

CANopen / PROFIBUS DP 网关

PCO-150

产品手册

V5.4

Rev A



上海泗博自动化技术有限公司
SiboTech Automation Co., Ltd

技术支持热线: 021-3126 5138

E-mail: support@sibotech.net

目 录

一、手册使用说明.....	3
1.1 适用范围及更新.....	3
1.2 术语解释.....	3
二、产品概述.....	4
2.1 产品功能.....	4
2.2 产品特点.....	4
2.3 技术指标.....	4
三、产品外观.....	7
3.1 外观说明.....	7
3.2 指示灯.....	8
3.3 配置开关.....	8
3.4 通信端口.....	9
3.4.1 PROFIBUS DP 端口.....	9
3.4.2 CANOPEN 端口.....	9
3.5 其它.....	10
3.5.1 电源端口.....	10
3.5.2 LED 显示.....	11
3.5.3 PROFIBUS DP 地址设置按钮.....	11
四、产品使用方法.....	12
4.1 快速应用指南.....	12
4.2 硬件接线.....	14
4.3 运行.....	14
4.3.1 数据交换模式.....	14
4.3.2 网关 PROFIBUS 连接参数.....	16
4.3.3 Step7 如何读写网关数据.....	20
4.3.4 Step7 如何选择所需的数据块.....	22
五、软件配置.....	23
5.1 CANopen 为主站.....	23
5.1.1 配置前注意事项.....	23
5.1.2 用户界面.....	24
5.1.3 设备视图操作.....	25
5.1.4 配置视图操作.....	27
5.1.5 硬件通讯.....	32
5.1.6 加载和保存配置.....	34
5.1.7 重新计算映射地址.....	35
5.1.8 EXCEL 文档输出.....	35
5.1.9 监控.....	36
5.2 CANopen 为从站.....	41
5.2.1 配置前注意事项.....	41
5.2.2 用户界面.....	43
5.2.3 设备视图操作.....	44
5.2.4 配置视图操作.....	46
5.2.5 硬件通讯.....	49
5.2.6 加载和保存配置.....	51
5.2.7 重新计算映射地址.....	52
5.2.8 EXCEL 文档输出.....	52

5.2.9 监控.....	53
六、安装.....	58
6.1 机械尺寸.....	58
6.2 安装方法.....	59
七、运行维护及注意事项.....	60
八、故障排除及建议.....	61
九、版权信息.....	62
十、相关产品.....	63
十一、修订记录.....	64
附录 A: CANopen 协议简介.....	65
附录 B: 用 STEP 7 设置 PROFIBUS DP.....	70

一、手册使用说明

1.1 适用范围及更新

本手册适用于产品 PCO-150 网关 V3.0 版以上，手册提供该产品的各项参数，具体使用方法和注意事项，方便工程人员的操作运用。在使用网关之前，请仔细阅读本说明书。

随着产品的改进，本手册也将不断更新，如果您需要最新的版本，请联系本公司或访问网站。

1.2 术语解释

CAN: CAN 总线是德国 BOSCH 公司从 80 年代初为解决现代汽车中众多的控制与测试仪器之间的数据交换而开发的一种串行数据通信协议，它是一种多主总线，通信介质可以是双绞线、同轴电缆或光导纤维。通信速率可达 1MBPS。

CANopen: CANopen 协议是 CAN-in-Automation(CiA)定义的标准之一，CANopen 规定了应用层（Application layer）、通讯描述（CiA DS-301）、设备描述（CiA DSP-4XX）以及所用电缆和接口（CiA DSP-303）等。应用层为网络中每一个有效设备都能够提供一组有用的服务与协议。通讯描述提供配置设备、通讯数据的含义，定义数据通讯方式。设备描述为设备（类）增加符合规范的行为。在 OSI 模型中，CAN 标准、CANopen 协议之间的关系如图 1-1 所示。

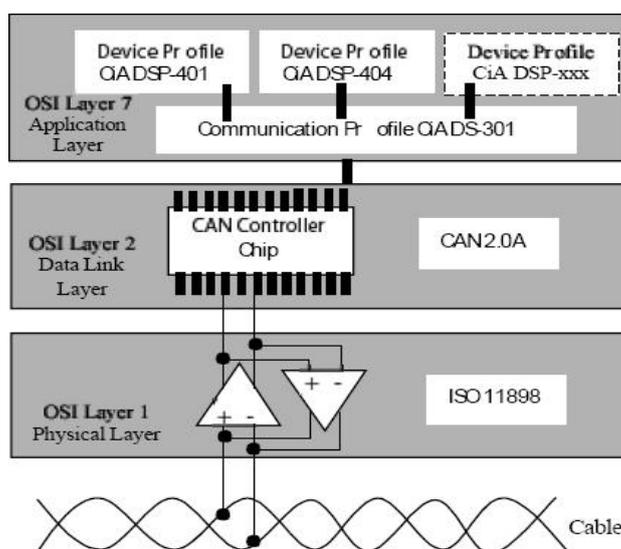


图 1-1 CAN/CANopen 标准在 OSI 网络模型中的位置框图

二、产品概述

2.1 产品功能

本产品 CANopen 端既可以做主站也可以做从站。当本产品 CANopen 端为主站时，支持多个带有标准的 CANopen 接口的设备连接到 PROFIBUS DP；当本产品 CANopen 端为从站时，支持带有标准的 CANopen 接口的主站设备通过本网关连接到 PROFIBUS DP。用户可以灵活设置如何进行连接和双向数据交换。

2.2 产品特点

2.2.1 CANopen 为主站

- 支持 1 路 CANopen 接口；
- CANopen 接口光电隔离 1KV；
- 网关在 PROFIBUS 侧是一个 PROFIBUS DP 从站，波特率自适应，最大波特率 12M；
- PROFIBUS 输入/输出数量可自由设定，最大 PROFIBUS 输入/输出：

Max Input Bytes+ Max Output Bytes≤488 Bytes

①Max Input Bytes ≤244 Bytes

②Max Output Bytes ≤244Bytes

2.2.2 CANopen 为从站

- 支持 1 路 CANopen 从站接口；
- CANopen 接口光电隔离 1KV；
- 网关在 PROFIBUS 侧是一个 PROFIBUS DP 从站，波特率自适应，最大波特率 12M；
- PROFIBUS 输入/输出数量可自由设定，最大 PROFIBUS 输入/输出：

① Max Input Bytes ≤244 Bytes

② Max Output Bytes ≤244 Bytes

③ Max Output Bytes + Max Input Bytes≤488 Bytes

2.3 技术指标

[1] 通讯速率：

- CANOPEN 接口支持: 50kbit/s, 100kbit/s, 125kbit/s, 250kbit/s, 500kbit/s, 1Mbps
- PROFIBUS DP 接口支持最大 12M 波特率, 波特率自适应

[2] CAN 工作方式: 本 CAN 接口支持 CAN2.0A 协议

[3] 符合CANopen 行规 DS-301 V.4.01和CiA Draft Recommendation 303

CANopen为主站:

- 支持CANopen协议的最多8个字节的TPDO、最多8个字节的RPDO、快速Download SDO和快速Upload SDO;
- 每个CANopen节点有4个默认TPDO和4个默认RPDO, 即TPDO COBID的只能为: 384+节点地址 (0x180+节点地址) 或 640+节点地址 (0x280+节点地址) 或 896+节点地址 (0x380+节点地址) 或 1152+节点地址 (0x480+节点地址); Receive PDO 命令的只能为: 512+节点地址 (0x200+节点地址) 或 768+节点地址 (0x300+节点地址) 或 1024+节点地址 (0x400+节点地址) 或 1280+节点地址 (0x500+节点地址);
- 每个CANopen节点也可以有自定义的COBID, 但必须确保该COBID和CANopen协议不冲突;
- 最多支持命令条数: (84条)
 - Max TPDO命令+ Max RPDO命令+ Max upload SDO命令+ Max download SDO命令≤84条命令;
 - Max TPDO命令≤84条命令;
 - Max RPDO命令≤84条命令;
 - Max upload SDO命令≤84条命令;
 - Max download SDO命令≤84条命令;
- 支持简单的NMT网络启动、TPDO超时清零功能和SYNC同步功能, 此外还支持由DP (PROFIBUS DP) 控制CANopen从站设备等功能;
- 支持连接采用heartbeat的从站和Guard life的从站;
- 同一条命令可以映射为不同PROFIBUS DP的输入或输出缓冲区地址;

