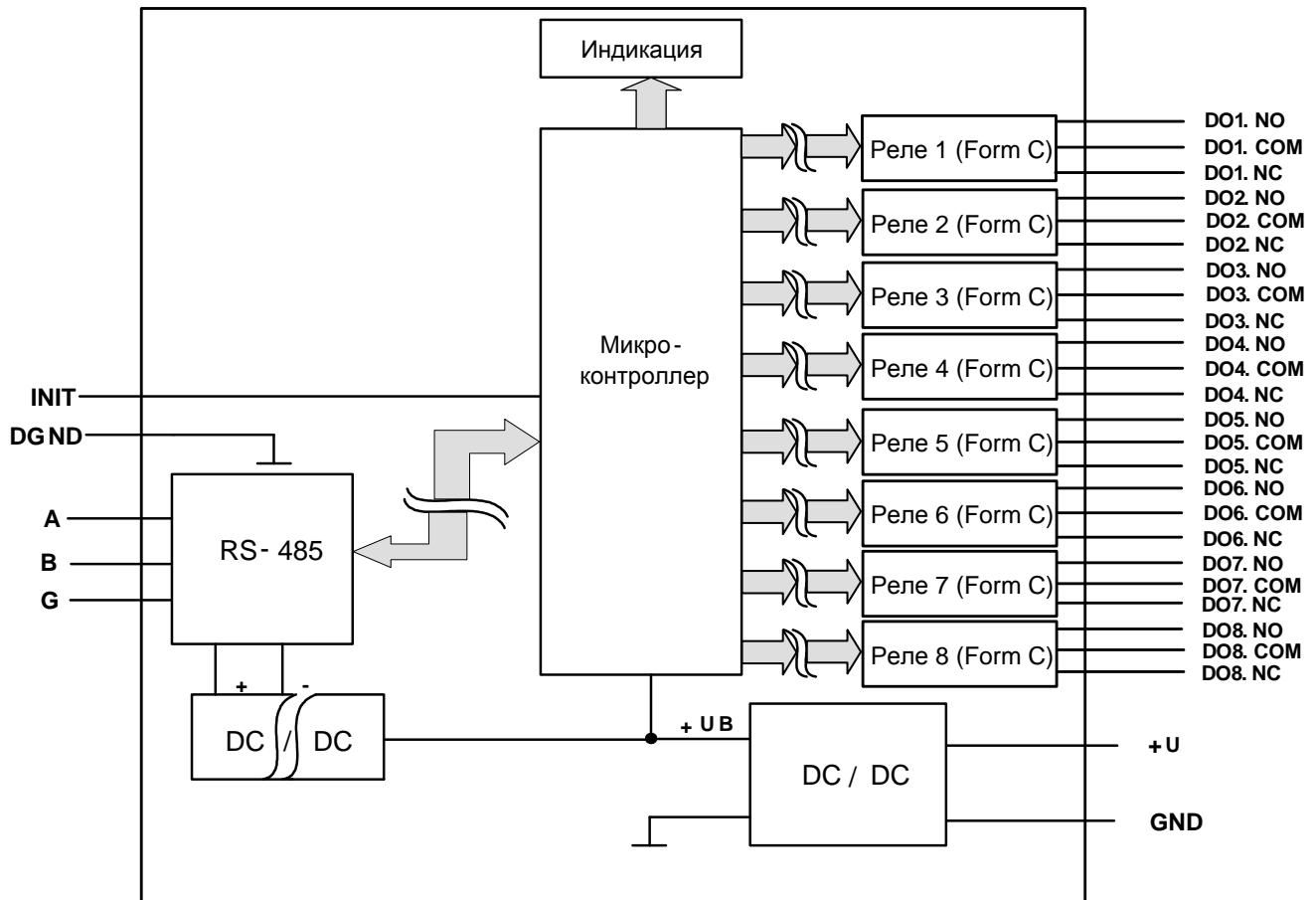


Рисунок 4.2 – Функциональная схема модуля DO-8RC

Модуль содержит 8 дискретных каналов вывода. Дискретные каналы подключены к микроконтроллеру, который:

- исполняет команды, посыпаемые от управляющего компьютера (контроллера);
- реализует протокол сетевого информационного обмена через интерфейс RS-485;
- управляет индикаторами и устройствами вывода.

В состав микроконтроллера также входит сторожевой таймер, контролирующий ситуации «зависания» и вырабатывающий сигнал сброса микроконтроллера при этих ситуациях.

Интерфейс RS-485 гальванически изолирован от других частей модуля. Каналы вывода также изолированы от остальных частей модуля. Каналы вывода имеют индивидуальную гальваническую изоляцию.

4.4 Общие принципы функционирования модуля

Модуль осуществляет вывод дискретных управляющих сигналов по командам управляющего компьютера (контроллера). Индикаторы на передней панели отображают состояние каналов вывода и результаты выполнения тестов самодиагностики.

Взаимодействие управляющего компьютера (контроллера) с модулем осуществляется по принципу «Запрос»-«Ответ», модуль является ведомым. Команды управляющего компьютера (контроллера) адресуются набору регистров модуля, которые полностью определяют его функционирование. Описание регистровой модели модуля, а также описание всех выполняемых модулем функций приведено в Приложении 1 данного руководства (РЭ).

5. Размещение, монтаж и подключение модулей

5.1 Монтаж модуля

Модуль рассчитан на монтаж на монтажную шину (DIN-рельс) типа NS 35/7,5. Модуль должен быть установлен в месте, исключающем попадание воды, посторонних предметов, большого количества пыли внутрь корпуса.

Габаритные и присоединительные размеры модуля приведены на рисунке 5.1.

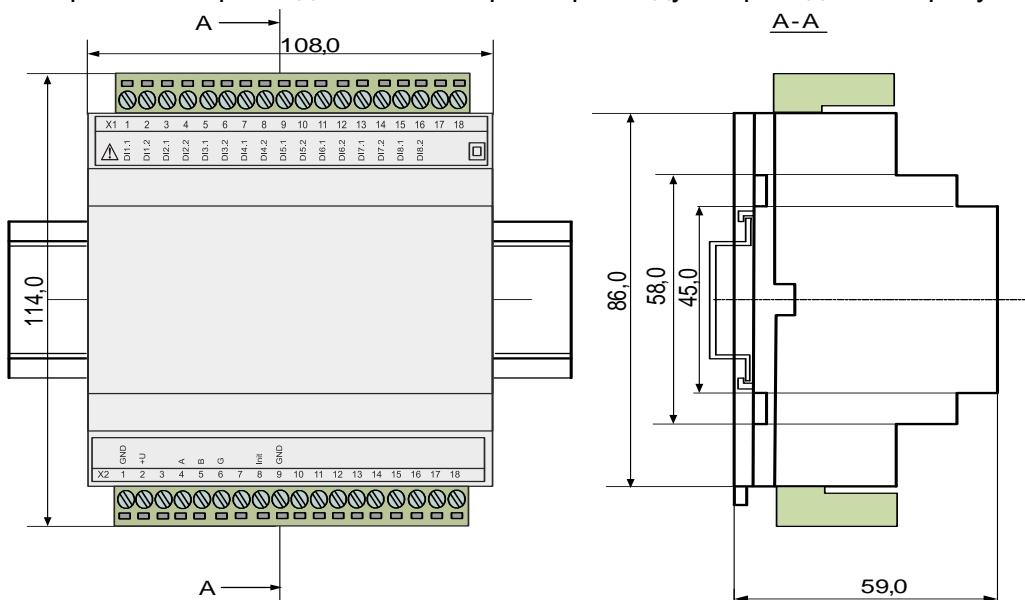


Рисунок 5.1 – Габаритные и присоединительные размеры модуля

⚠ Внимание! Запрещается установка модуля рядом с источниками тепла, ядовитых веществ, веществ вызывающих коррозию.

