دفترچه راهنمای ترانسمیتر ورودی /خروجی آنالوگ و دیجیتال با خروجی TU دفترچه

مدل TM-1317



شرکت مهندسی تیکا

تولید کننده دستگادهای اندازه گیری کمیتهای برق، وزن، دما، رطوبت و ارئه دهنده

خدمات در زمینه اتوماسیون صنعتی Transmiter ، Indicator،HMI ،PLC و ...

ساير محصولات :

جانکشن باکس

نمایشگر وزن TD-1000

انواع لودسل ( Revere , Zemic , Bongshin )

ترانسمیتر کمیت های برق تکفاز TM – 1510

ولتمتر – آمپر متر تكفاز TD - 1520 ت ولتمتر – آمير متر سه فاز 1540 TD

واتمتر تكفاز (نمايشگر) TD - 1525

ترانسمیتر کمیت های برق سه فاز TM – 1530 ترانسمیتر رطوبت و دما TM-1240 ترانسمیتر رطوبت و دما پیشرفته با قابلیت رکورد اطلاعات TM-1230 ترموستات 35\*36 TD 1200 ترانسمیتر و کنترلر GSM مدل TM-1900 دیتا لاگر صنعتی TM-1910



Ver1.2

# فهرست عناوين

1	بخش اول
1	- معرفی
2	ویژ گی ها
2	موارد استفاده
2	بلوک دیاگرام
3	مشخصات فنى
3	کد سفارش
3	دیاگرام سیم بندی نوعی
4	بخش دوم
4	ب عن عرب اخطارها
4	ایمنی در نصب و راه اندازی
4	سازگاري الكترو مغناطيسي
5	وضعيت خروجي ها
5	شرایط و موارد گارانتی
6	نصب و اتصالات
9	بخش سوم
9	نصب نرم افزار
9	نصب درايور مبدل USB به RS485RS485 نصب درايور مبدل
10	تنظیمات نرم افزار برای برقراری ارتباط با دستگاه
10	محيط مانيتورينگ
12	تنظيمات دستگاه
12	
12	تنظیمات مقایسه کننده های عمومی
14	تنظیمات مقایسه کننده های سفارشی
14	پارامترهای متوسط گیری
15	تنظیمات ورودی آنالوگ
15	تنظيمات خروجي ديجيتال
16	تنظيمات خروجي آنالوگ
16	
17	كاليبراسيون
19	اتصال ماژول توسعه به دستگاه
19	استفاده از دستگاه



20	بخش چهارم
20	ارتباط با PLC و یا کنترل دستگاه از طریق نرم افزاری
20	شرح پارامترهای دستگاه
20	پارامترهای مشخصه دستگاه
20	پارامترهای مقایسه کننده ها
22	پارامترهای ارتباط سریال
22	پارامترهای ورودی آنالوگ
23	پارامترهای خروجی رله
24	پارامترهای خروجی آنالوگ
26	متوسط پارامترهای اندازه گیری شده
26	مقدار Min و Min سیسینی Min مقدار ا
27	دستورات
29	جدول آدرس های دستگاه
29	آدرس متغییرهای بیتی
30	آدرس متغییرهای رجیستری دستگاه
35	مختصری راجع به پروتکلModbus
36	تاريخچه ويرايش ها



## بخش اول

## معرفى

این دستگاه یک ترانسمیتر ورودی *اخ*روجی آنالوگ و دیجیتال بوده که دارای 4 کانال ورودی دیجیتال ، 4 کانال ورودی آنالوگ ، 4 کانال خروجی دیجیتال ، 2 کانال خروجی آنالوگ و دو پورت سریال RS485 می باشد ( پورت دوم به صورت اختیاری بوده و در صورت سفارش ، فعال میشود ). شرح ورودی ها و خروجی های دستگاه به شکل زیر است.

ورودی دیجیتال : 4 کانال ورودی دیجیتالی که در این دستگاه در نظر گرفته شده است به صورت ایزوله بوده و با محدوده ولتاژ ورودی 30%-8 تحریک میشود. وضعیت ورودیها را میتوانید توسط نرمافزار و یا چراغ های LED روی دستگاه مشاهده کرد. برای هر کانال ورودی دیجیتال یک شمارنده در نظر گرفته شده است، این شمارنده تعداد دفعات تحریک شدن ورودی ( پالس های ورودی ) را شمارش میکند.

ورودی آنالوگ : در این دستگاه 4 کانال ورودی آنالوگ در نظر گرفته شده است که محدوده اندازه گیری آن به شرح زیر است. هر کانال ورودی دارای یک مقایسه کننده و Setpoint قابل تنظیم است.

5V~0 (قابل تنظيم)	در حالت ولتاژ در محدوده :
10V~0 <b>(</b> قابل تنظيم)	در حالت ولتاژ در محدوده :
0~20mA (قابل تنظيم)	در حالت جریان در محدوده :

خروجی دیجیتال : با 4 کانال خروجی رله ای که در این دستگاه در نظر گرفته شده است می توان به تجهیزات خارجی فرمان های لازم را صادر کرد. فرمان خروجی های رله را می تواند از طرق مختلف صادر شود که از جمله ی آن موارد زیر را می توان نام برد :

- أرمان از طريق ورودى هاى ديجيتال
- -2 فرمان از طريق مقايسه كننده ورودى أنالوگ
  - **-3** فرمان از طريق پورت سريال

خروجی آنالوگ : با 2 کانال خروجی آنالوگ در نظر گرفته شده در دستگاه ، میتوان سیگنال های خروجی استاندارد زیر را تولید نمود.

- לروجی ولتاژی در محدوده ۷ 10 ~ 0 با رنج قابل تنظیم
- 2- خروجي جريانب در محدوده MA 20 ~ 0 با رنج قابل تنظيم

لازم به ذکر است که فرمان یا کنترل هر یک از خروجی ها میتواند از طرق مختلف انجام شود که از جمله آن میتوان به موارد زیر اشاره نمود.

- 1- كنترل خروجي آنالوگ با توجه به مقدار سيگنال ورودي آنالوگ
- 2- كنترل خروجى آنالوگ از طريق پورت سريال و مقداردهى مستقيم به خروجى ها

پورت سریال : در این دستگاه 2 پورت سریال RS485 در نظر گرفته شده است (پورت دوم آن به صورت اختیاری است). پروتکل ارتباطی پورت های سریال ModBus-RTU بوده و توسط آن میتوان به محتوای رجیسترهای داخلی دستگاه دسترسی داشت. پورت اول به صورت Slave بوده و پورت دوم به صورت Master/Slave است.

توسط هر کدام از پورت های سریال می توان چندین دستگاه را بصورت شبکه ارتباط داده و به اطلاعات آنها دسترسی پیدا کرد. این پورت ها قابل اتصال به PLC,HMIو... می باشد.

هر کدام از رجیستر های داخلی دستگاه دارای آدرس منحصر به فرد بوده که این آدرس ها در جدول آدرس های دستگاه (بخش های بعدی همین راهنما) آورده شده است.



# TIKA Engineering Co. (LTD)

جهت افزایش ورودی ها و خروجی های دستگاه میتوان یک ماژول توسعه به پورت دوم دستگاه اتصال داد. دستگاه بطور اتوماتیک ماژول توسعه را شناسایی میکند این اتصال تنها با دو رشته سیم به هم تابیده تا 800 متر قابل افزایش است. با تنظیماتی که در دستگاه انجام شده است ، کنترل ماژول توسعه متناسب با توابع تنظیمی در اختیار دستگاه قرار میگیرد. ماژول توسعه میتواند یکی از دستگاههای زیر باشد

TM-1304 -1 : ترانسمیتر 8 ورودی و 8 خروجی دیجیتال

شرکت مهندسی تد

- TM-1316 -2 : ترانسمیتر 8 ورودی آنالوگ و 8 خروجی دیجیتال
- TM-1317 : ترانسميتر 4 ورودى ديجيتال و 4 وروردى آنالوگ و 4 خروجى ديجيتال و 2 خروجى آنالوگ
  - 4- TM-1318 : ترانسميتر 4 ورودى ديجيتال و 4 ورودى أنالوگ و 8 خروجى ديجيتال
    - 5- TM-1323 : ترانسميتر 8 ورودى دما DS18B20 و 8 خروجى ديجيتال
  - 6- TM-1326 : ترانسمیتر 4 ورودی دیجیتال و 4 ورودی دما DS18B20 و 8 خروجی دیجیتال
- 7- TM-1331 : ترانسميتر 4 ورودى ديجيتال و 4 ورودى دما DS18B20 و4 خروجى ديجيتال و 2 خروجى آنالوگ

به همراه دستگاه یک نرم افزار داده می شود که توسط آن می توان تنظیمات دستگاه را انجام داده و مقادیر اندازه گیری شده را مشاهده نمود و به خروجی های دیجیتال (رله ) فرمان داد.

ویژگی ها

- \* الم اتصال به PC , HMI , PLC و ... از طريق پورت سريال و پروتكل Modbus RTU هستند.
  - \* دارای نرمافزار کامپیوتری برای انجام تنظیمات و مانیتورینگ و کنترل خروجیها
    - \* امکان شبکه کردن چندین دستگاه توسط پورت RS485 روی BUS دو سیمه
      - \* امکان گسترش ورودی *اخ*روجی های دستگاه با استفاده از پورت دوم
      - · دستگاه Master و Slave مىتوانند تا 800m فاصله داشته باشند.
        - \* کاهش سیم کشی و هزینههای ناشی از آن

#### موارد استفاده

\* اتوماسيون صنعتى \* اتوماسيون خانگى \* مرغدارى \* صنايع غذايى \*انبارها

## بلوک دیاگرام



در صورت سفارش ، امکان ایزوله بودن پورت سریال وجود دارد.



# مشخصات فنى

Ver1.2

108 * 88 * 59 mm	ابعاد دستگاه	220 Vac – 50~60Hz Or 24v DC	تغذيه
کانال 4 250 Vac – 1A 30 Vdc – 5A	<b>خروجی دیجیتال</b> تعداد خروجی قدرت خروجی	8 ~ 30 Vdc 1000 V 100 Hz	<b>ورودی دیجیتال</b> محدوده ولتاژ ورودی ایزولاسیون حداکثر فرکانس ورودی
0 ~ 10 V 0 ~ 20 mA 12 Bit 20 ms	<b>خروجی آنالوگ</b> رنج تنظیمی ولتاژ خروجی رنج تنظیمی جریان خروجی درجه تفکیک زمان پاسخ (% 90 ~ 10)	0 ~ 5 Vdc or 0 ~ 10 Vdc 0 ~ 20 mA 10 Bit	<b>ورودی آنالوگ</b> محدوده ولتاژ ورودی محدوده جریان ورودی دقت
2400~57600 b/s Modbus-RTU	<b>مشخصات ار تباطی RS485</b> نرخ انتقال اطلاعات پروتکل ارتباطی	-10 ~ 60 °C -20 ~ 85 °C 30 ~ 90 %	<b>شرایط محیطی</b> دمای عملکرد دمای نگهداری رطوبت

# کد سفارش

TM-1317	با يک پورت سريال
TM-1317-M	دارای دوپورت سریال(Master)

اين دستگاه را ميتوان با تغذيه AC – 220V و يا با تغذيه DC – 24V سفارش داد.

## دیاگرام سیم بندی نوعی





## بخش دوم

#### اخطارها

- قبل از استفاده باید این راهنما به طور کامل مطالعه شود.
- 2. دستگاه حتماً باید توسط تکنسین برق –الکترونیک که تجربه کافی در زمینه اتوماسیون صنعتی دارد نصب و راهاندازی شود.
  - 3. دستگاه باید در محیطهای بدون گرد و غبار و رطوبت نصب شود و از باز نمودن درب دستگاه جداً خودداری شود.
- 4. در موقع وصل کردن سیمهای تغذیه دقت کنید که این سیمها به سایر ترمینالهای دستگاه وصل نشود چراکه در این صورت دستگاه صدمات شدید و جبران ناپذیری خواهد خورد.
- 5. با توجه به مشخصات فنی ذکر شده و شرایط محل نصب دستگاه ، اقدام به انتخاب و خرید این محصول نمایید. در محیطهایی که شرایط آن با مشخصات فنی دستگاه ساز گاری ندارد از این محصول استفاده نکنید.
- 6. در هنگام کارکرد دستگاه ، ممکن است دمایی توسط خود دستگاه تولید شود ، باتوجه به این دما و دمای محل نصب باید اقدامات لازم جهت تهویه و خنک کردن دستگاه صورت گیرد به طوری که دمای دستگاه از شرایط ذکر شده در مشخصات فنی فراتر نرود. بالا رفتن دما در عملکرد و عمر دستگاه تاثیر گذار بوده و به شدت عمر دستگاه را کاهش میدهد.
- آ. این محصول مستقیماً هیچ خطر جانی برای افراد ندارد. در دستگاههایی که خطر جانی افراد را تهدید می کند ، استفاده از این محصول مورد تایید نیست.
  - 8. موقع نصب و راهاندازی دستگاه به ولتاژ نامی آن توجه کرده و آنرا با ولتاژ نامی مجاز روشن کنید.
- رعایت تک موارد فوق لازم و ضروری بوده و عدم رعایت آنها ممکن است باعث بوجود آمدن صدمات جدی شود ضمن اینکه باعث ابطال
   گارانتی محصول نیز خواهد شد.

