Driver de Comunicação LOPER

Driver para comunicação serial com dispositivos LOPER

Index

| 1 | INT | ſRODUÇÃO | 2 |
|---|---------------------------------|---|------------------|
| 2 | CA | RACTERÍSTICAS GERAIS | 3 |
| | 2.1 2.2 2.3 2.4 | CARACTERÍSTICAS DO EQUIPAMENTO CARACTERÍSTICAS DE LIGAÇÃO CARACTERÍSTICAS DO DRIVER INFORMAÇÕES SOBRE OS TESTES DE HOMOLOGAÇÃO | 3 3 4 4 |
| 3 | INS | STALAÇÃO | 5 |
| | 3.1 3.2 | Instalando o Driver Outros softwares requeridos | 5 5 |
| 4 | CO | NFIGURAÇÃO DO DRIVER CONFIGURATION | 5 |
| | 4.1 4.2 4.3 4.4 4.5 | SETTINGS - PARÂMETROS DE COMUNICAÇÃO PLANILHA DO DRIVER CONFIGURAÇÃO DOS CAMPOS STATION E HEADER ADDRESS CONFIGURATION | 6 8 9 1 |
| 5 | EX | ECUÇÃO1 | 6 |
| 6 | RES | SOLVENDO PROBLEMAS1 | l 7 |
| 7 | AP | LICAÇÃO EXEMPLO1 | 8 |
| 8 | HIS | STÓRICO DAS VERSÕES1 | 8 |

1 Introdução

O Driver LOPER habilita a comunicação serial entre o Studio e alguns equipamentos LOPER, de acordo com as características cobertas neste documento.

Este documento contém 8 parts, como se segue:

- > Introdução: Fornece uma visão geral deste documento.
- Características Gerais: Contém as informaçõers necessárias para identificar todos os componentes requeridos (hardware e software) para a implementação da comuicação e características globais sobre a documentação.
- Instalação: Explica os procedimentos que devem ser seguidos para a instalação do Software e Hardware requeridos na comunicação.
- Configuração do Driver: Fornece as informações necessárias para configurar o driver de comunicação LOPER e os valores padrão dessas configurações.
- > Execução: Explica os passos para testar se o driver foi instalado corrtamente.
- > Solução de problemas: Fornece a lista de erros do driver, possíveis causas e soluções
- > Aplicação exemplo: Aplicação exemplo para a comunicação com o erquipamento.
- > Histórico das versões: Log das modificações e atualizações feitas no driver.

Note: Este documento presume que o usuário já leu o capítulo Driver Configuration do Manual Studio Technical reference.

2 Características gerais

2.1 Características do equipamento

- Fabricante: LOPER
- Equipamentos compatíveis
 - LOPER CTB

2.2 Características de ligação

- Porta de comunicação do equipamento: porta RS232
- Protocolo físico: RS232
- Protocolo lógico: Protocolo de comunicação CTB100/QA-NEC/CELESC
- Software de runtime no equipamento: Nenhum
- Placa específica no PC: Nenhuma
- Adaptadores / Conversores: entre CTB100/QA-NEC nenhum
- Cabeamento: RS232 RX/TX tradicional

2.3 Características do Driver

- Sistemas Operacionais:
 - Windows 9x
 - Windows 2000
 - Windows NT
 - Windows CE

O Driver LOPER é composto dos seguintes arquivos:

- LOPER.INI: Arquivo de uso interno do driver, que não deve ser modificado pelo usuário.
- LOPER.MSG: Contém as mensagens de ERRO mostradas nos módulos de debug do programa.
- LOPER.PDF: Este documento com as características do DRIVER.
- LOPER.DLL: Biblioteca compilada que efetua a comunicação.
- Pota: Todos os arquivos acima se encontram no diretório \DRV do Studio

2.4 Informações sobre os testes de homologação

• Equipmento:

Configuração:

Programa do PLC: Baud Rate: 1200 Protocolo: CTB-100/QA-NEC Communicação Assíncrona Semi-Duplex Data Bits: 8 Stop Bits: 1 Parity: Par COM port: COM1

- Cabo: RS232 RX/TX.
- Sistema Operacional (desenvolvimento): Windows NT 4.0 + Service pack 4
- Sistema Operacional (target): Windows NT 4.0 + Service Pack 4; Windows CE v2.11
- Studio Version: 3.0 + SP4
- Driver version: 1.00

3 Instalação

3.1 Instalando o Driver

Quando você instala o Studio v.30 ou superior, todos os drivers são instalados. Você precisa então selecionar o driver que será utilizado na aplicação.

