

Modbus RTU Server Serial-Treiber

© 2025 PTC Inc. Alle Rechte vorbehalten.

Inhaltsverzeichnis

Modbus RTU Server Serial-Treiber	1
Inhaltsverzeichnis	2
Willkommen beim Modbus RTU Server Serial-Treiber Hilfe-Center	3
Übersicht	3
Setup	4
Kanaleigenschaften – Allgemein	5
Tag-Zähler	6
Kanaleigenschaften – Serielle Kommunikation	6
Kanaleigenschaften – Schreiboptimierungen	9
Kanaleigenschaften – Erweitert	11
Kanaleigenschaften – Zeitvorgabe	11
Geräteeigenschaften – Allgemein	13
Geräteeigenschaften – Scan-Modus	14
Datentypbeschreibung	16
Adressbeschreibungen	18
Modbus-Adressierung	18
Daniels/Enron-Adressierung	19
Ereignisprotokollmeldungen	22
Adressengröße geändert. Vorherige Größe = <Nummer>, Aktuelle Größe = <Nummer>	22
Fehlermaskendefinitionen	22
Modbus-Ausnahmecodes	23
Index	25

Willkommen beim Modbus RTU Server Serial-Treiber Hilfe-Center

Dieses Hilfe-Center ist die Benutzerdokumentation für Kepware Modbus RTU Server Serial-Treiber. Dieses Hilfe-Center wird regelmäßig aktualisiert, um die neuesten Funktionen und Informationen widerzuspiegeln.

Übersicht

Was ist ein Modbus RTU Server Serial-Treiber?

Setup

Wie konfiguriere ich ein Gerät für die Verwendung mit diesem Treiber?

Datentypbeschreibung

Welche Datentypen unterstützt dieser Treiber?

Adressbeschreibungen

Wie adressiere ich eine Datenposition auf einem Servergerät?

Ereignisprotokollmeldungen

Welche Meldungen erzeugt der Modbus RTU Server Serial-Treiber?

Additional Resources



- Search the [Technical Support knowledge base](#) to find known answers to technical questions and issues (login required).
- For links to Help Centers for all PTC products, including Help Centers for other releases of this product, see the [PTC Help Centers](#).
- For a collaborative approach to development and troubleshooting, post questions or solutions in the [Community forum](#).

We Want Your Feedback

We are interested in your feedback on the content of this Help Center.

- Click  in the upper right corner of any page to send feedback about that page.
- Email documentation@ptc.com to provide suggestions or comments about the Help Center.

Version 1.058

© 2025 PTC Inc. Alle Rechte vorbehalten.

Übersicht

Modbus RTU Server Serial-Treiber bietet eine zuverlässige Möglichkeit, serielle Modbus-Geräte mit Client-Anwendungen, u.a. HMI, SCADA, Historian, MES, ERP und zahlreichen benutzerdefinierten Anwendungen, zu verbinden. Es simuliert bis zu 255 Modbus-Servergeräte in einem seriellen Kommunikationsnetzwerk. Andere Geräte oder PCs können mithilfe des Modbus-Protokolls mit jedem simulierten Modbus-Servergerät kommunizieren.

 **Hinweis:** Für diesen Treiber werden die Begriffe "Server" und "unangefordert" synonym verwendet.

Setup

Unterstützte Geräte

Modbus-kompatible Geräte

Kommunikationsprotokoll

Modbus-RTU-Protokoll

Einstellungen für serielle Kommunikation/Ports

Baudrate: 1200, 2400, 9600, 19200

Parität: "Ungerade", "Gerade", "Keine"

Daten-Bits: 8

Stopp-Bits: 1, 2

Flusssteuerung: Bei Verwendung eines RS232/RS485-Konverters hängt die Art der erforderlichen Flusssteuerung von den Anforderungen des Konverters ab. Einige Konverter benötigen keine Flusssteuerung, bei anderen ist RTS-Flusssteuerung erforderlich. Der Dokumentation zum Konverter entnehmen Sie seine Flussanforderungen. Zu empfehlen ist die Verwendung eines RS485-Konverters, der automatische Flusssteuerung bietet.

● **Hinweise:**

1. Bei Verwendung des vom Hersteller mitgelieferten Kommunikationskabels ist es manchmal erforderlich, eine Flusssteuerungseinstellung **RTS** oder **RTS immer** zu wählen.
2. Nicht alle Geräte unterstützen die aufgelisteten Konfigurationen.

Unterstützte Funktionscodes

- Read Coil Status – Code 01H
- Read Input Status – Code 02H
- Read Holding Registers – Code 03H
- Read Internal Registers – Code 04H
- Force Single Coil – Code 05H
- Preset Single Register – Code 06H
- Diagnostic Loopback – Code 08H
- Force Multiple Coils – Code 0FH
- Preset Multiple Registers – Code 10H

● **Hinweis:** Für alle anderen Funktionscodes gibt der Treiber den Ausnahmecode 01H (Funktion nicht implementiert) an das anfragende Gerät zurück.

Broadcast-Befehle

Modbus RTU Server Serial-Treiber kann Broadcast-Schreibmeldungen empfangen. Broadcast-Meldungen werden durch Verwenden der Stations-ID 0 definiert. Wenn der Treiber eine Schreibmeldung (Funktion 05H, 06H, 0FH oder 10H) mit der Stations-ID 0 empfängt, wird der zu schreibende Wert in alle Geräte platziert, die unter dem Kanal definiert sind, für den der Befehl empfangen wurde. Der Broadcast-Befehl kann im Wesentlichen verwendet werden, um ein Datenelement an all die Geräte zu senden, die zur gleichen Zeit im Treiber konfiguriert wurden.

● **Hinweis:** Für diesen Treiber werden die Begriffe "Server" und "unangefordert" synonym verwendet.

Kanal- und Gerätegrenzwerte

Die von diesem Treiber unterstützte maximale Anzahl von Kanälen liegt bei 100. Die maximale Anzahl von Geräten, die von diesem Treiber unterstützt werden, liegt bei 255 pro Kanal. Dieser Treiber simuliert bis zu 255 Modbus-Servergeräte in einem seriellen Kommunikationsnetzwerk.

Zeitvorgabe

● Siehe [Kanaleigenschaften – Zeitvorgabe](#)

Kanaleigenschaften – Allgemein

Dieser Server unterstützt die Verwendung von mehreren gleichzeitigen Kommunikationstreibern. Jedes Protokoll oder jeder Treiber, das/der in einem Serverprojekt verwendet wird, wird als Kanal bezeichnet. Ein Serverprojekt besteht unter Umständen aus vielen Kanälen mit demselben Kommunikationstreiber oder mit eindeutigen Kommunikationstreibern. Ein Kanal fungiert als grundlegender Baustein eines OPC-Links. Diese Gruppe wird verwendet, um allgemeine Kanaleigenschaften (wie z.B. die ID-Attribute und den Betriebsmodus) anzugeben.

Identifikation

Name: Geben Sie die benutzerdefinierte ID dieses Kanals an. Bei jedem Serverprojekt muss jeder Kanalname eindeutig sein. Zwar können Namen bis zu 256 Zeichen lang sein, doch haben einige Client-Anwendungen beim Durchsuchen des Tag-Raums des OPC-Servers ein eingeschränktes Anzeigefenster. Der Kanalname ist ein Teil der OPC-Browserinformationen. Die Eigenschaft ist erforderlich, um einen Kanal zu erstellen.

● *Informationen über reservierte Zeichen finden Sie in der Serverhilfe unter „So benennen Sie Kanäle, Geräte, Tags und Tag-Gruppen richtig“.*

Beschreibung: Geben Sie benutzerdefinierte Informationen über diesen Kanal an.

● Viele dieser Eigenschaften, einschließlich der Beschreibung, verfügen über ein zugeordnetes System-Tag.

Treiber: Geben Sie das Protokoll/den Treiber für diesen Kanal an. Geben Sie den Gerätetreiber an, der während der Kanalerstellung ausgewählt wurde. Es ist eine deaktivierte Einstellung in den Kanaleigenschaften. Die Eigenschaft ist erforderlich, um einen Kanal zu erstellen.