## ایمنی در نصب و راه اندازی

- جهت استفاده صحیح و بهینه از محصول باید آخرین ورژن راهنمای محصول مطالعه شود و طبق پیشنهاد ها و توصیه های مذکور در راهنما اقدام به نصب و راه اندازی محصول شود (حتما به ورژن و تاریخ نشر راهنما توجه فرمایید آخرین ورژن از سایت شرکت قابل دانلود می باشد.)
- 2. محصولی که هم اکنون در اختیار شماست جزء محصولات صنعتی در رده صنایع برق و اتوماسیون و ابزار دقیق می باشد. نصب و راه اندازی این محصول باید توسط افراد متخصص با مهارت های تایید شده از مراجع ذیصلاح مرتبط انجام شود در غیر اینصورت امکان خسارت و آسیب جدی به محصول و سایر تجهیزات و افراد مرتبط با آن وجود دارد.
- 3. کلیه مراحل طراحی، تولید و کنترل کیفی این محصول با رعایت تمام موارد فنی و مهندسی و استفاده از مواد اولیه مرغوب و با کیفیت و بصورت مطمئن انجام شده است با این حال استفاده از این محصول در مواردی که خطرات جانی برای افراد دارد، مورد تایید نمی باشد.
- 4. قبل از هر کاری از قطع برق مطمئن شده و سپس شروع به نصب و برقراری اتصالات نمائید و همواره اتصالات را چک کنید تا لختی و یا اتصال کوتاهی رخ نداده باشد .
  - همواره دستگاه را با ولتاژ تغذیه نامی راه اندازی کنید .

## سازگاري الكترو مغناطيسي

- با در نظر گرفتن اینکه محصول حاضر برای کار در محیط های صنعتی طراحی شده است، اما در نظر گرفتن موارد زیر جهت مقابله با اختلالات ناشی از نویز و عملکرد مطلوب محصول الزامیست.
- · کلیه منابع نویز از دو مسیر امکان انتقال دارند. شناخت این منابع و مسیرهای نویز در محیط بکارگیری محصول جهت کاهش اثرات آنها بسیار مفید است
  - بصورت تشعشعی در فضای آزاد ناشی از میدان الکترومغناطیسی ، الکتریکی و مغناطیسی .
    - .2 بصورت هدایتی از طریق اتصالات شامل کابل ها و مدارها
- هنگام اسقرار و چینش تجهیزات در تابلو ، بهتر این است که دستگاه های الکترونیک مثل محصول حاضر از سایر تجهیزات قدرت مانند کنتاکتورها و اینورترها دور نگاه داشته شود.
  - از اتصال زمین بدنه تابلو یا احیانا بدنه کل ماشین به یک زمین استاندارد مطمئن شوید.
- بوبین کنتاکتورهای DC باید به دیود هرزگرد و کنتاکتور های AC به مدار اسنابر (مقاومت Ω/ΩΩ2W و خازن 1µ/600V سری شده) مجهز شده باشد.



**Ver1.2** 



- کابل های قدرت و فرمان را از کابل های سیگنال آنالوگ (مانند سیم های لودسل یا سنسورها ) و کابل های ارتباطی سریال (RS485/232) یا LAN جدا کنید و داکت های جداگانه برای هر یک در نظر بگیرید.
  - سیم شیلد سنسور ها مثل سنسور لودسل باید به زمین استاندارد متصل شود.
    - · کابل های ارتباطی سریال را از نوع شیلد دار بهم تابیده استفاده کنید.
  - · در محیط های دارای نویز شدید ، توصیه می شود از پورت سریال (RS485) ایزوله استفاده شود.
- محصول حاضر مانند بسیاری از محصولات الکترونیک نسبت به گرمای بالای 2°55 حساس بوده و کارایی خود را از دست می دهد ، رعایت فاصله های جانبی از دستگاهها و همینطور پیش بینی مسیر تهویه هوا (ترجیحاً استفاده از فن) الزامی است.
  - ضربه ، شوک ، لرزش و ویبره از موارد آسیب پذیری محصول محسوب می شود که توجه به آن بسیار مهم است.

### وضعيت خروجي ها

- وضعیت خروجی های رله و آنالوگ دستگاه ، هنگام راه اندازی همواره باید در نظر گرفته شود تا از خسارت های احتمالی به سایر تجهیزات و احیاناً افراد مشغول به کار جلوگیری شود.
  - در مواردي كه احتمال دو فاز شدن تغذيه دستگاه وجود دارد توصيه مي شود از يک ترانس ايزوله 380 به 220 استفاده شود.
- در هنگام برنامه نویسی در HMI ، PLC یا PC به عنوان یک دستگاه Master قابل اتصال به محصولات این شرکت ، همواره رجیسترهای Error را چک کرده و سپس با اطمینان از داده دریافتی سالم برای ادامه فرآیند کنترل استفاده کنید.

## شرایط و موارد گارانتی

خدمات ضمانت شامل تعمیر دستگاه و ارائه خدمات رایگان جهت تعویض قطعات و دستمزد تعمیر بمدت یکسال میباشد ، ولی ضمانتنامه در شرایط ذیل قابل اجرا نیست.

- صدمات ناشی از حمل و نقل ، نوسانات برق ، آتش سوزی یا حرارت زیاد ، تماس یا نفوذ آب و مواد شیمیایی خورنده ، گرد و غبار شدید ، رعد و برق ، حوادث طبیعی ، ضربه و استفاده غلط و یا بی توجهی به دستورالعمل های ذکر شده در دفترچه راهنمای دستگاه.
  - 2. دستگاه هایی که دستکاری شده اند و یا توسط اشخاصی بجز نمایندگان شرکت تعمیر شده باشند.
    - هر نوع دستکاری و یا آسیب در هولوگرام های نصب شده ، بر روی دستگاه.
      - 4. مواد مصرفی شامل گارانتی نمیباشد.
    - 5. استفاده از گازهایی غیر از گازهایی که دستگاه برای کار با آن طراحی شده است.
  - صدمات و خرابی های ناشی از اتصال غلط یا ارتباط دستگاه با سایر دستگاهها ، تجهیزات و لوازم جانبی غیر سازگار یا معیوب.
    - 7. صدمات ناشی از نصب یا بروز رسانی هر نوع فایل ، نرم افزار ، برنامه یا Firmware توسط افراد غیرمجاز.
      - 8. سنسورهای همراه دستگاه شامل گارانتی نمیباشند.

خدمات پس از فروش بمدت 5 سال در قبال پرداخت هزینه میباشد.



# شرکت مهندسی تیـــکا

## نصب و اتصالات

#### i. نصب:

این دستگاه بر روی ریل نصب میشود که طریقه جازدن آن بدین صورت است که ابتدا قسمت بالایی از شیار زیر دستگاه روی ریل قرار میگیرد و سپس قسمت پایینی از شیار زیر دستگاه که یک نگهدارنده است با فشار به سمت پایین جا زده شده و محکم میشود.

#### ii. اتصالات:

در شکل زیر سیم بندی نوعی دستگاه نشان داده شده است.



#### 1- اتصال تغذيه:

تغذيه مي تواند 220VAC يا 24VDC باشد.

برای اتصال تغذیه به برچسب روی دستگاه توجه فرمایید.



#### 2- اتصال رابط سريال RS485:

برای اتصال پورت سریال RS485 از ترمینالهای +D و -D استفاده کنید این ترمینالها میتواند به طور مستقیم به ترمینالهای +D و -D دستگاه Master اتصال پیدا کند.



Master میتواند کامپیوتر ، HMI ، PLC و یا هر دستگاهی که بتواند اطلاعات را از این ترانسمیتر بخواند ، باشد.



شرکت مهندسی تیـــکا

با توجه به اینکه کامپیوتر فاقد پورت سریال RS485 است بنابراین برای اتصال دستگاه به کامپیوتر باید از مبدل RS482 استفاده نمود. اما برای اتصال دستگاه به PLC یا HMI هایی که دارای پورت سریال RS485 میباشند نیاز به مبدل نیست. برای شبکه کردن چندین دستگاه مطابق شکل زیر عمل کنید.



. در صورتی که دستگاه در انتهای شبکه قرار داشته باشد از مقاومت  $220\Omega$  استفاده می شود.



**نکته** : قبل از شبکه کردن دستگاه ها ، آنها را به طور جداگانه آدرس دهی کنید. نکته : لازم به ذکر است که رابط سریال RS485 از پروتکل Modbus-RTU تبعیت می کنند .

#### 3- ورودی های دیجیتال:

ورودیهای دیجیتال بصورت NPN در دسترس میباشد.



- \* محدوده ولتاژ ورودی 30Vdc ~ 8 میباشد.
- \* بجای استفاده از تغذیه بیرونی می توان از ولتاژ خروجی دستگاه (-V , V) استفاده نمود که در این حالت نیازی به اتصال ترمیتال +V نیست.
   این ترمینال به صورت داخلی به پین Com ورودی های دیجیتال وصل است.

#### 4- ورودی آنالوگ:

برای اعمال ورودی آنالوگ به این دستگاه میتوان از سه استاندارد زیر استفاده کرد:

- ورودى ولتاژ 5V ~ 0
- ورودي ولتاژ 10V ~ 0
- ورودی جریان 20mA ~ 0
- \* برای انتخاب هر کدام از استانداردهای فوق باید تنظیمات سخت افزاری و نرم افزاری دستگاه به درستی انجام شود. برای تنظیم سخت افزار باید
   در جعبه را باز کرده و جامپر مربوطه را مطابق شکل زیر تنطیم نمود. و برای تنطیم نرم افزاری باید مد ورودی آنالوگ را مطابق با تنظیمات
   سخت افزاری انجام شده ، قرار داد (در مورد تنظیمات نرم افزاری دستگاه ، در فصل های بعدی به طور مفصل شرح داده شده است).
  - \* ورودی آنالوگ به صورت پیش فرض اولیه در مد ولتاژ 5۷ ~ 0 قرار دارند. در صورت استفاده در مدهای دیگر باید جامپر مربوطه را قرار دهید.



\* مدار سیم بندی ورودی های آنالوگ مطابق شکل زیر است.



5- خروجي ديجيتال:

سیم بندی رله به شکل مقابل می باشد.

\* توان خروجي هر رله برابر 1A , 250Vac ميباشد



6- خروجی آنالوگ:
 اتصال خروجی آنالوگ مطابق شکل زیر انجام می گیرد:

	Γ G	
	Vo1	
Analog Out1	lo1	آميرمتر ولتمتر
	G 🔪	
Analog Out2	Vo2	
	102	ولتمتر
		امپرمتر

\* در مد جریانی مقاومت داخلی دستگاه برابر 10Ω میباشد.



## بخش سوم

## نصب نرم افزار

نرم افزاری که برای انجام تنظیمات و مشاهده پارامترهای دستگاه پیش بینی شده است نرم افزار TM-Setting می باشد این نرم افزار در DVD همراه دستگاه و در آدرس زیر قرار دارد :

#### DVD Drive : $\ \ Setting \ \ TM$ -Setting

DVD همراه دستگاه را در درایو DVD کامپیوتر خود قرار داده و از مسیر فوق فایل Setup را اجرا کنید تا نرم افزار شروع به نصب برروی کامپیوتر شما شود.

در حین نصب سوالاتی مبنی بر محل نصب نرم افزار و … از شما پرسیده می شود که شما آنها را جواب داده و روی دکمه Next کلیک کنید . پس از پایان نصب نرم افزار ، پیغامی مبنی بر کامل شدن نصب نرم افزار ظاهر می شود که شما باید بر روی دکمه Finish کلیک کرده و کامپیوتر خود را یکبار Restart نمایید .

\* دقت كنيد كه نرم افزار TM-Setting ورژن 1.29.23يا بالاتر باشد.

### نصب درايور مبدل USB به USB

با توجه به نوع مبدل USB که خریداری کردهاید مراحل نصب درایور را به شکل زیر انجام دهید الف- مراحل نصب درایور نوع اول



- 1. DVD همراه دستگاه را در DVD Drive کامپیوتر خود قرار دهید.
  - 2. مبدل USB به RS485 را به كامپيوتر خود وصل كنيد.
- 3. در گوشه سمت راست پایین پیغامی بر شناسایی دستگاه جدید به USB ظاهر می شود که شما باید روی آن کلیک کنید. در این حالت یک پنجره جدید باز می شود.

4. در پنجره باز شده بر روی دکمه Next کلیک کنید تا به طور اتوماتیک Driver مبدل جستجو شده و نصب شود. Driver مبدل در آدرس زیر قرار دارد:

DVD Drive : \ Setting \ USB to RS485 Driver TikaENG

ب- مراحل نصب درايور نوع دوم



- 1. DVD همراه دستگاه را در DVD Drive کامپیوتر خود قرار دهید
- 2. فایل درایور را از DVD کپی کرده و به کامپیوتر خود منتقل کنید. آدرس فایل به صورت زیر می باشد :
- DVD Drive:\Setting \ USB to RS485 Driver TikaENG\Prolific\_DriverInstaller (ا از حالت فشرده خارج کنید (توسط نرمافزار WinRAR آنرا WinRAR کنید) (۲۰۰۵ قایل کپی شده عالی ک
  - 4. فایل Extract شده را نصب کنید
  - 5. مبدل USB به RS485 را به كامپيوتر خود وصل كرده و از آن استفاده كنيد



# شرکت مهندسی تیـــکا

**Ver1.2** 

تنظیمات نرم افزار برای برقراری ارتباط با دستگاه

قبل از برقراری ارتباط با نرم افزار شما باید سیم بندی دستگاه را انجام داده باشید یعنی پورت سریال RS485 را توسط مبدل RS485 به کامپیوتر خود وصل نموده باشید . در ضمن سیم بندی تغذیه دستگاه را نیز انجام دهید .