CANopen为从站:

- 支持CANopen协议的最多8个字节的TPDO、最多8个字节的RPDO
- 支持快速Download SDO和快速Upload SDO
- 节点可以最多可以有42个TPDO和42个RPDO, 且TPDO和RPDO可以采用默认的COBID, 也可以采用用户自定义的COBID, 默认的COBID: TPDO COBID的只能为: 384+节点地址 (0x180+节点地址) 或 640+节点地址 (0x280+节点地址) 或 896+节点地址 (0x380+节点地址) 或 1152+节点地址 (0x480+节点地址); Receive PDO 命令的只能为: 512+节点地址 (0x200+节点地址) 或 768+节点地址 (0x300+节点地址) 或 1024+节点地址 (0x400+节点地址) 或 1280+节点地址 (0x500+节点地址)。
- 最多支持42个TPDO、42个RPDO;

- RPDO超时清零功能和延时启动功能;
- 支持SDO对数据交换输入输出缓冲区的访问;
- 仅支持Heartbeat, 不支持Guard life;

[4] 使用环境:

- 相对湿度: 5%至 95%的相对湿度(无凝露)
- 周围空气温度: -40℃ ~ 85℃
- 安装地点的海拔高度不超过 2000 米
- 污染等级为 3 级

[5] EMC:

- 静电放电(ESD)抗扰性
 - 对于非金属设备外壳用空气隙放电方法施加±8KV 的测试电压。
 - 对金属设备外壳用空气隙放电方法施加±4KV 的测试电压。
- 射频电磁场辐射抗扰性
 - 频率范围 80 MHz 至 1000MHz 强度为 10V/m 的调幅波。
- 电快速瞬态/脉冲群抗扰性
 - 5KHZ 的±1KV 最大测试电压施加在包含 CDI 通讯介质的电缆。
 - 5KHZ 的±2KV 最大测试电压施加在所有其它电缆和端口。
- 射频场感应的传导骚扰的抗扰性
 - 在 150KHZ~80MHz 频率范围上 10V rms.调幅波。
- 发射
 - 按 GB4824, 组 1, A 级。
- 传导发射
 - 按 GB4824, 组 1, A 级。

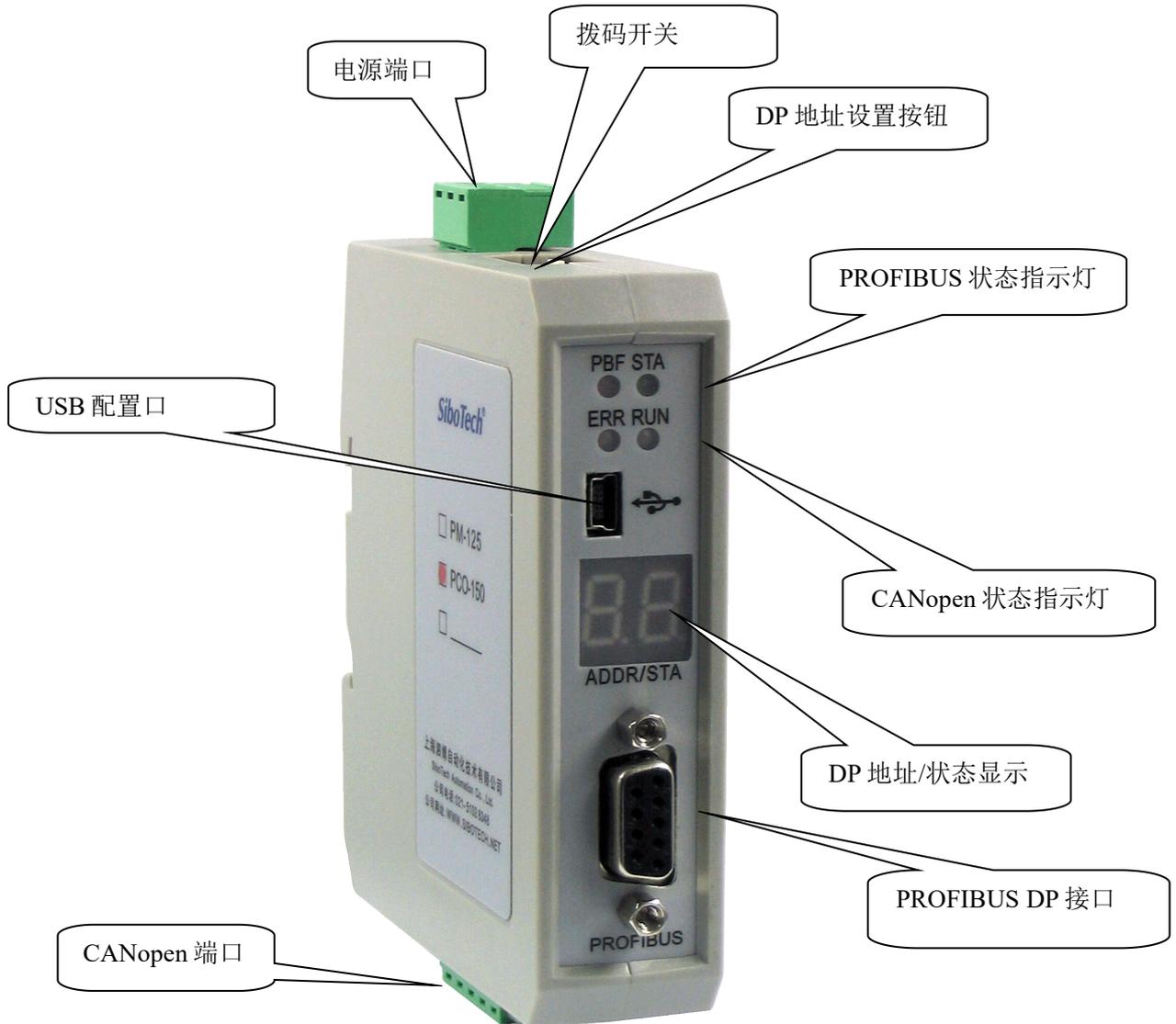
[6] 工作电源: 直流 24V (11V~30V), 消耗电流为 90mA (24V)。

[7] 机械尺寸: 125mm(高)×110mm(宽)×40mm(深)

[8] 安装: 35mm 导轨

三、产品外观

3.1 外观说明

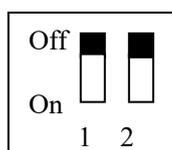


3.2 指示灯

指示灯		指示灯状态	含义
PROFIBUS Status	PBF	PBF 红灯亮	PROFIBUS 连接未建立
		PBF 红灯灭	PROFIBUS 连接已建立
	STA	STA 绿灯闪烁	网络数据交换中
		STA 绿灯关闭	PROFIBUS 总线状态异常
CANopen- STATUS	ERR	绿灯亮	CAN 网络正常
		红灯亮	BUS OFF
		红灯, 绿灯, 灭灯交替更换	CAN 控制器的错误计数器到达或超过警戒值
	RUN	绿灯亮	节点处于运行状态
		绿灯周期性亮 200ms, 灭 1000ms	节点处于停止状态
		绿灯周期性亮 200ms, 灭 200ms	节点处于预运行状态