Os passos para incluir um driver na aplicação são os seguintes:

- 1. Execute o Studio e abra na aplicação desejada.
- 2. Selecione menu Insert + Driver...
- Na colunca Available Drivers, selecione o driver LOPER e clique SELECT>>> (O driver LOPER deverá aparecer na coluna Selected Drivers).
- 4. Clique OK.

| Communic | ation drivers | | × |
|--|--|---------|-----------|
| Available | drivers: | | |
| DLL | Description | | |
| HDPS HILDP HITCH IBUS ISAGR KLOCK LAMIX LAUER | Siemens - ProfiBus DP Slave Compatible(NT,9x,CE)[1.00] Siemens - ProfiBus DP Master Compatible(NT,9x,CE)[1.04] HITACHI - H Series (NT-2000-9x-CE) [v2.01] PHOENIX, InterBus Protocol - InterBus compatible equipment (NT)[v CJ INTERNATIONAL -ISaGRAF and First IsaGRAF PC Based Contr KLOCKNER-MOELLER, SUCOM 1 Protocol - PS316 / PS32 / PS4-2 LAMIX - Display Lamix (NT-2000-9x) [v1.03] LAUER GMBH, Lauer Standard Protocol - PCS Light (NT-2000-9x) [v LOPER -Protocolo de comunicação CTB-100/QA-NEC/CELESC (N | - | Select >> |
| Selected | drivers: | | |
| DLL | Description | | >> Remove |
| | OK | | Cancel |

3.2 Outros softwares requeridos

Não há a necessidade de se possuir nenhum outro software rodando para efetuar a comunicação entre o PC e a CTB. De qualquer forma é bom que se tenha o conhecimento dos software de programação LOPER para se programar as remotas, fazer downloads, etc...

4 Configuração do Driver Configuration

Após a intalação do driver, é hora de configurá-lo.

A configur\acão de um driver se dá em duas partes:

• Os Settings ou Parâmetros de Comunicação (Communication parameters), é onde são configurados os parâmetros que valem para toda a comunicação, como Baud Rate, Paridade, etc...

• As planilhas de comunicação, com os endereços dos PLC correspondentes aos TAGs do Studio

4.1 Settings - Parâmetros de Comunicação

Estes parâmetros são válidos para todas as planilhas de comunicação do sistema. Para abrir o diálogo de configuração destes parâmetros, siga os seguintes passos:

- 1. No Workspace do ambiente de desenvolvimento do Studio, selecione o tab Comm.
- 2. Expanda a pasta **Drivers** e selecione a sub-pasta **LOPER**.
- 3. Clique com o botão direito (Right-click) na subpasta LOPER e selecione a opção <u>Settings</u>.



Após clicar em Settings, o seguinte diálogo deverá ser configurado:

| EUPER: Communication Parameters | | | | | | | | |
|---------------------------------|--------|-----------|---|--|--|--|--|--|
| COM: Baud Rate: | COM1 🔽 | ОК | | | | | | |
| Data Bits: | 8 | Cancel | | | | | | |
| Stop Bits: | 1 | Advanced | | | | | | |
| Parity: | Even 💌 | | | | | | | |
| Station: | | | | | | | | |
| Long 1: 0 | | String 1: | - | | | | | |
| Long 2: 0 | | String 2: | | | | | | |

| Parâmetro | Valor padrão | Entradas válidas | Descrição |
|--------------------|--------------|---|--|
| СОМ | COM2 | COM1 a COM8 | Porta serial de comunicação que o PC vai utilizar |
| Baud Rate 2400 110 | | 110 a 57600bps | Taxa de tarnsmissão de dados |
| Data Bits | 8 | 5 a 8 | Número de bits de dados usado no protocolo |
| Stop Bits | 1 | 1to 2 | Número de Bits de parada utilizado pelo protocolo |
| Parity | Even | Even (par), odd (ímpar), none (nenhuma), space ou mark | Paridade do protocolo |

| Station | 0 | 0 | Não usado pelo driver |
|---------|---|---|-----------------------|
| | | | |