پس از انجام سیم بندی از آدرس ذیل برنامه TM-Setting را اجرا کنید (ALL Device)

Start\ All programs \ TM-Setting \ All Device

Software Setting	Read Data
COM1	0
Mode Auto	Factory
Address	Hard.Version
250	0
Baud Rate	
9600 b/s 💌	Soft.Version
Parity	0
no parity 💌	
Timeout	Serial.No
300	

در پنجره باز شده تنظیمات پورت سریال کامپیوتر خود را انجام دهید (Saftware Setting). در این تنظیمات دو مد پیش بینی شده است (Manual,Auto) . در حالت Auto تنظیمات برابر است با Baud Rate = 9600 , Parity = none ,Address = 250 و در حالت Manual این تنظیمات بصورت دستی قابل تغییر است .

پس از انجام تنظیمات نرم افزار ، تغذیه دستگاه را وصل کنید تا دستگاه روشن شود . در این حالت اگر تنظیمات را به درستی انجام داده باشید ارتباط سریال نرم افزار و دستگاه برقرار شده و مشخصات دستگاه در قسمت Read Data نمایش داده شده و کلید Connect فعال می شود .

• پس از روشن شدن دستگاه تنظیمات پورت سریال آن به صورت default بوده و برابر است با :

Address = 250 , Baud Rate = 9600 , Parity = none \* اگر به مدت 5 ثانیه ارتباط سریال با تنظیمات فوق (default) برقرار نشود ، به صورت اتوماتیک تنظیمات دستگاه با تنظیمات ذخیره شده (در حافظه ماندنی) بارگذاری می شود که در این حالت دستگاه قابلیت شبکه شدن را دارد .

پس از اینکه مشخصات دستگاه شما در قسمت Read Data نمایش داده شد روی کلید Connect کلیک کنید تا پنجره تنظیمات و پارامترهای دستگاه باز شود .

محيط مانيتورينگ

پس از وارد شدن نرم افزار به صفحه مانیتورینگ شما میتوانید مقادیر اندازه گیری شده دستگاه را روی نمودار مشاهده نمائید شکل زیر صفحه اصلی نرم افزار (محیط مانیتورینگ) را نشان میدهد.





منو نرمافزار شامل بخشهای زیر است:

#### :File

- Monitoring : نمایش پارامترهای دستگاه \_
- Control : در این بخش می توانید خروجی های دستگاه را کنترل نمایید (خروجی دیجیتال، یا خروجی آنالوگ) \_
  - Exit : خروج از نرمافزار \_

#### :Setting

- Serial : تنظيمات پورت سريال \_
  - DO : تنظيمات خروجي رله \_
- AO : تنظيمات خروجي آنالوگ \_
- SMT : تنظیمات سنسور های دما
- Comparator : تنظيمات مقايسه كنندههاي عمومي
- Advanced Comparator : تنظیمات مقایسه کنندههای سفارشی \_
  - Average : تنظیمات متوسط گیری \_
  - Main/Expansion : تنظيمات مربوط به Main/Expansion \_

#### :Calibration

کالیبراسیون ورودی و خروجی های آنالوگ از طریق این منو انجام میشود.

#### :Help

About : اطلاعات مربوط به نرمافزار و دستگاه -



# TIKA Engineering Co. (LTD)

# شرکت مهندسی تیــــکا

- 2- نمایش ID دستگاه
- 3- نمایش مشخصات دستگاه
- 4- نمودار پارامترهای اندازه گیری شده (4 کانال شمارنده ورودی های دیجیتال ، 4 کانال ورودی آنالوگ و 4 مقدار متوسط گیری محاسبه شده)
  - 5- نمایش ID دستگاه توسعه متصل شده به دستگاه
  - 6- نمایش مشخصات دستگاه توسعه متصل شده به دستگاه
    - 7- نمایش مقدار پارامترهای دستگاه
    - 8- مقادیر خوانده شده از دستگاه توسعه
- 9- نمودار پارامترهای اندازه گیری شده توسط دستگاه توسعه (در صورتی که دستگاه دارای پورت دوم باشد و یک دستگاه توسعه به این پورت وصل باشد مقادیر اندازه گیری شده توسط دستگاه توسعه در این قسمت نمایش داده می شود.)
  - 10- برقرار بودن ارتباط با دستگاه را نشان میدهد
    - 11- وضعیت ورودی های دیجیتال
    - 12- وضعيت خروجيهاي ديجيتال

#### تنظیمات دستگاه

برای ورود به محیط تنظیمات میتوانید از طریق منوی Setting اقدام کرده و وارد بخش های مختلف تنظیمات شوید. Serial Setting

در این پنجره پارامترهای تنظیمی پورت سریال دستگاه قابل دسترسی و کنترل میباشد:

- Address اگر بخواهیم دستگاه را در یک شبکه استفاده کنیم باید دستگاههایی که به پورت سریال RS485 وصل میشوند هر کدام آدرس جداگانهای داشته باشند در این قسمت میتوان آدرس دستگاه را وارد کنیم. این آدرس بین 1 تا 247 میباشد.
  - BaudRate تعیین کننده سرعت انتقال اطلاعات در رابط سریال RS485 است که میتواند بین 2400 الی 57600 باشد.



- Parity: تعیین کننده بیت توازن در ارتباط سریال است که میتواند Even , Odd و یا None باشد.
  - Timer Default: زمان بازگشت خروجیها به حالت پیش فرض

*تذکر:* تنظیمات انجام شده در این قسمت باید با تنظیمات انجام شده در Indicator , PC , HMI و PLC و یا هر وسیله دیگری که دستگاه با آن ارتباط سریال برقرار کرده است یکی باشد در غیر اینصورت ارتباط سریال RS485 برقرار نمیشود.

- به بعد از اعمال تغییرات باید کلید Save Setting و بعد Reset Device را بزنید. در غیر اینصورت تنظیمات شما ذخیره نمی شود و دستگاه طبق آنها عمل نخواهد کرد.
  - کلید Default ALL تمامی تنظیمات دستگاه را به مقادیر پیش فرض کارخانه باز میگرداند.

#### تنظيمات مقايسه كننده هاى عمومى

این دستگاه دارای 20 مقایسه کننده عمومی می باشد که هر کدام از مقایسه کننده ها مربوط به یک پارامتر اندازه گیری شده در ورودی است. 4 مقایسه کننده اول مربوط شمارنده ورودی های دیجیتال ، 4 مقایسه کننده دوم مربوط به 4 کانال ورودی آنالوگ است که مقادیر اندازه گیری شده در هر کانال با Set High و Ser Low مقایسه شده و نتیجه آن در بیت خروجی ریخته می شود. هر بیت خروجی دارای آدرس منحصر به فرد بوده که از آن می توان برای فرمان دادن به رله ها استفاده نمود. اگر مقدار اندازه گیری شده در ورودی ، از Set High بزرگتر باشد، بیت خروجی 1 شده و اگر مقدار اندازه گیری شده ، از Set Low کمتر باشد باشد ، بیت خروجی صفر و اگر دما بزرگتر از Set Low و کوچکتر از Set High باشد وضعیت بیت خروجی بدون تغییر (حالت قبلی ) می ماند.



#### دما > Set High 🗲 Statuse = 1

#### دما < Set Low $\rightarrow$ Statuse = 0

	Set Hig	h	Set Lo	w		Status	
1	20.0	01	5.0	0	1	0	
2	20.0		5.0		2	6	
3	20.0	A 1	5.0	-	3	6	
4	20.0	<u>^</u> 1	5.0	-	4	0	
5	20.0	1	5.0	6	5		
6	20.0	â 1	5.0	0	6		Toput
7	20.0	<u></u>	5.0	6	7		
8	20.0	\$ 1	5.0	\$	8		++
9	20.0	\$ 1	5.0	\$	9		Set High Set
10	20.0	\$ 1	5.0	0	10		
11	20.0	\$ 1	5.0	\$	11	•	Comparent
12	20.0	\$ 1	5.0	\$	12	•	
13	20.0	\$ 1	5.0	\$	13		Re
14	20.0	\$ 1	5.0	\$	14		Set Low +
15	20.0	\$ 1	5.0	\$	15		
16	20.0	\$ 1	5.0	\$	16	۲	
17	20.0	\$ 1	5.0	\$	17	•	
18	20.0	\$ 1	5.0	\$	18	۲	
19	20.0	\$ 1	5.0	\$	19	۲	
20	20.0	\$ 1	5.0	\$	20	۲	

مقايسه كننده های 9 تا 16 مربوط به ماژول توسعه و مقايسه كننده های 17 تا 20 مربوط به مقادير متوسط محاسبه شده است.

- \* بعد از اعمال تغییرات باید کلید Save Setting زده شود ، در غیر اینصورت تنظیمات شما ذخیره نمی شود و دستگاه بعد از راه اندازی مجدد طبق
   آنها عمل نخواهد کرد.
  - \* کلید Default ALL تمامی تنظیمات دستگاه را به مقادیر پیش فرض کارخانه باز میگرداند.



شرکت مهندسی تی

L

			تنظیمات مقایسه کننده های سفارشی
1	$\overset{2}{\checkmark}$ 3 4 $\overset{5}{\checkmark}$		در این صفحه میتوانید تنظیمات مقایسه کنندههای
I <b>∯</b> TM-13xx		- 88	سفارشی را انجام دهید. همچنین وضعیت بیت
File Setting Calibration Help			خروجی مقایسه کنندهها را نیز میتوانید مشاهده
			کنید. مقایسه کنندههای سفارشی به دو گروه Float
Word Comparator			و Word تقسیم میشوند که پارامترهای تنظیمی آنها
Selector	Direct Value Set High Set Low Status		
1 0 = Direct Value 1	💌 0.0 😰 20.0 🕱 15.0 🕱 🜑		به شرح زیر است :
2 1 = Direct Value 2	💌 0.0 🛞 20.0 🛞 15.0 🛞 🌑		Visit and Viller and Visit Selector (1
3 2 = Direct Value 3		Save Setting	ا) المحافظ ، قر این قسمت می توانید تغییل کنید
4 3 = Direct Value 4 5 4 = Direct Value 5			که چه پارامتری بعنوان ورودی مقایسه کننده انتخاب
6 5 = Direct Value 6	✓ 0.0 ② 20.0 ③ 15.0 ③ ●	Default ALL	
7 6 = Direct Value 7	💌 0.0 🛞 20.0 🛞 15.0 🛞 🌑		شود.
8 7 = Direct Value 8	0.0 🛞 20.0 🐑 15.0 🛞 🌑	Reset Device	
Float Comparator			2) Difect value : در صورتی که Selector
Selector	Direct Value Set High Set Low Status		مقایسه کننده را در مد Direct Value تنظیم کرده
1 0 = Direct Value 1	0.000 🛞 20.000 🛞 15.000 🛞 🜑		باشد ، ابن بابامت به عنوان مرودی مقایسه کننده
2 1 = Direct Value 2	0.000 🛞 20.000 🛞 15.000 🛞 🌑		باسید ، این پارامنز به عنوان ورودی مقایسه کنده
3 2 = Direct Value 3	▶ 0.000   20.000   15.000   •		مے باشد.
4 3 = Direct Value 4			
6 5 = Direct Value 6	♥ 0.000 ♥ 20.000 ♥ 15.000 ♥		Set High (3 : تعیین حد بالا برای مقایسه کننده
7 6 = Direct Value 7	0.000 🛞 20.000 🛞 15.000 🛞 🌑		
8 7 = Direct Value 8	0.000 🛞 20.000 🛞 15.000 🛞 🌑		سفارشی
			L'I I I I Sot I or (14
			4) ) Set Low ( عدین حد پایین برای مقایسه
			كننده سفارشى
			status (5 : وضعیت بیت خروجی مقایسه کنندهها (
			نتیجه مفایسه ) در این قسمت نمایش داده می سود.
		Connection 😏	

- بعد از اعمال تغییرات باید کلید Save Setting زده می شود، در غیر اینصورت تنظیمات شما ذخیره نمی شود و دستگاه بعد از راه اندازی مجدد \* طبق أنها عمل نخواهد كرد.
  - کلید Default ALL تمامی تنظیمات دستگاه را به مقادیر پیش فرض کارخانه باز می گرداند.

#### یارامترهای متوسط گیری

این دستگاه دارای 4 تابع متوسط گیری می باشد که هر تابع می تواند چندین پارامتر اندازه گیری شده را انتخاب کرده و مقدار متوسط آنها را حساب کند و نتیجه آنرا در خروجی و کاربردهای مختلف استفاده کند.

- Start CH : شروع برای متوسط گیری (مثلا کانال اول شمارنده ورودی ديجيتال)
- End CH : انتخاب کانال انتهایی برای متوسط گیری (مثلا کانال چهارم شمارنده ورودی دیجیتال)
- Average: مقدار نهایی بعد از متوسط گیری در این قسمت نمایش داده می شود. در شکل مقابل تابع متوسط گیری اول مقدار متوسط کانال های اول تا چهارم شمارنده ورودی دیجیتال را محاسبه کرده و نتیجه آنرا در پارامتر Avarage قرار می دهد.



\* بعد از اعمال تغییرات باید کلید Save Setting زده شود ، در غیر اینصورت تنظیمات شما ذخیره نمی شود و دستگاه بعد از راه اندازی مجدد طبق آنها عمل نخواهد كرد.



Max In Min Out Max Out

♥ 0.00 \$ 5.50 \$ 0.00 \$ 5.00 \$

Setting Analog Input

Туре

1 0~5V

Min In

· کلید Default ALL تمامی تنظیمات دستگاه را به مقادیر پیش فرض کارخانه باز می گرداند.