● **Hinweis:** Beim Online-Vollzeitbetrieb des Servers können diese Eigenschaften jederzeit geändert werden. Dies schließt das Ändern des Kanalnamens ein, um zu verhindern, dass Clients Daten am Server registrieren. Wenn ein Client bereits ein Element vom Server abgerufen hat, bevor der Kanalname geändert wurde, sind die Elemente davon nicht beeinflusst. Wenn die Client-Anwendung das Element nach der Änderung des Kanalnamens freigibt und versucht, es mit dem alten Kanalnamen erneut abzurufen, wird das Element nicht akzeptiert. Es sollten keine Änderungen an den Eigenschaften erfolgen, sobald eine große Client-

Anwendung entwickelt wurde. Verwenden Sie die richtige Benutzerrollen- und Berechtigungsverwaltung, um zu verhindern, dass Operatoren Eigenschaften ändern oder auf Serverfunktionen zugreifen.

Diagnose

Diagnoseerfassung: Wenn diese Option aktiviert ist, stehen die Diagnoseinformationen des Kanals für OPC-Anwendungen zur Verfügung. Da für die Diagnosefunktionen des Servers eine minimale Mehraufwandsverarbeitung erforderlich ist, wird empfohlen, dass sie bei Bedarf verwendet werden und ansonsten deaktiviert sind. Die Standardeinstellung ist deaktiviert.

● **Hinweis:** Diese Eigenschaft ist nicht verfügbar, wenn der Treiber oder das Betriebssystem die Diagnose nicht unterstützt.

● Weitere Informationen dazu finden Sie unter "Kommunikationsdiagnosen" und "Statistik-Tags" in der Serielle Hilfe.

Tag-Zähler

Statische Tags: Gibt die Gesamtanzahl der definierten statischen Tags auf dieser Ebene (Gerät oder Kanal) an. Diese Informationen können bei der Problembehandlung und beim Lastenausgleich hilfreich sein.

Kanaleigenschaften – Serielle Kommunikation

Eigenschaften für serielle Kommunikation stehen seriellen Treibern zur Verfügung und sind je nach Treiber, Verbindungstyp und ausgewählten Optionen unterschiedlich. Unten finden Sie eine Übermenge der möglichen Eigenschaften.

Klicken Sie auf, um zu einem der Abschnitte zu springen: [Verbindungstyp](#), [Serielle Port-Einstellungen](#) und [Betriebsverhalten](#).

● **Hinweise:**

- Während des Online-Vollzeitbetriebs des Servers können diese Eigenschaften jederzeit geändert werden. Verwenden Sie die richtige Benutzerrollen- und Berechtigungsverwaltung, um zu verhindern, dass Operatoren Eigenschaften ändern oder auf Serverfunktionen zugreifen.
- Benutzer müssen die spezifischen Parameter definieren, die verwendet werden sollen. Je nach Treiber können Kanäle identische Kommunikationsparameter gemeinsam nutzen. Es kann lediglich eine gemeinsam genutzte serielle Verbindung für ein virtuelles Netzwerk konfiguriert werden (siehe [Kanaleigenschaften – Serielle Kommunikation](#)).

Eigenschaftengruppen	
Allgemein	
Serielle Kommunikation	
Schreiboptimierungen	
Erweitert	
Kommunikationsserialisierung	
Verknüpfungseinstellungen	
Verbindungstyp	
Physisches Medium	COM-Port
Gemeinsam genutzt	Nein
Serielle Port-Einstellungen	
COM-ID	3
Baudrate	19200
Daten-Bits	8
Parität	Keine
Stopp-Bits	1
Flussteuerung	Keine
Betriebsverhalten	
Bericht Kommunikationsfehler	Aktivieren

Verbindungstyp

Physisches Medium: Wählen Sie den Hardware-Gerätetyp für Datenkommunikation. Zu den Optionen gehören Modem, COM-Port und Keine. Die Standardeinstellung ist COM-Port.

1. **Keine:** Wählen Sie "Keine" aus, um anzugeben, dass keine physische Verbindung vorhanden ist. Dadurch wird der Abschnitt [**Operation ohne Kommunikation**](#) angezeigt.
2. **COM-Port:** Wählen Sie "COM-Port" aus, um den Abschnitt [**Serielle Port-Einstellungen**](#) anzuzeigen und zu konfigurieren.
3. **Modem:** Wählen Sie "Modem" aus, wenn für die Kommunikation Telefonleitungen verwendet werden. Dies wird im Abschnitt [**Modemeinstellungen**](#) konfiguriert.
4. **Gemeinsam genutzt:** Überprüfen Sie, ob für die Verbindung korrekt angegeben ist, dass die aktuelle Konfiguration mit einem anderen Kanal gemeinsam genutzt wird. Dies ist eine schreibgeschützte Eigenschaft.

Serielle Port-Einstellungen

COM-ID: Gibt die zu verwendende Kommunikations-ID bei der Kommunikation mit dem Kanal zugewiesenen Geräten an. Der gültige Bereich ist 1 bis 9991 bis 16. Die Standardeinstellung ist 1.

Baudrate: Geben Sie die Baudrate an, die zur Konfiguration des ausgewählten Kommunikationsports verwendet werden soll.

Daten-Bits: Geben Sie die Anzahl der Daten-Bits pro Datenwort an. Zu den Optionen gehören 5, 6, 7 oder 8.

Parität: Geben Sie den Paritätstyp für die Daten an. Zu den Optionen gehören "Ungerade", "Gerade" oder "Keine".

Stopp-Bits: Geben Sie die Anzahl der Stopp-Bits pro Datenwort an. Zu den Optionen gehören 1 oder 2.

Flusssteuerung: Wählen Sie aus, wie die RTS- und DTR-Steuerleitungen verwendet werden. Flusssteuerung ist für die Kommunikation mit einigen seriellen Geräten erforderlich. Es gibt folgende Optionen:

- **Keine:** Mit dieser Option werden keine Steuerleitungen umgeschaltet oder in den aktiven Zustand gebracht.
- **DTR:** Mit dieser Option wird die DTR-Leitung in den aktiven Zustand gebracht, wenn der Kommunikationsport geöffnet ist und es auch bleibt.
- **RTS:** Mit dieser Option wird angegeben, dass die RTS-Leitung hoch ist, wenn Byte für die Übertragung zur Verfügung stehen. Nachdem alle gepufferten Byte gesendet wurden, ist die RTS-Leitung niedrig. Dies wird normalerweise mit der RS232/RS485-Konverter-Hardware verwendet.
- **RTS, DTR:** Diese Option ist eine Kombination aus DTR und RTS.
- **RTS immer:** Mit dieser Option wird die RTS-Leitung in den aktiven Zustand gebracht, wenn der Kommunikationsport geöffnet ist und es auch bleibt.
- **RTS manuell:** Mit dieser Option wird die RTS-Leitung basierend auf den für RTS-Leitungssteuerung eingegebenen Zeitvorgaben-Eigenschaften in den aktiven Zustand gebracht. Sie steht nur zur Verfügung, wenn der Treiber manuelle RTS-Leitungssteuerung unterstützt (oder wenn die Eigenschaften gemeinsam benutzt werden und mindestens einer der Kanäle zu einem Treiber gehört, der diese Unterstützung bereitstellt). Durch "RTS manuell" wird die Eigenschaft **RTS-Leitungssteuerung** mit den folgenden Optionen hinzugefügt:

- **Anstieg:** Geben Sie an, wie lang die RTS-Leitung vor der Datenübertragung ansteigt. Der gültige Bereich liegt zwischen 0 und 9999 Millisekunden. Die Standardeinstellung ist 10 Millisekunden.
- **Abfall:** Geben Sie die Zeitdauer an, während die RTS-Leitung nach der Datenübertragung hoch bleibt. Der gültige Bereich liegt zwischen 0 und 9999 Millisekunden. Die Standardeinstellung ist 10 Millisekunden.
- **Abrufverzögerung:** Geben Sie die Zeit an, um die der Abruf für die Kommunikation verzögert ist. Der gültige Bereich liegt zwischen 0 und 9999. Die Standardeinstellung ist 10 Millisekunden.