3.3 配置开关

运行/配置设置拨码开关：拨到 On，网关进入配置状态。

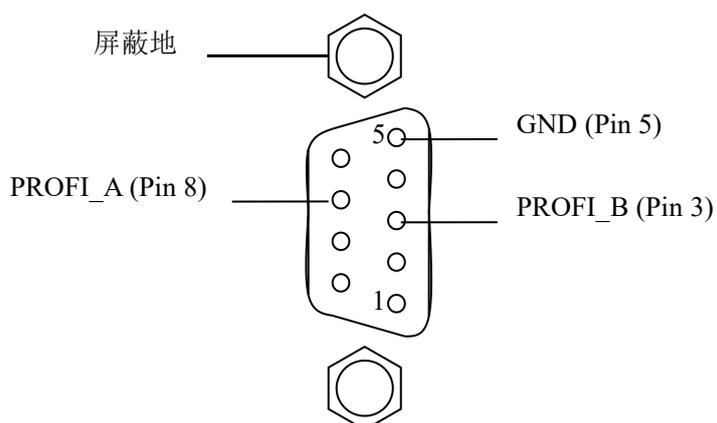


功能（位 1）	模式（位 2）	说明
Off	Off	运行模式，可以设置 DP 地址
Off	On	配置模式
On	Off	运行模式，带调试功能，不可设置 DP 地址
On	On	运行模式，禁止设置 DP 地址（锁定）

注意：除了上述锁定状态，其余三种状态的切换，都无需重新上电。

3.4 通信端口

3.4.1 PROFIBUS DP 端口



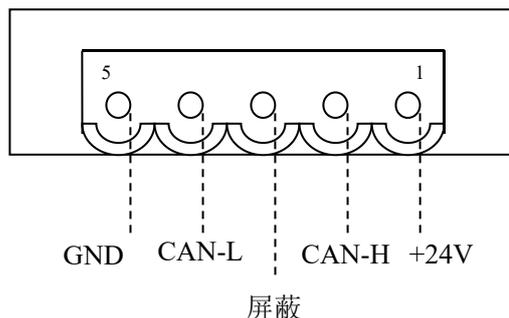
PROFIBUS DP 接口采用 DB9 孔型接头，其引脚定义如下：

引脚	信号说明
3	PROFI_B, 数据正 (必接)
4	RTS
5	GND
6	+5V 输出
8	PROFI_A, 数据负 (必接)
螺栓	SHIELD, 总线电缆屏蔽地

其中 PROFI_B (引脚 3)、PROFI_A (引脚 8) 和屏蔽地为必接；RTS (引脚 4) 可以被一些设备用来决定传输方向；+5V (引脚 6) 和 GND (引脚 5) 用于总线终端，也可以为光纤收发器供电，引脚 5 和 6 的输出电流为 80mA。

3.4.2 CANOPEN 端口

五针连接器：



CAN 侧采用开放五芯连接器:

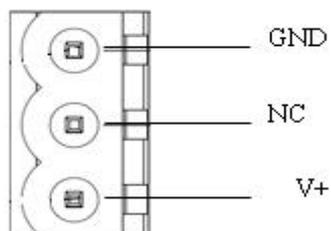
引脚	接线
1 脚	+24V (可选)
2 脚	CAN-H
3 脚	屏蔽 (可选)
4 脚	CAN-L
5 脚	GND

备注 1: 在本网关中, 24V+和屏蔽可选接。而 GND, CAN-L 和 CAN-H 都必须连接;

备注 2: 在本网关中, 本端口的 24V+、GND 和电源端口的 V+、GND 在内部是相通的, 所以外接电源只需要连接其中的一个端口即可, 不能同时连接两个端口。

3.5 其它

3.5.1 电源端口



备注 1: 本端口的 V+、GND 和 CANopen 端口的 V+、GND 在内部是相通的, 所以外接电源只需要连接其中的一个端口即可, 不能同时连接两个端口。

3.5.2 LED 显示

在配置状态下，LED 显示为 CF；

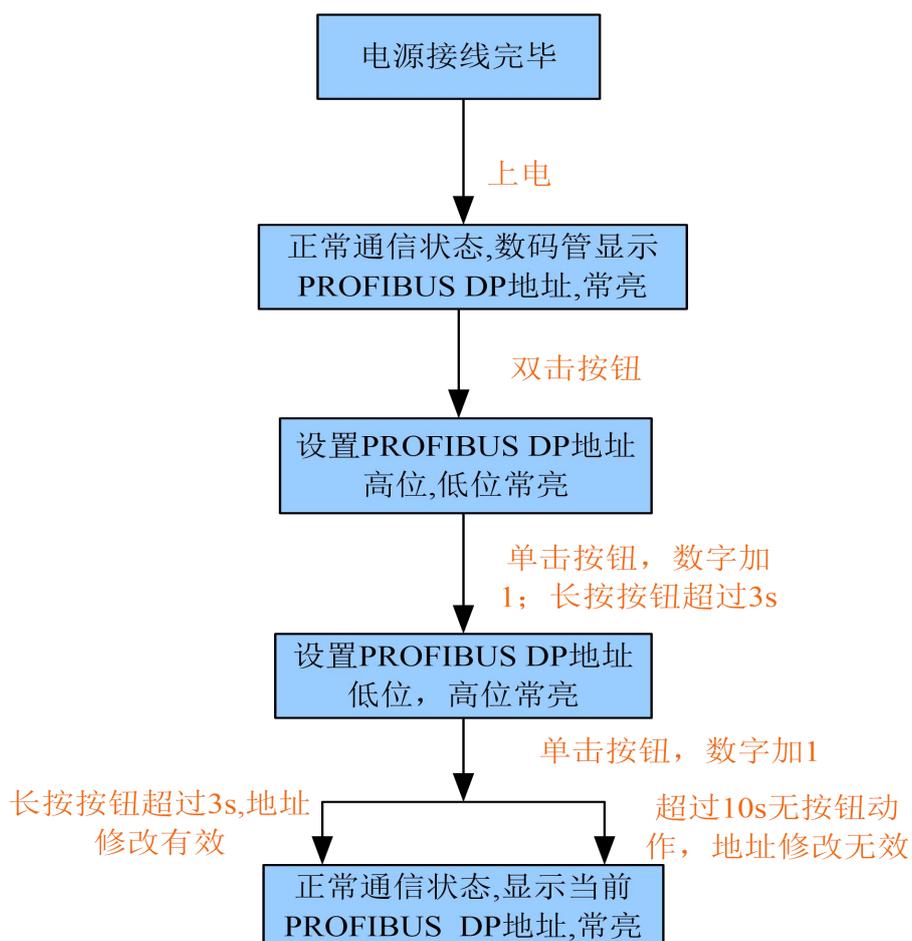
在调试状态下，LED 显示为 db；

在运行模式下，LED 显示 PROFIBUS 的地址；

3.5.3 PROFIBUS DP 地址设置按钮

在 PCO-150 正常工作状态下，数码管常亮显示当前 PROFIBUS DP 地址。快速连续按两次（双击）按钮，数码管显示的地址高位开始闪烁、低位常亮，单按按钮加 1，即可开始设置 PROFIBUS DP 地址的高位。长按按钮 3 秒，数码管显示的地址高位常亮、低位开始闪烁，单按按钮加 1，即可开始设置 PROFIBUS DP 地址的低位。再长按按钮 3 秒，数码管显示的地址闪烁三次表明设置成功。进入设置 PROFIBUS DP 地址状态后，如果十秒内没有按钮动作则自动退出设置地址状态并继续显示原来的地址。PROFIBUS DP 地址的可设置范围为：0~99（十进制）。