5.2 Электрические подключения

Электрические соединения модуля с другими элементами системы автоматического регулирования осуществляются с помощью разъемных клеммных соединителей X1 и X2. Клеммы модуля рассчитаны на подключение проводов с максимальным сечением не более 2,5 мм^2 . Назначение клемм и их обозначение приведены в таблице 5.1.

Таблица 5.2 - Назначение клемм и их обозначение

Разъемы X1			Разъем X2		
№ контакта	Обозначение	Назначение	№ контакта	Обозначение	Назначение
X1:1	DO 1.NO	Канал 1	X2:1	GND	«Минус» питания прибора
X1:2	DO 1.Com		X2:2	+U	«Плюс» питания прибора
X1:3	DO 1.NC		X2:3	-	-
X1:4	DO 2.NO	Канал 2	X2:4	A	Интерфейс RS-485 (Data+)
X1:5	DO 2.Com		X2:5	B	Интерфейс RS-485 (Data-)
X1:6	DO 2.NC		X2:6	G	Общий RS-485
X1:7	DO 3.NO	Канал 3	X2:7	-	-
X1:8	DO 3.Com		X2:8	Init	Сигнал «Init»
X1:9	DO 3.NC		X2:9	DGND	Сигнал «DGND»
X1:10	DO 4.NO	Канал 4			
X1:11	DO 4.Com				

DevLink A10. DO-8RC

X1:12	DO 4.NC		X2:10,X2:11,X2:12	-	-
X1:13	DO 5.NO	Канал 5	X2:13	DO 7.NC	Канал 7
X1:14	DO 5.Com		X2:14	DO 7.Com	
X1:15	DO 5.NC		X2:15	DO 7.NO	
X1:16	DO 6.NO	Канал 6	X2:16	DO 8.NC	Канал 8
X1:17	DO 6.Com		X2:17	DO 8.Com	
X1:18	DO 6.NC		X2:18	DO 8.NO	

Примечание. 1 При подключении модуля к другим элементам систем автоматического регулирования следует руководствоваться следующим общим правилом: цепи каналов ввода-вывода, линии интерфейса и шины питания необходимо прокладывать раздельно, выделив их в отдельные кабели. Не рекомендуется прокладывать вышеуказанные цепи в одном жгуте.

5.3 Подключение цепей электропитания модуля

Внимание! Электропитание модуля необходимо производить от источника постоянного напряжения, цепь электропитания которого не связана с электропитанием мощных электроустановок.

Подключение к источнику постоянного напряжения нескольких модулей производится отдельными проводами для каждого модуля. Электропитание одного модуля от другого не допускается.

Модуль имеет защиту от переполюсовки питающего напряжения – модуль будет штатно работать при подаче напряжения питания любой полярности. Также в модуле реализована защита от повышенного напряжения питания до 30 В – модуль способен работать при таком напряжении не более 1 мин.

Внимание! Подача на модуль напряжения питания выше 30 В любой полярности приведет к выходу модуля из строя.

5.4 Подключение цепей интерфейса RS-485

Подключение интерфейса RS-485 производится экранированной витой парой к клеммам **A** (контакт **X2:4**) и **B** (контакт **X2:5**) разъёма **X2**. Экран соединяется с клеммой **G** (контакт **X2:6**). Клемма **G** может быть заземлена только на одном из модуле, объединенных сетью RS-485.

Характеристики интерфейса (скорость передачи и сетевой адрес модуля) задаются при подготовке модуля к работе.

По умолчанию модуль сконфигурирован на работу:

- параметры интерфейса: адрес **01**, скорость передачи данных **9600 бод**;
- тайм-аут сетевого «сторожевого» таймера равен **0**.

DevLink A10. DO-8RC

5.5 Подключение выходных цепей

В качестве выходных исполнительных элементов модуля применены электромеханические реле с контактами на переключение. На рисунке 5.2 приведен первый релейный канал вывода дискретного сигнала модуля.

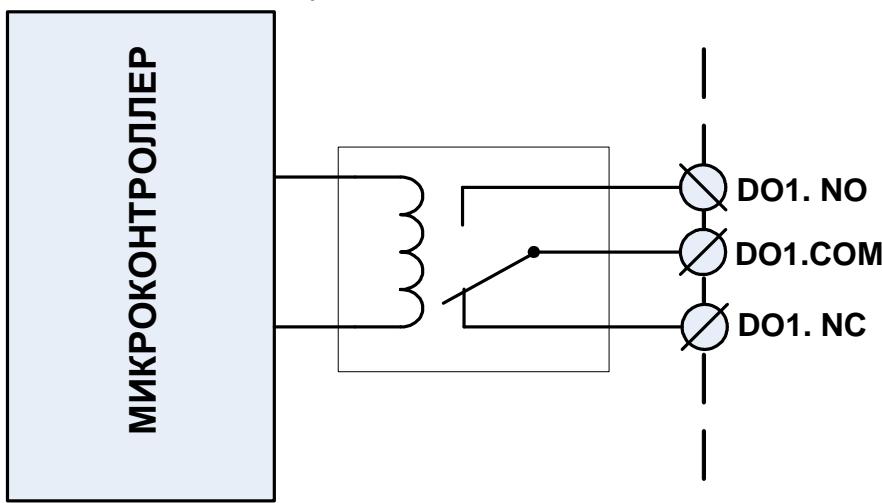


Рисунок 5.2 – Первый релейный канал дискретного выхода

6. Подготовка модулей к работе

6.1 Подготовительные операции

Для подготовки модуля к работе необходимо выполнить следующие операции:

- собрать схему для конфигурирования на рисунке 6.1



Рисунок 6.1 – Схема подключения модуля для режима работы

- подать на модуль и преобразователь интерфейса питание;
- произвести конфигурирование модуля согласно п.6.2.

Примечание *

При неизвестных сетевом адресе модуля или предустановленной скорости сетевого обмена для перевода в режим INIT необходимо замкнуть клемму Init и клемму DGND. В режиме INIT независимо от значений регистров «Сетевой адрес», «Скорость передачи данных», «Формат передачи MODBUS» для модуля устанавливаются следующие параметры обмена данными:

- сетевой адрес 01;
- скорость передачи данных 9600 бод;
- формат передачи данных 8N1.