Nota: Estes parâmetros devem bater com os que foram progrgamados no Equipamento

Clicando em Advanced... na janela Communication Parameters, um novo diálogo é aberto, para parâmetros avançado.

| Advanced settings | × |
|---|--|
| Timeout (ms) Start message: 0 End message: 0 Interval between char: 500 Wait CTS: 100 | Disable DTR Protocol Retries: 0 |
| Handshake Control RTS: no | Buffers length (bytes) Tx Buffer: 512 |
| Verify CTS: no | Rx Buffer: 1512 |

Os parâmetros avançados são explicados no manual *Studio Technical Reference*, e todos os valores devem ser mantidos, salvo os indicados abaixo:

| Parameter | Default Value | Valid values | Description |
|-----------|------------------|-----------------|-------------|
| | | | |

4.2 Planilha do Driver

É possível a configuração de inúmeras planilhas de comunicação, cada qual composta de seu Header e Body, com os seusa endereços específicos. Para criar uma nova planilha, siga os seguintes passos:

- 1. No Workspace do ambiente de desenvolvimento do Studio selecione o tab Comm.
- 2. Expanda a pasta Drivers E selecione a subpasta LOPER.
- 3. Right click na pasta LOPER e selecione a opção Insert.



Nota: Para a otimização da comunicação, vale a pena ter diferentes planilhas para leitura e escrita, com diferentes tags, mesmo que para o mesmo endereço do PLC. Além do mais, quanto menos planilhas, mais rápida será a atualização dos tags de leitura. Portanto vale a pena possuir os endereços do PLC que serão usados para a comunicação em blocos próximos

Nota: No caso específico do driver LOPER, somente uma planilha poderá ser usada para a leitura, mas com número indefinido de linhas. Trataremos disso mais adiante, quando estivermos falando sobre Headers e Addresses

Quando criamos uma planilha de comunicação, temos o seguinte:

| Description: | | | | | | | | |
|---------------|-------------------|--------------|---------------|------------------------|------------|--------------|--|--|
| Inicia | alização | | | Increase read priority | | | | |
| Rea | d Trigger: | Enable Read | when Idle: | Read Completed: | Read Sta | Read Status: | | |
| | | | | | | | | |
| Write | e Trigger: | Enable Write | on Tag Change | : Write Completed: | Write Stat | us: | | |
| WrT | Fr[1] | | | WrCpl[1] | WrSt[1] | | | |
| Stati | on: | Header: | | | h (fac | | | |
| | | 50H | | | | | | |
| | | | | | 10.22. | | | |
| | Tag Nan | ne | | Address | Div | Add | | |
| 1 | Ini_Inicio_Wr | | Inicial | | | | | |
| 2 | Ini_Fim_Wr | | Final | | | | | |
| 3 | Ini_M_S_Wr | | M/S | | | | | |
| 4 | 4 Ini_Controle_Wr | | Control | | | | | |
| 5 Ini_Pool_Wr | | Pooling | | | | | | |
| 6 | | | | | | | | |
| 7 | | | | | | | | |

Todos os campos, exceto **Station**, **Header** e **Address** são padrão para todos os drivers. Refira-se ao manual de referência técnica para informações mais detalhadas destes campos. Este documento descreve os campos **Station**, **Header** e **Address**, que são específicos para cada driver de comunicação.

