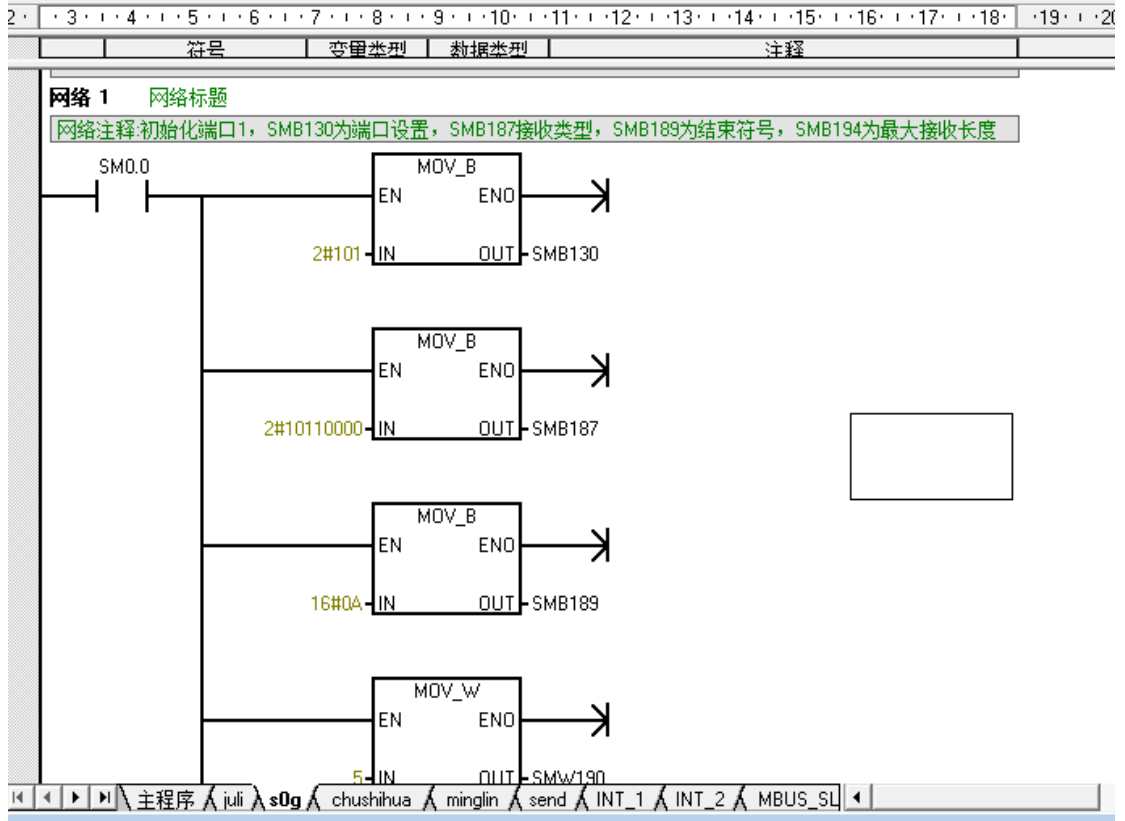
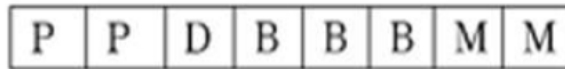