تنظيمات ورودي آنالوگ

-1

**Ver1.2** 

<u>توجه:</u> به ازای تعیین حد بالا و پایین برای ورودی و خروجی می توان مقدار اندازه گیری شده در ورودی آنالوگ را به یک مقیاس دیگر تبدیل نمود. نحوه تبدل به صورت خطی بوده و مطابق شکل مقابل است.
 فرض کنید سیگنال ورودی آنالوگ ، توسط سنسور فشار اعمال شده است در این حالت سنسور فشار به ازای Bac می در این حالت سنسور فشار به ازای Bac می در این خروجی می دو قابل تبدیل به بازه 100 - 0 خروجی ، توسط ورودی آنالوگ اندازه گیری شده و قابل تبدیل به بازه 100 - 0 خواهد بود.

#### تنظيمات خروجي ديجيتال

تنظیمات خروجیهای دیجیتال شامل چندین قسمت میباشد که توضیحات آن در زیر آورده شده است :

- Selector : در این قسمت میتوانید تعیین کنید که فرمان رله از
   کدام بیت صادر شود. آدرس بیت های دستگاه در جدول آدرس
   های بیتی (در همین راهنما) ذکر شده است.
- Direct/Reverse : با فعال کردن هر کدام از این بیتها خروجی مربوطه به صورت معکوس فرمان می گیرد.
- Default : این پارامتر تعیین کننده وضعیت اولیه رله در هنگام روشن شدن دستگاه میباشد به عبارتی وضعیت رله را هنگامی که فرمانی برای رله صادر نشده تعیین میکند. این حالت تنها در صورتی کاربرد دارد که Selector رلهها یکی از بیت های Ocmmand Out1-16 را انتخاب کرده باشد.
- بعد از اعمال تغییرات باید کلید Save Setting زده شود در غیر
   اینصورت تنظیمات شما ذخیره نمی شود و دستگاه بعد از راه
   اندازی مجدد طبق آنها عمل نخواهد کرد.
- \* کلید Default ALL تمامی تنظیمات دستگاه را به مقادیر پیش
   فرض کارخانه باز می گرداند.







# شرکت مهندسی تیــــکا

## Ver1.2

#### تنظيمات خروجي آنالوگ

تنظیمات خروجی آنالوگ در این قسمت انجام دهید. که شامل موارد زیر است.

- Type -1 : تعیین نوع خروجی (مد ولتاژ یا مد جریان)
- 2- Selector In : در این قسمت تعیین می شود که فرمان خروجی آنالوگ از کدام پارامتر صادر شود. آدرس رجیسترهای دستگاه در جدول آدرس های رجیستری ذکر شده است.
  - -3 تعیین حد پایین رجیستر انتخاب شده برای کنترل خروجی آنالوگ
  - 4- Max In : تعیین حد بالای رجیستر انتخاب شده برای کنترل خروجی آنالوگ
    - 5- Min Out : تعيين حد پايين براي خروجي آنالوگ
    - 6- Max Out : تعيين حد بالا براي خروجي آنالوگ
- 7- Default : تعیین مقدار پیش فرض برای خروجی های آنالوگ دستگاه ، در هنگام روشن شدن دستگاه و یا قطع ارتباط سریال.
- پس از اینکه تنظیمات خروجی آنالوگ انجام شد ، عملکرد خروجی مقیاس بندی شده و بر اساس شکل مقابل و به صورت خطی عمل خواهد کرد.
- بعد از اعمال تغییرات باید کلید Save Setting زده شود، در غیر اینصورت تنظیمات شما ذخیره نمی شود و دستگاه بعد از راه اندازی مجدد طبق آنها عمل نخواهد کرد.
- کلید Default ALL تمامی تنظیمات دستگاه را به مقادیر پیش فرض کارخانه باز می گرداند.

#### Main/Expansion

دستگاه مطابق با تنظیمات انجام شده عمل می کند.







#### كاليبراسيون

کالیبراسیون ورودی آنالوگ :

کالیبراسیون ورودی های آنالوگ از طریق منو Calibration قابل انجام بودن و مراحل آن به صورت پشت سرهم از کاربر درخواست میشود. برای انجام کالیبراسیون به یک ولتمتر و آمپرمتر دقیق نیاز دارید.

 نکته : کالیبراسیون ورودی های آنالوگ در کارخانه به صورت دقیق انجام شده است و معمولا نیازی به انجام کالیبراسیون نیست اما با این حال شرح مراحل کالیبراسیون در این راهنما ذکر شده است.

مراحل انجام کالیبراسیون به شرح زیر است.

- 1- از منوی Calibration گذینه AI را انتخاب کنید
- 2- کانال مورد نظر و نوع ورودی آنالوگ را از منوی کشویی انتخاب کرده و سپس روی کلید Start کلیک کنید.

	Calibration	
انتخاب کانال ورودی آنالوگ برای کالیبراسیون	کاليبراسيون ورودي أنالوک Channel CH 1	
	لطفاً شماره کانال و نوع ورودی آنالوگ را انتخاب <b>۲۷ ایت ۲۰</b> ۲۷ نموده و کلید Start را بزنید.	
انتخاب نوع ورودى انالوك	Cancel Start	

3- با توجه به نوع ورودی انتخاب شده ، یک سیگنال ضعیف (ولتاژ یا جریان) به ترمینال ورودی دستگاه اعمال کنید. سپس این سیگنال را توسط ولتمتر/آمپرمتر دقیق اندازه گیری کرده و مقدار آنرا در قسمت مشخص شده در شکل وارد نمایید و پس از آن ، روی کلید Next کلیک کنید.

	Calibration	
وارد کردن نقطه اول کالیبراسیون ورودی آنالوگ	اسبون ورودی أنالوگ ی اول را اعمال کرده و مقدار آن را در پارامتر روبه رو وارد نمایید.	کالیبر ورود
	Cancel Next	

- 4- با توجه به نوع ورودی انتخاب شده ، یک سیگنال بزرگ (ولتاژ یا جریان) به ترمینال ورودی دستگاه اعمال کنید. سپس این سیگنال را توسط ولتمتر/آمپرمتر دقیق اندازه گیری کرده و مقدار آنرا در قسمت مشخص شده در شکل وارد نمایید و پس از آن ، روی کلید Next کلیک کنید.
- دقت کنید که دامنه سیگنال بزرگ نباید از محدوده اندازه گیری دستگاه فراتر رود. مثلا در حالت 5۷ ~ 0 دامنه سیگنال بزرگ باید حدود 4.5
   ولت باشد.

	2 Calibration	
وارد کردن نقطه دوم کالیبراسیون ورودی آنالوگ	Input 1.000 \$	کالیبراسیون ورودی آنالوگ ورودی دوم را اعمال کرده و مقدار آن را در پارامتر روبه رو وارد نمایید.
		incel Next

5- در پایان برای تایید کالیبراسیون روی کلید Finish کلیک کنید.

Calibration	
	كاليبراسيون ورودي أنالوك
	برای تایید Finish را بزنید.
Can	cel Finish



# شرکت مهندسی تیـــکا

#### كاليبراسيون خروجي آنالوگ :

نکته : برای انجام کالیبراسیون به یک دستگاه اندازه گیری دقیق (ولتاژ*اجر*یان) نیاز دارید.

مراحل کالیبراسیون خروجی های آنالوگ به صورت زیر میباشد :

1- از منوی Calibration گذینه AO را انتخاب کنید تا پنجره شکل زیر ظاهر شود. در این پنجره شماره کانال و نوع خروجی آنالوگ را انتخاب نموده
 و Start را پزنید تا مرحله اول کالیبراسیون شروع شده و یک سیگنال ضعیف در خروجی آنالوگ تولید شود.

ی انانو ت تولید سود.	صغيف در حروجي	سده و یک سیکنال	فاليبراسيون سروع	btart را برکید کا مرحله اول
				1000

	Calibration	
انتخاب کانال خروجی آنالوگ برای کالیبراسیون	جي أنالوگ	كاليبراسيون خرو
التغايين فروني الغتا	نانال و نوع خروجی آنالوگ را انتخاب <b>۲</b> ype Voltage Voltage وده و کلید Start را بزنید.	لطفاً شماره ک نم
العلاب لوع مروجی انانوت	Cancel Start	

2- توسط دستگاه اندازه گیری (ولتاژ/جریان) ، مقدار خروجی آنالوگ را اندازه گیری کرده و در قسمت مشخص شده وارد نمایید. (در صورتی که خروجی از نوع ولتاژ باشد، ولتاژ خروجی آنالوگ را اندازه گیری کنید) و سیس Next را بزنید.

	Calibration	
وارد کردن مقدار اول خروجی آنالوگ	ن خروجی آنالوگ نالوگ اول را اندازه گیری کرده و در پارامتر روبه رو وارد نمایید.	کالیبراسیو خروجی آ
	Cancel Next	

3- مجدداً توسط دستگاه اندازه گیری (ولتاژ/جریان) ، مقدار خروجی آنالوگ را اندازه گیری کرده و در قسمت مشخص شده وارد نمایید. (در صورتی که خروجی از نوع جریان باشد، جریان خروجی آنالوگ را اندازه گیری کنید) که خروجی از نوع ولتاژ باشد، ولتاژ خروجی آنالوگ و در صورتی که خروجی از نوع جریان باشد، جریان خروجی آنالوگ را اندازه گیری کنید) سپس Next را بزنید.

	Calibration	×
ے۔ وارد کردن مقدار دوم خروجی آنالوگ	اندازه گیری کرده و در پارامتر وارد نمایید.	کالیبراسیون خروجی آنالوگ خروجی آنالوگ دوم را روبه رو
	Cancel	dt

4- برای تایید و نهایی کردن کالیبراسیون ، روی کلید Finish کلیک کنید.

Calibration	
	كاليبراسيون خروجي أنالوگ
	برای تایید Finish را بزنید.
Cancel	Finish



## شرکت مهندسی تیـــکا

جهت توسعه ورودی ها و خروجی های دستگاه ، میتوان از ماژول توسعه استفاده نمود . ارتباط بین ماژول توسعه و دستگاه از طریق پورت سریال بوده تمامی پارامترهای ماژول توسعه در اختیار دستگاه قرار داده میشود. ماژول توسعه میتواند یکی از دستگاه های زیر باشد.

- TM-1304 -1 : ترانسمیتر 8 ورودی و 8 خروجی دیجیتال
- TM-1316 -2 : ترانسمیتر 8 ورودی آنالوگ و 8 خروجی دیجیتال
- TM-1317 : ترانسميتر 4 ورودى ديجيتال و 4 وروردى أنالوگ و 4 خروجى ديجيتال و 2 خروجى أنالوگ
  - 4- TM-1318 : ترانسمیتر 4 ورودی دیجیتال و 4 ورودی آنالوگ و 8 خروجی دیجیتال
    - 5- TM-1323 : ترانسميتر 8 ورودى دما DS18B20 و 8 خروجى ديجيتال
  - 6- TM-1326 : ترانسمیتر 4 ورودی دیجیتال و 4 ورودی دما DS18B20 و 8 خروجی دیجیتال
- 7- TM-1331 : ترانسميتر 4 ورودى ديجيتال و 4 ورودى دما DS18B20 و4 خروجى ديجيتال و 2 خروجى آنالوگ

جهت برقراری ارتباط بین دستگاه و ماژول توسعه باید مراحل زیر به درستی انجام شود.

1- تنطيمات دستگاه به شكل زير انجام شود.

Main/Expantion : Convert to Main Serial Setting (Port 2): Protocol : ModBus-Master Baud Rate : 19200 Parity : none

2- تنظيمات ماژول توسعه به شكل زير انجام شود.

Main/Expantion : Convert to Expansion

3- اتصال پورت اول از ماژول توسعه به پورت دوم از دستگاه



نکته : پس از برقراری ارتباط بین دستگاه و ماژول توسعه ، پارامترهای ورودی و خروجی ماژول توسعه ، در اختیار دستگاه قرار میگیرد. در این حالت حداکثر تعداد ورودی ها و خروجی های دستگاه (با در نظر گرفتن ورودی ها و خروجی های توسعه یافته) به ترتیب زیر محدود میشود.

- حداکثر ورودی آنالوگ یا دما 16 کانال میتواند باشد.
  - حدکثر ورودی دیجیتال 16 کانال میتواند باشد.
  - حداكثر خروجي ديجيتال 16 كانال ميتواند باشد.
    - حداكثر خروجي آنالوگ 4 كانال ميتواند باشد.

#### استفاده از دستگاه

- دستگاه را روی تابلو و روی ریل ببندید.
- تمامی کابل ها و کانکتورهای دستگاه را پس از سیم بندی به دستگاه وصل کنید.
- تغذیه دستگاه را وصل کنید و ارتباط سریال را با کامپیوتر چک کنید (پس از نصب و اجرای نرم افزار مربوطه که در DVD همراه دستگاه است).
   ارتباط سریال می تواند با کامپیوتر، Indicator ،HMI ،PLC ،... باشد.
  - وارد صفحه Setting شده و در صورت نیاز تنظیمات لازم را اعمال کنید..
- در این مرحله شما می توانید پارامترهای اندازه گیری شده توسط دستگاه را در صفحه اصلی مشاهده نمایید یا خروجی های ماژول توسعه (در صورت موجود بودن) را فرمان دهید.

نکته: در صورتی که ما بخواهیم از طریق PLC و … و یا از طریق نرم افزار دیگری به کنترل پارامترهای دستگاه بپردازیم باید ابتدا توسط نرم افزار همراه دستگاه، تنظیمات آن را انجام دهیم و سپس دستگاه را به PLC و یا … متصل کنیم.



