

## پارامترهای گروه PC: تنظیمات ارتباط سریال:

پیش فرض	مقادیر قابل تنظیم	عنوان	پارامتر
☆ 1	0: آدرس Broad cast 247 - 1: آدرس محلی	آدرس محلی دستگاه Local address	PC-00
☆ 4	0: 1200 bps 1: 2400 bps 2: 4800 bps 3: 9600 bps 4: 19200 bps 5: 38400 bps	نرخ انتقال اطلاعات Baud Rate	PC-01
☆ 0	<ul style="list-style-type: none"> <li>فرمت ارسال اطلاعات RTU:</li> <li>0: &lt;8, N, 1&gt; یعنی Non parity &amp; 1 stop bits</li> <li>1: &lt;8, E, 1&gt; یعنی 1 Even parity &amp; 1 stop bit</li> <li>2: &lt;8, O, 1&gt; یعنی 1 Odd parity &amp; 1 stop bit</li> <li>3: &lt;8, N, 2&gt; یعنی Non parity &amp; 2 stop bit</li> <li>4: &lt;8, E, 2&gt; یعنی 1 Even parity &amp; 2 stop bit</li> <li>5: &lt;8, O, 2&gt; یعنی 1 Odd parity &amp; 2 stop bit</li> <li>فرمت ارسال اطلاعات ASCII:</li> <li>6: &lt;7, N, 1&gt; یعنی Non parity &amp; 1 stop bits</li> <li>7: &lt;7, E, 1&gt; یعنی 1 Even parity &amp; 1 stop bits</li> <li>8: &lt;7, O, 1&gt; یعنی 1 Odd parity &amp; 1 stop bits</li> <li>9: &lt;7, N, 2&gt; یعنی Non parity &amp; 2 stop bits</li> <li>10: &lt;7, E, 2&gt; یعنی 1 Even parity &amp; 2 stop bits</li> <li>11: &lt;7, O, 2&gt; یعنی 1 Odd parity &amp; 2 stop bits</li> <li>12: &lt;8, N, 1&gt; یعنی Non parity &amp; 1 stop bits</li> <li>13: &lt;8, E, 1&gt; یعنی 1 Even parity &amp; 1 stop bits</li> <li>14: &lt;8, O, 1&gt; یعنی 1 Odd parity &amp; 1 stop bits</li> <li>15: &lt;8, N, 2&gt; یعنی Non parity &amp; 2 stop bits</li> <li>16: &lt;8, E, 2&gt; یعنی 1 Even parity &amp; 2 stop bits</li> <li>17: &lt;8, O, 2&gt; یعنی 1 Odd parity &amp; 2 stop bits</li> </ul>	فرمت ارتباط سریال Data format	PC-02
☆ 5ms	0 - 200ms	تأخیر در ارسال پاسخ به فرستنده Response delay	PC-03
☆ 0.0s	0.0 - 100.0s	مدت زمان Timeout برای تشخیص قطع بودن ارتباط سریال Communication timeout	PC-04
1	0: نمایش خطای CE و توقف سیستم با توجه به تنظیمات 1: ادامه کار بدون توجه به خطای اتفاق افتاده 2: P0-01=2 توقف با توجه به تنظیمات P0-01#2 ادامه کار بدون توجه به خطای اتفاق افتاده 3: توقف دستگاه با توجه به تنظیمات	عملکرد دستگاه در زمان قطع شدن ارتباط سریال Communication error action	PC-05
☆		رزرو شده است.	PC-06

## آدرس‌های ارتباط سریال RS485 و پروتکل Modbus:

برای ماینوتورینگ، تغییر تنظیمات و پارامترهای دستگاه توسط ارتباط سریال، نیاز به ارسال آدرس پارامتر و مقدار مورد نظر به دستگاه می‌باشد. در جداول زیر خلاصه‌ای از آدرس پارامترها و مقادیر قابل نوشتن آنها نشان داده شده است.