MIDEKER 激光传感器和西门子 S7-200 通讯例程

1、 初始化端口 1



SMB130 是 s7-200 用于自由口通讯模式定义的特殊标志字节，smb130 各位的含义如下：

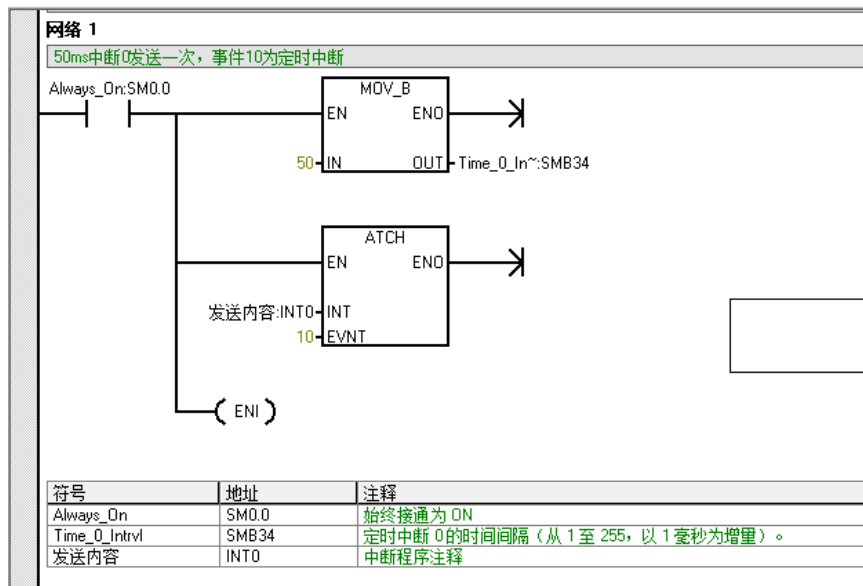


PP：校验选择	D：每个字符的数据位	BBB: 自由口波特率	MM：协议选择
00= 不校验 01= 偶校验 10= 不校验 11= 奇校验	0= 每个字符 8 位 1= 每个字符 7 位	000=38,400 波特 001=19,200 波特 010=9,600 波特 011=4,800 波特 100=2,400 波特 101=1,200 波特 110=115.2K 波特 1 111=57.6K 波特 1	00=PPI/从站模式 01=自由口模式 10=PPI/主站模式 11=保留（缺省设置为 PPI/从站模式）

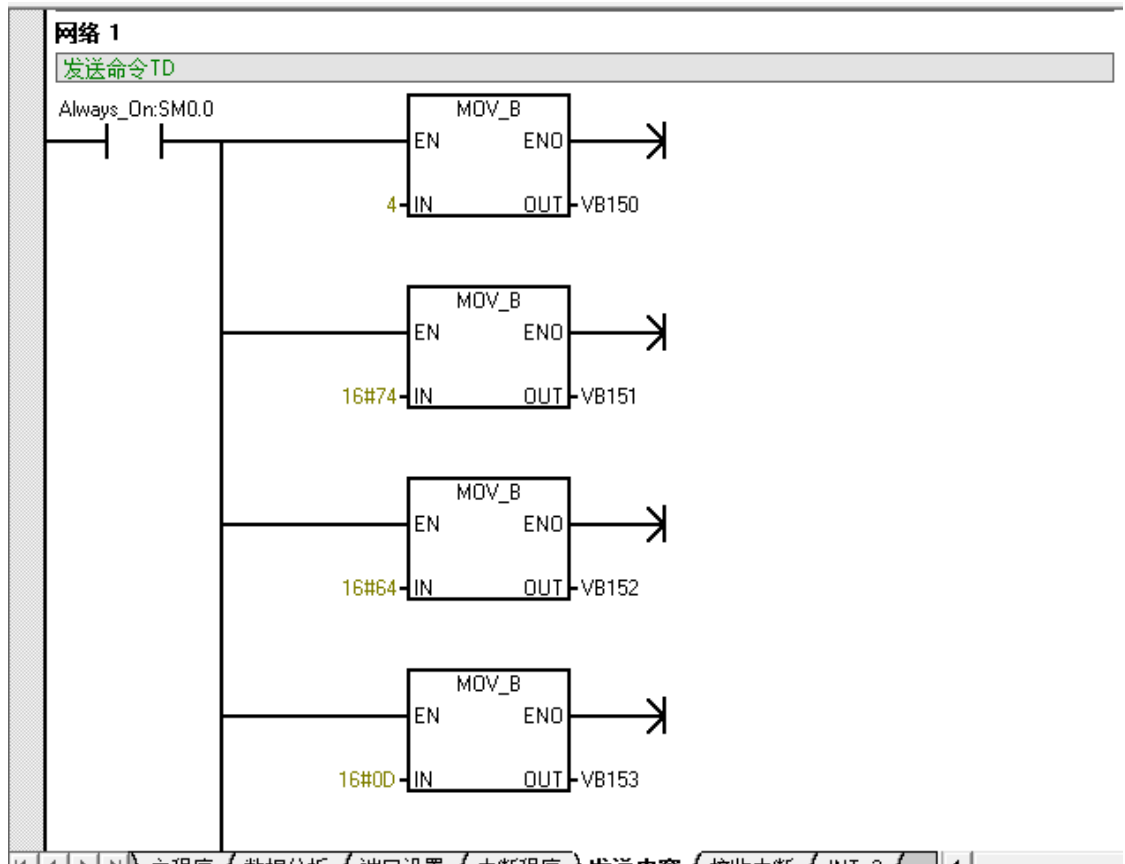
SMB187 是 s7-200 用于自由口通讯接受信息的控制字，smb187 各位的含义如下：

