



***CtM200 - drajwer komputera przepływu  
Spirax Sarco M200  
Podręcznik użytkownika***

Dok. Nr PLP4031  
Wersja: 04-10-2005

**ASKOM<sup>®</sup>** i **asix<sup>™</sup>** to zastrzeżone znaki firmy ASKOM Sp. z o. o., Gliwice. Inne występujące w tekście znaki firmowe bądź towarowe są zastrzeżonymi znakami ich właścicieli.

Wszelkie prawa zastrzeżone. Nieautoryzowane rozpowszechnianie całości lub fragmentu niniejszej publikacji w jakiegokolwiek postaci jest zabronione. Wykonywanie kopii metodą kserograficzną, fotograficzną lub inną powoduje naruszenie praw autorskich niniejszej publikacji.

ASKOM Sp. z o. o. nie bierze żadnej odpowiedzialności za jakiegokolwiek szkody wynikłe z wykorzystywania zawartych w publikacji treści.

Copyright © 2005, ASKOM Sp. z o. o., Gliwice



ASKOM Sp. z o. o., ul. Józefa Sowińskiego 13, 44-121 Gliwice,  
tel. +48 (0) 32 3018100, fax +48 (0) 32 3018101,  
<http://www.askom.com.pl>, e-mail: [office@askom.com.pl](mailto:office@askom.com.pl)

# 1. CtM200 - drajwer komputera przepływu Spirax Sarco M200

## 1.1. Przeznaczenie drajwera

Drajwer CtM200 jest przeznaczony do wymiany danych pomiędzy systemem **asix** i komputerem przepływu M210G firmy Spirax Sarco. Komunikacja odbywa się przy pomocy łączy szeregowych w standardzie RS-232.

## 1.2. Deklaracja kanału transmisji

Drajwer CtM200 jest ładowany poprzez uniwersalny drajwer systemu **asix** – *UNIDRIVER*. Deklaracja kanału transmisji korzystającego z drajwera CtM200 jest następująca:

```
Kanal=UNIDRIVER, CtM200, Port=liczba [; PredkoscTransmisji=liczba]
[;KontrolaParzystosci=liczba] [;BityZnaku=liczba] [;BityStopu=liczba]
[;TypObslugi=liczba] [;SynchrCzasu=liczba]
```

gdzie:

<i>UNIDRIVER</i>	- nazwa uniwersalnego drajwera UNIDRIVER;
<i>CtM200</i>	- nazwa drajwera służącego do komunikacji ze sterownikiem;
<i>Port</i>	- numer portu szeregowego komputera;
<i>PredkoscTransmisji</i>	- prędkość transmisji w Bd; domyślnie 9600 Bd;
<i>KontrolaParzystosci</i>	- EVEN, ODD lub NONE; domyślnie NONE;
<i>BityZnaku</i>	- liczba bitów znaku (7 lub 8); domyślnie 8;
<i>BityStopu</i>	- liczba bitów stopu (1 lub 2); domyślnie 1;
<i>TypObslugi</i>	- interfejs RS-232 (tryb 1) lub RS-485 z modułami ADAM-4521 (tryb 2); domyślnym trybem jest tryb nr 1;
<i>SynchrCzasu</i>	- czas w minutach pomiędzy kolejnymi zapisami czasu do komputera przepływu. Można wyłączyć synchronizację czasu poprzez ustawienie parametru <i>SynchrCzasu</i> na 0. Domyślnie synchronizacja czasu jest wykonywana co 1 minutę.

**UWAGA** W przypadku użycia modułów adresowalnych ADAM-4521 należy w module ADAM-4521 ustawić następujące parametry:

**a/** delimiter - { (ustawiony fabrycznie);

**b/** add cr - no (ustawienie fabryczne -  $\gamma \in S$ );

**c/** adres w sieci RS-485 (dla każdego modułu inny adres);

**d/** baud rate - zgodny z prędkością ustawioną w komputerze przepływu.

Domyślnie przyjmuje się następujące parametry transmisji:

- prędkość transmisji 9600 Bd,
- liczba bitów w znaku - 8,
- bez kontroli parzystości - NONE,
- liczba bitów stopu - 1,
- komunikacja poprzez łączy RS-232.