DevLink A10. DO-8RC

6.2 Конфигурирование модуля

Для конфигурирования (задания параметров функционирования) модуля необходимо:

- запустить на персональном компьютере программу-конфигуратор **DevLink Utility**;
- выбрать тип протокола обмена установленный на модуле (Modbus RTU);
- выбрать скорость обмена по сети;
- выполнить процедуру «Поиск модуля в сети»;
- проверить, а при необходимости установить значения регистров, приведенных в таблице 6.2 (полное описание регистровой модели приведено в Приложении 1 РЭ)

Таблица 6.2

Наименование регистра	Назначение	Доступ к использованию (окно DevLink Utility)	
		вкладка	параметр
Скорость передачи данных	Устанавливает код скорости передачи данных по сети		Скорость обмена
Сетевой адрес	Устанавливает сетевой адрес модуля	Интерфейс связи	Сетевой адрес
Формат передачи MODBUS RTU	Устанавливает контроль по четности передаваемых по сети байтов информации.	Интерфейс связи	Чётность (MODBUS)
Контроль индикации 1	Устанавливает общее управление индикаторами	Индикация	Управление Индикацией
Контроль индикации 2	Устанавливает тип индикации (Входы, Выходы, Входы и Выходы)	Индикация	Управление Индикацией
Тайм-аут сетевого «сторожевого» таймера	Устанавливает интервал времени контроля между сетевыми транзакциями	Общие	Тайм-аут «сторожевого» таймера
Имя модуля	Произвольная строка ASCII символов (до 14 символов)	Общие	Имя модуля
Статус сетевого «сторожевого» таймера	Необходимо установить равным 0	Общие	Статус «сторожевого» таймера (нажать 
Выходы «Предустановка 1»	Устанавливает одно из двух возможных состояний дискретных выходов при включении питания	Параметры выходов	Выходы PUP
Выходы «Предустановка 2»	Устанавливает одно из двух возможных состояний дискретных выходов при срабатывании сетевого «сторожевого» таймера	Параметры выходов	Выходы SAFE
Контроль выходов	Устанавливает выбор источника состояния выходов при включении питания и при срабатывании сетевого «сторожевого» таймера	Параметры выходов	При включении питания установить При потере связи установить
Функция выхода	Устанавливает тип функции выхода	Параметры выходов	Функция выхода
P1.0 ... P8.0	Устанавливает длительность импульса, формируемого на выходе (для функции выхода «с автоворотом») или длительность задержки срабатывания (для функции управления выходом от функционального дискретного сигнала)	Параметры выходов	Длительность/Задержка
P1.1 ... P8.1	Устанавливает период ШИМ выхода (для функции выхода ШИМ непрерывно) или максимальную длительность импульса (для функции выхода Импульс ШИМ)	Параметры выходов	Период ШИМ/Максимальная длительность импульса ШИМ

6.3 Заключительные операции

Для завершения подготовки модуля к работе необходимо:

- выключить питание модуля;
- разомкнуть клемму Init;
- выполнить монтаж и необходимые электрические подключения внешних цепей.

7. Использование модулей по назначению

Использование модуля по назначению заключается в том, что пользователь, подавая соответствующие команды управления (Запись или Чтение Регистров) с помощью программного обеспечения, установленного на управляющем компьютере (контроллере), считывает и устанавливает состояние каналов ввода-вывода, проверяет режимы работы и конфигурацию модуля, а также может анализировать его состояние.

Описание команд для протокола MODBUS RTU приведено в Приложении 1 РЭ.

7.1 Выходные дискретные сигналы (Выходы)

Для вывода дискретных сигналов с выбранных каналов вывода необходимо:

- подключить исполнительные устройства к выбранным каналам;
- установить тип функции в регистрах «Функция выхода», при необходимости установить дополнительные параметры «Параметр P1.0...P8.0 выхода» (Уставка таймера автоворвата), «Параметр P1.1...P8.1 выхода» (Период ШИМ);
- для функций выхода канала с кодами 1,2,3 устанавливать выходы в необходимое состояние командой записи в регистр «Выходы»;
- для функций выхода канала с кодами 4,5 задавать требуемое значение сигнала управления командой записи в регистры «Мощность выхода», для данных функций управление выходом осуществляет сам модуль.

Примечание 1: Более подробное описание работы выходов модуля при реализации функций 2, 3, 4, 5 можно найти в Приложении 1 .

Примечание 2: Установка состояния «1» в регистре «Выходы» приводит выходной ключ в состояние «Замкнуто».

7.2 Управление выходами в особых ситуациях

Особыми ситуациями считаются:

- включение питания;
- срабатывание сетевого «сторожевого» таймера.

Состояние каналов вывода при включении питания определяется нулевым битом регистра «Контроль выходов»:

- если нулевой бит равен «0» то содержание регистра «Выходы» совпадает с содержанием регистра «Выходы Предустановка 1»;
- если нулевой бит равен «1» то содержание регистра «Выходы» совпадает с содержанием регистра «Сохраненные выходы»

Состояние каналов вывода при срабатывании сетевого «сторожевого» таймера определяется первым битом регистра «Контроль выходов»:

- если первый бит равен «0» то содержание регистра «Выходы» сохраняет текущее состояние;
- если первый бит равен «1» то содержание регистра «Выходы» совпадает с содержанием регистра «Выходы Предустановка 2».

Примечание: В регистре «Сохраненные выходы» фиксируется текущее состояние выходов на момент отключения питания модуля.

7.3 Использование индикаторов

Индикатор «Op» своим свечением свидетельствует о штатной работе модуля.

Индикатор «Status» зажигается, если в результате самодиагностики модуль обнаруживает нештатную ситуацию. Самодиагностика включает следующие тесты:

- при включении питания – проверка встроенного микроконтроллера и сохранности содержимого энергонезависимой памяти;

- в процессе работы – проверка взаимодействия по интерфейсу RS-485.

Режим работы индикатора «Status» характеризует тип нештатной ситуации (см. таблицу 9.1).

Режим работы индикаторов «DO1»,...,«DO8» задается записью информации в регистры «Контроль индикации 1» и «Контроль индикации 2». В зависимости от содержания указанных

регистров индикаторы отображают:

- состояние каналов вывода;
- тест индикаторов «DO1»,...,«DO8»;
- дискретную информацию от управляющего устройства.

7.4 Контроль состояния сетевого «сторожевого» таймера

Сетевой «сторожевой» таймер контролирует интервал времени между транзакциями по сети между управляющим компьютером и модулем. Указанный интервал задается путем записи значения в регистр «Тайм-аут сетевого «сторожевого» таймера» (длительность тайм-аута равна значению содержимого указанного регистра, умноженному на 0,1 с).

Если интервал между транзакциями превышает заданный тайм-аут фиксируется признак ошибки (значение «1» в регистре «Статус сетевого «сторожевого» таймера»).

Примечания

1 Запись «0» в регистр «Тайм-аут сетевого «сторожевого» таймера» отключает системный сторожевой таймер.

2 Состояние регистра «Статус сетевого «сторожевого» таймера» сохраняется в энергонезависимой памяти.

3 После восстановления обмена по сети признак ошибки сетевого тайм-аута не сбрасывается. Сброс ошибки осуществляется путем записи «0» в регистр «Статус сетевого «сторожевого» таймера».

7.5 Дополнительные возможности модуля

При эксплуатации модуля пользователь имеет возможность:

- записать и прочитать имя модуля (сохраняемая в энергонезависимой памяти 14-символьная строка), обратившись к регистру «Имя модуля»;
- проконтролировать версию программного обеспечения модуля (6-символьная строка), прочитав содержимое регистра «Версия ПО»;
- проконтролировать рестарты встроенного микрокомпьютера – для этого предусмотрен регистр «Статус Сброса», в который при рестарте автоматически записывается «1» (регистр может быть сброшен путем записи в него «0»);
- определить продолжительность непрерывной работы модуля после включения питания – для этого предусмотрены таймер, который после каждого включения питания запускается с нулевыми начальными условиями (таймер содержит регистры «Секунды», «Минуты», «Часы», «Сутки», которые доступны как для чтения, так и для записи);
 - определить наработку модуля в сутках (значение регистра «Моточасы»);
 - определить температуру внутри корпуса модуля (значение регистра «Температура в корпусе модуля»).