Tipp: Bei Verwendung von doppeladrigen RS-485-Kabeln können "Echos" in den Kommunikationsleitungen auftreten. Da diese Kommunikation keine Echounterdrückung unterstützt, wird empfohlen, Echos zu deaktivieren oder einen RS-485-Konverter zu verwenden.

Betriebsverhalten

- **Kommunikationsfehler melden:** Aktivieren oder deaktivieren Sie die Berichterstellung über geringfügige Kommunikationsfehler. Wenn diese Option aktiviert ist, werden geringfügige Fehler beim Auftreten im Ereignisprotokoll angezeigt. Wenn diese Option deaktiviert ist, werden dieselben Fehler nicht angezeigt, selbst wenn es normale Anforderungsfehler sind. Die Standardeinstellung ist "Aktivieren".
- **Inaktive Verbindung schließen:** Wählen Sie diese Option, um die Verbindung zu schließen, wenn es keinerlei Tags mehr gibt, die von einem Client im Kanal referenziert werden. Die Standardeinstellung ist "Aktivieren".
- **Inaktivitätsdauer bis Schließen:** Geben Sie an, wie lang der Server warten soll, bis alle Tags vor dem Schließen des COM-Ports entfernt wurden. Der Standardwert ist 15 Sekunden.

Modemeinstellungen

- **Modem:** Geben Sie das installierte Modem an, das für die Kommunikation verwendet werden soll.
- **Verbindungs-Timeout:** Diese Eigenschaft gibt an, wie lang auf das Herstellen von Verbindungen gewartet werden soll, bevor ein Lese- oder Schreibvorgang fehlschlägt. Der Standardwert ist 60 Sekunden.
- **Modemeigenschaften:** Konfigurieren Sie die Modem-Hardware. Durch Klicken auf diese Schaltfläche werden händlerspezifische Modemeigenschaften geöffnet.
- **Automatisches Wählen:** Ermöglicht das automatische Wählen von Einträgen im Telefonbuch. Die Standardeinstellung ist "Deaktivieren". *Weitere Informationen finden Sie unter "Modem Auto-Dial" in der Serverhilfe.*
- **Kommunikationsfehler melden:** Aktivieren oder deaktivieren Sie die Berichterstellung über geringfügige Kommunikationsfehler. Wenn diese Option aktiviert ist, werden geringfügige Fehler beim Auftreten im Ereignisprotokoll angezeigt. Wenn diese Option deaktiviert ist, werden dieselben Fehler nicht angezeigt, selbst wenn es normale Anforderungsfehler sind. Die Standardeinstellung ist "Aktivieren".
- **Inaktive Verbindung schließen:** Wählen Sie diese Option, um die Modemverbindung zu schließen, wenn es keinerlei Tags mehr gibt, die von einem Client im Kanal referenziert werden. Die Standardeinstellung ist "Aktivieren".
- **Inaktivitätsdauer bis Schließen:** Geben Sie an, wie lang der Server warten soll, bis alle Tags vor dem Schließen der Modemverbindung entfernt wurden. Der Standardwert ist 15 Sekunden.

Operation ohne Kommunikation

- **Leseverarbeitung:** Wählen Sie aus, welche Maßnahmen ergriffen werden sollen, wenn ein expliziter Gerätelesevorgang angefordert wird. Zu den Optionen gehören Ignorieren und Fehlgeschlagen. Bei Ignorieren geschieht nichts, bei Fehlgeschlagen wird das Fehlschlagen dem Client durch eine Aktualisierung angezeigt. Die Standardeinstellung ist Ignorieren.

Kanaleigenschaften – Schreiboptimierungen

Der Server muss sicherstellen, dass die von der Client-Anwendung geschriebenen Daten rechtzeitig auf das Gerät gelangen. In Anbetracht dieses Ziels stellt der Server Optimierungseigenschaften bereit, um die jeweiligen Anforderungen zu erfüllen bzw. die Reaktionsfähigkeit der Anwendungen zu verbessern.

Schreiboptimierungen	
Optimierungsmethode	Nur den letzten Wert für alle Tags schreiben
Servicezyklus	10

Schreiboptimierungen

Optimierungsmethode: Mit dieser Option wird gesteuert, wie Schreibdaten an den zugrunde liegenden Kommunikationstreiber weitergeleitet werden. Die Optionen sind:

- **Alle Werte für alle Tags schreiben:** Mit dieser Option wird der Server gezwungen, für jeden Wert einen Schreibvorgang auf dem Controller zu versuchen. In diesem Modus sammelt der Server weiterhin Schreibanforderungen und fügt sie der internen Schreibwarteschlange des Servers hinzu. Der Server verarbeitet die Schreibwarteschlange und versucht, sie zu leeren, indem er so schnell wie möglich Daten auf das Gerät schreibt. In diesem Modus wird sichergestellt, dass alles, was von den Client-Anwendungen geschrieben wird, an das Zielgerät gesendet wird. Dieser Modus sollte ausgewählt werden, wenn die Reihenfolge des Schreibvorgangs oder der Inhalt des Schreibelements eindeutig auf dem Zielgerät zu finden muss.
- **Nur den letzten Wert für nicht boolesche Tags schreiben:** Viele aufeinander folgende Schreibvorgänge für denselben Wert können sich aufgrund der Zeit, die tatsächlich zum Senden der Daten auf das Gerät erforderlich ist, in der Schreibwarteschlange ansammeln. Wenn der Server einen Schreibwert aktualisiert, der bereits in die Schreibwarteschlange eingefügt wurde, sind weitaus weniger Schreibvorgänge erforderlich, um denselben Endausgabewert zu erhalten. Auf diese Weise sammeln sich keine zusätzlichen Schreibvorgänge in der Warteschlange des Servers an. Wenn der Benutzer den Schiebeschalter nicht mehr verschiebt, erreicht der Wert im Gerät praktisch in der selben Zeit den richtigen Wert. Dem Modus entsprechend wird jeder Wert, der kein boolescher Wert ist, in der internen Warteschlange des Servers aktualisiert und bei der nächstmöglichen Gelegenheit an das Gerät gesendet. Dies kann die Anwendungsleistung erheblich verbessern.
- **Hinweis:** Mit dieser Option wird nicht versucht, Schreibvorgänge in Boolesche Werte zu optimieren. Dadurch können Benutzer den HMI-Datenvorgang optimieren, ohne Probleme mit Booleschen Operationen (z.B. eine vorübergehende Schaltfläche) zu verursachen.
- **Nur den letzten Wert für alle Tags schreiben:** Mit dieser Option wird die hinter der zweiten Optimierungsmethode stehende Theorie auf alle Tags angewendet. Sie ist besonders nützlich, wenn die Anwendung nur den letzten Wert an das Gerät senden muss. In diesem Modus werden alle Schreibvorgänge optimiert, indem die derzeit in der Schreibwarteschlange befindlichen Tags vor dem Senden aktualisiert werden. Dies ist der Standardmodus.

Servicezyklus: Wird verwendet, um das Verhältnis von Schreib- und Lesevorgängen zu steuern. Das Verhältnis basiert immer auf einem Lesevorgang für jeden zehnten Schreibvorgang. Für den Servicezyklus wird

standardmäßig 10 festgelegt. Dies bedeutet, dass 10 Schreibvorgänge für jeden Lesevorgang erfolgen. Zwar führt die Anwendung eine große Anzahl fortlaufender Schreibvorgänge durch, doch muss sicher gestellt werden, dass es für Lesedaten weiterhin Verarbeitungszeit gibt. Die Einstellung 1 hat zur Folge, dass ein Lesevorgang für jeden Schreibvorgang erfolgt. Wenn es keine durchzuführenden Schreibvorgänge gibt, werden Lesevorgänge fortlaufend verarbeitet. Dies ermöglicht eine Optimierung für Anwendungen mit fortlaufenden Schreibvorgängen gegenüber einem ausbalancierteren Datenzufluss und -abfluss.