Nota: No caso específico do driver LOPER, estaremos indicando o que deve ser utilizado dos campos Read and Write Trigger, Completed, Status, Enable Read When Idle e Enable Write on Tag Change de acordo com o Header da planilha

4.3 Configuração dos campos Station e Header

| Parâmetro | Valor Default | Valores válidos | Descrição | | | |
|-----------|------------------|------------------------|--|--|--|--|
| Station | - | - | Endereço ou identificação do PLC Não é utilizado para este driver LOPER. | | | |
| Header | - | Vide próxima tabela | Define o tipo de operação que será realizada pela planilha | | | |

IMPORTANTE:

O campo **Header** define qual comando será efetuado por aquela planilha. Obedece a seguinte sintaxe: <COMANDO em Hexadecimal>H. Digitar o valor numérico em Hexa que o driver se encarrega de incluir o caractere **H** no final. Exemplo: *05H, 50H, 49H, etc...* De acordo com o **Header** digitado, os campos da coluna address obedecerá a uma outra sintaxe relacionada ao comando.

Você pode digitar um tag do tipo STRING enter chaves { } neste campo, e mudar o seu valor pela aplicação. No caso do driver LOPER isso não faz sentido

| Informações relacionadas ao campo Header | | | | | | |
|--|---------|---|--|--|--|--|
| Comando | Sintaxe | Comentários | Comentário sobre os campos de Address relacionados a este Header | | | |
| Chamada | 05H | Todos os comandos do driver LOPER, exceto este, recebem como resposta do PLC apenas um reconhecimento. A resposta a uma interrogação, alarmes ,etc vêm como resposta do comando CHAMADA, que é justamente 05H. Portanto este Header só pode ser usado uma vez na aplicação toda e esta planilha deve conter todas as possíveis respostas enviadas pelo campo. | Os campos de Address da planilha devem ser preenchidos com o comando que pode vir como resposta à chamada 05H , seguido de outros parâmetros específicos para cada função. Exemplo: a resposta a um Telecomado deve ter como address 43H:<remota></remota> , por exemplo 43H:2 . Este endereço receberá o valor do último grupo enviado pela CTB como resposta a um telecomando. Detalharemos todos os possíveis Address para este Header adiante | | | |
| Inicialização | 50H | Usado para efetuar um RESET da CTB ou enviar uma programação. Deve ser utilizado somente via Write Trigger . Fazer controle da inicialização via aplicação. | O Address deve conter exatamente a descrição do que cada TAG deve enviar a CTB. As opções são*: Inicio - Estação inicial da Rede Fim - Estação final da rede M/S - Master (1) ou Slave (0) Pooling - Pooling proporcional em minutos ou contínuo (0) Controle - Reseta CTB (2), Sistema em inicialização (1) ou Aguardando programação (0) * Os valores entre parênteses indicam o valor que o TAG da coluna Tag Name deve possuir para o Address indicado | | | |

| | | | Exemplo: |
|----------------------------|-----|---|---|
| | | | - Station: Header: |
| | | | 50H |
| | | | |
| | | | Tag Name Address 1 Ini_Inicio_Wr Inicial |
| | | | 2 Ini_Fim_Wr Final |
| | | | 4 Ini_Controle_Wr Control |
| | | | 5 Ini_Pool_Wr Pooling |
| Envio de telecomando | 43H | Envia um telecomando para setar ou resetar um bit no grupo indicado no address .Após o envio, deve-se receber na planilha de leitura a resposta do telecomando. Na planilha de chamada 05H deve-se colocar um endereço como 43H:<remota></remota> Este endereço receberá o número do grupo enviado pela CTBdizendo que o comando foi realizado. Pode-se utilizar tanto Write Triger quanto Enable Write on Tag Change | No Address desta planilha deve-se colocar <remota>:<grupo>:<numero do="" rele<="" td=""> dentro do grupo>. Exemplos: 1.) Tag Name Address TagX 2:3:1 O valor do tag TagX será enviado à remota n.° 2, grupo 3, rele numero 1. 2.) Image: Mare Address and the series of th</numero></grupo></remota> |
| | | | No Address desta planilha deve-se colocar as |
| Envio de telemedida | 4EH | Envia uma telemedida à remota indicada. Após o envio uma resposta chegará à planilha de chamada com Header 05H e deve encontrar os seguintes endereços (Address) 44H: Telemedida 44H: Dados 44H: Remota onde serão carregados os valores da resposta da CTB ao envio da telemedida. Deve ser utilizado somente com o Write Trigger | Telemedida - número da telemedida a ser enviada Remota - número da remota a receber a telemedida Vago - Valor do Byte vago enviado no comando Exemplo: |
| | | Interroga a planilha indicada. | |
| Interrogação individual | 49H | A resposta virá na planilha de chamada com Header 05H . Os Address desta planilha 05H devem prever todas as respostas possiveis a uma interrogação individual, como veremos na próxima tabela. Pode-se utilizar tanto Write Triger quanto Enable Write on Tag Change | O Address é somente 0 (zero). Deve-se interrogar uma remota de cada vez. Portanto essa planilha deve ter somente uma linha |