8. Техническое обслуживание модулей и меры безопасности

8.1 Обслуживание

Для модуля установлено ежегодное обслуживание, которое заключается в контроле крепления модуля, контроле электрических соединений, удалении пыли с корпуса модуля, удалении с помощью смоченного в спирте тампона загрязнений с лицевой панели.

8.2 Указание мер безопасности

По способу защиты человека от поражения электрическим током модули соответствуют классу II по ГОСТ IEC 60950-1-2014. Подключения и ремонтные работы, а также все виды технического обслуживания производятся при отключении напряжения питания и отключенных входных (выходных) сигналах.

При эксплуатации, техническом обслуживании и поверке необходимо соблюдать требования ГОСТ 12.3.019-80, "Правил технической эксплуатации электроустановок потребителей", "Правил техники безопасности при эксплуатации электроустановок потребителей".

9. Возможные неисправности и меры по их устранению

Таблица 9.1

№	Неисправность	Возможная причина	Способ устранения
1	На передней панели не засвеченены индикаторы «On», «Status». Модуль не функционирует.	Отсутствие электропитания	1) Проверить подключение цепей электропитания 2) Ремонт в НПФ «КРУГ»
2	На передней панели засвеченены индикаторы «On», «Status» Модуль не функционирует	Нарушение сохранности содержимого энергонезависимой памяти.	Ремонт в НПФ «КРУГ»
3	Индикатор «Status» светится 0,1 с с периодом 1 с	Срабатывание сетевого «сторожевого» таймера	1) Проверить функционирование программного обеспечения управляющего устройства (наличие запросов по сети) 2) Проверить целостность линий интерфейса RS-485 3) Ремонт в НПФ «КРУГ»
4	Модуль не отвечает по интерфейсу на запросы Модуль функционирует	1) Неверно установлены «Сетевой адрес», «Скорость передачи данных», «Формат передачи MODBUS» 2) Не выключен режим «INIT» 3) Нарушение целостности цепей интерфейса RS-485	Произвести подготовку модуля к работе (п.6) Если неисправность подтверждается – ремонт в НПФ «КРУГ».

№	Неисправность	Возможная причина	Способ устранения
5	На индикаторах DO «1»... «8» не отображается состояние каналов	Неверны настройки индикации	Проверить настройки индикации (регистры «Контроль индикации 1», «Контроль индикации 2»). При подтверждении неисправности - ремонт в НПФ «КРУГ».
6	Не работают каналы выхода	Неверные установки параметров выходов Неверное подключение внешних цепей	Проверить настройки входов Проверить внешние подключения входов Ремонт в НПФ «КРУГ»
7	Индикатор «Status» светится 0,1 с с периодом 5 с	Не выключен режим INIT	Разомкнуть клемму Init с клеммой DGND

10. Правила транспортирования и хранения

Модуль должен транспортироваться в условиях, не превышающих следующих предельных условий:

- температура окружающего воздуха от минус 55 °C до плюс 70 °C;
- относительная влажность воздуха до 95 % при температуре 35 °C.

Модуль должен транспортироваться железнодорожным или автомобильным транспортом в транспортной таре при условии защиты от прямого воздействия атмосферных осадков. Не допускается кантовка и бросание модуля.

Модуль должен храниться в складских помещениях потребителя и поставщика в картонных коробках в следующих условиях:

- температура окружающего воздуха от 0 до 50 °C ;
- относительная влажность воздуха до 95 % при температуре 35 °C .
- воздух помещения не должен содержать пыли, паров кислот и щелочей, а также газов, вызывающих коррозию.

11. Гарантии изготовителя

Предприятие-изготовитель гарантирует соответствие выпускаемых модулей всем требованиям ТУ на них при соблюдении потребителем условий эксплуатации, транспортирования и хранения.

Гарантийный срок эксплуатации 12 месяцев со дня ввода в действие (эксплуатацию), но не более 18 месяца со дня отгрузки с предприятия-изготовителя.

Документом, подтверждающим гарантию, является паспорт с отметкой предприятия-изготовителя.

12. Приложение 1. Регистровая модель MODBUS RTU модуля DO-8RC

Наименование регистра	Описание № п.п.
«Идентификатор»	1
«Контроль индикации 1»	2
«Контроль индикации 2»	3
«Индикаторы Группа 1»	4
«Атрибут Мерцание Индикаторов Группы 1»	5
«Индикаторы Группа 2»	6
«Атрибут Мерцание Индикаторов Группы 2»	7
«Атрибут Фаза Мерцания Индикаторов Группы 1»	8
«Атрибут Фаза Мерцания Индикаторов Группы 2»	9
«Секунды»	10
«Минуты»	11
«Часы»	12
«Сутки»	13
«Сетевой адрес»	14
«Скорость передачи данных»	15
«Формат передачи MODBUS RTU»	16
«Формат передачи DCON»	Зарезервирован
«Статус устройства ввода-вывода»	Зарезервирован
«Период выборки»	Зарезервирован
«Тайм-аут сетевого сторожевого таймера»	20
«Статус самодиагностики»	21
«Версия ПО»	22
«Имя модуля»	23
«Синхроввод»	Зарезервирован
«Статус рестарта»	25
«Статус сетевого сторожевого таймера»	26
«Контроль выходов»	27
«Выходы Предустановка 1»	28
«Выходы Предустановка 2»	29
«Функция выхода 1»	30
«Функция выхода 2»	31
«Функция выхода 3»	32
«Функция выхода 4»	33
«Функция выхода 5»	34
«Функция выхода 6»	35
«Функция выхода 7»	36
«Функция выхода 8»	37
«Параметр P1.0 выхода 1»	38
«Параметр P2.0 выхода 2»	39
«Параметр P3.0 выхода 3»	40
«Параметр P4.0 выхода 4»	41
«Параметр P5.0 выхода 1»	42
«Параметр P6.0 выхода 1»	43

«Параметр Р7.0 выхода 1»	44
«Параметр Р8.0 выхода 1»	45
«Параметр Р1.1 выхода 1»	46
«Параметр Р2.1 выхода 2»	47
«Параметр Р3.1 выхода 3»	48
«Параметр Р4.1 выхода 4»	49
«Параметр Р5.1 выхода 1»	50
«Параметр Р6.1 выхода 1»	51
«Параметр Р7.1 выхода 1»	52
«Параметр Р8.1 выхода 1»	53
«Выходы»	54
«Мощность выхода 1»	55
«Мощность выхода 2»	56
«Мощность выхода 3»	57
«Мощность выхода 3»	58
«Мощность выхода 5»	59
«Мощность выхода 6»	60
«Мощность выхода 7»	61
«Мощность выхода 8»	62
«Счётчик моточасов»	63
«Настройка датчика температуры»	64
«Температура в корпусе модуля»	65
«Значение настройки температуры»	66
«Сохранённые выходы»	67
«Идентификатор модификации модуля»	68

Примечание 1. Для регистров, значение которых сохраняется в энергонезависимой памяти, число

циков перезаписи не менее 1 миллиона.

Примечание 2. Для регистров, тип которых указан как 'unsigned char' приведено описание содержа-

ния младшего байта, старший байт считается равным 0.