 **Hinweis:** Es wird empfohlen, dass für die Anwendung die Kompatibilität mit den Verbesserungen zur Schreiboptimierung charakteristisch ist, bevor sie in einer Produktionsumgebung verwendet wird.

Kanaleigenschaften – Erweitert

Diese Gruppe wird verwendet, um erweiterte Kanaleigenschaften anzugeben. Nicht alle Treiber unterstützen alle Eigenschaften; so wird die Gruppe "Erweitert" für jene Geräte nicht angezeigt.

Nicht normalisierte Float-Handhabung: Ein nicht normalisierter Wert wird als "Unendlich", "Nicht-zahlenwert (NaN)" oder als "Denormalisierte Zahl" definiert. Die Standardeinstellung ist Durch Null ersetzen. Für Treiber, die eine native Float-Handhabung aufweisen, wird standardmäßig unter Umständen "Nicht geändert" verwendet. Durch Behandlung nicht normalisierter Gleitkommazahlen können Benutzer festlegen, wie ein Treiber mit nicht normalisierten IEEE-754-Gleitkommadaten umgeht. Es folgen Beschreibungen der Optionen:

- **Durch Null ersetzen:** Diese Option ermöglicht es einem Treiber, nicht normalisierte IEEE-754-Gleitkommawerte durch Null zu ersetzen, bevor sie an Clients übertragen werden.
- **Nicht geändert:** Diese Option ermöglicht es einem Treiber, denormalisierte, normalisierte IEEE-754-Nichtzahlenwerte und unendliche IEEE-754-Werte ohne jegliche Konvertierung oder Änderungen an Clients zu übertragen.

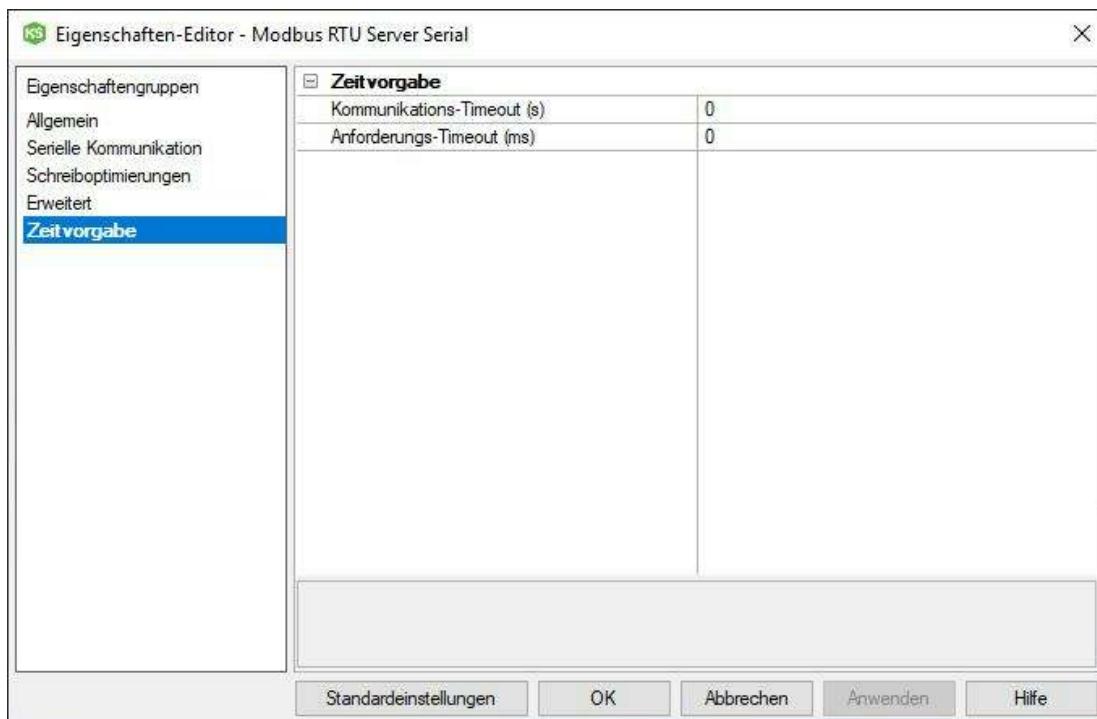
● **Hinweis:** Diese Eigenschaft ist deaktiviert, wenn der Treiber keine Gleitkommawerte unterstützt, oder wenn er nur die angezeigte Option unterstützt. Gemäß der Float-Normalisierungseinstellung des Kanals unterliegen nur Echtzeit-Treiber-Tags (wie z.B. Werte und Arrays) der Float-Normalisierung. Beispielsweise werden EFM-Daten nicht durch diese Einstellung beeinflusst.

● *Weitere Informationen über die Gleitkommawerte finden Sie unter "Mit nicht normalisierten Gleitkommawerten arbeiten" in der Serverhilfe.*

Verzögerung zwischen Geräten: Geben Sie die Zeitdauer an, in der der Kommunikationskanal das Senden einer Anforderung an das nächste Gerät verzögert, nachdem Daten vom aktuellen Gerät in demselben Kanal empfangen wurden. Null (0) deaktiviert die Verzögerung.

● **Hinweis:** Diese Eigenschaft ist nicht für alle Treiber, Modelle und abhängige Einstellungen verfügbar.

Kanaleigenschaften – Zeitvorgabe



Kommunikations-Timeout: Geben Sie an, wie lange der Treiber auf eine eingehende Anforderung wartet, bevor er die Tag-Qualität für alle Servergeräte im Kanal als schlecht festlegt. Nachdem das Kommunikations-Timeout abgelaufen ist, besteht die einzige Möglichkeit, das Timeout zurückzusetzen und eine normale Verarbeitung aller Tags zu ermöglichen, darin, dass Sie die Kommunikation mit dem Gerät wiederherstellen oder das Timeout deaktivieren, indem Sie in der Gruppe "Zeitvorgabe" der Kanaleigenschaften die Einstellung Kommunikations-Timeout auf 0 (Null) setzen. Deaktiviert: 0, aktiviert: 1 --> 64.800 Sekunden (18 Stunden).

Anforderungs-Timeout: Geben Sie an, wie lange der Treiber darauf wartet, einen vollständigen Anforderungs-Frame zu empfangen. Die verstrichene Zeit wird ab dem Moment berechnet, in dem das erste Byte einer neuen Anforderung empfangen wird. Wenn während dieser Zeit kein vollständiger Frame empfangen wird, leert der Treiber die empfangenen Datenpuffer und nimmt an, dass das nächste empfangene Byte der Anfang einer neuen Anforderung ist.