SMB87	SMB187	<p>p: 1 = 接收消息终止: 校验错误</p> <p>接收消息控制字节</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td style="text-align: center;">MSB</td> <td colspan="6"></td> <td style="text-align: center;">LSB</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">7</td> <td style="text-align: center;">en</td> <td style="text-align: center;">sc</td> <td style="text-align: center;">ec</td> <td style="text-align: center;">l</td> <td style="text-align: center;">c/m</td> <td style="text-align: center;">tmr</td> <td style="text-align: center;">bk</td> <td style="text-align: center;">0</td> </tr> </table> <p>en: 0 = 接收消息功能被禁用。 1 = 允许接收消息功能。 每次执行RCV指令时检查允许/禁止接收消息位。</p> <p>sc: 0 = 忽略SMB88或SMB188。 1 = 使用SMB88或SMB188的值检测起始消息。</p> <p>ec: 0 = 忽略SMB89或SMB189。 1 = 使用SMB89或SMB189的值检测结束消息。</p> <p>l: 0 = 忽略SMW90或SMW190。 1 = 使用SMW90或SMW190的值检测空闲状态。</p> <p>c/m: 0 = 定时器是字符间隔定时器。 1 = 定时器是消息定时器。</p> <p>tmr: 0 = 忽略SMW92或SMW192。 1 = 当SMW92或SMW192中的定时时间超出时终止接收。</p> <p>bk: 0 = 忽略中断条件。 1 = 用中断条件作为消息检测的开始。</p>	MSB							LSB	7	en	sc	ec	l	c/m	tmr	bk	0
MSB							LSB												
7	en	sc	ec	l	c/m	tmr	bk	0											

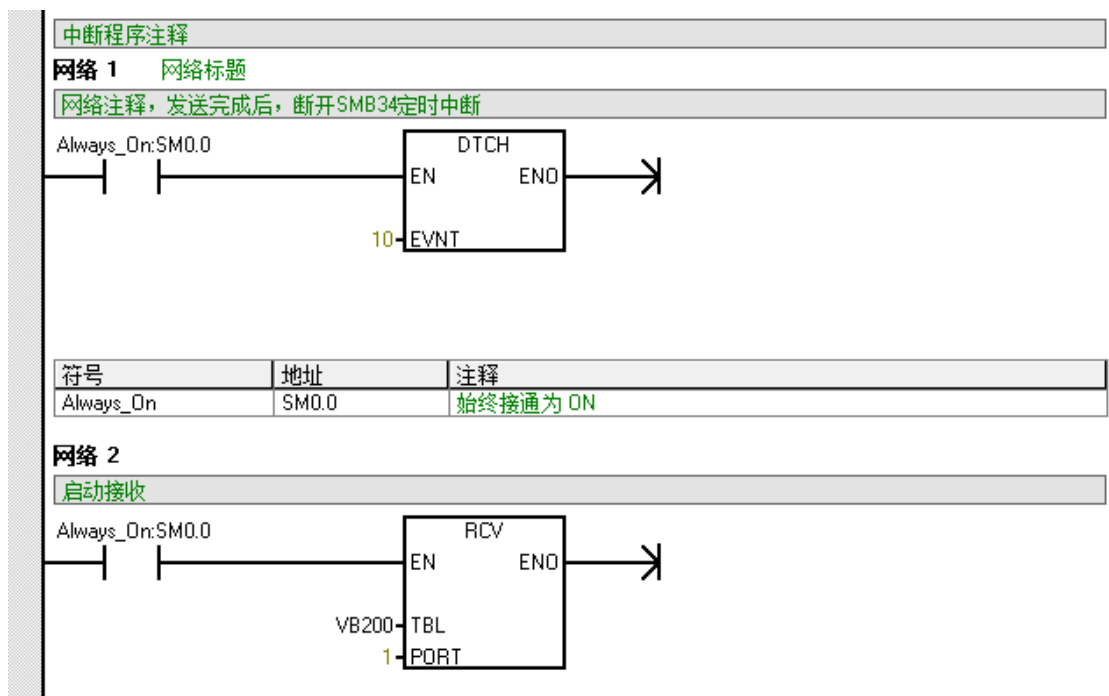
2、通过 50ms 一次定时中断调用发送功能块，时间可以根据程序扫描时间更改。



- 3、 中断调用发送功能块，具体指令内容写入发送表格，表格第一个字节存发送个数，后面为具体发送内容。



- 4、 通讯发送完成后，进入接收通讯功能块，VB200 为接受寄存器表格。



5、 最后，把接收到数据今天分析，最后存入 VD550 寄存器中。