1. «Идентификатор»

Мнемоническое имя – IDR0

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение (R)

Описание – Константа=57, идентификатор модуля MDS DO-8Rx-X.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 0 (младший байт), функции 03,04

2. «Контроль индикации 1»

Мнемоническое имя – ICON1

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Ст.	Мл.						
0	0	0	0	ModConI	HostConI	TstI	0

TstI - режим Тест индикаторов

0 – выключен

1 - включен

HostConI - режим Управление индикаторами сетевым управляемым контроллером

0 – выключен

1 – вывод на индикаторы состояния регистров GR1_IND,GR2_IND (п.4, п.6)

ModConI - режим Индикация состояния дискретных каналов

0 – выключен

1 – вывод на индикаторы состояния дискретных каналов в соответствии со значением регистра «Контроль индикации 2»

Приоритет по возрастанию – ModConI, HostConI, TstI (При записи в регистр произвольного значения устанавливается режим индикации по наименьшему установленному биту)

MODBUS RTU

Адрес регистра - 1 (младший байт), функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра ICON1 сохраняется в энергонезависимой памяти

Примечание 2 Установка режима управления индикаторами сетевым управляемым контроллером (ICON1=0x04h) подтверждается мерцанием индикатора «ON»

3. «Контроль индикации 2»

Мнемоническое имя – ICON2

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

DevLink A10. DO-8RC

Структура:

0	0	0	0	0	InpOutI	OutI	InpI
---	---	---	---	---	---------	------	------

InpI - режим индикация состояния входов

0 – выключен

1 – включен

OutI - режим индикация состояния выходов

0 – выключен

1 – вывод на индикаторы состояния выходов

InpOutI - режим комбинированная индикация входов и выходов

0 – выключен

1 – вывод на индикаторы состояния входов и выходов

Приоритет по возрастанию – InpOutI, OutI, InpI

MODBUS RTU

Адрес регистра 2 (младший байт), функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр ICON2 активируется при ICON1=0x08h

Примечание 2. Значение регистра ICON2 сохраняется в энергонезависимой памяти

4. Индикаторы Группа 1»

Мнемоническое имя – GR1_IND

Размер в байтах – 1

Тип данных – unsigned char

Доступ – Чтение/Запись (R/W)

Структура:

In7	In6	In5	In4	In3	In2	In1	In0
-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

In(0..7) – состояние индикатора (1...8)

0 – выключен

1 – включен

MODBUS RTU

Адрес регистра – 4 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр GR1_IND активируется при ICON1=0x04h (Управление индикаторами от сетевого управляемого контроллера)

5. «Атрибут Мерцание Индикаторов Группы 1»

Мнемоническое имя – GR1_IND_FL

Размер в байтах – 1

Тип данных – unsigned char

Доступ – Чтение/Запись (R/W)

Структура

In7_f	In6_f	In5_f	In4_f	In3_f	In2_f	In1_f	In0_f
-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------

In(0..7)_f – атрибут Мерцание индикатора (1...8)

DevLink A10. DO-8RC

0 – выключен
1 - включен

MODBUS RTU

Адрес регистра - 5 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр GR1_IND_FL активируется при ICON1=0x04h (Управление индикаторами от сетевого управляемого контроллера)

Примечание 2. Значение регистра GR1_IND_FL сохраняется в энергонезависимой памяти

6. «Индикаторы Группа 2»

Мнемоническое имя – GR2_IND

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

In15	In14	In13	In12	In11	In10	In9	In8
------	------	------	------	------	------	-----	-----

In(8..15) - состояние индикатора (9...16)

0 – выключен

1 - включен

MODBUS RTU

Адрес регистра - 6 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр GR2_IND активируется при ICON1=0x04h (Управление индикаторами от сетевого управляемого контроллера)

7. «Атрибут Мерцание Индикаторов Группы 2»

Мнемоническое имя – GR2_IND_FL

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

In15_f	In14_f	In13_f	In12_f	In11_f	In10_f	In9_f	In8_f
--------	--------	--------	--------	--------	--------	-------	-------

In(8..15)_f - атрибут Мерцание индикатора (9...16)

0 – выключен

1 - включен

MODBUS RTU

Адрес регистра - 7 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр GR2_IND_FL активируется при ICON1=0x04h (Управление индикаторами от сетевого управляемого контроллера)

Примечание 2. Значение регистра GR2_IND_FL сохраняется в энергонезависимой памяти

8. «Атрибут Фаза Мерцания Индикаторов Группы 1»

Мнемоническое имя – GR1_IND_PH

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

DevLink A10. DO-8RC

Структура:

In7_p	In6_p	In5_p	In4_p	In3_p	In2_p	In1_p	In0_p
In(0..7)_p - атрибут Фаза Мерцания индикатора (1...8)							
0 – Фаза 0							
1 – Фаза 1							

MODBUS RTU

Адрес регистра - 8 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр GR1_IND_PH активируется при ICON1=0x04h (Управление индикаторами от сетевого управляемого контроллера)

Примечание 2. Значение регистра GR1_IND_PH сохраняется в энергонезависимой памяти

9. «Атрибут Фаза Мерцания Индикаторов Группы 2»

Мнемоническое имя – GR2_IND_PH

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

In15_p	In14_p	In13_p	In12_p	In11_p	In10_p	In9_p	In8_p
In(8..15)_p - атрибут Фаза Мерцания индикатора (9...16)							
0 – Фаза 0							
1 – Фаза 1							

MODBUS RTU

Адрес регистра - 9 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр GR2_IND_PH активируется при ICON1=0x04h (Управление индикаторами от сетевого управляемого контроллера)

Примечание 2. Значение регистра GR2_IND_PH сохраняется в энергонезависимой памяти

10. «Секунды»

Мнемоническое имя – SECNS

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значение 0...59 с Таймера времени включения

MODBUS RTU

Адрес регистра - 10 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра SECNS автоматически корректируется при записи в него недопустимого значения.

Примечание 2. Таймер времени включения отсчитывает интервал времени в секундах, минутах, часах и сутках от момента включения и состоит из Регистра Секунды..., Регистра Минуты..., Регистра Часы..., Регистра Сутки..

DevLink A10. DO-8RC

11. «Минуты»

Мнемоническое имя – MINTS
Размер в байтах - 1
Тип данных - unsigned char
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значение 0...59 минут Таймера времени включения

MODBUS RTU

Адрес регистра - 11 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра MINTS автоматически корректируется при записи в него недопустимого значения.

Примечание 2. Таймер времени включения отсчитывает интервал времени в секундах, минутах, часах и сутках от момента включения и состоит из Регистра Секунды..., Регистра Минуты..., Регистра Часы..., Регистра Сутки..

12. «Часы»

Мнемоническое имя – HOURS
Размер в байтах - 1
Тип данных - unsigned char
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значение 0...23 часа Таймера времени включения

MODBUS RTU

Адрес регистра - 12 (младший байт) функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра HOURS автоматически корректируется при записи в него недопустимого значения.

Примечание 2. Таймер времени включения отсчитывает интервал времени в секундах, минутах, часах и сутках от момента включения и состоит из Регистра Секунды..., Регистра Минуты..., Регистра Часы..., Регистра Сутки..

13. «Сутки»

Мнемоническое имя – DAYS
Размер в байтах - 2
Тип данных - unsigned int
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значение 0...65535 суток Таймера времени включения

MODBUS RTU

Адрес регистра - 25 функции 03,04,06,16

Примечание 1. Таймер времени включения отсчитывает интервал времени в секундах, минутах, часах и сутках от момента включения и состоит из Регистра Секунды..., Регистра Минуты..., Регистра Часы..., Регистра Сутки..