PROFIBUS DP 地址设置方法如下：



四、产品使用方法

4.1 快速应用指南

1. 本网关有两种模式：配置模式和运行模式，可以通过“模式”拨码开关来选择，“模式”拨码开关拨到“on”状态，网关处于配置模式，“模式”拨码开关拨回到“off”状态，网关处于运行模式；
2. 连接 USB 到 PC，将“模式”拨码开关拨到“on”状态，使网关处于配置模式，给模块上电；
3. 在配置模式下，使用 PC-123 软件来设置 CANopen 波特率、网关的 CANopen 节点号、SDO 访问条目（仅当选择 CANopen 为主站时）、PDO 访问条目以及 CANopen 数据到 PROFIBUS 的数据映射具体配置如下：
 - 1) 当网关作为 CANopen 主站时，打开 PC-123 选择 CANopen 主站模式
 - A. 根据 CANopen 设备说明书，一般 CANopen 设备读写方式分两种，一种是通过 SDO 命令读写，这种方式根据说明书提供 COB ID 及其对应的索引和子索引及其对应的字节数来配置网关；一种是 PDO 命令方式，这种方式传输速度较 SDO 更快，需根据说明书提供的节点地址在 CANopen 子网去添加节点，在节点下方添加 PDO 命令，在命令中填写对应的 COB ID 以及这个 COBID 所对应的字节数即可
 - B. 当没有说明书，也可根据设备的 EDS 文件给网关做配置（如果对 EDS 文件不熟悉，可以和我们联系），EDS 文件中包含所需采集设备的参数信息
 - 2) 当网关作为 CANopen 从站时，打开 PC-123 选择 CANopen 从站模式
 - A. 若是选择使用 PDO 方式传输数据，则 CANopen 从站中添加 PDO 命令，每条命令最多携带 8 字节
注：当字节数大于 32 字节，预定义命令已经全部使用，可通过自定义 COB ID 继续配置
 - B. 若是选择使用 SDO 方式则无需给 CANopen 从站添加任何命令，只需要根据 PCO-150 说明书 P17-19 提供的默认索引以及子索引信息让主站直接读写数据即可，每条 SDO 命令最多携带 4 个字节数据
 - C. CANopen 主站可以根据网关的配置访问对应的 PDO 或 SDO 参数，也可以导入 PC-123 配置中生成的 EDS 文件
4. 将“模式”拨码开关拨回到“off”（运行）状态，通过按钮来设置 PROFIBUS DP 的地址，给模块重新上电，进入运行状态；
5. 通过按钮来设置 PROFIBUS DP 的地址，注意该地址必须和 DP 主站配置里该从站地址一致，否则 DP 连接失败；
6. 在运行状态下，可以使用“调试”拨码开关来监视输入输出缓冲区的数据，当“调试”拨码开关处于“on”状态，通过网关的 USB 口用 PC-123 软件来监视（具体参见 PC-123 软件说明书）；监视主要用于网络配置初期，它可以提示您网络是否通，在确认网络通信正常后，务必关闭“调试”功

能，即将“调试”拨码开关拨到“off”状态。

7.如何判断 PCO-150 DP 端是否通讯正常？

1)通过网关指示灯判断 DP 端通断状态

网关的 DP 端工作正常时，PBF 红灯熄灭，STA 绿灯闪烁；

2)如果 DP 端工作异常，可能原因如下：

A.DP 连接正常主要看 DP 接线和 DP 地址是否对应，检查在 DP 主站组态时，设置的 DP 地址和网关本身设置的是否一致，DP 端是否连接正常，一般工业场所使用标准的西门子 DP 头和 DP 电缆，DP 头内的两根进出线是否一致，和 PLC 连接时，要接 PLC 的 DP 端而不是 MPI 端，插在 PLC 的 DP 头和第二个 DP 头连接时一般从 PLC 的 DP 头的进线端接第二个的进线端；

B.使用一般的 DB9 头作为 DP 连接器时，一般接 3（正）,5（GND）,8（负）；

C.如果一个 DP 主站上连接多个从站，网关前面的从站设备正常，网关及后面的从站连接不上，网关前面的从站的 DP 连接器的终端电阻为“ON”；

D.如果通讯距离比较远或 DP 端的波特率比较高（3M 以上），需要首末两端的 DP 连接器的终端电阻拨到“ON”或各并联一个 120Ω的终端电阻；

E.如果网关的 DP 端的 STA 不定时的红绿闪烁，可以降低 DP 端的波特率（如 1.5M 到 187.5K），或首末两端的 DP 连接器的终端电阻拨到“ON”；

F.CP342-5 模块作为 DP 主站和从站通讯时，要使用 FC1 和 FC2 功能块；

G.GSD 的版本是否对应；

8.如何判断 CANopen 端通讯是否正常？

1)通过网关指示灯判断 CANopen 端是否正常，网关 CANopen 端可作为主站也可作为从站

2)网关对 CANopen 的状态指示灯有两个，分别是 ERR 和 RUN 灯，正常通讯时 ERR 和 RUN 灯均是绿色常亮状态,若是 CANopen 端通讯异常则可能有如下原因：

A.若是 ERR 红色灯常亮即 BUS OFF 状态，这个时候需要检查有 CAN 口的接线是否正常或者波特率设置不一致的现象，没有加终端电阻的可以加一个终端电阻在 CAN H 和 CAN L 上。

B.若是 ERR 红绿交替闪烁表示 CAN 控制器的计数器达到或者超出警戒值则需要检查总线是否需要加终端电阻或是硬件接线（设备 CAN 口）是否正常

C.当网关 ERR 灯绿色常亮时，CANopen 端作为主站，从站只要波特率一致，节点 ID 不冲突则 RUN 灯就显示常亮

D.当网关 ERR 灯绿色常亮时，CANopen 端作为从站，当 RUN 灯常亮则节点处于运行状态正常；当 RUN 灯周期性灭 1000ms 亮 200ms 则节点处于停止状态，这个时候主站可以发送 NMT 命令 01 00

（或者节点地址）唤醒；当 RUN 灯绿色交替闪烁（时间相同）则节点处于预运行状态，可发送 NMT 启动命令

4.2 硬件接线

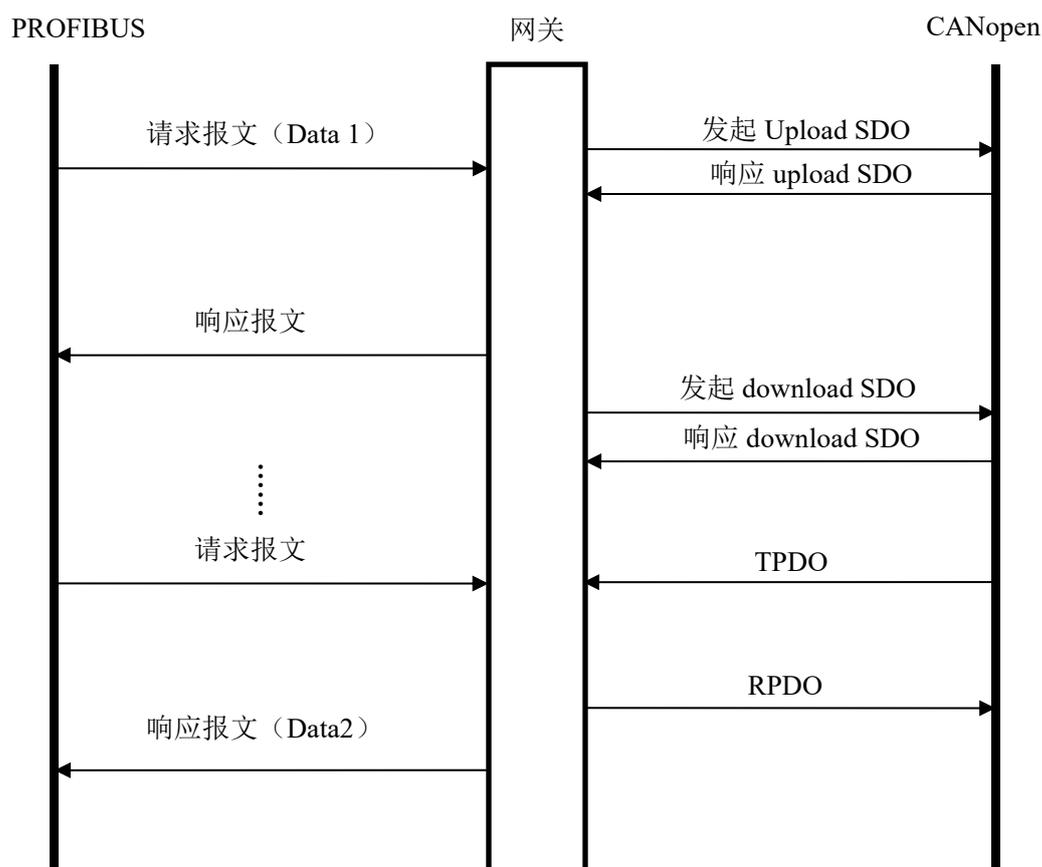
1. 按照 PROFIBUS 端口的说明，正确连接 DB9 的的接线，建议使用标准 PROFIBUS DP 接头。
2. 按照第三章 CAN 端口的说明，正确连接至少第 1, 3 脚接线。
3. 检查接线是否符合说明书指示。
4. 将模块的配置开关拨到“RUN”，给模块重新上电，则进入运行状态。