# شرکت مهندسی تیــــکا

## بخش چهارم

## ارتباط با PLC و یا کنترل دستگاه از طریق نرم افزاری

زمانی که ما بخواهیم دستگاه را با PLC و یا هر دستگاه دیگری ارتباط دهیم باید با برخی از رجیسترها و پارامترهای داخلی دستگاه آشنا باشیم و همچنین باید مختصری راجع به پروتکل Modbus آشنا باشیم.

#### پارامترهای دستگاه به شرح زیر می باشد :

- A. پارامترهای مشخصه دستگاه
- B. پارامترهای مقایسه کنندههای دستگاه
  - C. پارامترهای ارتباط سریال
  - D. پارامترهای ورودی آنالوگ
    - E. پارامترهای خروجی رله
  - F. پارامترهای خروجی آنالوگ
- G. متوسط پارامترهای اندازه گیری شده
  - H. مقدار Min و Max
    - ا. دستورات

## شرح پارامترهای دستگاه

#### پارامترهای مشخصه دستگاه

مقدار این پارامتر ها در کارخانه تنظیم میشود و غیر قابل تغییر میباشد. این پارامترها عبارتند از:

- ID (مشخصه دستگاه): مشخصه هر دستگاه نام آن دستگاه می باشد که برای این دستگاه 1317 می باشد.
  - HW & SW Version : نسخه سخت افزار و نرم افزار دستگاه میباشد.

#### پارامترهای مقایسه کننده ها

مقایسه کنندهها به دو دسته تقسیم میشوند:

- 1- مقايسه كنندههاي عمومي
- 2- مقایسه کنندههای سفارشی

#### 1- مقایسه کنندههای عمومی

در این دستگاه 20 مقایسه کننده برای ورودیها در نظر گرفته شده است که مقایسه کنندههای 15~0 مربوط به مقادیر اندازه گیری شده میباشد و مقایسه کننده 19~16 مربوط به متوسط پارامترهای اندازه گیری میباشد



# شرکت مهندسی تیــــکا

#### 2- مقایسه کنندههای سفارشی

در این دستگاه 16 مقایسه کننده سفارشی در نظر گرفته شده است:

- B مقایسه کننده از نوع Float
- 8 مقايسه كننده از نوع Word

ورودی این مقایسه کنندههای سفارشی قابل تنظیم میباشد. با تعیین ورودی و حد بالا و پایین برای مقایسه کننده میتوانید نتیجه حاصل از مقایسه را روی بیتهای مربوطه مشاهده کرده و از آنها استفاده نمایید. بلوک دیاگرام مقایسه کنندههای سفارشی در شکل روبه رو نشان داده شده است. **پارامترهای مربوطه:** 

- ورودی مقایسه کنندهها
- حد بالا و پایین مقایسه کنندهها (Setpointها)
  - وضعیت مقایسه کنندهها



#### a) ورودی مقایسه کنندهها

در مقایسه کنندههای سفارشی باید ورودی آن را تنظیم کنید. برای تعیین ورودی مقایسه کنندهها ، Selector مربوط به هر مقایسه کننده را تنظیم نمایید. برای انتخاب هر یک از ورودیها باید یک کد را در پارامتر Selector وارد نمایید. در جدول زیر کد و ورودی معادل آن آورده شده است:

فرمان	کد	فرمان		فرمان	کد
مقدار متوسط 3	26	مقدار ورودی آنالوگ کانال 2	13	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value1)	0
مقدار متوسط 4	27	مقدار ورودی آنالوگ کانال 3	14	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value2)	1
Minimum	28	مقدار ورودی آنالوگ کانال 4	15	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value3)	2
Maximum	29	پارامتر اندازهگیری شده کانال 1 از ماژول توسعه	16	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value4)	3
رزرو	30	پارامتر اندازهگیری شده کانال 2 از ماژول توسعه	17	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value5)	4
رزرو	31	پارامتر اندازهگیری شده کانال 3 از ماژول توسعه	18	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value6)	5
رزرو	32	پارامتر اندازهگیری شده کانال 4 از ماژول توسعه	19	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value7)	6
رزرو	33	پارامتر اندازهگیری شده کانال 5 از ماژول توسعه	20	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value8)	7
رزرو	34	پارامتر اندازهگیری شده کانال 6 از ماژول توسعه	21	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 1	8
رزرو	35	پارامتر اندازهگیری شده کانال 7 از ماژول توسعه	22	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 2	9
رزرو	36	پارامتر اندازهگیری شده کانال 8 از ماژول توسعه	23	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 3	10
رزرو	37	مقدار متوسط 1	24	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 4	11
رزرو	38	مقدار متوسط 2	25	مقدار ورودی آنالوگ کانال 1	12

#### b) حد بالا و پایین مقایسه کنندهها (Setpointها)

مقایسه کنندهها مقدار ورودی را با Set High و Set Low مقایسه میکنند و نتیجه را در بیت مربوط به همان مقایسه کننده قرار میدهند. نحوه مقایسه به صورت شکل رو به رو است:





#### c) وضعیت مقایسه کننده ها

شرکت مهندسی تیـ

همانطور که در بالا اشاره شد نتیجه مقایسه در بیت مربوط به هر مقایسه کننده قرار میگیرد. آدرس این بیتها را میتوانید در جدول آدرسهای بیتی مشاهده نمایید.

#### پارامترهای ارتباط سریال

ارتباط دستگاه با کامپیوتر یا HMI یا PLC از طریق پورت سریال انجام میشود. برای برقراری این ارتباط مقدار پارامترهای نرخ سریال، آدرس دستگاه و نوع بیت پریتی باید بطور صحیح انتخاب شوند. لازم به ذکر است، تنظیمات این پورت پس از روشن شدن دستگاه به صورت default بوده و برابر است با (Parity=none BaudRate=9600, Add=250) اگر به مدت 5 ثانیه ارتباط سریال با تنظیمات فوق (default) برقرار نشود به صورت اتوماتیک تنظیمات دستگاه با تنظیمات ذخیره شده توسط شما بارگذاری میشود که در این حالت دستگاه قابلیت شبکه شدن را دارد.

- 1- Address معتبر هستند. آدرس صفر،
   1 آدرسهای 1 تا 247 معتبر هستند. آدرس صفر،
   1 آدرس عمومی تمام دستگاههای slave است.
- 57600 , 38400 b/s , 19200 b/s , 9600 b/s , 4800 b/s , 2400 b/s , شتيبانی شده Baudrate -2 نرخ پورت سريال را مشخص می کند. فرکانس های پشتيبانی شده b/s میباشد.
  - Parity -3: پریتی های پشتیبانی شده توسط دستگاه none, odd , even می باشد.

(Parity = none, Stop bit = 2)(Parity = even - odd, Stop bit = 1)

#### پارامترهای ورودی آنالوگ

پارامترهای ورودی آنالوگ به صورت زیر میباشد :

#### 1- پارامترهای مربوط به نوع ورودی

نوع ورودی میتواند از نوع ولتاژی یا جریانی تعیین شود. این پارامتر باید به دو صورت نرم افزاری و سخت افزاری تنظیم شود. برای تنظیم سخت افزاری به نصب و اتصالات قسمت ورودی آنالوگ مراجعه کنید. برای تنظیم نرم افزاری باید متغیر Type Input را با توجه به جدول زیر مقدار دهی نمایید.

نوع ورودی	مقدار
ورودى ولتاژ 5V ~ 0	0
ورودي ولتاژ 10V ~ 0	1
ورودي ولتاژ 20mA ~ 0	2

#### 2- پارامترهای مربوط به مقیاس بندی و تبدل بازه اندازه گیری شده

سیگنال اندازه گیری شده در ورودی آنالوگ قابل تبدیل به بازه دیگری است که عملیات تبدیل بازه (واحد) توسط پارامترهای , MinOut , MaxIn , MinOut MaxOut انجام میشود. رنج سیگنال اندازه گیری شده توسط بازه , MinIn MaxOut مشخص شده ، و به بازه MinOut , MaxOut تبدیل میشود. همانطور که در شکل مقابل نشان داده شده است ، عملیات تبدیل بازه ، بصورت خطی میباشد.



#### 3- مقادیر کانالهای ورودی آنالوگ

مقدار ورودی آنالوگ هر کانال پس از محاسبه در فضای RAM دستگاه قرار می گیرد و از طریق سریال قابل دسترسی میباشد. این مقادیر در دو نوع float (اعشاری 32 بیتی) و integer (عدد صحیح با علامت 16 بیتی) ذخیره می شوند (مقادیر ورودی آنالوگ در عدد 10 ضرب می شود و در متغییر integer ذخیره می گردد : 10 \* integer = float)



#### پارامترهای خروجی رله

این پارامترها شامل موارد زیر است.

- وضعیت خروجی (Output)
- مقدار پیش فرض خروجیها (Default Output)
  - زمان برگشت به پیش فرض(Timer default)
    - فرمان رلەھا
    - 1- وضعيت خروجي Output

وضعيت خروجيها در اين متغيرها ذخيره ميشوند. مقدار اين متغيرها فقط قابل خواندن ميباشد.

مقدار پیش فرض خروجیها

برای هر خروجی میتوان مقدار اولیه یا پیش فرض تعریف نمود. خروجیها در دو لحظه از زمان به مقدار پیش فرض برمیگردند:

- لحظه روشن شدن دستگاه
- رمانی که ارتباط سریال قطع شود (البته این مورد بستگی به مقدار پارامتر Timer default دارد)

#### 3- زمان برگشت به پیش فرض Timer default (بر حسب ثانیه):

با مقدار دادن به این پارامتر بعد از قطع ارتباط سریال، در صورتی که فرمان رلهها از پورت سریال باشد وضعیت خروجیها به مقدار پیش فرض خود میروند. اگر این پارامتر صفر در نظر گرفته شود این عملکرد غیرفعال میشود.

#### 4- فرمان رلەھا

برای فرمان رلهها باید Selector هر رله را تنظیم نمایید تا از پارامتری که برای آن تعریف شده فرمان بگیرد. در متغیر Relay Selector مربوط به هر رله ، باید به یک بیت اشاره شود که میتوان فرمان رلهها را از قسمتهای مختلفی صادر کرد. در این صورت دو وضعیت بوجود میآید:

- i. فرمان گرفتن از پورت سريال
- ii. فرمان گرفتن از Device و پارامتر های اندازه گیری شده

به عبارتی این بیت میتواند فرمان دهی مستقیم از Modbus و یا مقایسه کننده سنسور دما باشد.



\* نحوه تعیین Relay selector به این صورت می باشد که، با توجه به شماره رله مورد نظر باید Relay Selector مربوطه را تنظیم کنید. از آنجا که برای فرمان دهی رلهها باید به یک بیت اشاره کرد، باید آدرس بیت موردنظر را در Relay Selector مربوطه وارد کنید. برای تعیین این بیت از جدای فرمان دهی رلهها باید به یک بیت اشاره کرد، باید آدرس بیت موردنظر را در Relay Selector مربوطه وارد کنید. برای تعیین این بیت از جدای فرمان دهی رلهها باید به یک بیت اشاره کرد، باید آدرس بیت موردنظر را در Relay Selector مربوطه وارد کنید. برای تعیین این بیت از



# TIKA Engineering Co. (LTD)

# شرکت مهندسی تیــــکا

#### مثال 3:

فرض کنید بخواهید با توجه به مقدار سیگنال ورودی آنالوگ اول به رله اول فرمان بدهید. برای این منظور باید برای مقدار سیگنال ورودی آنالوگ محدوده بالا و پایین آن را تنظیم نمایید تا در صورتی که مقدار سیگنال از این بازه کمتر یا بشتر شود مقایسه کننده مربوط به آن تغییر وضعیت بدهد (صفر و یا یک شود).



شما باید در آدرس 281 عدد 36 را قرار دهید. در این صورت به ازای بالا رفتن دما از مقدار 5 Set High خروجی مقایسه کننده یک میشود و به رله فرمان وصل میدهد، و به ازای پایین آمدن دما از 5 Set Low خروجی مقایسه کننده صفر شده و به رله فرمان قطع میدهد.

## پارامترهای خروجی آنالوگ

پارامترهای خروجی آنالوگ شامل موارد زیر است.

- فرمان خروجی های آنالوگ (Output Selector)
- كنترل مستقيم خروجي هاي آنالوگ (4 ~ Analog Out 1)
  - نوع خروجی آنالوگ (Mode)
- محدوده بالا و پایین خروجیهای آنالوگ ( 4~ Max Out1 , 4))
  - مقدار پیش فرض خروجیهای آنالوگ (Default)
  - زمان بازگشت به پیش فرض (Timer Default)
- محدوده بالا و پایین ورودی های مربوط به خروجی های آنالوگ ( Mix In1 ، 4 ، Max In 1~4)
  - 1- فرمان خروجی های آنالوگ

برای فرمان خروجی های آنالوگ باید Selector مربوط به هر کانال را تنظیم نمایید تا از پارامتری که برای آن تعریف شده فرمان بگیرد. برای تعیین فرمان هر کانال باید یک کد را در Selector وارد کنید که در جدول زیر کد و فرمان مربوط به آن آورده شده است.