14. «Сетевой адрес»

DevLink A10. DO-8RC

Мнемоническое имя	- NETADDR
Размер в байтах	- 1
Тип данных	- unsigned char
Доступ	- Чтение/Запись (R/W)

Структура:
Значения 1...246

MODBUS RTU
Адрес регистра - 16 , функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра NETADDR сохраняется в энергонезависимой памяти

Примечание 2. Прибор изменяет свой сетевой адрес непосредственно после записи нового значения в NETADDR без выключения питания.

Примечание 3. Значение регистра NETADDR активируется при выключенном режиме «INIT». В режиме «INIT» сетевой адрес модуля равен 1 вне зависимости от значения регистра NETADDR.

15. «Скорость передачи данных »

Мнемоническое имя	- NETBDRT
Размер в байтах	- 1
Тип данных	- unsigned char
Доступ	- Чтение/Запись (R/W)

Структура:
Содержит код скорости передачи данных по сети

Значения кодов 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10

Код 3	соответствует скорости передачи данных	1200 бит/с
Код 4	соответствует скорости передачи данных	2400 бит/с
Код 5	соответствует скорости передачи данных	4800 бит/с
Код 6	соответствует скорости передачи данных	9600 бит/с
Код 7	соответствует скорости передачи данных	19200 бит/с
Код 8	соответствует скорости передачи данных	38400 бит/с
Код 9	соответствует скорости передачи данных	57600 бит/с
Код 10	соответствует скорости передачи данных	115200 бит/с

MODBUS RTU
Адрес регистра - 17, функции 03,04,06,16

Примечание1. Значение регистра NETBDRT сохраняется в энергонезависимой памяти

Примечание2. Значение регистра после его перезаписи активируется при выключении и включении питания модуля.

Примечание 3. Значение регистра NETBDRT активируется при выключенном режиме «INIT». В режиме «INIT» скорость передачи данных модуля равна 9600 бит/с вне зависимости от значения регистра NETBDRT.

16. «Формат передачи MODBUS RTU»

Мнемоническое имя	- MDBFMT
Размер в байтах	- 1
Тип данных	- unsigned char
Доступ	- Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0,2,3,4

Код 0 соответствует протоколу передачи байта данных без контроля чётности
(1 старт бит, 8 бит данных, 2 стоп бита)

Код 2 соответствует протоколу передачи байта данных с контролем по чётности
(1 старт бит, 8 бит данных, 1 бит контроля ,1 стоп бит)

Код 3 соответствует протоколу передачи байта данных с контролем по нечётности
(1 старт бит, 8 бит данных, 1 бит контроля ,1 стоп бит)

Код 4 соответствует протоколу передачи байта данных без контроля чётности
(1 старт бит, 8 бит данных, 1 стоп бит)

MODBUS RTU

Адрес регистра - 18, функции 03,04,06,16

Примечание1. Значение регистра MDBFMT сохраняется в энергонезависимой памяти

Примечание2. Значение регистра после его перезаписи активируется при выключении и включении питания модуля.

Примечание 3. Значение регистра MDBFMT активируется при выключенном режиме «INIT». В режиме «INIT» осуществляется передача байтов без контроля по чётности вне зависимости от значения регистра MDBFMT.

17. «Формат передачи DCON» Зарезервирован

Мнемоническое имя – DCONFMT

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

18. «Статус устройства ввода-вывода» Зарезервирован

Мнемоническое имя – SMSTS

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение (R)

19. «Период выборки» Зарезервирован

Мнемоническое имя – SCANT

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение (R)

20. «Тайм-аут сетевого сторожевого таймера»

Мнемоническое имя – NETWDT

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение (R/W)

Структура:

Регистр содержит значение сетевого тайм-аута N

Время тайм-аута определяется по формуле

T=N*0,1 сек.

DevLink A10. DO-8RC

При значении $N \neq 0$, активируется системный сторожевой таймер, который контролирует интервал времени между транзакциями с управляющим контроллером. Если текущий интервал времени превышает T , фиксируется ошибка в регистре «Статус сетевого сторожевого таймера» и выполняются действия по безопасному управлению состоянием выходных каналов, а также индикация кода данной ошибки.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 26, функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра NETWDT сохраняется в энергонезависимой памяти

21. «Статус Самодиагностики»

Мнемоническое имя – SLFDGNS

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение (R)

Структура (младший байт)

0	0	0	0	0	0	0	EEPROM
---	---	---	---	---	---	---	--------

EEPROM =1 признак нарушения содержимого энергонезависимой памяти

Структура (старший байт)

INIT	Sb6	Sb5	Sb4	Sb3	Sb2	Sb1	Sb0
------	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

INIT =1 признак режима «INIT»

Sb0..Sb6 - зарезервированные биты

MODBUS RTU

Адрес регистра - 22, функции 03,04

Примечание 1: При наличии признаков ошибок, фиксируемых в младшем байте SLFDGNS штатное функционирование модуля невозможно.

22. «Версия ПО»

Мнемоническое имя – VERSION

Размер в байтах - 8

Тип - ASCII (Строка символов)

Доступ - Чтение (R)

Структура:

Регистр содержит наименование версии программного обеспечения встроенного микроконтроллера

Структура: ASCII строка (6 символов), заканчивающаяся 2 нулевыми байтами

DevLink A10. DO-8RC

MODBUS RTU

Адреса регистров - 32,33,34 функции 03,04

23. «Имя модуля»

Мнемоническое имя – NAME

Размер в байтах - 14

Тип - ASCII (Строка символов)

Доступ - Чтение/Запись (R./W)

Структура:

ASCII строка (до 14 символов)

MODBUS RTU

Адреса регистров 36,37,38,39,40,41,42 функции 03,04,06,16

Примечание1. Значение регистра NAME сохраняется в энергонезависимой памяти

24. «Синхроввод» Зарезервирован

Мнемоническое имя – SYNCHRO

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R./W)

25. «Статус рестарта»

Мнемоническое имя – RstStatus

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R./W)

Структура:

При рестарте встроенного микроконтроллера модуля в регистре RstStatus устанавливается значение = 1.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 45 функции 03,04,06,16

Примечание 1: Регистр RstStatus содержит признак перезапуска встроенного микроконтроллера сбрасывается при записи в него значения 0.

26. «Статус Сетевого Сторожевого таймера»

Мнемоническое имя – NWDT_STATUS

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R./W)

Структура:

При фиксации ошибки сетевого сторожевого таймера (Период времени между транзакциями с данным модулем превысил предустановленное значение NETWDT) в регистре NWDT_STATUS устанавливается значение = 1. При восстановлении сетевого взаимодействия, значение данного

регистра не обнуляется. Обнуление осуществляется записью в регистр NWDT_STATUS нулевого значения.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 46 функции 03,04,06,16

Примечание 1. Значение регистра NWDT_STATUS сохраняется в энергонезависимой памяти

27. «Контроль Выходов»

Мнемоническое имя – OUT_CONTROL

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура

0	0	0	0	0	0	SAFE	PUP
---	---	---	---	---	---	------	-----

PUP =1 регистр DIGOUTPUT при включении питания принимает значение регистра SAVOUTPUT,

PUP =0 регистр DIGOUTPUT при включении питания принимает значение регистра DIGOUTPUT_PUP,

SAFE =0 регистр DIGOUTPUT при фиксации ошибки сетевого сторожевого таймера сохраняет текущее значение ,

SAFE =1 регистр DIGOUTPUT при фиксации ошибки сетевого сторожевого таймера принимает значение регистра DIGOUTPUT_SAFE для выхода с типом функции 1, для выхода с типом функции 4 (ШИМ непрерывно) и 5 (ШИМ импульс) мощность выхода (PowerOut) обнуляется.