4.3 运行

4.3.1 数据交换模式

CANopen 为主站

网关采用 CANopen 通信与 PROFIBUS 通信异步方式，如下图所示：



上图中 Data 1 表示数据从 PROFIBUS 到 CAN 总线的传输过程；Data 2 表示数据从 CAN 总线到 PROFIBUS 的传输过程。

网关在 CANopen 网络上独立运行，周期性的发出 CANopen 的参数（根据对象字典索引）的读/写命

令，并发送和接收 PDO(过程数据对象)。如果收到 PROFIBUS 的 I/O 数据请求，立即响应缓存的最新 CANopen 数据，以此实现网络速度的匹配。这就是我们所说的异步方式。

TPDO 和 RPDO 采用生产者/消费者模式来进行传输，适合响应速度要求较高的场合；upload SDO 和 download SDO 采用客户机/服务器模式进行数据传输，这样保证数据的安全性，但它的响应速度较慢，适合响应速度要求较低的场合。

PCO-150 的 DP (PROFIBUS DP) 的输出缓冲区数据映射成 CANopen 的 RPDO 或 Download SDO 命令的数据，PCO-150 是逢变输出，即只有当 DP 输出数据有变化时 PCO-150 才向 CANopen 网络发送对应的命令 (RPDO 或 Download SDO)；对于 DP 输入数据，PCO150 则是按照配置软件配置的 TPDO 或 Upload SDO 命令来接收相关数据，并保存到 DP 输入缓冲区里。

当 Control&Status 位为 enable 时 (具体请参考配置软件 PC-123)，PCO-150 会在 DP 输入输出缓冲区的最后留有 2 个字节，分别用作表征 CANopen 从站的状态和控制 CANopen 从站的状态。

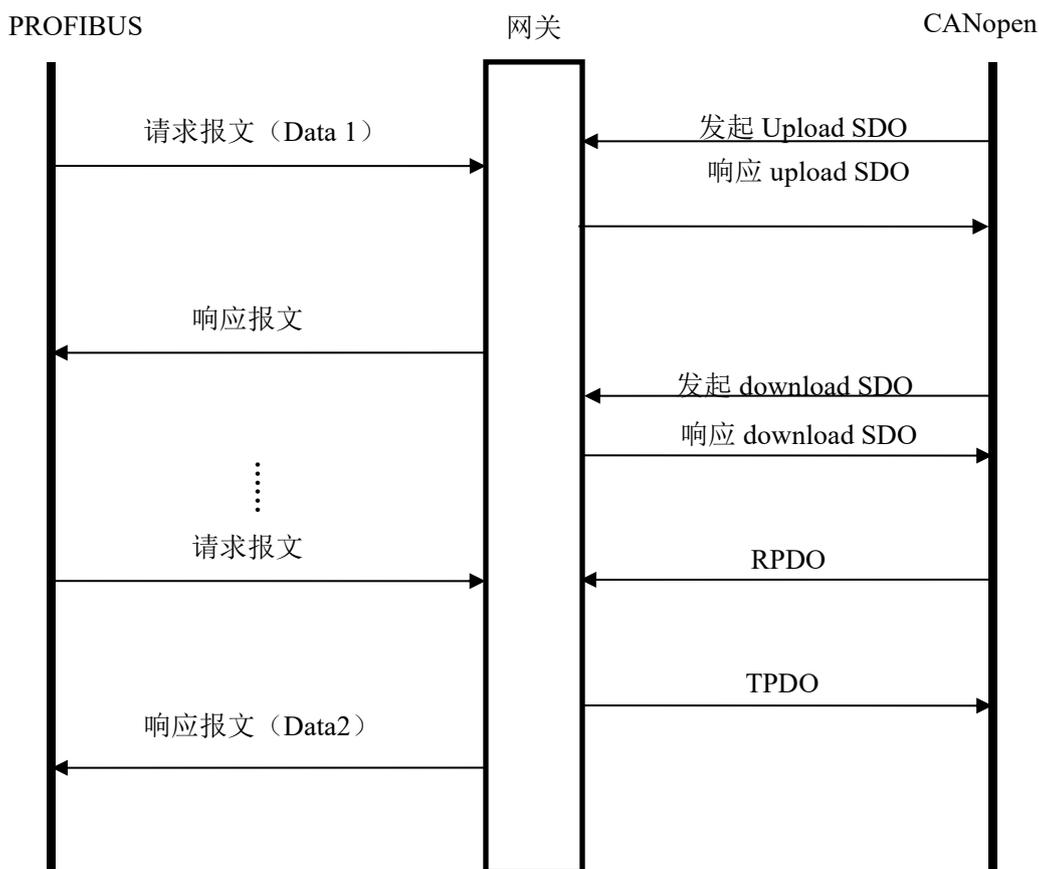
输入缓冲区 (DP) 的最后 2 个字节作为反映 CANopen 从站设备的状态。这 2 个字节的第 1 个字节为 CANopen 从站的地址，第 2 个字节为从站的状态 (如：预运行状态，运行状态，停止状态，具体意义请参考 CANopen 协议)。某一时刻只能反映一个从站的状态，所以本产品采用 FIFO 机制对所有从站状态进行保存，并且按照 FIFO 顺序依次反映到 DP 主站。

DP 输出缓冲区的最后 2 个字节作为 DP 主站控制 CANopen 从站的状态。这 2 个字节的第 1 个字节为 CANopen 从站的地址，第 2 个字节为控制 CANopen 从站的命令 (如：进入预运行状态，进入运行状态，进入停止状态，复位节点，复位应用，复位通信等等，具体命令格式请参考 CANopen 协议的 NMT)。

用户可将同一个 CANopen 命令的不同字段映射到 PROFIBUS DP 输入或输出缓冲区的不同区域，本功能使得 PCO-150 更加使用起来更加灵活。

CANopen 为从站

网关采用 CANopen 通信与 PROFIBUS 通信**异步方式**，如下图所示：



上图中 Data 1 表示数据从 PROFIBUS 到 CAN 总线的传输过程；Data 2 表示数据从 CAN 总线到 PROFIBUS 的传输过程。

网关在 CANopen 网络上独立运行，周期性的发出 CANopen 的参数（根据对象字典索引）的读/写命令，并发送和接收 PDO(过程数据对象)。如果收到 PROFIBUS 的 I/O 数据请求，立即响应缓存的最新 CANopen 数据，以此实现网络速度的匹配。这就是我们所说的异步方式。

TPDO 和 RPDO 采用生产者/消费者模式来进行传输，适合响应速度要求较高的场合；upload SDO 和 download SDO 采用客户机/服务器模式进行数据传输，这样保证数据的安全性，但它的响应速度较慢，适合响应速度要求较低的场合。

4.3.2 网关 PROFIBUS 连接参数

CANopen 为主站

网关提供的连接参数组合如下表：

编号	输入	输出 Instance
1	112 字节	112 字节
2	96 字节	96 字节
3	48 字节	48 字节
4	16 字节	16 字节
5	由 PROFIBUS DP 主站的组态软件设置	