آدرس پارامترهای دستگاه در ارتباط سریال RS485

عنوان	آدرس مربوطه	مقادیر قابل نوشتن / خواندن	وضعیت
پارامترهای گروه P0-xx	0x00 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P1-xx	0x01 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P2-xx	0x02 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P3-xx	0x03 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P4-xx	0x04 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P5-xx	0x05 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P6-xx	0x06 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P7-xx	0x07 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P8-xx	0x08 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه P9-xx	0x09 xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه PA-xx	0x0A xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه PB-xx	0x0B xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی
پارامترهای گروه PC-xx	0x0C xx	با توجه به مقادیر قابل تنظیم پارامتر مربوطه	خواندی / نوشتنی

پارامترهای مربوط به کنترل وضعیت کارکرد دستگاه

عنوان	آدرس مربوطه	مقادیر قابل نوشتن / خواندن	وضعیت
تعیین وضعیت دستگاه	0x1000	0X0001 : Forward 0X0002 : Reverse 0X0003 : Forward JOG 0X0004 : Reverse JOG 0x0005 : توقف با توجه به تنظیمات 0X0006 : قطع خروجی 0X0007 : ریست کردن خطاها 0X0008 : توقف JOG	خواندی / نوشتنی
کنترل وضعیت دستگاه	0x1001	0X0001 : Forward Run 0X0002 : Reverse Run 0X0003 : Standby 0X0004 : بروز خطا	خواندی
تعیین رجیستر 0x2000 به عنوان مقدار ورودی برای پارامترها	0x2000	10000 ~ -10000 (+100.00% ~ -100.00%)	خواندی / نوشتنی
تعیین رجیستر 0x2001 به عنوان مقدار ورودی کنترلر PID	0x2001	0 ~ 1000 (+100.0% ~ 0%)	خواندی / نوشتنی
تعیین رجیستر 0x2002 به عنوان مقدار فیدبک کنترلر PID	0x2002	0 ~ 1000 (0% ~ +100.0%)	خواندی / نوشتنی
تعیین رجیستر 0x2003 به عنوان مقدار گشتاور	0x2003	1000 ~ -1000 (+100.0% ~ -100.0%)	خواندی / نوشتنی
تعیین رجیستر 0x2003 به عنوان مقدار محدود کننده بالایی فرکانس	0x2004	0 ~ (p0-03)	خواندی / نوشتنی

## آدرس پارامترهای مربوط به مانیتورینگ در ارتباط سریال RS485

وضعیت	آدرس مربوطه	عنوان
خواندنی	0x3000	فرکانس خروجی
خواندنی	0x3001	فرکانس مرجع
خواندنی	0x3002	ولتاژ خط
خواندنی	0x3003	ولتاژ خروجی
خواندنی	0x3004	جریان خروجی
خواندنی	0x3005	سرعت چرخش
خواندنی	0x3006	توان خروجی
خواندنی	0x3007	گشتاور خروجی
خواندنی	0x3008	مقدار ورودی کنترلر PID
خواندنی	0x3009	مقدار فیدبک کنترلر PID
خواندنی	0x300A	وضعیت ورودی‌های دیجیتال Sx
خواندنی	0x300B	وضعیت خروجی‌های دیجیتال
خواندنی	0x300C	مقدار ولتاژ ورودی آنالوگ AI1
خواندنی	0x300D	مقدار ولتاژ ورودی آنالوگ AI2
خواندنی	0x300E	رزرر شده است
خواندنی	0x300F	رزرر شده است
خواندنی	0x3010	فرکانس پالس ورودی HDI
خواندنی	0x3011	رزرر شده است
خواندنی	0x3012	شماره وضعیت PLC داخلی
خواندنی	0x3013	رزرر شده است
خواندنی	0x3014	تعداد پالس‌های دریافتی
خواندنی	0x3015	مقدار تنظیم شده گشتاور
خواندنی	0x3016	کد دستگاه

## آدرس پارامتر مانیتورینگ خطای رخ داده در ارتباط RS485

وضعیت	مقدار قابل خواندن	آدرس	عنوان
	بدون خطا : 0X00		
	: OUT1 0X01		
	: OUT2 0X02		
	: OUT3 0X03		
	: OC1 0X04		
	: OC2 0X05		
	: OC3 0X06		
	: OV1 0X07		
	: OV2 0X08		
	: OV3 0X09		
	: UV 0X0A		
	: OL1 0X0B		
	: OL2 0X0C		
خواندنی	: SPI 0X0D	0x5000 H	خطای رخ داده
	: SPO 0X0E		
	: OH1 0X0F		
	: OH2 0X10		
	: EF 0X11		
	: CE 0X12		
	: tE 0X13		
	: tE 0X14		
	: EEP 0X15		
	: PIDE 0X16		
	: bCE 0X17		
	: END 0X18		
	: OL3 0X19		