Описание: Содержание регистра OUT_CONTROL определяет выбор источника значения «Выходы» (DIGOUTPUT) при включении питания и при фиксации ошибки сетевого сторожевого таймера.

MODBUS RTU

Адрес регистра 256 (младший байт), функции 03,04,06,16

DevLink A10. DO-8RC

Примечание1. Управление от регистра OUT_CONTROL действует только для выходов с установленным типом функции выхода 1 (OutputFunctionCode =1 - Без автоворвата). Для функций с типом выхода 4,5 действует управление по биту SAFE.

Примечание2. Состояние регистра OUT_CONTROL сохраняется в энергонезависимой памяти.

28. «Выходы Предустановка 1»

Мнемоническое имя – PUP_DIGOUTPUT

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

Dop_7	Dop_6	Dop_5	Dop_4	Dop_3	Dop_2	Dop_1	Dop_0
-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------

Структура (старший байт)

0	0	0	0	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

Dop_n=0 - состояние «выключен»

Dop_n=1 - состояние «включен»

Описание: Содержание данного регистра определяет состояние 8 дискретных каналов вывода (регистр DIGOUTPUT) модуля MDS DO-8Rx-X при включении питания.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 257, функции 03,04,06,16

Примечание1. Значение регистра PUP_DIGOUTPUT сохраняется в энергонезависимой памяти

29. «Выходы Предустановка 2»

Мнемоническое имя – SAFE_DIGOUTPUT

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

Dos_7	Dos_6	Dos_5	Dos_4	Dos_3	Dos_2	Dos_1	Dos_0
-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------

Структура (старший байт)

0	0	0	0	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

Dos_n=0 - состояние «выключен»

Dos_n=1 - состояние «включен»

Описание: Содержание данного регистра определяет состояние 8 дискретных каналов вывода (регистр DIGOUTPUT) модуля MDS DO-8Rx-X при фиксации ошибки сетевого сторожевого таймера.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 258, функции 03,04,06,16

Примечание1 . Состояние регистра DIGOUTPUT при фиксации ошибки сетевого сторожевого таймера может принимать либо предустановленное значение (регистр SAFE_DIGOUTPUT) либо сохранять текущее значение. Выбор регистра источника определяется значением регистра OUT_CONTROL.

Примечание2. Значение регистра SAFE_DIGOUTPUT сохраняется в энергонезависимой памяти

30. «Функция выхода 1»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh1**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом 1

OutputFunctionCode =1 - Без автоворвата

OutputFunctionCode =2 - Автоворврат в состояние «выключено»*

OutputFunctionCode =3 - Автоворврат в состояние «включено»**

OutputFunctionCode =4 - ШИМ (непрерывно)

OutputFunctionCode =5 - ШИМ (импульс)

Описание: Содержит код функции (code) управления дискретным выходом канала 1

code=1 - управление выходом без автоворвата;

(на выход транслируется бит 0 регистра DIGOUTPUT)

code=2 - управление выходом с автоворвратом в состояние «Выключено»;

(после записи «1» в бит 0 регистра DIGOUTPUT выход переходит в состояние «Включено», после отработки таймера автоворвата возвращается в состояние «Выключено»)

code=3 - управление выходом с автоворвратом в состояние «Включено»;

(после записи «0» в бит 0 регистра DIGOUTPUT выход переходит в состояние «Выключено», после отработки таймера автоворвата возвращается в состояние «Включено»)

code=4 - генерация непрерывного сигнала ШИМ (управление мощностью исполнительного механизма типа «ТЭН»). На выходе формируется сигнал ШИМ в виде непрерывной последовательности импульсов с периодом, определяемым значением регистра **TPWMOut1** и длительностью импульса, определяемой значением регистра **PowerOut1**.

code=5 - генерация однократного сигнала ШИМ (управление мощностью исполнительного механизма типа «задвижка»). На выходе формируется сигнал ШИМ в виде одиночного импульса с длительностью, определяемой значением регистра **PowerOut1** и значением регистра **TPWMOut1**. Значение регистра **TPWMOut1** в данном случае будет иметь смысл максимальной длительности импульса или времени полного хода задвижки. Импульс формируется однократно только при изменении значения регистра **PowerOut1**. Если изменение значения регистра **PowerOut1** произошло во время формирования импульса (состояние выхода - «Включено»), то без перехода выхода в состояние «Выключено» будет сформирован (продолжен) импульс в соответствии новым значением регистра. При записи нулевого значения в регистр **PowerOut1** выход переходит в состояние «Выключено».

* - Запуск (перезапуск) таймера автоворвата происходит по фронту сигнала

** - Запуск (перезапуск) таймера автоворвата происходит по спаду сигнала

MODBUS RTU

Адрес регистра - 259 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh1** сохраняется в энергонезависимой памяти.

31. «Функция выхода 2»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh2**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 260 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh2** сохраняется в энергонезависимой памяти.

32. «Функция выхода 3»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh3**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 261 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh3** сохраняется в энергонезависимой памяти.

33. «Функция выхода 4»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh4**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

DevLink A10. DO-8RC

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 262 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh4** сохраняется в энергонезависимой памяти.

34. «Функция выхода 5»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh5**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 263 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh5** сохраняется в энергонезависимой памяти.

35. «Функция выхода 6»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh6**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 264 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh6** сохраняется в энергонезависимой памяти.

36. «Функция выхода 7»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh7**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 265 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh7** сохраняется в энергонезависимой памяти.

37. «Функция выхода 8»

Мнемоническое имя – **OutputDigFunctionCh8**

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

OutputFunctionCode

Функции удалённого управления дискретным выходом

Описание приведено в п.30

MODBUS RTU

Адрес регистра - 266 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **OutputDigFunctionCh8** сохраняется в энергонезависимой памяти.

38. «Параметр P1.0 выхода 1»

Мнемоническое имя – **P1.0_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура :

Функция выхода	Описание параметра
----------------	--------------------

DevLink A10. DO-8RC

(OutputDigFunction)	(P1.0_u32)
2 - Host автовозврат выключено	Содержит значение задержки автовозврата *0,01 с
3 - Host автовозврат включено	Содержит значение задержки автовозврата *0,01 с

MODBUS RTU

Адрес регистра - 267,268 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P1.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

39. «Параметр P2.0 выхода 2»

Мнемоническое имя – **P2.0_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 269,270 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P1.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

40. «Параметр P3.0 выхода 3»

Мнемоническое имя – **P3.0_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 271,272 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P3.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

41. «Параметр P4.0 выхода 4»

Мнемоническое имя – **P4.0_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 273,274 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P4.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

DevLink A10. DO-8RC

42. «Параметр P5.0 выхода 5»

Мнемоническое имя – **P5.0_u32**
Размер в байтах - 4
Тип данных - unsigned long
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 275,276 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P5.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

43. «Параметр P6.0 выхода 6»

Мнемоническое имя – **P6.0_u32**
Размер в байтах - 4
Тип данных - unsigned long
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 277,278 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P6.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

44. «Параметр P7.0 выхода 7»

Мнемоническое имя – **P7.0_u32**
Размер в байтах - 4
Тип данных - unsigned long
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 279,280 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P7.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

45. «Параметр P8.0 выхода 8»

Мнемоническое имя – **P8.0_u32**
Размер в байтах - 4
Тип данных - unsigned long
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.38

MODBUS RTU

Адрес регистра - 281,282 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P8.0_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

46. «Параметр P1.1 выхода 1»