对于在软件中配置固定的输入输出字节数：

- PCO-150 支持的**长度完整 (Total Length)**的数据块如下所示：

16 Byte In, 16 Byte Out: 1 个 8 words 完整

96 Byte In, 96 Byte Out: 3 个 16 words 完整

在 Step7 编程时须采用打包式发送与接收。打包式发送与接收主要用到 SFC15（打包发送）和 SFC14（打包接收）。（详情请参考第五章）

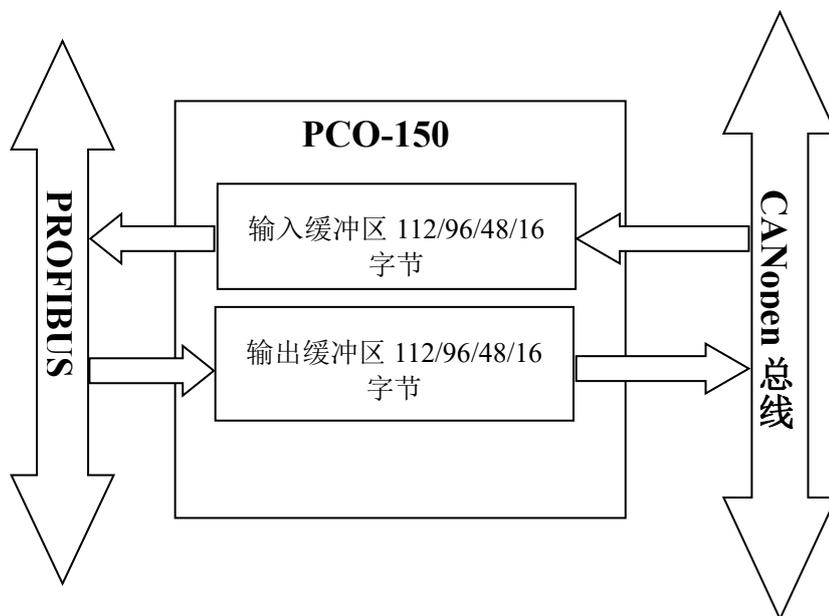
- PCO-150 支持的**字节完整**的数据块如下所示：

48 Byte In, 48 Byte Out

- PCO-150 支持的**字完整**的数据块如下所示：

112 Byte In, 112 Byte Out

对于字节和字完整的数据块，在 Step7 编程时可以使用 MOVE 指令对数据进行读写。



注意 1: 16/48/96/112 字节输入输出是为了兼容 PCO-150 V2.1 版本以前的版本，以前版本输入输出字节数是固定长度的，如当您在配置时选择 16 时，就意味着您选择了固定长度的 16 字节输入 16 字节输出；“由 PROFIBUS DP 主站的组态软件设置”是 PCO-150 新增的功能模块，当您在配置时选择此项后，输入输出字节数可以任意配置，详情请参考第五章。

注意 2: 如果您是在新项目上使用 PCO-150, 建议在配置软件中选择输入输出字节数时选择“由 PROFIBUS DP 主站的组态软件设置”。当选择该项后, 用户不需要在往后的调试、运行过程中在配置软件中频繁改变输入输出字节数。

CANopen 为从站

网关提供的连接参数组合如下表:

编号	输入	输出 Instance
1	112 字节	112 字节
2	96 字节	96 字节
3	48 字节	48 字节
4	16 字节	16 字节
5	由 PROFIBUS DP 主站的组态软件设置	

PCO-150S 支持的**长度完整 (Total Length)** 的数据块如下所示:

16 Byte In, 16 Byte Out: 1 个 8 words 完整

96 Byte In, 96 Byte Out: 3 个 16 words 完整

在 Step7 编程时须采用打包式发送与接收。打包式发送与接收主要用到 SFC15 (打包发送) 和 SFC14 (打包接收)。(详情请参考第五章)

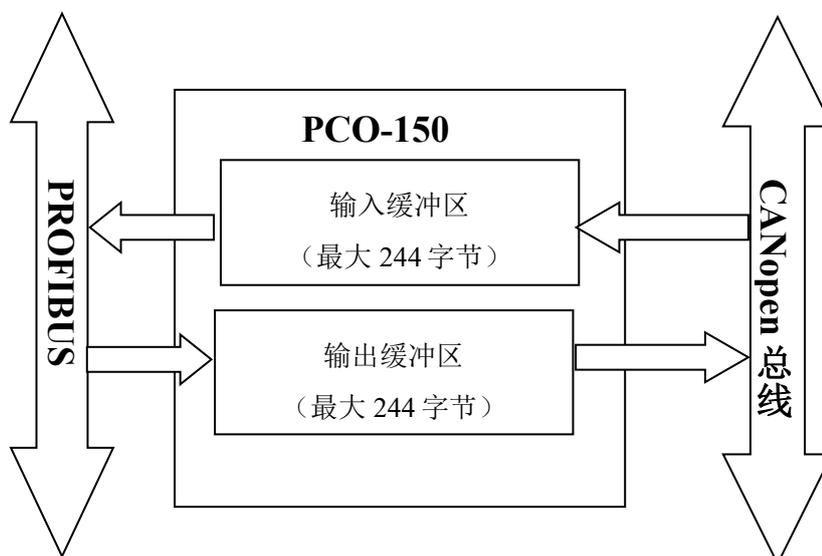
PCO-150S 支持的**字节完整**的数据块如下所示:

48 Byte In, 48 Byte Out

PCO-150S 支持的**字完整**的数据块如下所示:

112 Byte In, 112 Byte Out

对于字节和字完整的数据块, 在 Step7 编程时可以使用 MOVE 指令对数据进行读写。



输入、输出缓冲区支持快速 SDO 的访问，输入输出缓冲区在对象字典里的位置见下表：

索引	子索引	描述
0x2000	00	输入 224 字节的第 0 号~第 3 号字节（4 个字节，可写）
0x2001	00	输入 224 字节的第 4 号~第 7 号字节（4 个字节，可写）
0x2002	00	输入 224 字节的第 8 号~第 11 号字节（4 个字节，可写）
0x2003	00	输入 224 字节的第 12 号~第 15 号字节（4 个字节，可写）
0x2004	00	输入 224 字节的第 16 号~第 19 号字节（4 个字节，可写）
0x2005	00	输入 224 字节的第 20 号~第 23 号字节（4 个字节，可写）
0x2006	00	输入 224 字节的第 24 号~第 27 号字节（4 个字节，可写）
⋮	⋮	⋮
0x2036	00	输入 244 字节的第 216 号~第 219 号字节（4 个字节，可写）
0x2037	00	输入 244 字节的第 220 号~第 223 号字节（4 个字节，可写）
0x2038	00	输入 244 字节的第 224 号~第 227 号字节（4 个字节，可写）
0x2039	00	输入 244 字节的第 228 号~第 231 号字节（4 个字节，可写）
0x203a	00	输入 244 字节的第 232 号~第 235 号字节（4 个字节，可写）
0x203b	00	输入 244 字节的第 236 号~第 239 号字节（4 个字节，可写）
0x203c	00	输入 244 字节的第 240 号~第 243 号字节（4 个字节，可写）
0x3000	00	输出 244 字节的第 0 号~第 3 号字节（4 个字节，可读）
0x3001	00	输出 244 字节的第 4 号~第 7 号字节（4 个字节，可读）
0x3002	00	输出 244 字节的第 8 号~第 11 号字节（4 个字节，可读）
0x3003	00	输出 244 字节的第 12 号~第 15 号字节（4 个字节，可读）
0x3004	00	输出 244 字节的第 16 号~第 19 号字节（4 个字节，可读）
0x3005	00	输出 244 字节的第 20 号~第 23 号字节（4 个字节，可读）
0x3006	00	输出 244 字节的第 24 号~第 27 号字节（4 个字节，可读）
⋮	⋮	⋮
0x3036	00	输出 244 字节的第 216 号~第 219 号字节（4 个字节，可读）
0x3037	00	输出 244 字节的第 220 号~第 223 号字节（4 个字节，可读）
0x3038	00	输出 244 字节的第 224 号~第 227 号字节（4 个字节，可读）
0x3039	00	输出 244 字节的第 228 号~第 231 号字节（4 个字节，可读）
0x303a	00	输出 244 字节的第 232 号~第 235 号字节（4 个字节，可读）
0x303b	00	输出 244 字节的第 236 号~第 239 号字节（4 个字节，可读）
0x303c	00	输出 244 字节的第 240 号~第 243 号字节（4 个字节，可读）