فرمان	کد	فرمان	کد	فرمان	کد
مقدار اندازهگیری شده کانال 7 از ماژول توسعه	34	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value6) -Float	17	مقدار گرفتن مستقیم از Analog Out1	0
مقدار اندازهگیری شده کانال 8 از ماژول توسعه	35	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value7)-Float	18	مقدار گرفتن مستقیم از Analog Out2	1
مقدار متوسط 1	36	مقدار گرفتن از پورت سریال (Value8)-Float	19	مقدار گرفتن مستقیم از Analog Out3	2
مقدار متوسط 2	37	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 1	20	مقدار گرفتن مستقیم از Analog Out4	3
مقدار متوسط 3	38	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 2	21	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value1)	4
مقدار متوسط 4	39	مقدار شمارنده ورودي ديجيتال كانال 3	22	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value2)	5
Minimum	40	مقدار شمارنده ورودی دیجیتال کانال 4	23	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value3)	6
Maximum	41	مقدار ورودی آنالوگ کانال 1	24	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value4)	7
رزرو	42	مقدار ورودی آنالوگ کانال 2	25	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value5)	8
رزرو	43	مقدار ورودی آنالوگ کانال 3	26	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value6)	9
رزرو	44	مقدار ورودی آنالوگ کانال 4	27	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value7)	10
رزرو	45	مقدار اندازهگیری شده کانال 1 از ماژول توسعه	28	مقدار گرفتن از پورت سریال (Word-(Value8)	11
رزرو	46	مقدار اندازهگیری شده کانال 2 از ماژول توسعه	29	مقدار گرفتن از پورت سریال (Float-(Value1)	12
رزرو	47	مقدار اندازهگیری شده کانال 3 از ماژول توسعه	30	مقدار گرفتن از پورت سریال (Float-(Value2)	13



## شرکت مهندسی تیــــکا

# TIKA Engineering Co. (LTD)

رزرو	48	مقدار اندازهگیری شده کانال 4 از ماژول توسعه	31	مقدار گرفتن از پورت سریال (Float-(Value3)	14
رزرو	49	مقدار اندازهگیری شده کانال 5 از ماژول توسعه	32	مقدار گرفتن از پورت سریال (Float-(Value4)	15
رزرو	50	مقدار اندازهگیری شده کانال 6 از ماژول توسعه	33	مقدار گرفتن از پورت سریال (Float-(Value5)	16

#### 2- کنترل مستقیم خروجی های آنالوگ

در صورتی که فرمان خروجیهای آنالوگ را در وضعیت فرمان از طریق پورت سریال تنظیم شده باشد، با مقدار دادن به 4~Analog Outl میتوان هر کانال را بصورت مستقیم کنترل نمود. مقدار این پارامتر بین 4095~0 قابل تغییر میباشد(دقت خروجی 12bit میباشد که در این صورت 1 – <sup>21</sup>2 = 4095 ).

## 3- نوع خروجی آنالوگ

نوع خروجیهای آنالوگ میتواند ولتاژی و یا جریانی باشد. با توجه به اینکه کدام نوع خروجی مورد استفاده قرار می گیرد باید این پارامتر را تنظیم نمایید.

#### 4- محدوده بالا و پایین خروجیهای آنالوگ

مقدار حد بالایی خروجی آنالوگ (Max) و حد پایین خروجی آنالوگ (Mix) به ازای هر کانال را میتوان تنظیم نمود. این مقادیر در بازه 10۷ ~ 0 برای ولتاژ و 20m4-0 برای جریان قابل تعیین میباشند.



5- مقدار پیش فرض خروجیهای آنالوگ

برای هر خروجی میتوان مقدار اولیه یا پیش فرض تعریف نمود. خروجیها در دو لحظه از زمان به مقدار پیش فرض برمی گردند.

- I. لحظه روشن شدن دستگاه
- II. زمانی که ارتباط سریال قطع شود (البته این مورد بستگی به مقدار پارامتر Timer Default دارد ).
  - **6** زمان بازگشت به پیش فرض

با مقدار دادن به این پارامتر بعد از قطع ارتباط سریال ، اگر فرمان خروجیها از پورت سریال باشد در این صورت وضعیت خروجیها به مقدار پیش فرض خود میروند. اگر این پارامتر صفر در نظر گرفته شود این عملکرد غیر فعال میشود.







# شرکت مهندسی تیـــکا

## مثال1:

فرض کنید کنترل خروجی آنالوگ اول از طریق کانال 1 ورودی آنالوگ تنظیم شده باشد و رنج تغییرات آن 37 ~ 25 باشد. در این حالت مقادیر حد بالا و پایین ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال یک را به صورت زیر باید مقدار بدهید.





#### متوسط پارامترهای اندازه گیری شده

- مقدار متوسط گیری شده
- آدرس شروع برای متوسط گیری
- آدرس انتهایی برای متوسط گیری

#### 1- مقدار متوسط گیری شده

مثال :

این دستگاه دارای چهار تابع متوسط میباشد. متوسط گیری بر روی پارامترهای اندازه گیری شده توسط دستگاه انجام میشود. هر کدام از این متوسط ها دارای یک نقطه شروع و یک نقطه انتهایی می باشند . تعیین نقطه شروع و انتهایی باید متناسب به نوع و ورودی های دستگاه تعیین شود.

می خواهیم متوسط ورودی های شماره 1 تا شماره 4 را روی Average 1 و متوسط بین ورودی های شماره 3 تا شماره 5 را روی Average 2 و متوسط بین ورودی های شماره 2 تا شماره 8 را روی Average 3 داشته باشیم.

برای این کار مطابق زیر عمل کنید:

Stant 1 End 1	Among gol	Ain1 + Ain2 + Ain3 + Ain4
Start = 1, Enal = 4	$\rightarrow$ Average1 =	4
Start = 2 End = 5	Maraga2 -	Ain3 + Ain4 + Ain5
Sturt2 = S, Enu2 = S	$\rightarrow$ Average2 =	3
Stant? ) End? 0	Among go?	Ain2 + Ain3 + Ain4 + Ain5 + Ain6 + Ain7 + Ain8
S(u) = 2, E(u) = 0	$\rightarrow$ Averages =	7

2- آدرس شروع برای متوسط گیری

با توجه به نوع و ورودیهای دستگاهی که در اختیار شما قرار دارد، به این پارامتر مقدار بدهید.

## -3 آدرس انتهایی برای متوسط گیری

با توجه به نوع و ورودیهای دستگاهی که در اختیار شما قرار دارد، به این پارامتر مقدار بدهید.

#### مقدار Min و Max

- مقدار Min و Max
  - آدرس شروع
  - آدرس انتهایی





**آدرس شروع :** با توجه به نوع و ورودیهای دستگاهی که در اختیار شما قرار دارد، به این پارامتر مقدار بدهید.



**آدرس انتهایی :**با توجه به نوع و ورودیهای دستگاهی که در اختیار شما قرار دارد، به این پارامتر مقدار بدهید.

#### دستورات

دستگاه به دست میآیند.

در این دستگاه یک رجیستر Instruction وجود دارد که با مقدار دادن به آن یک دستور خاص اجرا می شود. در حالت عادی مقدار این رجیستر صفر است و با مقدار دادن به آن ، دستور مربوطه اجرا شده و مجددا صفر می شود لیست دستوراتی که توسط دستگاه قابل اجرا است در جدول زیر ذکر شده است.

کد دستور	توضيح	بخش مربوطه
10	دستگاه ریست می شود.	
20	محتویات حافظه RAM در حافظه ماندنی EEPRAM ذخیره می شود.	
20	* بعد از عوض کردن مقدار هر پارامتر برای ذخیره آن باید از این دستور استفاده نماییم.	عمومي
100	بازگشت تمامی پارامترها و تنظیمات دستگاه به مقادیر اولیه کارخانه	
12	ریست کردن کانتر ورودیهای دیجیتال	
1537	ذخیره تنظیمات ورودی دیجیتال در حافظه ماندنی EEPRAM	ورودى ديجيتال
1539	بازگشت تنظیمات ورودی دیجیتال به مقادیر اولیه کارخانه	
1793	ذخيره تنظيمات خروجي ديجيتال در حافظه ماندني EEPRAM	tl
1795	بازگشت تنظیمات خروجی دیجیتال به مقادیر اولیه کارخانه	حروجى ديجيتان
2049	ذخیره تنظیمات ورودی آنالوگ در حافظه ماندنی EEPRAM	
2051	بازگشت تنظیمات ورودی آنالوگ به مقادیر اولیه کارخانه	
50	مرحله اول کالیبراسیون ورودی آنالوگ	ورودی آنالوگ
51	مرحله دوم کالیبراسیون ورودی آنالوگ	
52	بازگشت مقادیر کالیبراسیون کانال انتخاب شده به مقادیر اولیه کارخانه	
2305	ذخیره تنظیمات خروجی آنالوگ در حافظه ماندنی EEPRAM	
2037	بازگشت تنظیمات خروجی آنالوگ به مقادیر اولیه کارخانه	
200	درخواست مرحله اول كاليبره ولتاژ كانال انتخاب شده خروجي آنالوگ	
201	درخواست مرحله دوم كاليبره ولتاژ كانال انتخاب شده خروجي آنالوگ	خمد آناله
202	اتمام كاليبره ولتاژ كانال انتخاب شده خروجي آنالوگ	حروجي الألوك
210	درخواست مرحله اول کالیبره جریان کانال انتخاب شده خروجی آنالوگ	
211	درخواست مرحله دوم کالیبره جریان کانال انتخاب شده خروجی آنالوگ	
212	اتمام کالیبره جریان کانال انتخاب شده خروجی آنالوگ	
1281	ذخیره تنظیمات مقایسه کنندههای سفارشی در حافظه ماندنی EEPRAM	مقايسه كنندههاي



# شرکت مهندسی تیــــکا

# TIKA Engineering Co. (LTD)

1283	بازگشت تنظیمات مقایسه کنندههای سفارشی به مقادیر اولیه کارخانه	سفارشی
70	بازگشت مقادیر Setpoint مقایسه کنندههای سفارشی نوع Float	
71	بازگشت مقادیر Setpoint مقایسه کنندههای سفارشی نوع Word	
3329	ذخیره تنظیمات مقایسه کنندههای عمومی در حافظه ماندنی EEPRAM	مقايسه كنندههاي
3331	بازگشت تنظیمات مقایسه کنندههای عمومی به مقادیر اولیه کارخانه	عمومى
3073	ذخیره تنظیمات پورت سریال در حافظه ماندنی EEPRAM	tte er "e er
3075	بازگشت تنظیمات پورت سریال به مقادیر اولیه کارخانه	پورٹ سریال



Ver1.2

شرکت مهندسی تیــــکا

# جدول آدرس های دستگاه

آدرس متغییرهای بیتی

رديف	Address	Coil	Read	Description
1	(Decimal)	Output1	write	-
2		Output?		
3	0003 (0002)	Output2	-	
4	0004 (0003)	Output4		
5	0005 (0004)	Output5	-	
6	0006 (0005)	Output6	-	
7	0007 (0006)	Output7		, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,
8	0008 (0007)	Output8	-	وضعيت خروجيها ي ديجيتال
9	0009 (0008)	Output9	R	4 بیت اول مربوط به وضعیت خروجی های دیجیتال دستگاه و سایر بیت ها مربوط به وضعیت خروجی های
10	0010 (0009)	Output10		دیجیتال ماژول توسعه است.
11	0011 (0010)	Output11		
12	0012 (0011)	Output12		
13	0013 (0012)	Output13	-	
14	0014 (0013)	Output14	-	
15	0015 (0014)	Output15	-	
16	0016 (0015)	Output16	-	
17	0017 (0016)	Input 0		
18	0018 (0017)	Input 1		
19	0019 (0018)	Input 2		
20	0020 (0019)	Input 3		
21	0021 (0020)	Input 4		
22	0022 (0021)	Input 5		
23	0023 (0022)	Input 6		مفروبت مرمده هام الدرجي تال
24	0024 (0023)	Input 7		
25	0025 (0024)	Input 8	R	4 بیت اول مربوط وضعیت ورودی های دیجیتال دستگاه و سایر بیت ها مربوط به وضعیت ورودی های
26	0026 (0025)	Input 9		دیجیتال ماژول توسعه است.
27	0027 (0026)	Input 10		
28	0028 (0027)	Input 11		
29	0029 (0028)	Input 12		
30	0030 (0029)	Input 13		
31	0031 (0030)	Input 14		
32	0032 (0031)	Input 15		
33	0033 (0032)	Comparator 0~19	R	خروجي مقايسه كننده ها
40	0055 (0054)	December	р	
40	~ 0064 (0063)	Kesei veu	ĸ	ונונפ
41	~ 0080 (0004)	Comparator Float	R	وضعیت مقایسه کنندههای سفارشی Float
42	0073 (0072) ~ 0080 (0079)	Comparator Word	R	وضعیت مقایسه کنندههای سفارشی Word
44	0161 (0160)	Default Out1		
45	0162 (0161)	Default Out2		
46	0163 (0162)	Default Out3		المحمدة فشاهم والمحمد والمحالي
47	0164 (0163)	Default Out4	R	وطعيت پيش فرص خروجي ها
48	0165 (0164)	Default Out5	W	* این متغییرها مشخص کننده مقدار پیش فرض خروجیهای دستگاه میباشند.
49	0166 (0165)	Default Out6		
50	0167 (0166)	Default Out7		
51	0168 (0167)	Default Out8		
60	0177 (0176)	D/R Out1		
61	0178 (0177)	D/R Out2		
62	0179 (0178)	D/R Out3		Direct / reverse
63	0180 (0179)	D/R Out4	R	* توسط این بیتها مرتوان فرمان Direct و با Revers خروجه های دیجیتال را تعیین کرد.
64	0181 (0180)	D/R Out5	W	لوست بيني بيادية الى لودى لودى المناسبة المرور بي الذي الي الي المالي المالية المراجعة المالية المراجعة المالي
65	0182 (0181)	D/R Out6		
66	0183 (0182)	D/R Out7		
67	0184 (0183)	D/R Out8		
76	0193 (0192)	Command Out1	g	فرمان مسقیم خروجے ہا
77	0194 (0193)	Command Out2	Ŵ	م الم الم الم الم الم الم الم الم الم ال
78	0195 (0194)	Command Out3		* توسط این بیتها می توان به طور مستقیم به حروجیهای دیجیتان فرمان داد. اثبته در صورتی که انداندان