Мнемоническое имя – **P1.1_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура :

Функция выхода (OutputDigFunction)	Описание параметра (P1.1_u32)
4 - ШИМ (Непрерывно)	Содержит значение периода ШИМ *0,01 с
5 - ШИМ (Импульс)	Содержит значение длительности импульса *0,01 с, соответствующее 100 % мощности

Описание:

Регистр содержит значение периода ШИМ канала 1 в сотых долях секунды. Для функции выхода **P1.1_u32 =5** (однократный сигнал ШИМ) значение регистра имеет смысл максимальной длительности импульса или времени полного хода задвижки.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 283,284 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P1.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

47. «Параметр P2.1 выхода 2»

Мнемоническое имя – **P2.1_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 285,286 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P2.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

48. «Параметр P3.1 выхода 3»

Мнемоническое имя – **P3.1_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

DevLink A10. DO-8RC

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 287,288 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P3.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

49. «Параметр P4.1 выхода 4»

Мнемоническое имя – **P4.1_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 289,290 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P4.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

50. «Параметр P5.1 выхода 5»

Мнемоническое имя – **P5.1_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 291,292 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P5.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

51. «Параметр P6.1 выхода 6»

Мнемоническое имя – **P6.1_u32**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 293,294 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P6.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

52. «Параметр P7.1 выхода 7»

DevLink A10. DO-8RC

Мнемоническое имя – **P7.1_u32**
Размер в байтах - 4
Тип данных - unsigned long
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 295,296 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P7.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

53. «Параметр P8.1 выхода 8»

Мнемоническое имя – **P8.1_u32**
Размер в байтах - 4
Тип данных - unsigned long
Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание приведено в п.46

MODBUS RTU

Адрес регистра - 297,298 функции 03,04,16

Примечание1. Значение регистра **P8.1_u32** сохраняется в энергонезависимой памяти.

54. «Выходы»

Мнемоническое имя – DIGOUTPUT
Размер в байтах - 2
Тип данных - unsigned int
Доступ - Чтение/Запись (R/W), (R)

Структура (младший байт)

DO7	DO6	DO5	DO4	DO 3	DO 2	DO 1	DO0
-----	-----	-----	-----	------	------	------	-----

Структура (старший байт)

0	0	0	0	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

Do_n=0 - состояние «выключен»

Do_n=1 - состояние «включен»

Описание: Содержание данного регистра определяет состояние 8 дискретных каналов вывода модуля DO-8Rx-X.

В зависимости от функции управления дискретным выходом (**OutputDigFunctionChx**) необходимо учитывать, что для кодов функции 1,2,3 регистр доступен для чтения и записи, а для кодов функции 4,5 – только для чтения, см. п.30.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 300, функции 03,04,6,16

55. «Мощность выхода 1»

Мнемоническое имя – **PowerOut1**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh1**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание:

Регистр содержит заданное значение сигнала управления 1 канала в процентах от максимума и определяет длительность импульса ШИМ 1 канала. При сигнале управления равном 100 % длительность импульса ШИМ равна периоду ШИМ (или времени полного хода задвижки – зависит от вида ШИМ), и исполнительное устройство передаст в нагрузку полную мощность. Длительность импульса ШИМ в миллисекундах рассчитывается по формуле:

$$t_{\text{имп}} = \frac{P1.1}{10} \times \text{PowerOut1}$$

MODBUS RTU

Адрес регистра - 301,302 функции 03,04,16

56. «Мощность выхода 2»

Мнемоническое имя – **PowerOut2**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh2**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 303,304 функции 03,04,16

57. «Мощность выхода 3»

Мнемоническое имя – **PowerOut3**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

DevLink A10. DO-8RC

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh3**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 305,306 функции 03,04,16

58. «Мощность выхода 4»

Мнемоническое имя – **PowerOut4**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh4**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 307,308 функции 03,04,16

59. «Мощность выхода 5»

Мнемоническое имя – **PowerOut5**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh5**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 309,310 функции 03,04,16

60. «Мощность выхода 6»

Мнемоническое имя – **PowerOut6**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

DevLink A10. DO-8RC

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh6**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 311,312 функции 03,04,16

61. «Мощность выхода 7»

Мнемоническое имя – **PowerOut7**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh7**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 313,314 функции 03,04,16

62. «Мощность выхода 8»

Мнемоническое имя – **PowerOut8**

Размер в байтах - 4

Тип данных - float

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура:

Значения 0.0 ... 100.0

Описание:

Регистр содержит значение уставки мощности выхода канала.

Используется для управления дискретным выходом, если для функции выходного канала (**OutputDigFunctionCh8**) установлен код 4 или 5, см. п.30.

Описание приведено в п.55

MODBUS RTU

Адрес регистра - 315,316 функции 03,04,16

63. «Счётчик моточасов»

Мнемоническое имя – **RunningHours**

Размер в байтах - 4

Тип данных - unsigned long

Доступ - Чтение (R)

Структура:

Значения 0...4294967295

Описание:

Регистр содержит значение счётика моточасов в сутках

MODBUS RTU

DevLink A10. DO-8RC

Адрес регистра - 317,318, функции 03,04

64. «Настройка датчика температуры»

Мнемоническое имя – SetTemp

Размер в байтах - 2

Тип данных - unsigned int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Структура (младший байт)

0	0	0	0	0	0	0	
---	---	---	---	---	---	---	--

Структура (старший байт)

SetT	0	0	0	0	0	0	0
------	---	---	---	---	---	---	---

SetT=0 - состояние «нет установки заданного значения температуры»

SetT=1 - состояние «установить заданное значение температуры»

Описание: Содержание данного регистра определяет команду управления на установку заданного значения температуры для датчика температуры, расположенного в корпусе модуля.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 24, функции 03,04,06,16

Примечание1 . По чтению содержание регистра SetTemp =0

65. «Температура в корпусе модуля»

Мнемоническое имя – TemperatureIN

Размер в байтах - 2

Тип данных - int

Доступ - Чтение (R)

Описание: Значение данного регистра определяет температуру в корпусе модуля в десятых долях °C.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 320, функции 03,04

66. «Значение настройки температуры»

Мнемоническое имя – SetTemperatureIN

Размер в байтах - 2

Тип данных - int

Доступ - Чтение/Запись (R/W)

Описание: Значение данного регистра задаёт температуру в корпусе модуля в °C. Используется для проведения настройки датчика температуры.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 321, функции 03,04,06,16

67. «Сохранённые выходы»

Мнемоническое имя – SAVOUTPUT

Размер в байтах - 1

DevLink A10. DO-8RC

Тип	- unsigned int
Доступ	- Чтение (R)

Структура:

Dos_7	Dos_6	Dos_5	Dos_4	Dos_3	Dos_2	Dos_1	Dos_0
0	0	0	0	0	0	0	0

Dos_n=0 - состояние «выключен»

Dos_n=1 - состояние «включен»

Описание: В данном регистре сохраняется текущее состояние 8 дискретных каналов вывода при выключении питания модуля DO-8RC.

MODBUS RTU

Адрес регистра - 319, функции 03,04

Примечание 1. Состояние регистра SAV_OUTPUT сохраняется в энергонезависимой памяти.

68. «Идентификатор типа модуля»

Мнемоническое имя – IDMODTYPE

Размер в байтах - 1

Тип данных - unsigned char

Доступ - Чтение (R)

Описание - IDMODTYPE =0x01 – тип модуля DO-8RC

MODBUS RTU

Адрес регистра - 15 (младший байт), функции 03,04