4.4 Address Configuration

A coluna **Address** da planilha de configuração do driver associa o tag da coluna **Tag Name** à sua função dentro da mensagem. Cada Header possui sua própria configuração de Address. Primeiramente mostraremos as configurações para a função chamada **05H**, e em seguida das demais funções.

| Header. 05H | | | | | | |
|--|----------|---|-----------------------|--|---|-----------------------------|
| Address | Exemplo | | | Descrição |) | |
| | | Função Alarmes da Remota. Pode ser uma resposta interrogação individual ou enviado pelo CTB simplesme porque há um novo alarme. A sintaxe mostra que coloca comando 53H, seguido dos dois pontos, número da rem dois pontos e o número do grupo. O valor do byte que traz o Alarme será carregado no ta coluna Tag Name. Exemplo Real: | | | | |
| | | | | | | |
| | | i i | | Tag Name | Address | |
| | | - | 1 | Alarmes Rd[1].G0 | 53H:1:0 | |
| 53H: <remota>:<gr< td=""><td>53H·1·0</td><td>-</td><td>2</td><td>Alarmes Rd[1].G1</td><td>53H:1:1</td><td></td></gr<></remota> | 53H·1·0 | - | 2 | Alarmes Rd[1].G1 | 53H:1:1 | |
| upo> | 5511.1.0 | - | 3 | Alarmes Rd[1].G2 | 53H:1:2 | |
| | | - | 4 | Alarmes_Rd[1].G3 | 53H:1:3 | |
| | | | 5 | Alarmes_Rd[1].G4 | 53H:1:4 | |
| | | | 6 | Alarmes_Rd[1].G5 | 53H:1:5 | |
| | | | 7 | Alarmes_Rd[1].G6 | 53H:1:6 | |
| | | - | 8 | Alarmes_Rd[1].G7 | 53H:1:7 | |
| | | - | 9 | Alarmes_Rd[2].G0 | 53H:2:0 | |
| | | | 10 | Alarmes_Rd[2].G1 | 53H:2:1 | |
| | | | 11 | Alarmes_Rd[2].G2 | 53H:2:2 | |
| | | | 12 | Alarmes_Rd[2].G3 | 53H:2:3 | |
| | | | 13 | Alarmes_Rd[2].G4 | 53H:2:4 | |
| | | | 14 | Alarmes_Rd[2].G5 | 53H:2:5 | |
| | | | 15 | Alarmes_Rd[2].G6 | 53H:2:6 | |
| | | | 16 | Alarmes_Rd[2].G7 | 53H:2:7 | |
| | | Função Var carrega no | r edu b tag | r a . Resposta à int da coluna Tag Na | errogação indiv me o valor 0 , pa | idual que ara Não |
| | | Re | spon | ide e 1 para Resp | onde. Exemplo | : |
| | | | Sta | ition: | Header: | |
| 57H: <remota></remota> | 57H:1 | | | | 05H | |
| | | | | Tad Name | Address | |
| | | | 17 | Varredura Rd[1] | 57H:1 | |
| | | - | 18 | Varredura Rdí2i | 57H:2 | |
| | | | | | | |

