

HK-NT XX-XX-RS 的握手程序

PLC 程序需要配合写两句握手程序：

1. 首先握手过程有一个初始化的步骤。当网关上电后，PLC 接受区域的第一个字节会自动收到一个值是 0x08，此时需要在 PLC 的发送区域的第一个字节发送一个 0xC0，PLC 接受区域的第一个字节就变成了 0xC8。这样完成初始化的步骤。可以通过一个循环直接做在初始化里面。一直运行也可以。

具体操作如下：

方法一（字节直接操作）：在 OB100 中通过 Move 指令来做，把 0xC0 move 到 PQB 256。

方法二（位操作）：在 OB1 的起始位置将 1 赋给 MB0.6 和 MB0.7，其中 MB0 代表输出的第一个字节。

2. 读取串口数据的握手步骤时，在程序里面，通过一个循环，将 PLC 接受区域的第 1 个字节的第 2 位（PIB256.1）的值赋给 PLC 发送区域的第一个字节的第 2 位（PQB256.1）。也就是在收到数据后，把第一个字节的第 2 个位发下去，完成握手。然后自动接受第二个数据。。。

具体操作如下：

方法一（字节直接操作）：可以简化操作，可以在 OB1 中循环将 PIB256 Move 给 PQB256。

方法二（位操作）：由于 I 和 Q 不能直接进行位操作，可以将 PIB256 Move 给 MB100，MB0 Move 给 PQB256，然后将 MB100.1 再给 M0.1。

3. 发送串口数据的握手步骤时，在程序里面，通过一个循环，将 PLC 接受区域的第 1 个字节的第 1 位取反以后的值赋给 PLC 发送区域的第一个字节的第 1 位，也就是在收到数据后，把第一个数据的第 1 位取反发下去。

然后紧接着将需要发送的数据长度填入到第 5 个字节，发送的数据从第 9 个字节开始填入，发下去就可以了。

具体操作如下：

方法一（字节直接操作）：可以简化操作，可以在 OB1 中循环将 PIB256 取反 Move 给 PQB256，然后将数据长度 Move 到 PQB 第 5 个字节，需要发送的数据 Move 到 PQB 的第 9 个字节开始的区域。。。

方法二（位操作）：由于 I 和 Q 不能直接进行位操作，所以可以将 PIB256 Move 给 MB100，MB0 Move 给 PQB256，然后将 MB100.0 取反再给 M0.0，然后将数据长度 Move 到 PQB 第 5 个字节，需要发送的数据 Move 到 PQB 的第 9 个字节开始的区域。。。

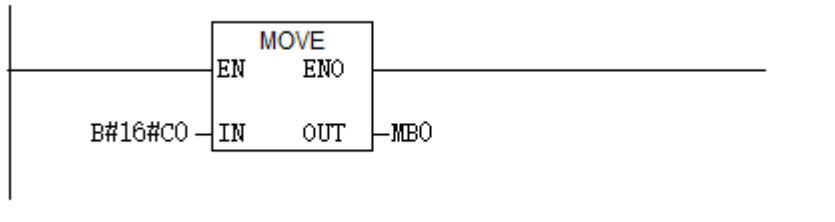
1、初始化握手:

可以在 OB100 中实现:

注释:

程序段 1: 标题:

注释:



2、读数据握手:

可以在 OB1 中实现

程序段 2: 标题:

receiving data handshake

```
A      M      100.1
=      M      0.1
```

3、写数据握手:

可以在 OB1 中实现

程序段 1: 标题:

sending data handshake

```
AN     M      100.0
=      M      0.0
```

联系我们

广州虹科电子科技有限公司

Hongke Technology Co., Ltd

www.hkaco.com

广州市黄埔区科学大道 99 号科汇金谷三街 2 号 701 室 邮编 510663



工业通讯事业部

事业部网站: www.hongconsys.com

微信公众号: 工业通讯

产品及方案:

- CAN 卡
- 通讯协议代码/网关/板卡 (CO,ECAT,DP,PN,DN,EIP,Modbus,CC,IO-Link 等)
- TSN 时间敏感网络开发方案及应用方案
- INtime 实时操作系统 (提升 windows 实时性)
- PLC/软 PLC 开发方案



华南区

谢晓锋 工业通讯事业部部长

电话/微信: 13660244187

QQ: 2916592843

邮箱: xxf@hkaco.com



华东区

许卫兵 技术销售工程师

电话/微信: 15900933547

QQ: 2029912093

邮箱: xwb@hkaco.com



华北区

郭泽明 技术销售工程师

电话/微信: 18922242268

QQ: 1341746794

邮箱: guo.zeming@hkaco.com



[联系我们: 广州|上海|北京|西安|武汉|深圳|沈阳|成都|香港](#)