Tipps:

Wählen Sie diese Einstellung sorgfältig. Werte für die Einstellung Anforderungs-Timeout liegen zwischen 0 und 30.000 ms, wobei der Standardwert 0 beträgt. Wenn 0 eingegeben wird, berechnet der Treiber einen angemessenen Timeout durch die Verwendung der folgenden Formel:

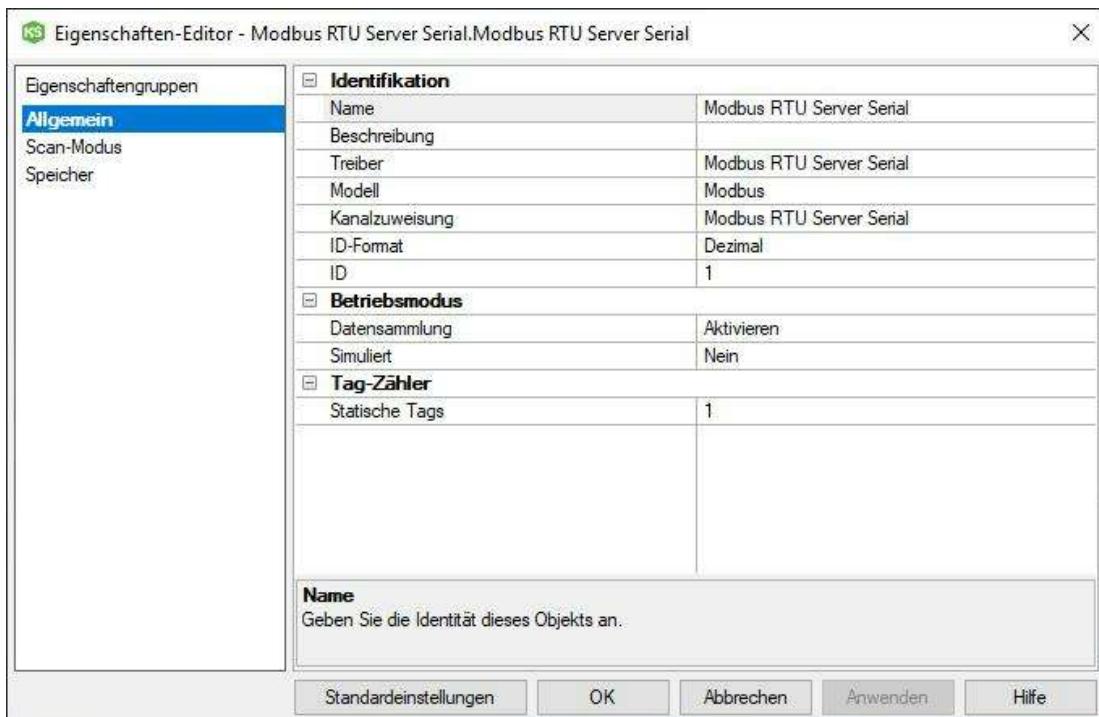
$$T_{\text{Standard}} = 1000 * (\text{Bits pro Byte}) * 512 * 3 / \text{Baud}$$

Dies ist das Dreifache der Zeit, die erforderlich ist, um einen Frame von 512 Byte zu senden. Die Anzahl der Bits pro Byte schließt das Start-Bit sowie die angegebene Anzahl von Daten- und Stop-Bits ein. Bei einer Baudrate von 9600 sowie 8 Daten-Bits und 1 Stop-Bit ergibt sich beispielsweise ein Standard-Timeout von 1600 ms. Wenn die Hardware relativ kurze Anforderungs-Frames sendet und eine fehlgeschlagene Anforderung in weniger als der berechneten Standardzeit (in diesem Beispiel 1600 ms) erneut versucht, konfigurieren Sie einen kürzeren Anforderungs-Timeout.

Der Anforderungs-Timeout sollte nie kürzer sein als die Zeit, die es dauert, den längsten Anforderungs-Frame zu empfangen, der von einem Gerät auf dem Kanal gesendet wird. Dies kann mit der folgenden Formel berechnet werden:

$$T_{\min} = 1000 * (\text{Bits pro Byte}) * (\text{max. Frame-Länge}) / \text{Baud}.$$

Geräteeigenschaften – Allgemein



Identifikation

Name: Benutzerdefinierte ID dieses Geräts.

Beschreibung: Benutzerdefinierte Informationen über dieses Gerät.

Kanalzuweisung: Benutzerdefinierter Name des Kanals, zu dem dieses Gerät derzeit gehört.

Treiber: Ausgewählter Protokolltreiber für dieses Gerät.

● Weitere Informationen zu einem bestimmten Gerätetyp finden Sie unter [Unterstützte Geräte](#).

Modell: Die jeweilige Version des Geräts.

ID-Format: Wählen Sie aus, wie die Geräte-ID formatiert wird. Zu den Optionen zählen Formatierungen als Dezimal-, Oktal- oder Hexadezimalzahl.

ID: Seriellen Modbus-Geräten werden Geräte-IDs im Bereich 0 bis 255 zugewiesen.

Betriebsmodus

Datensammlung: Diese Eigenschaft steuert den aktiven Status des Geräts. Zwar sind Gerätekommunikationen standardmäßig aktiviert, doch kann diese Eigenschaft verwendet werden, um ein physisches Gerät zu deaktivieren. Kommunikationen werden nicht versucht, wenn ein Gerät deaktiviert ist. Vom Standpunkt eines Clients werden die Daten als ungültig markiert und Schreibvorgänge werden nicht akzeptiert. Diese Eigenschaft kann jederzeit durch diese Eigenschaft oder die System-Tags des Geräts geändert werden.

Simuliert: Diese Option versetzt das Gerät in den Simulationsmodus. In diesem Modus versucht der Treiber nicht, mit dem physischen Gerät zu kommunizieren, aber der Server gibt weiterhin gültige OPC-Daten zurück. Durch Auswählen von "Simuliert" wird die physische Kommunikation mit dem Gerät angehalten, OPC-Daten können jedoch als gültige Daten dem OPC-Client zurückgegeben werden. Im Simulationsmodus behandelt der Server alle Gerätedaten als reflektierend: was auch immer in das simulierte Gerät geschrieben wird, wird zurückgelesen, und jedes OPC-Element wird einzeln behandelt. Die Speicherzuordnung des Elements basiert auf der Gruppenaktualisierungsrate. Die Daten werden nicht gespeichert, wenn der Server das Element entfernt (z.B., wenn der Server neu initialisiert wird). Die Standardeinstellung ist "Nein".

💡 Hinweise:

1. Dieses System-Tag (_Simulated) ist schreibgeschützt und kann für den Laufzeitschutz nicht geschrieben werden. Das System-Tag ermöglicht es, dass diese Eigenschaft vom Client überwacht wird.
2. Im Simulationsmodus basiert die Speicherzuordnung des Elements auf Client-Aktualisierungsgraten (Gruppenaktualisierungsrate für OPC-Clients oder Scan-Intervall für native und DDE-Schnittstellen). Das bedeutet, dass zwei Clients, die dasselbe Element mit unterschiedlichen Aktualisierungsgraten referenzieren, verschiedene Daten zurückgeben.

⚠ Der Simulationsmodus ist nur für Test- und Simulationszwecke. Es sollte niemals in einer Produktionsumgebung nie verwendet werden.

Geräteeigenschaften - Scan-Modus

Der Scan-Modus gibt das vom abonnierten Client angeforderte Scan-Intervall für Tags an, die Gerätekommunikation erfordern. Synchrone und asynchrone Lese- und Schreibvorgänge des Geräts werden sobald wie möglich verarbeitet; unbeeinflusst von den Eigenschaften für den Scan-Modus.

Eigenschaftengruppen	
Allgemein	
Scan-Modus	
Scan-Modus	Vom Client angegebenes Scan-Interval...
Anfangsaktualisierungen aus ...	Deaktivieren

Scan-Modus: Geben Sie an, wie Tags im Gerät für an abonnierte Clients gesendete Aktualisierungen gescannt werden. Es folgen Beschreibungen der Optionen:

- **Vom Client angegebenes Scan-Intervall berücksichtigen:** Dieser Modus verwendet das vom Client angeforderte Scan-Intervall.
 - **Datenanfrage nicht schneller als Scan-Intervall:** Dieser Modus gibt den Wert an, der als maximales Scan-Intervall festgelegt wurde. Der gültige Bereich liegt zwischen 10 und 99999990 Millisekunden. Die Standardeinstellung ist 1000 Millisekunden.
- 💡 **Hinweis:** Wenn der Server über einen aktiven Client und Elemente für das Gerät verfügt und der Wert für das Scan-Intervall erhöht wird, werden die Änderungen sofort wirksam. Wenn der Wert für das Scan-Intervall verringert wird, werden die Änderungen erst wirksam, wenn alle Client-Anwendungen getrennt wurden.