| | | Função Término da Interrogação . Carrega o valor 0 ou 1 ao fim de uma interrogação individual da remota indicada. Exemplos: |
|--|---|--|
| 69H: <remota></remota> | 69H:1 | Station: Header: 05H Tag Name Address |
| | | 19 Fim_Int_Rd[1] 69H:1 20 Fim_Int_Rd[2] 69H:2 |
| | | Função Término da Inicialização . Retorna o número da última remota da rede. Exemplo: |
| 59H: <ultima Remota></ultima | 59H:10 | Station: Header: |
| | | Tag Name Address 21 Fim_Ini_Rd 59H:2 |
| | 45H:3 | Função Estado da Comunicação ente CTB/Remota . Retorna 0 para Remota responde , e 1 para Não Responde . Exemplo: |
| 45H: <remota></remota> | | Station: Header: 05H |
| | | Tag Name Address 24 Estado_Rd[1] 45H:1 25 Estado_Rd[2] 45H:2 |
| | | Retorno de um telecomando. Retorna o valor do grupo de reles usado durante o envio do telecomando para confirmar a execução da operação. Exemplo: |
| 43H: <remota></remota> | 43H:2 | Station: Header: |
| | | Tag Name Address 22 TC_Grupo_Retorno[1] 43H:1 23 TC_Grupo_Retorno[2] 43H:2 |
| 44H: <info></info> | 44H:Telemedida 44H:Remota 44H:Dados | Retorno de uma telemedida. Recebe a telemedida enviada como retorno pela CTB, a Remota e os dados da Telemedida. Atenção : O envio da telemedida é feito pela função 4EH enquanto o retorno é pelo address 44H. Exemplo: |

LOPER – Versão 1.00 – 17th Abril 2000

| | | | Station: Header: | | | | | |
|--|---------------|---------------------|---|--|--|--|--|--|
| | | | | | | | | |
| | | | Tag Name Address | | | | | |
| | | | 26 TM_Telemedida_Rd 44H:Telemedida | | | | | |
| | | | 27 TM_Dados 44H:Dados | | | | | |
| | | | 28 TM_Remota_Rd 44H:Remota | | | | | |
| | | | Header, 50H | | | | | |
| Remota Inicial Inicial | | | Remota inicial da rede | | | | | |
| Remota Fina | al | Final | Última remota da rede | | | | | |
| Pooling Pooling | | Pooling | Pooling: se o Tag da coluna Tag Name possui o valor 0 (zero) , significa <i>pooling contínuo.</i> Se diferente de zero é o valor proporcional em minutos | | | | | |
| Estado operacional da CTB: Master ou M/S Slave | | | O Tag da coluna Tag Name indicará se a CTB será master se tiver o valor 1 , e slave para 0 . | | | | | |
| | | | Aqui é passado o controle da inicialização. Os valores do Tag da coluna Tag Name devem ser: | | | | | |
| Controle na inicialização | | Control | 0 - Sistema aguardando programação 1 - Sistema em inicialização 2 - Reseta CTB | | | | | |
| | | 1 | Exemplo: | | | | | |
| | Des | erintion: | | | | | | |
| | Inici | alização | Increase read priority | | | | | |
| | Boa | - Trianan | | | | | | |
| | nea | a Trigger. Enable H | Read when Idle: Read Completed: Read Status: | | | | | |
| | | | | | | | | |
| | Write | e Trigger: Enable W | Vrite on Tag Change: Write Completed: Write Status: | | | | | |
| | WrT | r[1] | WrCpl[1] WrSt[1] | | | | | |
| | Stati | on: Header | r. | | | | | |
| | | 50H | Min: | | | | | |
| | | | Max | | | | | |
| | | Tag Name | Address Div A | | | | | |
| | 1 | Ini_Inicio_Wr | Inicial | | | | | |
| | 2 | Ini_Fim_VVr | Final | | | | | |
| | 3 Ini_M_S_VVr | | | | | | | |
| | 5 Ini Pool Wr | | Pooling | | | | | |
| | 6 | | | | | | | |
| | | | | | | | | |

