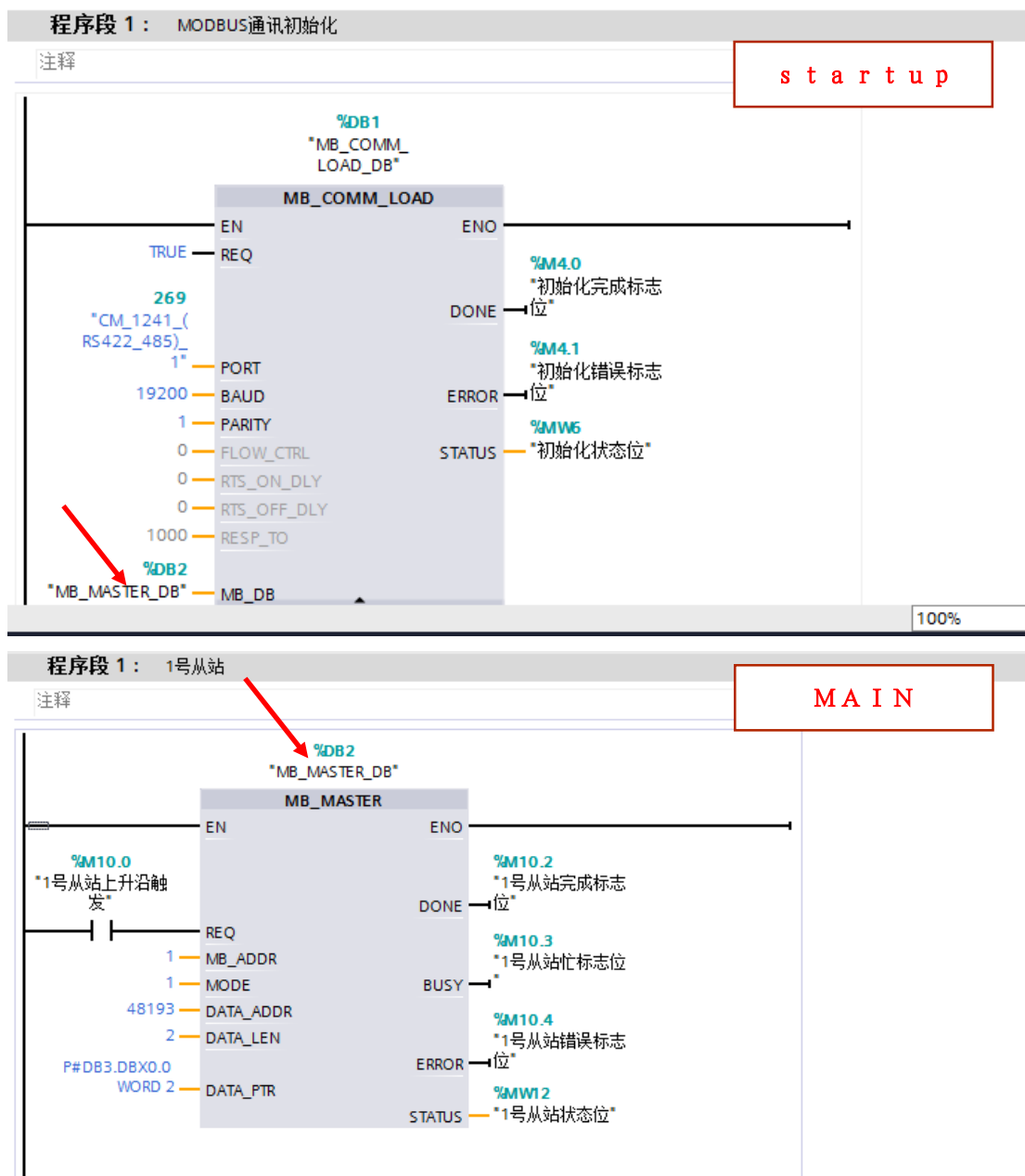


MODBUS 轮询程序

首先添加 S T A R T U P 新块，并在其中建立初始化程序，其次在主程序（M A I N）中建立轮询程序。如下：



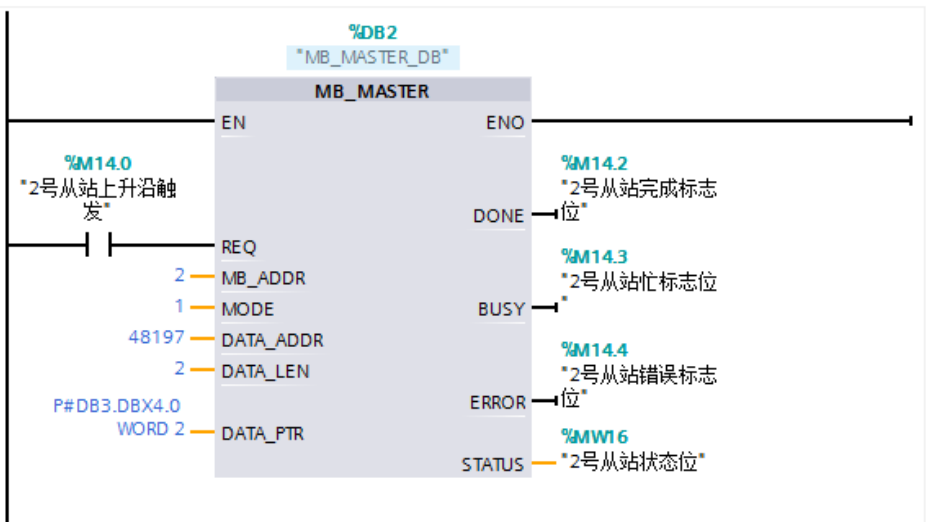
程序段 2： 1号从站轮询

注释



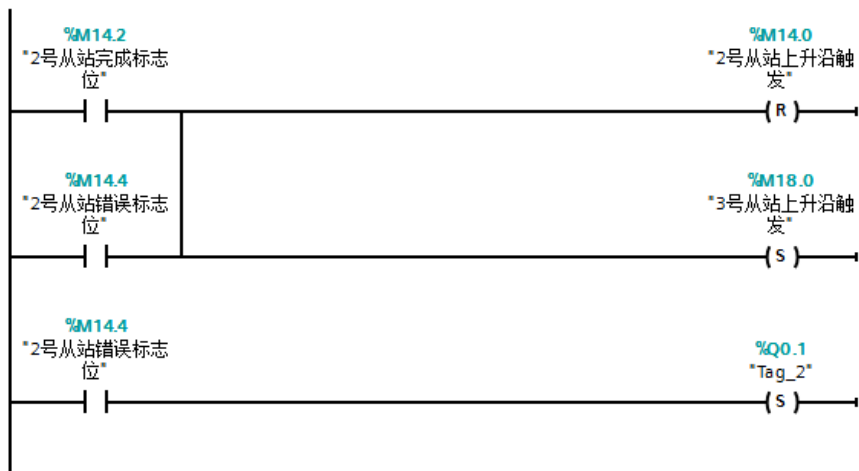
程序段 3： 2号从站

注释



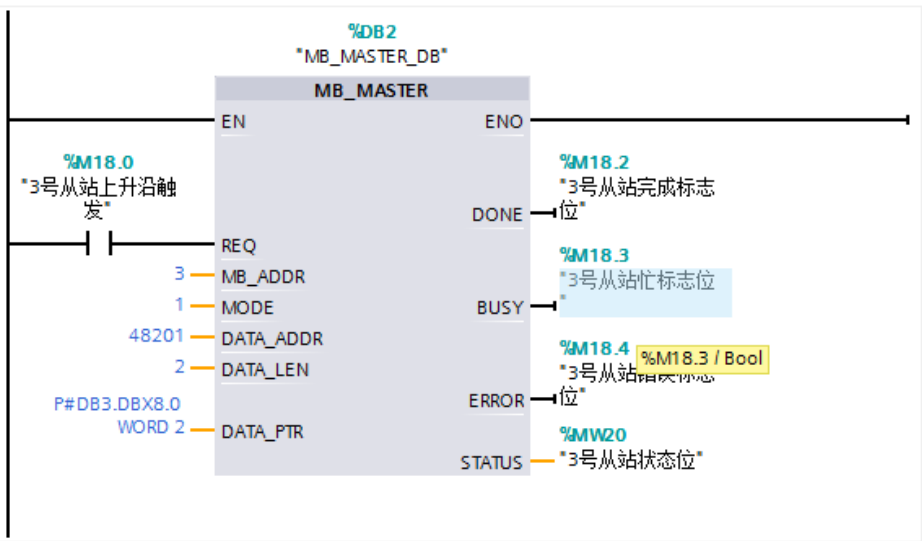
程序段 4： 2号从站轮询

注释