رزرو

# TIKA Engineering Co. (LTD)

	TIKA Er	ngineering Co.	<b>شرکت مهندسی تیـــکا</b> (ا	
78	0196 (0195)	Command Out4		. له این بیت ها را انتخاب کرده باشد.
79	0197 (0196)	Command Out5		
80	0198 (0197)	Command Out6		
81	0199 (0198)	Command Out7		
82	0200 (0199)	Command Out8		
91	0209 (0208) ~ 0321 (0320)	Reserved	R W	رو

## آدرس متغییرهای رجیستری دستگاه

Address (Decimal)	Register Name	Туре	Read Write	Description
40001 (0000)	Device ID	Unsigned Int	R	مشخصه دستگاه
40002 (0001)	Name Factory	Unsigned Int[4]	R	نام شرکت سازنده در این رجیستر می باشد
40006 (0005)	Hard Version	Float	R	نسخه سخت افزار در این رجیستر می باشد
40008 (0007)	Soft Version	Float	R	نسخه نرم افزار در این رجیستر می باشد
40010 (0009)	Serial	Unsigned Int[8]	R	شماره سریال دستگاه در این رجیستر می باشد
40010 (0009)	Device Code	Long Int	R	کد دستگاه
400.04		1	1	پارامترهای اندازهگیری شده دستگاه از نوع Float
40031 (0030)	Parameter In 1	Float	R	شمارنده ورودی دیجیتال کانال 1
40033 (0032)	Parameter In 2	Float	R	شمارنده ورودی دیجیتال کانال 2
40035 (0034)	Parameter In 3	Float	R	شمارنده ورودي ديجيتال كانال 3
40037 (0036)	Parameter In 4	Float	R	شمارنده ورودي ديجيتال كانال 4
40039 (0038)	Parameter In 5	Float	R	مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 1
40041 (0040)	Parameter In 6	Float	R	مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 2
40043 (0042)	Parameter In 7	Float	R	مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 3
40045	Parameter In 8	Float	R	مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 4
40047 (0046)	Parameter In 9	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 1دستگاه توسعه
40049 (0048)	Parameter In 10	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 2دستگاه توسعه
40051 (0050)	Parameter In 11	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 3دستگاه توسعه
40053 (0052)	Parameter In 12	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 4دستگاه توسعه
40055 (0054)	Parameter In 13	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 5دستگاه توسعه
40057 (0056)	Parameter In 14	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 6دستگاه توسعه
40059 (0058)	Parameter In 15	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 7دستگاه توسعه
40061 (0060)	Parameter In 16	Float	R	پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 8دستگاه توسعه
40063 (0062)	Average 1	Float	R	متوسط 1
40065 (0064)	Average 2	Float	R	متوسط 2
40067 (0066)	Average 3	Float	R	متوسط 3
40069 (0068)	Average 4	Float	R	متوسط 4
40071 (0070)	Min	Float	R	حداقل مقدار اندازه گیری شده
40073 (0072)	Max	Float	R	حداکثر مقدار اندازه گیری شده
40075 (0076)	Analog In Real 1	Float	R	ورودی آنالوگ کانال 1 (بدون Scale)
40075 (0078)	Analog In Real 2	Float	R	ورودی آنالوگ کانال 2 (بدون Scale)
40081 (0080)	Analog In Real 3	Float	R	ورودی آنالوگ کانال 3 (بدون Scale)
40083 (0082)	Analog In Real 4	Float	R	ورودی آنالوگ کانال 4 (بدون Scale)
40131			-	پارامترهای اندازه گیری شده دستگاه از نوع Word
(0130)	Parameter In1 *10	Signed Int	R	(شمارنده ورودی دیجیتال کانال 1) * 10
(0131)	Parameter In2 *10	Signed Int	R	(شمارنده ورودي ديجيتال كانال 2) * 10
(0132)	Parameter In3 *10	Signed Int	R	(شمارنده ورودی دیجیتال کانال 3) * 10



TIKA Engineering Co. (LTD)

شرکت مهندسی تیـــکا

40134 (0133)	Parameter In4 *10	Signed Int	R	(شمارنده ورودی دیجیتال کانال 4) * 10
40135 (0134)	Parameter In5 *10	Signed Int	R	(مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 1) * 10
40136 (0135)	Parameter In6 *10	Signed Int	R	(مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 2) * 10
40137 (0136)	Parameter In7 *10	Signed Int	R	(مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 3) * 10
40138 (0137)	Parameter In8 *10	Signed Int	R	(مقدار اندازه گیری شده از ورودی آنالوگ 4) * 10
40139 (0138)	Parameter In9 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 1 دستگاه توسعه) * 10
40140 (0139)	Parameter In10 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 2 دستگاه توسعه) * 10
40141 (0140)	Parameter In11 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 3 دستگاه توسعه) * 10
40142 (0141)	Parameter In12 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 4 دستگاه توسعه) * 10
40143 (0142)	Parameter In13 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 5 دستگاه توسعه) * 10
40144 (0143)	Parameter In14 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 6 دستگاه توسعه) * 10
40145 (0144)	Parameter In15 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 7 دستگاه توسعه) * 10
40146 (0145)	Parameter In16 *10	Signed Int	R	(پارامتر اندازه گیری شده از ورودی 8 دستگاه توسعه) * 10
40147 (0146)	Average 1 * 10	Signed Int	R	متوسط 1 * 10
40148 (0147)	Average 2 * 10	Signed Int	R	متوسط 2 * 10
40149 (0148)	Average 3 * 10	Signed Int	R	متوسط 3 * 10
40150 (0149)	Average 4 * 10	Signed Int	R	متوسط 4 * 10
40151 (0150)	Min * 10	Signed Int	R	حداقل مقدار اندازه گیری شده * 10
40152 (0151)	Max * 10	Signed Int	R	حداکثر مقدار اندازه گیری شده * 10
40154 (0153)	Analog In Real 1 *	Signed Int	R	ورودی آنالوگ کانال 1 (بدون Scale)* 10
40155 (0154)	Analog In Real 2 *	Signed Int	R	ورودی آنالوگ کانال 2 (بدون Scale)* 10
40156	Analog In Real 3 *	Signed Int	R	ورودی آنالوگ کانال 3 (بدون Scale)* 10
40157	Analog In Real 4 *	Signed Int	R	ورودی آنالوگ کانال 4 (بدون Scale)* 10
(0100)	10			پارامترهای مربوط به کالیبره ورودی آنالوگ
40205 (0204)	Value ch ADC	float	R	مقدار خوانده شده ADC به ازای نقطه اول کالیبراسیون ورودی آنالوگ
40207 (0206)	Value ch ADC	float	R	مقدار خوانده شده ADC به ازای نقطه دوم کالیبراسیون ورودی آنالوگ
40217	Number Analog	Unsigned	-	تعداد ورودی های دستگاه
(0216)	Out	Unsigned	R	تعداد خروجیهای انالوگ
40210		Int		
(0217)	Number Analog In	Int Unsigned Int	R	تعداد ورودی های آنالوگ
(0217) 40219 (0218)	Number Analog In Number Sensor	Int Unsigned Int Unsigned Int	R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما
(0217) 40219 (0218) 40221	Number Analog In Number Sensor	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned	R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها نسبت منابع می از (نسب با دیلی آیندی می می قابل زبان دیسی افعد)
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222	Number Analog In Number Sensor Status output	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Unsigned	R R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی <i>اخروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها</i> وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند)
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223	Number Analog In Number Sensor Status output Status input	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned	R R R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن می باشند) وضعیت ورودیهای دیجیتال (ورودیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن هستند )
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned	R R R R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی /خروجی دیجیتال و مقایسه کننده ها وضعیت خروجی های دیجیتال (خروجی ها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن می باشند) وضعیت مقایسه کننده های ورودی ایل بر نمی می م
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40223 (0222) 40224 (0223)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status Comparator	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (فرودیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن می باشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای سفا.ش
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status CompareFloat	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی /خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی بایت پایین: مقایسه کنندههای نوع Float بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Word
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status Comparator Status CompareFloat	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R R	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجی های دیجیتال (خروجی ها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن می باشند) وضعیت مقایسه کننده های ورودی ادامه وضعیت مقایسه کننده های ورودی وضعیت مقایسه کننده های سفارشی بایت پایین: مقایسه کننده های نوع Float بایت پایین: مقایسه کننده های نوع Float مقابل برش فض خروج های درجیتال 10 تا 15 (دن آدیس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن و ماشند)
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40223 (0223)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status CompareFloat Defult output Direct/Reverse	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R R R-W R-W	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Float بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Word بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Word بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Dat (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند)
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40223 (0223) 40225 (0224) 40225 (0224) 40223 (0230) 40232 (0231) 40233 (0232)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status CompareFloat Defult output Direct/Reverse Control Output	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R R R-W R-W R-W	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن می باشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای سفارشی مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن می باشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن می باشند) وضعیت مقایسه کنندههای نوع Thoa بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Thoa بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Thoa بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع مورجی مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن می باشند) و مان خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن می باشند)
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224) 40231 (0230) 40232 (0231) 40233 (0232)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status CompareFloat Defult output Direct/Reverse Control Output	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R R R-W R-W	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وضعیت معایسه کنندههای نوع Sud بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Word بایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Rola وضعیت top یا خواندن و نوشتن میباشند) وضعیت top یا دورجیهای دیجیتال (بین آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وفعیت میباشد)
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224) 40225 (0224) 40231 (0230) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0231) 40232 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40225 (0224) 40222 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40222 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0223) 40223 (0224) 40223 (0223) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40223 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 40222 (0224) 402242 (0224)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Status CompareFloat Defult output Direct/Reverse Control Output	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Int Int Int Int Int Int Int Int Int	R R R R R R R-W R-W R-W	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای سفارشی بایت پایین: مقایسه کنندههای نوع Floa پایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Floa پایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Word پایت بالا: مقایسه کنندههای نوع Edit (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وفعیت تعدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وفرعیت مقادر پیش فرض خروجیهای دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وفرمان خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وفرمان خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) زمان تنظار برای دریافت پاسخ از ماژول Slave
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224) 40225 (0224) 40231 (0230) 40232 (0231) 40233 (0232) 40232 (0231) 40232 (0224) 40242 (0241) 40243 (0242)	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Comparator Status CompareFloat Defult output Direct/Reverse Control Output Time out Request Time	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Int Int Int Int Int Int Int Int Int	R R R R R R R W R-W R-W R-W	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجی های دیجیتال (خروجی ها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند) وضعیت مقایسه کننده های ورودی وضعیت مقایسه کننده های ورودی ادامه وضعیت مقایسه کننده های ورودی وضعیت مقایسه کننده های ورودی وضعیت مقایسه کننده های ورودی مقدار پیش فرض خروجی های دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجی های دیجیتال 0 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) وضعیت مقایسه کننده های نوع Pioa بایت بالا: مقایسه کننده های نوع Word وضعیت to judy و نوشتن میباشند) وضعیت دیجیتال (خروجی های دیجیتال (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان خروجی های دیجیتال (خروجی ها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان نظار برای دریافت پاسخ از ماژول Slave فاصله زمانی بین ارسال درخواست ها
(0217) 40219 (0218) 40221 (0220) 40222 (0221) 40223 (0222) 40224 (0223) 40225 (0224) 40231 (0230) 40232 (0231) 40233 (0232) 40242 (0241) 40243 (0242) 40242 (0242) 40242 (0242) 40242 (0242) 40242 (0242) 40242 (0242) 40242 (0241) 40242 (0241) 40244 (0242) 40244 (0242) 40244 (0244) 40245 (0244) (0244) (0245) (0244) (0245) (0	Number Analog In Number Sensor Status output Status input Status Comparator Comparator Status CompareFloat Defult output Direct/Reverse Control Output Time out Request Time Timer Default	Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Unsigned Int Int Unsigned Int Unsigned Int	R R R R R R R-W R-W R-W R-W R-W	تعداد ورودی های آنالوگ تعداد سنسورهای دما وضعیت ورودی/خروجی دیجیتال و مقایسه کنندهها وضعیت خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن میباشند) وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی ادامه وضعیت مقایسه کنندههای ورودی وضعیت مقایسه کنندههای ورودی مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 7 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 7 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال (خروجیهای دیجیتال (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 7 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) مقدار پیش فرض خروجیهای دیجیتال 7 تا 15 (این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان خروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان نروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) فرمان نروجیهای دیجیتال (خروجیها در این آدرس بصورت رجیستری قابل خواندن و نوشتن میباشند) زمان انتظار برای دریافت پاسخ از ماژول Slave فاصله زمانی بین ارسال درخواستها زمان بازگشت خروجیها به مقدار پیش فرض