| | | Header. 49H |
|--|-------|---|
| 0 | 0 | O Address tem que ser 0 e só uma linha para essa planilha. No tag da coluna Tag Name deve ser carregado o valor da remota a ser interrogada. Exemplo: Description: Interrogação individual 49H Read Trigger: Enable Read when Idle: Read Trigger: Enable Read when Idle: Write Trigger: Enable Write on Tag Change: Write Trigger: Enable Write on Tag Change: Write Trigger: Header: 49H Tag Name Address Div 1 Int_Remota 0 2 3 |
| | | Header: 43H |
| <remota>:<grupo de reles>:<numero do rele dentro do grupo></numero </grupo </remota> | 1:1:1 | Função Envio de Telecomando - Seta ou reseta o rele, de acordo com o valor do tag da coluna Tag Name, do endereço passado pelo address. Podem ser configurados vários endereços numa mesma planilha. Utilizando o Write Trigger, todos os reles serão escritos. Utilizando o campo Enable Write on Tag Change em 1, o tag da coluna Tag Name que mudar de valor escreverá este valor na remota, grupo e rele especificados. |

| | | | | Exe | mplo: | | | | | | |
|---------------|------------------|------------------------|--|---|---|--|--------------------------------|---|---------------------------------|-------------------------------|-------------------------------------|
| [| Desa | cription: | | | | | | | | | |
| | Envi | o de telecomando 43t | 4 | | | | | Increase | e read prio | rit∨ | |
| | | | • | | | | | morease | , roda prio | y | |
| Read Trigger: | | | Enable Rea | Enable Read when Idle: Read Completed: | | | | d: | Read Status: | | |
| | | | | | | | | | | | |
| | V h heiter | Triagor | - Enchlo Mita | on To | Change | | | | | | |
| | vvnie | e ingger. | Enable Write on Lag Change: Write Completed: | | | eted: | vvrite Status: | | | | |
| | WrT | r[4] | WrEn[4] WrCpl[4] | | | | WrSt[4] | | | | |
| | Statio | on: | Header: | | | | | | | | |
| | | | 12H | | | | | _ | Min: | | |
| | | | | | | | | | Max | : | |
| | | | | | | | | | | <u> </u> | |
| | | Tag Nam | e | | Ad | dress | | | Div | | |
| | 1 | TC_Remota1[1].R1 | | 1:1:1 | | | | | | | |
| | 2 | TC_Remota1[1].R2 | | 1.1.2 | | | | | | | |
| | 4 | TC_Remota1[1].R4 | | 1:1:4 | | | | | | | |
| | 5 | TC_Remota1[1].R5 | | 1:1:5 | | | | | | | |
| | 6 | TC_Remota1[1].R6 | | 1:1:6 | | | | | | | |
| | 7 | TC_Remota1[1].R7 | | 1:1:7 | | | | | | | |
| | 8 | TC_Remota1[1].R8 | | 1:1:8 | | | | | | | |
| | 9 | TC_Remota1[1].R9 | | 1:1:9 | | | | | | | |
| | 10 | TC_Remota1[1].R10 | | 1:1:10 | | | | | | | |
| | 11 | TC_Remota1[1].R11 | | 1:1:11 | | | | | | | |
| | 12 | TC_Remota1[1].R12 | | 1:1:13 | | | | | | | |
| | 13 | TC_Remota1[1].R14 | | 1:1:14 | | | | | | | |
| | 15 | TC_Remota1[1].R15 | | 1:1:16 | | | | | | | |
| | | | | I | | | | I | | I | |
| | | | | | | | | | | | |
| | | -1 | H | lead | er. 4EH | | | | | | |
| | | | C e o tê |) tag c nviado núme èm qu | a coluna os pela m ro da rer e ser con | Tag Nam nensagem nota e o t figurados | ne c n, ta oyte s. Ex | arregara is como vago. S kemplo: | á os valc o núme Sempre c | ores qu ro da t os três | ue serão elemedida, endereços |
| | | | | Des | cription: | | | | | | |
| Informação a | | | | Env | o de telemedio | la 4EH | | | | □ Incr | ease read priority |
| Tag indica a | se o | | | Rea | d Trigger: | Enable | Read | when Idle: | Read Com | pleted: | Read Statu |
| telemedida a | telemedida a ser | | | | | | | | | | |
| enviada, a re | emota | ta Remota a ou Vago | | Write Trigger: Enable Write on Tag Char | | | on Tag Chang | je: Write Co | ompleted: | Write Status | |
| que irá receb | pê-la ou | | | WrTr[5] WrEn[5] | | | | WrCpl[5] | | WrSt[5] | |
| o valor do By | /te | | | Station Header | | | | | | _ | |
| vago | | | | | | 4EH | | | | | Min: |
| | | | | | | | | | | | Max |
| | | | | | Т | ag Name | | | Address | | Div |
| | | | | 1 | TM_Remota | 9 | | Remota Telemedida | | | |
| | | | | 3 | TM_Vago | | | Vago | | | |
| | | | | 4 | | | | | | | |