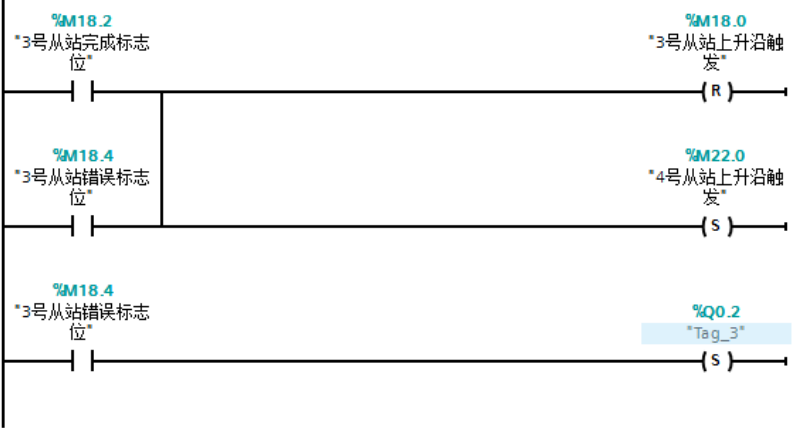
程序段 5： 3号从站

注释



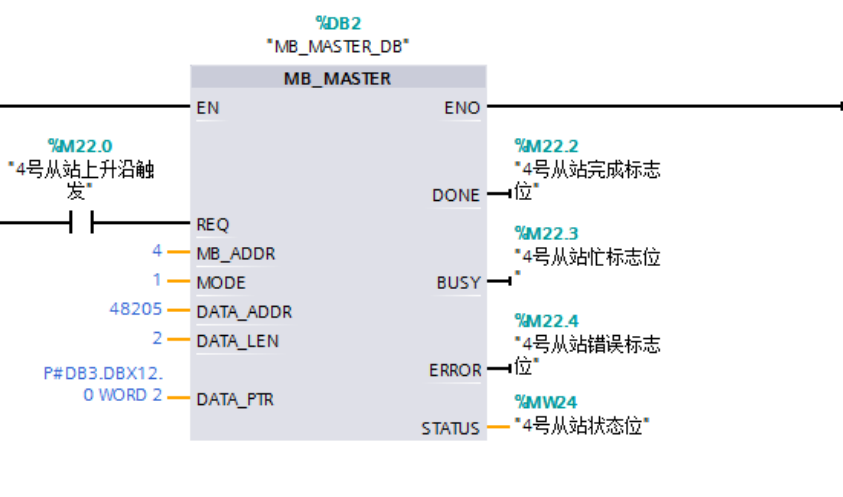
程序段 6： 3号从站轮询

注释



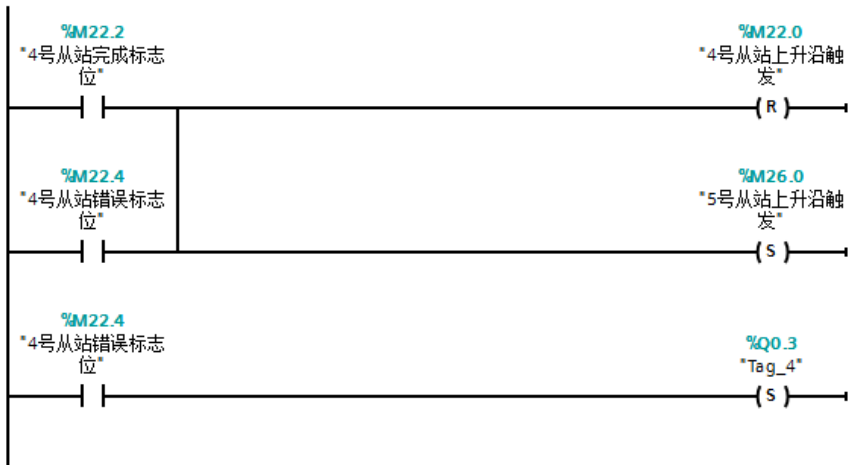
程序段 7： 4号从站

注释



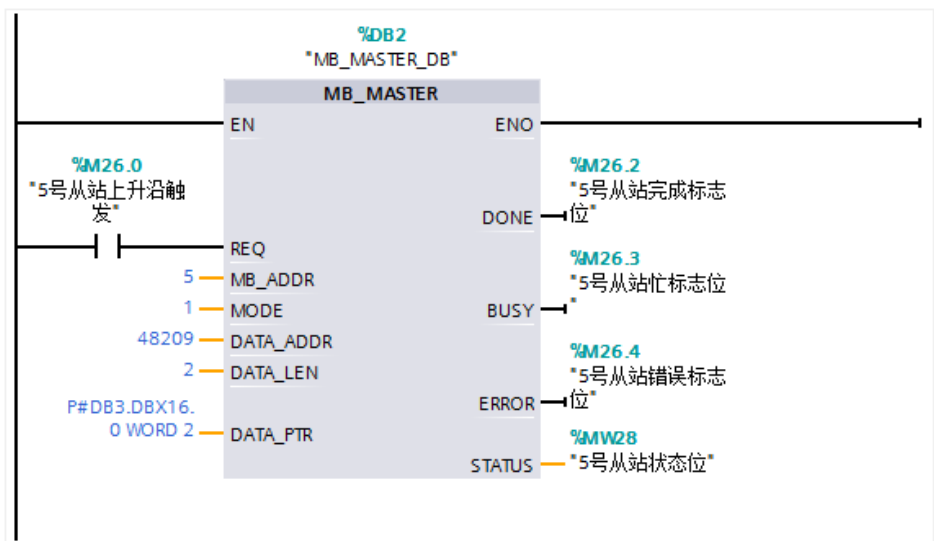
▼ 程序段 8：4号从站轮询

注释



程序段 9：5号从站

注释



程序段 10： 5号从站轮询

注释



100%

说明：

- (1) Q0.1~Q0.4 只是用来检测在从站状态位 (STATUS) 为 0 时，而错误标志位很可能一闪而过很难察觉的情况下，捕捉是否发生错误的，本质上对轮询没有用途。
- (2) DATA_PTR 一定要按照上述格式书写；DATA_ADDR 要从 48193 开始，根据数据大小依次递增，如：WORD 类型的数据为两个字节，1 号从站发送两个 WORD 类型的数据，则 2 号从站应该从 $48193 + 2 \times 2 = 49197$ 开始发送；另 MODE：1 为写，0 为读；一定要建立单独的数据缓冲区，可不用数组形式，并在其属性中去掉“优化的块访问”如下图所示：

Static									
DATA_PTR	Array[0..9] o...	0.0							
DATA_PTR[0]	Word	0.0	16#12						
DATA_PTR[1]	Word	2.0	16#03E8						
DATA_PTR[2]	Word	4.0	16#12						
DATA_PTR[3]	Word	6.0	16#07D0						
DATA_PTR[4]	Word	8.0	16#12						
DATA_PTR[5]	Word	10.0	16#03E8						
DATA_PTR[6]	Word	12.0	16#12						
DATA_PTR[7]	Word	14.0	16#07D0						
DATA_PTR[8]	Word	16.0	16#12						
DATA_PTR[9]	Word	18.0	16#07D0						