SDO 读命令（Upload SDO）请求格式

COBID=0x600+nodeID 8 字节数据 40 mm mm nn yy yy yy yy

其中 40 为快速读命令，mm mm 为索引，nn 为子索引，yy yy yy yy 为任意值；

SDO 读命令响应格式

COBID=0x580+nodeID 8字节数据 43 mm mm nn dd dd dd dd

其中 43 为快速读命令的响应，mm mm 为索引，nn 为子索引，dd dd dd dd 为从输出缓冲区读出的数据；

例：nodeID 为 1，通过 SDO 读命令读输出缓冲区索引：0x3000，自索引：00 的数据

请求：COBID=0x601 8字节数据 40 00 30 00 yy yy yy yy

响应：COBID=0x581 8字节数据 43 00 30 00 01 02 03 04

其中：01 02 03 04 为从输出缓冲区读出的数据。

SDO 写命令（Download SDO）格式

COBID=0x600+nodeID 8字节数据 23 mm mm nn dd dd dd dd

其中 23 为快速写命令，mm mm 为索引，nn 为子索引，dd dd dd dd 为要写入输入缓冲区的数据；

SDO 写命令响应格式

COBID=0x580+nodeID 8字节数据 60 mm mm nn 00 00 00 00

其中 60 为快速写命令的响应，mm mm 为索引，nn 为子索引，00 00 00 00 为默认值；

例：nodeID 为 1，通过 SDO 写命令写数据（01 02 03 04）到输入缓冲区索引：0x2000，自索引：00

请求：COBID=0x601 8字节数据 23 00 20 00 01 02 03 04

响应：COBID=0x581 8字节数据 60 00 20 00 00 00 00 00

其中：01 02 03 04 为写入到输入缓冲区的数据。

当 PCO-150 的 CANopen 端为从站时，支持通过 SDO 访问错误寄存器用以判断 PROFIBUS 的通断状态：

◇ CANopen 主站发出的 SDO 读命令请求格式

COBID=0x600+nodeID 8字节数据 40 01 10 00 yy yy yy

其中 40 为快速读命令，0x1001 为索引，00 为子索引，yy yy yy 为任意值。

◇ CANopen 从站发出的 SDO 读命令响应格式

COBID=0x580+nodeID 8字节数据 4f 01 10 00 00 yy yy yy (00 表示 PROFIBUS 端未断开)

4f 01 10 00 80 yy yy yy (80 表示 PROFIBUS 端已断开)

其中 4f 为快速读命令的响应，0x1001 为索引，00 为子索引，yy yy yy 为任意值

4.3.3 Step7 如何读写网关数据

当您在配置软件 PC-123 里选择“由 PROFIBUS DP 主站的组态软件设置”时，您必须看此章节。

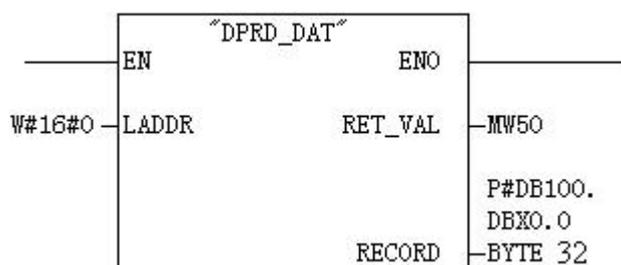
PCO-150 新增如下 Module，在 Step7 组态时，允许的最大 Module 数为 64。PCO-150 允许的最大输入字节数为 244，最大输出字节数为 244，且最大输入+输出字节数为 488。

Module	完整性
4 Words Input, 4 Words Output	Word 完整
8 Words Input, 8 Words Output	Word 完整
24 Words Input, 24 Words Output	Word 完整
56 Words Input, 56 Words Output	Word 完整
1 Byte Input	Byte 完整
1 Word Input	Word 完整
2 Word Input	Word 完整
4 Word Input	Word 完整
8 Word Input	Word 完整
16 Word Input	Word 完整
32 Word Input	Word 完整
64 Word Input	Word 完整
2 Word Input Consistent	长度完整
4 Word Input Consistent	长度完整
8 Word Input Consistent	长度完整
16 Word Input Consistent	长度完整
1 Byte Output	字节完整
1 Word Output	Word 完整
2 Word Output	Word 完整
4 Word Output	Word 完整
8 Word Output	Word 完整
16 Word Output	Word 完整
32 Word Output	Word 完整
64 Word Output	Word 完整
2 Word Output Consistent	长度完整
4 Word Output Consistent	长度完整
8 Word Output Consistent	长度完整
16 Word Output Consistent	长度完整

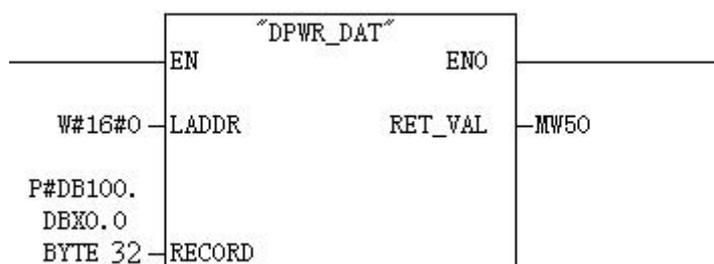
如上图所示，PCO-150 支持的数据块包括 Word 完整、Byte 完整以及长度完整。

对于支持 Word 完整和 Byte 完整的数据块，在 Step7 编程时可以使用 MOVE 指令对数据进行读写；

对于支持长度完整的数据块，在 Step7 编程时须采用打包方式发送与接收。打包方式发送主要用到 SFC15，打包接收主要用到 SFC14：



SFC14 (打包接收)



SFC15 (打包发送)

4.3.4 Step7 如何选择所需的数据块

一般地，当数据块中含有“Consistent”则表示该数据块为长度完整，在进行数据读写时需通过 SFC14（读）以及 SFC15（写）对该数据进行读写。而不含“Consistent”的数据块，则可通过“Move”指令进行数据读写。

针对客户的输入输出字节数需求，数据块的选择可能有很多种，例如：当需要 20 字的输入时（通过 PLC 读取 Modbus 从站设备的数据为 20 words），用户可直接选择不小于 20 words 输入的数据块（32words Input、64words Input...）或者输入不小于 20 words 的输入输出数据块（56 words Input, 56words Output...）

以“2 words Input Consistent”为例说明，当选择该数据块时，在 PLC 程序中需通过“SFC14”访问该数据的地址。当 Modbus 从站设备的某一数据为 2words，并且要求 PLC 读取数据的实时性及准确性时，一般选用“2 words Input Consistent”，而不选用“2 words Input”，这样，PLC 在读取数据时是对整块数据块进行读写，可防止数据在传输过程中因为数据跳变（前一个字和后一个字的数据并非同时被读取）而造成数据的不正确。

五、软件配置

用户通过 USB 配置口可以将 PCO-150 网关连接到 PC。通过 PC-123 软件可以配置网关的相关参数，包括网关在 CANopen 侧的地址和 CAN 波特率，以及从 CANopen 网络到 PROFIBUS 的输入输出数据映射字节数。