4.5 Configuração do Equipamento

A CTB deve ser configurada para comunicar com o Studio de acordo com o indicado nos manuais da Loper

5 Execução

 O driver é sempre inicializado durante o Start up do sistema se já estiver configurado. Para executá-lo manualmente, vá ao Menu Project + Status..., e duplo-clique na tarefa Driver Runtime.

| ask | Status | Startup | |
|-----------------------|--------|-----------|------------------|
| Background Lask | | Automatic | <u>S</u> tart |
| Database Spy | | Manual | |
| DDE Client Runtime | | Manual | Ston |
| DDE Server | | Manual | -2-12 |
| Driver Runtime | | Automatic | |
| LogWin | | Manual | |
| ODBC Runtime | | Manual | Start <u>u</u> p |
| CPC Client Runtime | | Manual | |
| TCP/IP Client Runtime | | Automatic | |
| TCP/IP Server | | Automatic | |
| Viewer | | Automatic | |
| | | | |
| | | | |

6 Resolvendo problemas

Depois de cada tentativa de comunicação, os tags que estiverem nos campos **Read Status** ou **Write Status** receberão os códigos de erro ou de status Ok, afim de que se permita um controle total da comunicação:

| Código de Erro | Description (*) | Possible causes | Procedure to solve | | |
|-------------------|----------------------------------|--|--|--|--|
| 0 | OK | Communication without problems | - | | |
| 1 | Header Inválido | Valor digitado no campo Header da planilha indicada errado. | Confira neste documento na seção 4.3 os valores válidos para Header | | |
| 2 | Address Inválido | Valor digitado nas células Address da planilha indicada errado. | Confira neste documento na seção 4.4 os valores válidos para os Address de acordo com cada Header | | |
| 4 | Error de Checksum | Erro no protocolo. Mensagem enviada pela CTB contém inconsistência. Erro normalmente causado por ruidos na comunicação | Se o error for permanente confira a configuração da CTB bem como a do Hardware em geral | | |
| 5 | Erro de NAK | Mensagem enviada pelo PC à CTB contém inconsistências | Confira as planilhas de comunicação se todos os endereços estão configurados corretamente | | |
| -15 | Timeout waiting start a message. | Cabo desconectado CTB Desligada ou em modo de erro | Confira a confiabilidade do Cabo e estado da CTB | | |
| -17 | Timeout between rx char. | Erro de DriverRuidos na rede | Prepare um LogWin com o máximo de informação possível, incluindo as mensagens da comunicação serial e contate o nosso suporte técnico. | | |

Quando aparentemente não houver comunicação entre o supervisório e o equipamento, e todos os ítens já foram conferidos, utilize o software de programação do equipamento para estabelecer uma comunicação e só depois tente novamente com o Studio

Se for necessário contatar o suporte técnico, por favor tenha em mãos as seguintes informações:

- Sistema operacional: Tipo e versão. Através do Menu *Project* + *System Information* essas informações podem ser obtidas
- Informações do Projeto: pode ser adquirido através do menu Project + Status
- Versão do Driver e Log da comunicação serial (LogWin)
- Modelo do equipamento e das placas on-board, se existirem.

7 Aplicação Exemplo

A aplicação exemplo para o driver LOPER permite as operações principais como Inicialização, envio de programação, interrogação individual e envio de telecomando e telemedida para uma rede com duas remotas:

8 Histórico das Versões

| Version | Ву | Date | Description of changes | |
|---------|--------------|------------|------------------------|----------------------|
| 1.00 | André Bastos | 02/02/2000 | • | First driver version |