- **Alle Datenanfragen im Scan-Intervall:** Dieser Modus erzwingt, dass Tags im angegebenen Intervall nach abonnierten Clients gescannt werden. Der gültige Bereich liegt zwischen 10 und 99999990 Millisekunden. Die Standardeinstellung ist 1000 Millisekunden.
- **Nicht scannen, nur Abruf anfordern:** In diesem Modus werden Tags, die zum Gerät gehören, nicht periodisch abgerufen, und es wird auch kein Lesevorgang durchgeführt, um den Anfangswert eines Elements abzurufen, sobald es aktiv wird. Es liegt in der Verantwortung des OPC-Clients, Aktualisierungen abzurufen, entweder durch Schreiben in das _DemandPoll-Tag oder durch Ausgeben expliziter Lesevorgänge des Geräts für einzelne Elemente. *Weitere Informationen finden Sie unter "Geräte-Bedarfsabruf" in der Serverhilfe.*
- **Durch Tag angegebenes Scan-Intervall berücksichtigen:** Dieser Modus erzwingt das Scannen statischer Tags im Intervall, das in ihrer statischen Konfiguration Tag-Eigenschaften angegeben wurde. Dynamische Tags werden in dem vom Client angegebenen Scan-Intervall gescannt.

Anfangsaktualisierungen aus Cache: Wenn diese Option aktiviert ist, kann der Server die ersten Aktualisierungen für neu aktivierte Tag-Referenzen aus gespeicherten (Cache-)Daten zur Verfügung stellen. Cache-Aktualisierungen können nur bereitgestellt werden, wenn die neue Elementreferenz dieselben Eigenschaften für Adresse, Scan-Intervall, Datentyp, Client-Zugriff und Skalierung gemeinsam nutzt. Ein Lesevorgang des Geräts wird nur für die Anfangsaktualisierung für die erste Client-Referenz verwendet. Der Standardeinstellung ist "Deaktiviert"; immer wenn ein Client eine Tag-Referenz aktiviert, versucht der Server, den Anfangswert vom Gerät zu lesen.

Datentypbeschreibung

Datentyp	Beschreibung
Boolean	Einzelnes Bit
Word	16-Bit-Wert ohne Vorzeichen Bit 0 ist das Low-Bit Bit 15 ist das High-Bit
Short	16-Bit-Wert mit Vorzeichen Bit 0 ist das Low-Bit Bit 14 ist das High-Bit Bit 15 ist das Vorzeichen-Bit
DWord	32-Bit-Wert ohne Vorzeichen Bit 0 ist das Low-Bit Bit 31 ist das High-Bit
Long	32-Bit-Wert mit Vorzeichen Bit 0 ist das Low-Bit Bit 30 ist das High-Bit Bit 31 ist das Vorzeichen-Bit
BCD	Gepacktes 2-Byte-BCD Der Wertebereich liegt zwischen 0 und 9999. Für Werte außerhalb dieses Bereichs ist das Verhalten nicht definiert.
LBCD	Gepacktes 4-Byte-BCD Der Wertebereich liegt zwischen 0 und 99999999. Für Werte außerhalb dieses Bereichs ist das Verhalten nicht definiert.
String	Mit Null beendete ASCII-Zeichenfolge Wird im Halteregisterbereich unterstützt, schließt eine Auswahl der Byte-Reihenfolgen Hi-Lo und Lo-Hi ein.
Double*	64-Bit-Gleitkommawert Der Treiber interpretiert vier aufeinanderfolgende Register als Wert mit doppelter Genauigkeit, indem die letzten zwei Register als High-DWord und die ersten zwei Register als Low-DWord bewertet werden.
Double-Beispiel	Wenn Register 40001 als Double-Wert angegeben wird, ist Bit 0 des Registers 40001 Bit 0 des 64-Bit-Datentyps und Bit 15 des Registers 40004 ist Bit 63 des 64-Bit-Datentyps.
Float*	32-Bit-Gleitkommawert Der Treiber interpretiert zwei aufeinanderfolgende Register als Wert mit einfacher Genauigkeit, indem das erste Register als Low-Wort und das zweite Register als High-Wort bewertet wird.
Float-Beispiel	Wenn Register 40001 als Float-Wert angegeben wird, ist Bit 0 des Registers 40001 Bit 0 des 32-Bit-Datentyps und Bit 15 des Registers 40002 ist Bit 31 des 32-Bit-Datentyps.

*Bei den Beschreibungen wird angenommen, dass standardmäßig für 64-Bit-Datentypen die Datenbehandlung "Erstes DWord 'Low'" verwendet wird und für 32-Bit-Datentypen die Datenbehandlung "Erstes Wort 'Low'".

Adressbeschreibungen

Adressspezifikationen sind je nach verwendetem Modell unterschiedlich. Wählen Sie einen Link von der folgenden Liste aus, um bestimmte Adressinformationen für das entsprechende Modell zu erhalten.

Modbus-Adressierung

Daniels/Enron-Adressierung

Modbus-Adressierung

Vergleich von 5-stelliger Adressierung mit 6-stelliger Adressierung

In der Modbus-Adressierung gibt die erste Stelle der Adresse die primäre Tabelle an. Die verbleibenden Stellen stellen das Datenelement des Geräts dar. Der Höchstwert ist eine 2-Byte-Ganzzahl ohne Vorzeichen (65.535). Sechs Stellen sind erforderlich, um die gesamte Adressstabelle und das Element darzustellen. Deshalb werden Adressen, die im Handbuch des Geräts als 0xxxx, 1xxxx, 3xxxx oder 4xxxx angegeben sind, mit einer zusätzlichen Null aufgefüllt, sobald sie auf das Adressfeld eines Modbus-Tags angewendet werden.

Primäre Tabelle	Beschreibung
0	Ausgangs-Coils
1	Eingangs-Coils
3	Interne Register
4	Halteregister

Modbus-Adressierung

Die folgenden Adressbeschreibungen gelten für den Zugriff der Client-Anwendung auf jedes simulierte Modbus-Servergerät. Die Client-Anwendung steuert den Speicher des simulierten Modbus-Servergeräts. Daher besteht für alle Bereiche Lese-/Schreibzugriff. Die Standard-Datentypen für dynamisch definierte Tags werden **fett** dargestellt.

Adresse	Bereich*	Datentyp	Zugriff
Ausgangs-Coils	000001-065536	Boolean	Lesen/Schreiben
Eingangs-Coils	100001-165536	Boolean	Lesen/Schreiben
Interne Register	300001-365536 300001-365535 3xxxxx.0-3xxxxx.15	Word , Short, BCD Float, DWord, Long, LBCD Boolean, Double	Lesen/Schreiben
Interne Register als Zeichenfolge mit Byte-Reihenfolge Hi-Lo**	300001.2H-365536.240H .Bit ist die Zeichenfolgenlänge, Bereich 2 bis 240 Byte.	String	Schreibgeschützt
Interne Register als Zeichenfolge mit Byte-Reihenfolge Lo-Hi**	300001.2L-365536.240L .Bit ist die Zeichenfolgenlänge, Bereich 2 bis 240 Byte.	String	Schreibgeschützt
Halteregister	400001-465536 400001-465535 4xxxxx.0-4xxxxx.15	Word , Short, BCD Float, DWord, Long, LBCD	Lesen/Schreiben

Adresse	Bereich*	Datentyp	Zugriff
		Boolean, Double	
Halteregister als Zeichenfolge mit Byte-Reihenfolge Hi-Lo	400001.2H-465536.240H .Bit ist die Zeichenfolgenlänge, Bereich 2 bis 240 Byte.	String	Lesen/Schreiben
Halteregister als Zeichenfolge mit Byte-Reihenfolge Lo-Hi	400001.2L-465536.240L .Bit ist die Zeichenfolgenlänge, Bereich 2 bis 240 Byte.	String	Lesen/Schreiben

*Der Maximalbereich wird durch den in der Geräteeigenschaft "Speicher" festgelegten Wert bestimmt. Weitere Informationen finden Sie unter [Speicher](#).