**PRZYKŁAD**

Przykład deklaracji kanału korzystającego z drajwera CtM200 na porcie COM2 w trybie RS232 z ustawieniami domyślnymi z synchronizacją czasu co 10 minut:

PLC1 = UNIDRIVER, CTM200, Port=2; SynchrCzasu=10

**1.3. Adresacja zmiennych**

Składnia adresu symbolicznego jest następująca:

*V.adres.id*

gdzie:

<i>adres</i>	- adres adresowalnego modułu ADAM-4251, jeśli praca w trybie RS-485. W trybie RS-232 adres nie ma znaczenia, ale musi być podany,
<i>id</i>	- identyfikator parametru komputera przepływu. Dopuszczalne są następujące identyfikatory: B - pressure (odczyt), C - temperature (odczyt), T - total (odczyt), R - flowrate (odczyt), M - set metric units (zapis), P - set imperial units (zapis).

W przypadku pomiaru ciepła (heat metering unit) możliwe jest użycie

poniższych identyfikatorów:

E - net energy	(odczyt),
N - net power	(odczyt),
W - condensate temperature	(odczyt).

Wszystkie surowe wartości zmiennych są typu FLOAT.

**PRZYKŁAD**

Przykłady deklaracji zmiennych:

JJ_01, flowrate,	V.1.R, PLC1, 1, 1, NIC_FP
JJ_02, Total,	V.1.T, PLC1, 1, 1, NIC_FP
JJ_03, Pressure,	V.1.B, PLC1, 1, 1, NIC_FP
JJ_04, Temperature,	V.1.C, PLC1, 1, 1, NIC_FP

**1.4. Znacznik czasu**

Wartościom zmiennych odczytanych z komputera przepływu M210G jest nadawany stempel czasu lokalnego PC.

## 1.5. Parametryzacja drajwera

Parametryzacja drajwera odbywa się przy użyciu osobnej sekcji o nazwie [CTM200]. Przy użyciu tej sekcji można deklarować:

- zapisywanie informacji o operacjach drajwera do pliku logu,
- rozmiar pliku logu,
- log telegramów,
- timeout'y.



### **PLIK\_LOGU=nazwa\_pliku**

Znaczenie - pozycja pozwala na zdefiniowanie pliku, do którego będą zapisywane wszystkie komunikaty diagnostyczne drajwera. Jeśli pozycja PLIK\_LOGU nie definiuje pełnej ścieżki, to plik logu zostanie utworzony w bieżącej kartotece. Plik logu powinien być wykorzystywany jedynie w fazie uruchamiania systemu **asix**.

Wartość domyślna - domyślnie nie tworzy się pliku logu.

Parametr:

*nazwa\_pliku* - nazwa pliku logu.



### **ROZMIAR\_PLIKU\_LOGU=liczba**

Znaczenie - pozycja pozwala określić rozmiar pliku logu w MB.

Wartość domyślna - domyślnie rozmiar pliku logu wynosi 10 MB.

Parametr:

*liczba* - rozmiar pliku logu w MB.



### **LOG\_TELEGRAMOW =TAK/NIE**

Znaczenie - pozycja pozwala na zapisywanie do pliku logu (zadeklarowanego przy użyciu pozycji PLIK\_LOGU) zawartości telegramów wysyłanych i odbieranych ze sterownika. Przedmiotowa pozycja powinna być wykorzystywana jedynie w fazie uruchamiania systemu **asix**.

Wartość domyślna - domyślnie wartość pozycji jest ustawiona na NIE.



### **TIMEOUT\_ODBIORU =liczba**

Znaczenie - pozycja pozwala określić timeout odbioru (w milisekundach) pierwszego znaku odpowiedzi z komputera przepływu. Pozycja jest ustawiana globalnie dla wszystkich urządzeń obsługiwanych przez drajwer CTM200.

Wartość domyślna - domyślnie wartość pozycji wynosi 1000 (milisekund).



### **TIMEOUT\_ZNAKU =liczba**

Znaczenie - pozycja pozwala określić timeout (w milisekundach) pomiędzy kolejnymi znakami odpowiedzi z komputera przepływu. Pozycja

jest ustawiana globalnie dla wszystkich obsługiwanych komputerów przepływu.  
Wartość domyślna - domyślnie wartość pozycji wynosi 50 (milisekund).

<b>1.</b>	<b>CTM200 - DRAJWER KOMPUTERA PRZEPLYWU SPIRAX SARCO M200 .....</b>	<b>3</b>
1.1.	PRZEZNACZENIE DRAJWERA .....	3
1.2.	DEKLARACJA KANAŁU TRANSMISJI.....	3
1.3.	ADRESACJA ZMIENNYCH.....	4
1.4.	ZNACZNIK CZASU .....	4
1.5.	PARAMETRIZACJA DRAJWERA .....	5