Vitor Amadeu Souza

Desenvolvendo um medidor

Dinamômetro MODBUS

RS485 no STM32F103 programado no Arduino

© 2020 by Cerne Tecnologia e Treinamento Ltda.

© 2020 by Vitor Amadeu Souza

Nenhuma parte desta publicação poderá ser reproduzida sem autorização prévia e escrita de **Cerne Tecnologia e Treinamento Ltda.** Este livro publica nomes comerciais e marcas registradas de produtos pertencentes a diversas companhias. O editor utiliza as marcas somente para fins editoriais e em benefício dos proprietários das marcas, sem nenhuma intenção de atingir seus direitos.

Outubro de 2020

Direitos reservados por:
Cerne Tecnologia e Treinamento Ltda
Produção: Cerne Tecnologia e Treinamento
E-mail da Empresa: cerne@cerne-tec.com.br
Home Page: www.cerne-tec.com.br.com.br
Atendimento ao Consumidor: sac@cerne-tec.com.br
Contato com o Autor: vitor@cerne-tec.com.br



FEITO NO BRASIL

Dedicatória

Como nos meus outros livros, dedico este livro a minha querida esposa Renata Leal.

"O tempo cura as dores e as querelas porque mudamos e não somos mais a mesma pessoa."

Blaise Pascal

Kits Didáticos e Gravadores da Cerne Tecnologia

A Cerne tecnologia têm uma linha completa de aprendizado para os microcontroladores da família PIC, 8051, Holtek, dsPIC, ARM e etc. Veja os detalhes de cada um nas figuras abaixo:



Kit Cerne MODBUS

- Microcontrolador PIC16F628A
- Botões
- Leds
- Gravação ICSP
- Display LCD
- Comunicação RS485 MODBUS
- E muito mais!

Uma linha completa de componentes para o desenvolvimento de seus projetos eletrônicos como displays, PICs, botões, leds, cristais, etc. Visite a nossa página na Internet, no endereço **www.cerne-tec.com.br** e conheça melhor nossos serviços e produtos.

Cerne
Conhecimento para o Desenvolvimento

www.cerne-tec.com.br

Sumário

Capítulo I – Metodologia de desenvolvimento 6

1. Introdução 6

Capítulo II – MODBUS SLAVE 7

1. Introdução 7
2. Tipos de quadros 8
3. Modos de transmissão 10
4. Comunicação RS232 12
5. Comunicação RS485 17
6. Software de Comunicação MODBUS 19
7. Protocolo de Comunicação 22
8. Programa para o Microcontrolador 27
9. Calculando o CRC 32
10. Ajustando o MODBUS Test Pro 33
11. Programa para o Arduino 37

Capítulo III – Dinamômetro 43

Capítulo IV – Sensor MODBUS 50

Capítulo I

Metodologia de desenvolvimento

1. Introdução

Esta literatura é uma continuação da obra *ARM no Arduino – Com base no modelo STM32F103C8 (2019)* do mesmo autor e editora, onde a proposta é desenvolver um sensor medidor seguindo o título da obra que forneça o resultado de tal medição através da rede MODBUS RS485 programado no Arduino.

A placa didática utilizada foi a *Blue Pill* STM32F103, onde os recursos para testar os circuitos propostos são conectados através das conexões disponíveis na lateral do kit. Tal kit está à venda no site www.cerne-tec.com.br.

Capítulo II

MODBUS SLAVE

1. Introdução

O protocolo MODBUS é um dos mais usados a nível industrial atualmente. O mesmo é usado por CLPs e Computadores para monitorarem, por exemplo, uma rede de periféricos como sensores, válvulas, entradas analógicas e saídas analógicas através desta rede. Veja abaixo algumas características deste protocolo:

- Utilizado para comunicação entre CLPs;
- Define a estrutura de quadros, não de meio físico;
- Usualmente utilizado sobre RS232, RS485 ou Ethernet;
- Arquitetura do tipo Mestre/Escravo;
- Permite Broadcast;
- Apenas dois tipos de quadros.

O protocolo MODBUS foi desenvolvido pela Modicon Industrial Automation Systems, hoje Schneider, para comunicar um dispositivo mestre com outros dispositivos escravos. Embora seja utilizado normalmente sobre conexões seriais padrão RS-232, ele também pode ser usado como um protocolo da camada de aplicação de redes industriais tais como TCP/IP sobre Ethernet e MAP. Este é talvez o protocolo de mais larga utilização em automação industrial, pela sua simplicidade e facilidade de implementação.

2. Tipos de quadros

Os tipos de quadros ou frames disponíveis para o MODBUS são os seguintes:

- Quadro de consulta;
- Endereço;
- Código da função;
- Dados;
- Verificação de erro.

Ou seja, o quadro que pode fazer a consulta, por exemplo, em um sensor ou CLP contém nele um campo que identifica o endereço no qual o mestre deseja se comunicar, neste caso com o escravo podendo ser do endereço de 1 a 247. Caso o endereço seja 0, é identificado como um tipo de mensagem broadcast, onde todos os elementos da rede podem receber tal dado. Em seguida, é informado o código da função que identifica o que o frame em si faz. Seguido do identificador da função vem a parte de dados, onde neste há o pacote de dados referente as informações que serão enviadas. Finalmente há a parte de verificação de erros, onde nesta parte há checagem de dados enviados, a fim de verificar se foi enviado corretamente. O próximo frame é o de resposta, composto dos seguintes itens:

- Quadro de resposta;
- Endereço;
- Confirmação (Eco do código de função enviado);
- Dados;
- Verificação de erro.

3. Modos de Transmissão

Existem dois tipos de modos de transmissão usados no MODBUS. O primeiro deles chama-se modo do tipo ASCII e outro do tipo RTU. No mercado industrial e em geral, o modo do tipo RTU é o mais usado, sendo menos o do tipo ASCII. No modo de transmissão ASCII há o desperdício de dados do canal, pois cada caracter enviado pela rede é enviado como um caracter ASCII enquanto que no modo RTU, o dado é transmitido em forma de bits. Observe abaixo como é formado o frame do tipo RTU:

Start	Endereço	Função	Dados	CRC	END
Silêncio 3..5 chars	← 8 bits→	← 8 bits→	←N x 8 bits→	←16 bits→	Silêncio 3..5 chars

Observe primeiramente que temos um período de silêncio, onde sempre que as linhas de comunicação ficarem sem tráfego de dados pelo tempo de até 3,5 caracteres, o escravo pode entender que a rede entrou em estado idle, ou seja, de repouso. Como a comunicação utilizada terá uma taxa de comunicação de 9600 bps, pode observar que o tempo de transmissão de 1 bit será de :

$$1/9600 = 104\mu s$$