**Diese Adresse unterstützt Funktionscode 04 und gilt nur für dezimale Adressierung.

Array-Unterstützung

Arrays werden für interne und Halteregister-Speicherorte unterstützt, und zwar für alle Datentypen außer Boolean. Arrays werden auch für Eingangs- und Ausgangs-Coils unterstützt (Boolean-Datentypen). Es gibt zwei Methoden, um ein Array zu adressieren. In den Beispielen werden Halteregister-Speicherorte verwendet.

4xxxx [Zeilen] [Spalten]

4xxxx [Spalten]: Bei dieser Methode wird angenommen, dass "Zeilen" gleich 1 ist.

Für Word-, Short- und BCD-Arrays darf die Basisadresse + (rows * cols) den Wert 65536 nicht überschreiten.

Für Float-, DWord-, Long- und Long BCD-Arrays darf die Basisadresse + (rows * cols * 2) den Wert 65535 nicht überschreiten.

Zeichenfolgenunterstützung

Das Modbus-Modell unterstützt das Lesen und Schreiben im Halteregisterspeicher als ASCII-Zeichenfolge. Bei Verwendung von Halterregistern für Zeichenfolgendaten enthält jedes Register zwei Byte ASCII-Daten. Die Reihenfolge der ASCII-Daten innerhalb eines gegebenen Registers kann beim Definieren der Zeichenfolge ausgewählt werden. Die Länge der Zeichenfolge kann zwischen 2 und 240 Byte liegen und wird statt einer Bit-Nummer eingegeben. Die Länge muss als gerade Zahl eingegeben werden. Geben Sie die Byte-Reihenfolge an, indem Sie entweder ein "H" oder ein "L" an die Adresse anhängen.

 **Hinweis:** Für diesen Treiber werden die Begriffe "Server" und "unangefordert" synonym verwendet.

Zeichenfolgenbeispiele

- Um eine Zeichenfolge zu adressieren, die bei 400200 beginnt sowie eine Länge von 100 Byte und die Byte-Reihenfolge Hi-Lo aufweist, geben Sie "400200.100H" ein.
- Um eine Zeichenfolge zu adressieren, die bei 400500 beginnt sowie eine Länge von 78 Byte und die Byte-Reihenfolge Lo-Hi aufweist, geben Sie "400500.78L" ein.

Daniels/Enron-Adressierung

Die folgenden Adressbeschreibungen gelten für den Zugriff der Client-Anwendung auf jedes simulierte Daniels/Enron-Servergerät. Die Client-Anwendung steuert den Speicher des simulierten Servergeräts. Daher besteht für alle Bereiche Lese-/Schreibzugriff.

Die Standard-Datentypen für dynamisch definierte Tags werden ggf. **fett** dargestellt. In der folgenden Tabelle wird angenommen, dass das Servergerät für den maximal zulässigen Adressbereich von 0 bis 65535 konfiguriert wurde. Weitere Informationen finden Sie unter [Speicher](#).

Adresse	Bereich*	Datentyp	Zugriff
Ausgangs-Coils	000000-065535	Boolean	Lesen/Schreiben
Eingangs-Coils	100000-165535	Boolean	Lesen/Schreiben
Interne Register	300000-365535 300000-365534 300000-365532 300000.0-365535,15	Word , Short, BCD Float, DWord, Long, LBCD Double Boolean	Lesen/Schreiben
Halteregister	400000-405000 406000-407000 408000-465535 400000-404999 406000-406999 408000-465534 400000-404999 405001-405999 406000-406999 408000-465534 400000-404999 406000-406999 407001-407999 408000-465534 400000-404997 406000-406997 408000-465532	Word , Short, BCD DWord, LBCD Long Float Double	Lesen/Schreiben
Halteregister als boolesche Werte	400000.xx-405000.xx 405001.yy-405999.yy 406000.xx-465535.xx xx ist die Bit-Nummer von 0 bis 15 yy ist die Bit-Nummer von 0 bis 31	Boolean	Lesen/Schreiben
Halteregister als Zeichenfolge mit Byte-Reihenfolge Hi-Lo	400000.xxxH- 405000.xxxH- 406000.xxxH- 407000.xxxH- 408000.xxxH- 465535.xxxH xxx ist die Zeichenfolgenlänge, Bereich 2 bis 240 Byte.	String	Lesen/Schreiben

Adresse	Bereich*	Datentyp	Zugriff
Halteregister als Zeichenfolge mit Byte-Reihenfolge Lo-Hi	400000.xxxL- 405000.xxxL 406000.xxxL- 407000.xxxL 408000.xxxL- 465535.xxxL xxx ist die Zeichenfolgenlänge, Bereich 2 bis 240 Byte.	String	Lesen/Schreiben

*Der Maximalbereich wird durch den Wert in der Geräteeigenschaft "Speicher" bestimmt. Weitere Informationen finden Sie unter [Speicher](#).

Array-Unterstützung

Arrays werden für interne und Halteregister-Speicherorte unterstützt, und zwar für alle Datentypen außer Boolean. Arrays werden auch für Eingangs- und Ausgangs-Coils unterstützt (Boolean-Datentypen). Es gibt zwei Methoden, um ein Array zu adressieren. In den Beispielen werden Halteregister-Speicherorte verwendet.

4xxxx [Zeilen] [Spalten]

4xxxx [Spalten]: Bei dieser Methode wird angenommen, dass "Zeilen" gleich 1 ist.

Für Word-, Short- und BCD-Arrays darf die Basisadresse + (Zeilen * Spalten) den Wert 65535 nicht überschreiten.

Für Float-, DWord-, Long- und Long BCD-Arrays darf die Basisadresse + (Zeilen * Spalten * 2) den Wert 65534 nicht überschreiten.

Zeichenfolgenunterstützung

Das Modbus-Modell unterstützt das Lesen und Schreiben im Halteregisterspeicher als ASCII-Zeichenfolge. Bei Verwendung von Halterregistern für Zeichenfolgendaten enthält jedes Register zwei Byte ASCII-Daten. Die Reihenfolge der ASCII-Daten innerhalb eines gegebenen Registers kann beim Definieren der Zeichenfolge ausgewählt werden. Die Länge der Zeichenfolge kann zwischen 2 und 240 Byte liegen und wird statt einer Bit-Nummer eingegeben. Die Länge muss als gerade Zahl eingegeben werden. Geben Sie die Byte-Reihenfolge an, indem Sie entweder ein "H" oder ein "L" an die Adresse anhängen.

 **Hinweis:** Für diesen Treiber werden die Begriffe "Server" und "unangefordert" synonym verwendet.

Zeichenfolgenbeispiele

- Um eine Zeichenfolge zu adressieren, die bei 400200 beginnt sowie eine Länge von 100 Byte und die Byte-Reihenfolge Hi-Lo aufweist, geben Sie "400200.100H" ein.
- Um eine Zeichenfolge zu adressieren, die bei 400500 beginnt sowie eine Länge von 78 Byte und die Byte-Reihenfolge Lo-Hi aufweist, geben Sie "400500.78L" ein.

Ereignisprotokollmeldungen

Die folgenden Informationen betreffen Meldungen, die im Fensterbereich Ereignisprotokoll in der Hauptbenutzeroberfläche angezeigt werden. Informationen zum Filtern und Sortieren der Detailansicht Ereignisprotokoll finden Sie in der OPC-Serverhilfe. In der Serverhilfe sind viele allgemeine Meldungen enthalten, die also auch gesucht werden sollten. Im Allgemeinen werden die Art der Meldung (Information, Warnung) sowie Fehlerbehebungsinformationen bereitgestellt (sofern möglich).

 **Tipp:** Meldungen, die aus einer Datenquelle stammen (z.B. Drittanbieter-Software, einschließlich Datenbanken), werden über das Ereignisprotokoll dargestellt. Die Schritte der Problembehandlung sollten eine Recherche zu diesen Meldungen im Internet und in der Händlerdokumentation beinhalten.

Adressengröße geändert. | Vorherige Größe = <Nummer>, Aktuelle Größe = <Nummer>.