Ver1.2

شرکت مهندسی تیــــکا

# TIKA Engineering Co. (LTD)

40247 (0246)	Baud Rate	Unsigned Int	R-W	نرخ ارسال در ارتباط سریال پورت اول <u>Value 1 2 3 4 5 6</u> <u>Baud 2400b/s 4800b/s 9600b/s 19200b/s 38400b/s 57600b/s</u>
40248 (0247)	Parity	Unsigned Int	R-W	پريتى پورت سريال اول 0 None 1 Even 2 Odd
40249 (0248)	INSTRUCTION	Unsigned Int	R-W	<b>رجیستر دستورالعمل</b> با مقدار دادن به این رجیستر فرمانهارا برای دستگاه صادر میکنیم. مقادیر معتبر برای این دستگاه در بخش چهارم قسمت دستورات آورده شده است.
40253 (0252)	Baud Rate	Unsigned Int	R-W	نرخ ارسال در ارتباط سریال پورت دوم Value 1 2 3 4 5 6 Baud 2400b/s 4800b/s 9600b/s 19200b/s 38400b/s 57600b/s
40254 (0253)	Parity	Unsigned Int	R-W	پریتی پورت سریال دوم 0 None 1 Even 2 Odd
40255		Unsigned		
(0254)	Type Read Data	Int	R-W	نوع پارمترهای دریافتی از ماژول توسعه تنظر مات Min م Min م
40280	Start Min&Max	Unsigned	R-W	التعیدات ۲۰۰۰ و ۱۹۰۸ آدرس شروع برای محاسبه مقدار حداقل و حداکثر
40281	End Min&Max	Unsigned	R-W	آدرس پایان برای محاسبه مقدار حداقل و حداکثر
(0200)	<u> </u>	IIIt	I	تنظيمات فرمان خروجىهاى ديجيتال
40282 (0281)	Relay Selector	Unsigned Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 1
40283 (0282)	Relay Selector	Unsigned Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 2
40284 (0283)	Relay Selector	Unsigned Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 3
40285 (0284)	Relay Selector	Unsigned Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 4
40286 (0285)	Relay Selector	Unsigned Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 5
40287 (0286)	Relay Selector	Unsigned Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 6
40288 (0287)	Relay Selector	Int Unsigned	R-W	انتخابگر فرمان رله 7
(0288)	Relay Selector	Int	R-W	انتخابگر فرمان رله 8
40397	Sat High Word	Unsigned	D W	ا تنظیمات معایسه کنندهای عمومی جدیده اکاد الاحستان با کنندهای عمومی
(0396) 40421	Set Low Word	Int[22] Unsigned	R-W	محدوده عملكرد بالای مفایسه انتذاه از نوع IIII جد در مراکد با بر
(0420)	Set Low-Word	Int[22]	IX- VV	محدودة عمدترة بإيين مقايسة السنة اراقع mi تنظيمات ورودي آنالوگ
40446	Select Ch for Calibration	Unsigned	R-W	انتخاب کانا , ورودی آنالوگ برای کالیبراسیون
40447	Analog In Max In	Float	R-W	حد بالا مرمدي هاي آناله گ کانا! 1
(0446) 40449 (0449)	Max In	Float	R-W	حد بالا <sub>ورو</sub> دی های آنالوگ کانال 2 حد بالا <sub>ورو</sub> دی های آنالوگ کانال 2
(0448) 40451 (0450)	Max In	Float	R-W	. رزر کا کا رو حد بالا ورودیهای آنالوگ کانال 3
(0450) 40453 (0452)	Max In	Float	R-W	د برر ف ف م م م م م م م م م م م م م م م م م
40463	Min In	Float	R-W	حد پایین ورودیهای آنالوگ کانال 1
40465	Min In	Float	R-W	حد پایین ورودی های آنالوگ کانال 2
40467	Min In	Float	R-W	حد پایین ورودیهای آنالوگ کانال 3
40469 (0468)	Min In	Float	R-W	حد پایین ورودیهای آنالوگ کانال 4
40463 (0478)	Max Out	Float	R-W	حد بالا برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 1
40463 (0480)	Max Out	Float	R-W	حد بالا برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 2
40463 (0482)	Max Out	Float	R-W	حد بالا برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 3
40463 (0484)	Max Out	Float	R-W	حد بالا برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 4



# TIKA Engineering Co. (LTD)

شرکت مهندسی تیـــکا

40495 (0494)	Min Out	Float	R-W	حد پایین برای برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 1
40497 (0496)	Min Out	Float	R-W	حد پایین برای برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 2
40499 (0498)	Min Out	Float	R-W	حد پایین برای برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 3
40501 (0500)	Min Out	Float	R-W	حد پایین برای مقیاس کردن ورودی آنالوگ کانال 4
40511 (0510)	Type Input	Unsigned Int	R-W	نوع ورودی آنالوگ برای کانال 1
40512 (0511)	Type Input	Unsigned Int	R-W	نوع ورودی آنالوگ برای کانال 2
40513 (0512)	Type Input	Unsigned Int	R-W	نوع ورودی آنالوگ برای کانال 3
40514 (0513)	Type Input	Unsigned Int	R-W	نوع ورودی آنالوگ برای کانال 4
40519 (0518)	Set 1 ADC Calibration	Float	R-W	نقطه اول کالیبراسیون ورودی آنالوگ
40521 (0520)	Set 2 ADC Calibration	Float	R-W	نقطه دوم کالیبراسیون ورودی آنالوگ
40.500		TT ' 1		تنظيمات خروجي آنالوگ
40523 (0522)	Analog Out1	Int	R-W	انتخاب گر فرمان خروجی آنالوگ کانال 1
40524 (0523)	Command Selecter Analog Out2	Unsigned Int	R-W	انتخاب گر فرمان خروجی آنالوگ کانال 2
40525 (0524)	Command Selecter Analog Out3	Unsigned Int	R-W	انتخاب گر فرمان خروجی آنالوگ کانال 3
40526 (0525)	Command Selecter Analog Out4	Unsigned Int	R-W	انتخاب گر فرمان خروجی آنالوگ کانال 4
40527 (0526)	Analog Out1	Unsigned Int	R-W	مقدار خروجی آنالوگ کانال 1
40528 (0527)	Analog Out2	Unsigned Int	R-W	مقدار خروجی آنالوگ کانال 2
40529 (0528)	Analog Out3	Unsigned Int	R-W	مقدار خروجي آنالوگ کانال 3
40530 (0529)	Analog Out4	Unsigned Int	R-W	مقدار خروجي آنالوگ کانال 4
40531 (0530)	Default Out1	Unsigned Int	R-W	مقدار پیش فرض خروجی آنالوگ کانال 1
40532 (0531)	Default Out2	Unsigned Int	R-W	مقدار پیش فرض خروجی آنالوگ کانال 2
40533 (0532)	Default Out3	Unsigned Int	R-W	مقدار پیش فرض خروجی آنالوگ کانال 3
40534 (0533)	Default Out4	Unsigned Int	R-W	مقدار پیش فرض خروجی آنالوگ کانال 4
40535 (0534)	Type Analog Out1	Unsigned Int	R-W	نوع خروجی آنالوگ کانال 1
40536 (0535)	Type Analog Out2	Unsigned Int	R-W	نوع خروجی آنالوگ کانال 2
40537 (0536)	Type Analog Out3	Unsigned Int	R-W	نوع خروجی آنالوگ کانال 3
40538 (0537)	Type Analog Out4	Unsigned Int	R-W	نوع خروجی آنالوگ کانال 4
40539 (0538)	Max Out1	Float	R-W	حد بالای خروجی آنالوگ کانال 1
40541 (0540)	Max Out2	Float	R-W	حد بالای خروجی آنالوگ کانال 2
40543 (0542)	Max Out3	Float	R-W	حد بالای خروجی آنالوگ کانال 3
40545 (0544)	Max Out4	Float	R-W	حد بالای خروجی آنالوگ کانال 4
40547 (0546)	Mix Out1	Float	R-W	حد پایین خروجی آنالوگ کانال 1
40549 (0548)	Mix Out2	Float	R-W	حد پایین خروجی آنالوگ کانال 2
40551 (0550)	Mix Out3	Float	R-W	حد پایین خروجی آنالوگ کانال 3
40553 (0552)	Mix Out4	Float	R-W	حد پایین خروجی آنالوگ کانال 4
40555 (0554)	Value1 for Calibration	Float	R-W	مقدار اول برای کالیبراسیون خروجی آنالوگ
40557 (0556)	Value2 for Calibration	Float	R-W	مقدار دوم برای کالیبراسیون خروجی آنالوگ
40559 (0558)	Selector CH	Unsigned	R-W	انتخاب كانال خروجي آنالوگ براي كاليبراسيون
40561	Max In for Analog Out1	Float	R-W	حد بالای ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 1
40563 (0562)	Max In for Analog Out2	Float	R-W	حد بالای ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 2
40565 (0564)	Max In for Analog Out3	Float	R-W	حد بالای ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 3
40567	Max In for Analog Out4	Float	R-W	حد بالای ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 4
40569 (0568)	Min In for Analog Out1	Float	R-W	حد پایین ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 1
40571 (0570)	Min In for Analog Out?	Float	R-W	حد پایین ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 2
40573 (0572)	Min In for Analog Out3	Float	R-W	حد پایین ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 3
40575 (0574)	Min In for Analog Out4	Float	R-W	حد پایین ورودی مربوط به خروجی آنالوگ کانال 4
				تنظیمات مقایسه کنندههای سفارشی
40577 (0576)	SelectorCompare	Unsigned Int[8]	R-W	انتخاب گر ورودی مقایسه کنندههای Float



# شرکت مهندسی تیـــکا

# TIKA Engineering Co. (LTD)

انتخاب گر ورودی مقایسه کنندههای Word مقدار دهی مستقیم ورودی مقایسه کنندههای سفارشی نوع Float (مقدار دادن از طریق پورت سریال) مقدار دهی مستقیم ورودی مقایسه کنندههای سفارشی نوع Word (مقدار دادن از طریق پورت سریال)	R-W	Unsigned Int[8]	SelectorCompare	40685
مقدار دهی مستقیم ورودی مقایسه کنندههای سفارشی نوع Float (مقدار دادن از طریق پورت سریال) مقدار دهی مستقیم ورودی مقایسه کنندههای سفارشی نوع Word (مقدار دادن از طریق پورت سریال)		1 1 1	woru	(0584)
مقدار دهی مستقیم ورودی مقایسه کنندههای سفارشی نوع Word (مقدار دادن از طریق پورت سریال)	R-W	Float[8]	ValueFloat	40693 (0592)
	R-W	Unsigned Int[8]	ValueWord	40609 (0608)
حد بالای مقایسه کنندههای Float	R-W	Float[8]	SetHighFloatCmp	40617 (0616)
حد پایین مقایسه کنندههای Float	R-W	Float[8]	SetLowFloatCmp	40633 (0632)
حد بالای مقایسه کنندههای Word	R-W	Int[8]	SetHighWordCmp	40649 (0648)
حد پایین مقایسه کنندههای Word	R-W	Int[8]	SetLowWordCmp	40657 (0656)
تنظیمات پارامترهای متوسط گیری شده				
۔ نقطه شروع برای متوسط گیری	R-W	Int[4]	Start Average[4]	40665 (0664)
۔ نقطه اتمام برای متوسط گیری	R-W	Int[4]	End Average[4]	40669 (0668)
ی مقایسه کنندههای Float ین مقایسه کنندههای Float ی مقایسه کنندههای Word ین مقایسه کنندههای Word ین مقایسه گیری شده نوع برای متوسط گیری	R-W R-W R-W R-W	Int[0]       Float[8]       Float[8]       Int[8]       Int[4]       Int[4]	SetHighFloatCmp         SetLowFloatCmp         SetHighWordCmp         SetLowWordCmp         Start Average[4]         End Average[4]	(0666) 406617 (0616) 406633 (0632) 406649 (0648) 406657 (0656) 



# شرکت مهندسی تیــــکا

#### مختصري راجع به پروتكل Modbus

در این پروتکل از یک Bus دو سیمه روی پورت سریال استفاده میشود، در هر Bus یک Master و چندین Slave وجود دارد. روش تبادل اطلاعات بصورت درخواست و پاسخ است که کدهای درخواست اصلی به شرح زیراست.

01	Read Coils
02	Read discrete InPuts
05	Write Single Coil
15	Write Multiple Coils

03	Read Holding Register
04	Read Input Register
06	Write Single Register
16	Write Multiple Register

مثال:

میخواهیم آدرس (0020) 40021 را با فرمت float و توسط این پروتکل و از طریق PLC بخوانیم، برای این کار فریم زیر را توسط PLC برای دستگاه ارسال



#### CRC

Slave Addreee: آدرس دستگاه

Function: کد درخواست که از جدول فوق استفاده شده است.

Starting Address: آدرس شروع محل خواندن که مربوط به آدرس رجیسترهای داخلی دستگاه است، در اینجا آدرس 0014Hex : 0002Decimal : 0002Decimal : تعداد رجیسترهای مورد نظر که در اینجا تعداد 1 پارامتر با فرمت Float یعنی 2 رجیستر مدنظر است O002Decimal : 0002Hex : تعداد رجیسترهای مورد نظر که در اینجا تعداد 1 پارامتر با فرمت Float یعنی 2 رجیستر مدنظر است CRC1

Some allered PLC de uni	Frame As A to the I	که دستگاه به ۲.۲	حالت رارخ	
				10



Byte Count: تعداد بایت های دیتای ارسالی است.

**نکته**: فاصله بین دو بایت نباید از 1.5 کاراکتر بیشتر و فاصله بین دو فریم نباید از 3.5 کاراکتر کمتر شود.



# تاريخچه ويرايش ها

تغييرات	شماره صفحه	شماره نسخه	تاريخ
اولين نسخه ارائه شده		Ver 1.0	94/11/17
بازبینی و اصلاح راهنما		Ver 1.1	95/08/03
بازبینی و اصلاح راهنما		Ver1.2	96/10/27

آخرین نسخه این راهنما را از سایت شرکت تیکا دریافت کنید.

http://tika-eng.ir/

