

#### 2211TW V2.0.0



# io-GRIDが與SIEMENS PLC Modbus RTU 連線操作手冊



# 目錄

1.		遠端 I/O 模組配套清單	. 3
	1.1	產品描述	. 3
2.		SIEMENS S7-200 Smart連結設定	. 4
	2.1	SIEMENS S7-200 Smart 硬體接線	. 4
	2.2	SIEMENS S7-200 Smart 連線設定	. 5



# 1. 遠端 I/O 模組配套清單

料號	規格	說明
GFMS-RM01S	Master Modbus RTU, 1 Port	主控制器
GFDI-RM01N	Digital Input 16 Channel	數位輸入
GFDO-RM01N	Digital Output 16 Channel / 0.5A	數位輸出
GFPS-0202	Power 24V / 48W	電源
GFPS-0303	Power 5V / 20W	電源
DM09-AP02	D-SUB 接頭轉接端子台	轉接模組
0170-0101	8 pin RJ45 female connector/RS-485 Interface	轉接模組

# 1.1 產品描述

- I. 轉接模組可將 S7-200 Smart 的 RS485 連接埠轉換成 RJ45 介面。
- II. 主控制器負責管理並組態配置 I/O 參數...等。
- III. 電源模組以及轉接模組為遠端 I/O 標準品,使用者可自行選配。



# 2. SIEMENS S7-200 Smart 連結設定

本章節說明如何使用Step7-MicroWINSMART軟體,將S7-200 Smart與iD-GRID**7**// 進行連結,詳細說明請參考說明書 <u>S7-200 Smart系統手冊</u>

### 2.1 SIEMENS S7-200 Smart 硬體接線

I. 連接器位於CPU模組的連接埠0。採用RS485 連接方式

針腳	說明	連接器	針腳	說明
1	機殼接地線	$\square$	6	+5 V,100Ω串聯電阻器
2	邏輯公共端	針腳9 ● ● 針腳:	7	+24 V
3	RS485 信號 B		8	RS485 信號 A
4	RTS (TTL)	針腳6	9	10 位元通訊協定選取
5	邏輯公共端	●針腳	接頭殼	機殼接地

備註:

RS485 接線方法:3號針腳—RS485訊號B(+);8號針腳—RS485訊號A(-)

II. S7-200 Smart上的串列埠0透過D-SUB線連接至轉接模組(DM09-AP02),由轉接模組 上端子台用雙絞線連接至轉接模組(0170-0101),再以網路線連接至iO-GRID的 介面上





# 2.2 SIEMENS S7-200 Smart 連線設定

I. 開啟 Step7-MicroWINSMART 從程式右方點選"指令"



- A. 點擊"指令"選單
- B. 點擊"庫"選單
- C. 點擊"Modbus RTU Master"選單
- D. 點擊新增"MBUS\_CTRL"

#### II. 通訊協議設定



名稱定義:

r			
		名稱	功能
	А	EN	致能位元
	В	Mode	模式設定=1(設定為 Modbus協議)
	С	Baud	鮑率設定
	D	Parity	校驗 =0(無校驗) =1(奇校驗) =2(偶校驗)
	E	Port	串列埠設定 =0(CPU的RS485介面) =1(通訊模組介面)
	F	Time	超時設定,以毫秒為單位
ĺ	G	Done	完成位元
ĺ	Η	Error	錯誤代碼



#### III.指令記憶體配置

·····································				
主要 7	唐紀帝贈配置	×		
■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ● ■ 文正参照 ^ - 星 通照	Modbus RTU Master (v2.0) 指令庫 'Modbus RTU Master (v2.0)' 需要 286 位元组的全域 V 記憶體。 時指			
	在完修重可以使用的发展量 V 沿着握所在的改业。按一下 (薄膜位如)。使用理 或交互参照卷线所需大小的未使用蓝镜。			
	建議位址 删除庫符號			
1997年1997年 日 ····································	<b>VBC</b> 透過 VB285			
🗄 🧰 🛱 🖶 🛄 Madbus RTU Master (v2.0)	確定 取消			
MBUS_CTFL ① MBUS_CTFL ① MBUS_SIMSG ⑥ Modbus RTU Moster2 (v2.0) ⊕ Modbus RTU Slove (v3.1) ⊕ Modbus RTU Slove (v3.1) ⊕ Work Structure (v3.0) ⊕ Work Structure (v3.0) ⊕ Work Structure (v3.0) ⊕ Work Structure (v3.0)		7		
< >>	■ 12 26 27 ■ ■ 12 26 27 ■			

- A. 點擊"記憶體"選單
- B. 設定指令起始位元址,完成後 點擊確認

#### IV.通訊暫存器讀取



名稱定義:

	名稱	功能	
A	EN	致能位元	
В	First	每次命令需用脈衝觸發	
С	Slave	控制模組站號	
D	RW	讀寫設定,=0(讀取)	
Е	Addr	從站位址, 輸入模組設 44097, 為 Modbus 0X03 命令	
F	Count	數據個數	
G	Data	數據儲存位址	
Н	Done	完成位元	
Ι	Error	錯誤代碼	



V. 通訊暫存器寫入



	名稱	功能	
А	EN	致能位元	
В	First	每次命令需用脈衝觸發	
С	Slave	控制模組站號	
D	RW	讀寫設定,=1(寫入)	
E	Addr	從站位址, 輸入模組設 <b>48193</b> ,	
	Tiddi	Modbus 0X06、0X10 命令	
F	Count	數據個數	
G	Data	數據儲存位址	
Η	Done	完成位元	
Ι	Error	錯誤代碼	

備註:

※ i□-GRID **%** 第一組 GFDI-RM01N ,暫存器位址1000(HEX)轉成4096(DEC)+1 起始位址設定為 44097

名稱定義:

※ ¡□-GRID **개** 第一組 GFDO-RM01N ,暫存器位址2000(HEX)轉成8192(DEC)+1 起始位址設定為 48193 VI. 範常式式

以一組 GFDI-RM01N 以及一組 GFDO-RM01N 控制

當 DI 的第一個點收到訊號觸發時, DO 的第一個點輸出導通