Fehlerart:

Fehler

Mögliche Ursache:

Die Adressengröße des angegebenen Geräts wurde geändert.

Mögliche Lösung:

Vergewissern Sie sich, dass die neue Adressengröße richtig ist.

Fehlermaskendefinitionen

B = Hardwareunterbrechung festgestellt

F = Framing-Fehler

E = E/A-Fehler

O = Zeichenpufferüberlauf

R = RX-Pufferüberlauf

P = Erhaltener Byte-Paritätsfehler

T = TX-Puffer voll

Modbus-Ausnahmecodes

Folgende Daten stammen aus der englischen Dokumentation "Modbus Application Protocol Specifications" (Spezifikationen für das Modbus-Anwendungsprotokoll).

Code dezimal/hexadezimal	Name	Bedeutung
01/0x01	ILLEGAL FUNCTION	Der in der Abfrage erhaltene Funktionscode ist keine zulässige Aktion für den Server. Das kann daran liegen, dass der Funktionscode nur auf neuere Geräte anwendbar ist und in der ausgewählten Einheit nicht implementiert wurde. Es könnte auch anzeigen, dass der Server sich im falschen Status befindet, um eine Anfrage dieses Typs zu verarbeiten, z.B. weil er nicht konfiguriert ist und aufgefordert wird, Registerwerte zurückzugeben.
02/0x02	ILLEGAL DATA ADDRESS	Die in der Abfrage erhaltene Datenadresse ist keine zulässige Adresse für den Server. Insbesondere ist die Kombination aus Referenznummer und Übertragungslänge ungültig. Für einen Controller mit 100 Registern ist eine Anfrage mit Offset 96 und Länge 4 erfolgreich. Eine Anfrage mit Offset 96 und Länge 5 generiert Ausnahme 02.
03/0x03	ILLEGAL DATA VALUE	Ein im Abfrage-Datenfeld enthaltener Wert ist kein zulässiger Wert für den Server. Dies deutet darauf hin, dass ein Fehler in der Struktur des Rests einer komplexen Anfrage vorliegt, z.B. eine falsche implizierte Länge. Es bedeutet insbesondere nicht, dass ein Datenelement, das zur Speicherung in einem Register eingereicht wurde, einen Wert außerhalb der Erwartung des Anwendungsprogrammes hat, da das Modbus-Protokoll die Bedeutung bestimmter Werte für bestimmte Register nicht kennt.
04/0x04	SERVER DEVICE FAILURE	Ein nicht wiederherstellbarer Fehler ist aufgetreten, während der Server versucht hat, die angeforderte Aktion auszuführen.
05/0x05	ACKNOWLEDGE	Der Server hat die Anfrage akzeptiert und verarbeitet sie, aber dies wird viel Zeit in Anspruch nehmen. Diese Antwort wird zurückgegeben, um einen Timeout-Fehler im Client zu verhindern. Der Client kann als Nächstes eine Meldung ausgeben, dass das Abrufprogramm abgeschlossen ist, um zu ermitteln, ob Verarbeitung abgeschlossen ist.
06/0x06	SERVER DEVICE BUSY	Der Server ist mit der Verarbeitung eines lang dauernden Programmbefehls beschäftigt. Der Client muss die Nachricht später erneut senden, wenn der Server frei ist.
07/0x07	NEGATIVE ACKNOWLEDGE	Der Server kann die in der Abfrage erhaltene Programmfunction nicht ausführen. Dieser Code wird für eine erfolglose Programmieranfrage mit Funktionscode 13 oder 14 (dezimal) zurückgegeben. Der

Code dezi-mal/hexadezimal	Name	Bedeutung
		Client muss Diagnose- oder Fehlerinformationen vom Server anfordern.
08/0x08	MEMORY PARITY ERROR	Der Server hat versucht, Erweiterungsspeicher zu lesen, aber dabei einen Paritätsfehler im Arbeitsspeicher gefunden. Der Client kann die Anfrage erneut versuchen, aber möglicherweise muss das Servergerät gewartet werden.
10/0x0A	GATEWAY PATH UNAVAILABLE	Die spezielle Verwendung in Verbindung mit Gateways deutet darauf hin, dass das Gateway keinen internen Kommunikationspfad vom Eingangskanal zum Ausgangskanal zuordnen konnte, um die Anfrage zu verarbeiten. Das bedeutet normalerweise, dass das Gateway falsch konfiguriert oder überlastet ist.
11/0x0B	GATEWAY TARGET DEVICE FAILED TO RESPOND	Die spezielle Verwendung in Verbindung mit Gateways deutet darauf hin, dass keine Antwort vom Zielgerät empfangen wurde. Das bedeutet normalerweise, dass das Gerät im Netzwerk nicht vorhanden ist.

 **Hinweis:** Für diesen Treiber werden die Begriffe "Server" und "unangefordert" synonym verwendet.

Index

3

32-Bit-Datentypen 17

5

5-stellige Adressierung 18

6

6-stellige Adressierung 18

64-Bit-Datentypen 17

A

Abfall 8

Abrufverzögerung 8

Adressbeschreibungen 18

Adressengröße geändert. | Vorherige Größe = <Nummer>, Aktuelle Größe = <Nummer>. 22

Alle Werte für alle Tags schreiben 9

Anfangsaktualisierungen aus Cache 15

Anforderungs-Timeout 12

Anstieg 8

Array-Unterstützung 19, 21

Automatisches Wählen 8

B

Baudrate 4, 7

BCD 16

Beschreibung 13

Betriebsverhalten 8

Boolean 16

Broadcast-Befehle 4

C

COM-ID 7

COM-Port 7

D

Daniels/Enron-Adressierung 19

Daten-Bits 4, 7

Datensammlung 14

Datentypbeschreibung 16

Diagnose 6

Double 16

DTR 7

Durch Null ersetzen 11

Durch Tag angegebenes Scan-Intervall berücksichtigen 15

DWord 16

E

E/A-Fehler 22

Ereignisprotokollmeldungen 22

F

Fehlermaskendefinitionen 22

Float 16

Flusssteuerung 4, 7

Framing 22

Funktionscodes 4

G

Geteilt 7

H

Hardwareunterbrechung 22

I

ID 13
ID-Format 13
Identifikation 5, 13
Inaktive Verbindung schließen 8
Inaktivitätsdauer bis Schließen 8

K

Kanaleigenschaften – Allgemein 5
Kanaleigenschaften – Erweitert 11
Kanaleigenschaften – Schreiboptimierungen 9
Kanaleigenschaften – Serielle Kommunikation 6
Kanalzuweisung 13
Keine 7
Kommunikations-Timeout 12
Kommunikationsfehler melden 8
Kommunikationsprotokoll 4

L

LBCD 16
Leseverarbeitung 9
Long 16

M

Modbus-Adressierung 18
Modbus-Ausnahmecodes 23
Modell 13
Modem 7-8
Modemeinstellungen 8

N

Name 13
Nicht geändert 11

Nicht normalisierte Float-Handhabung 11
Nicht scannen, nur Abruf anfordern 15
Nur den letzten Wert für alle Tags schreiben 9
Nur den letzten Wert für nicht boolesche Tags schreiben 9

O

Operation ohne Kommunikation 8
Optimierungsmethode 9

P

Parität 4, 7, 22
Physisches Medium 7

R

RS-485 8
RS232 4
RS485 4
RTS 7
RX-Pufferüberlauf 22

S

Scan-Modus 14
Serielle Kommunikation 4, 6
Serielle Port-Einstellungen 7
Servicezyklus 10
Setup 4
Short 16
Simuliert 14
Stopp-Bits 4, 7
String 16

T

Tag-Zähler 6

Treiber 13
TX-Puffer voll 22

U

Überlauf 22
Übersicht 3
Unterstützte Geräte 4

V

Verbindungs-Timeout 8
Verbindungstyp 6
Verzögerung zwischen Geräten 11

W

Word 16

Z

Zeichenfolgenunterstützung 19, 21
Zeitvorgabe 5, 11