配置步骤：

5.1 CANopen 为主站

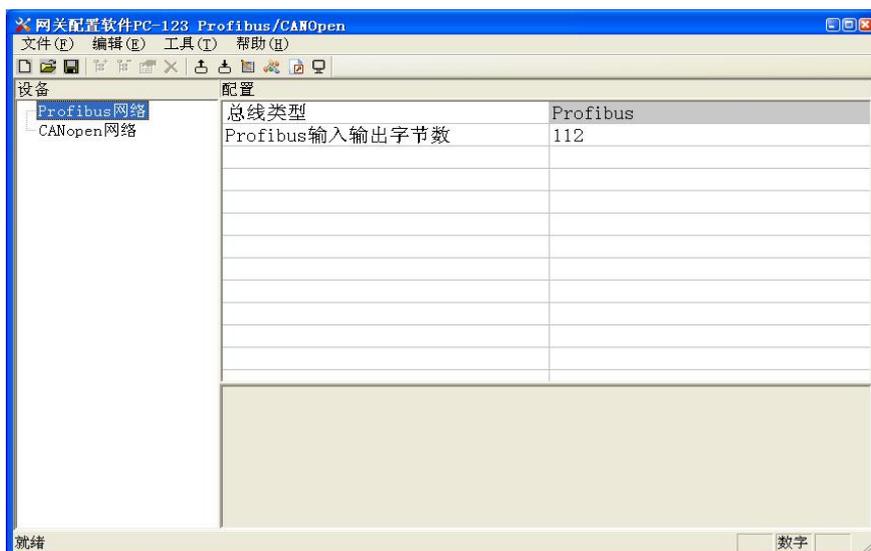
5.1.1 配置前注意事项

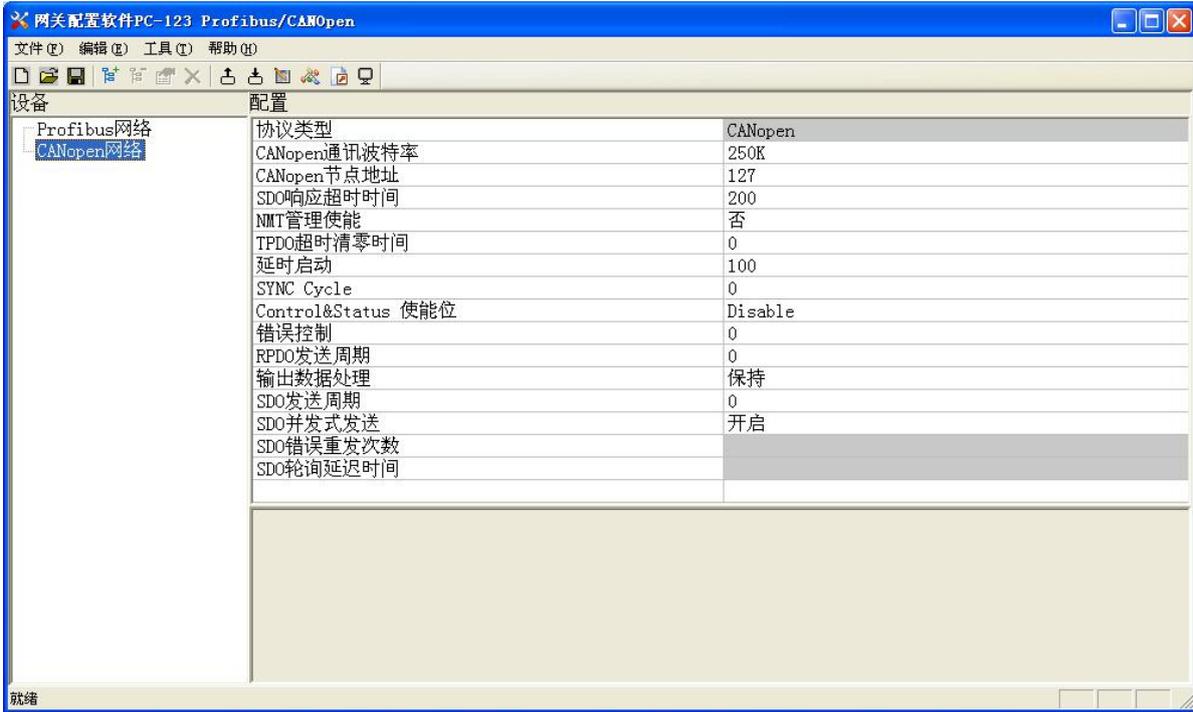
PC-123是一款基于Windows平台，用来设置PCO-150相关参数及命令的配置软件。

双击图标即可进入选择设备界面：



选择所需的设备类型即可进入软件主界面：





5.1.2 用户界面

PC-123的界面包括：标题栏，菜单栏，工具栏，状态栏，设备版块，配置版块和注释版块。

备注：在该软件中，所有的灰色部分为不可更改项。

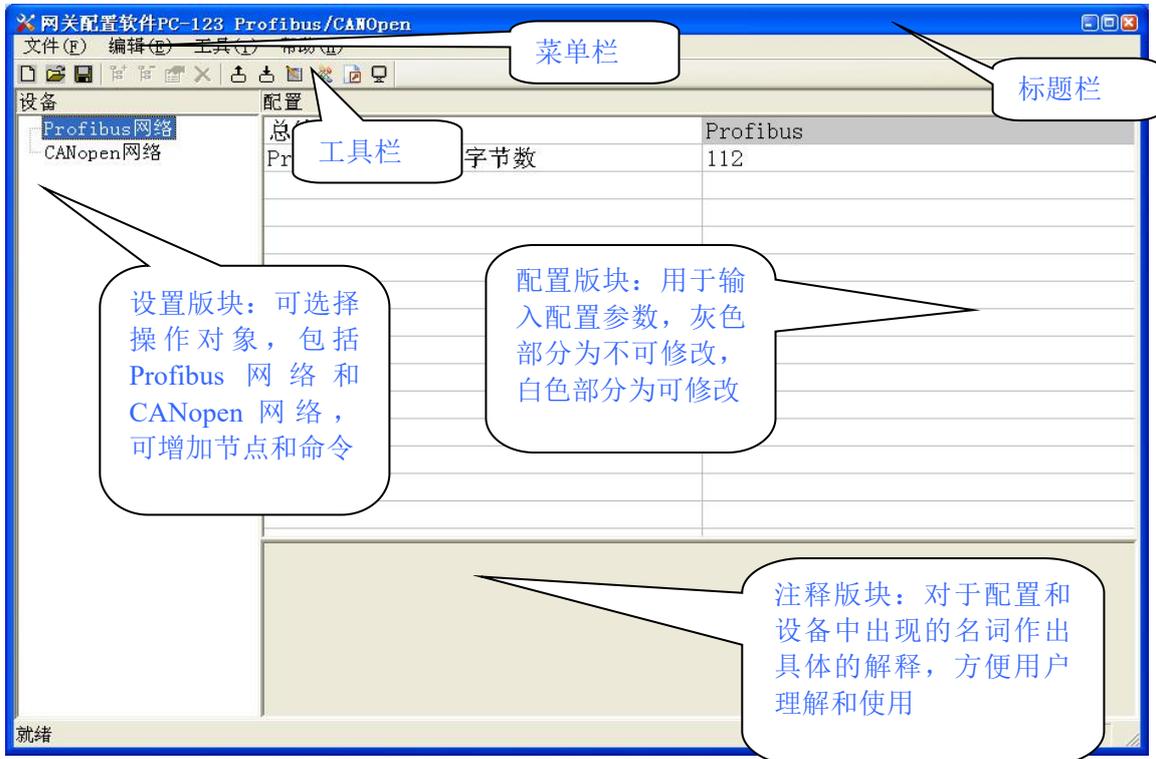


图1：软件主界面

工具栏:

工具栏如下图所示:



图2: 工具栏

从左至右的功能分别是: 新建、打开、保存、增加节点、删除节点、增加命令、删除命令、上载配置信息、下载配置信息、重新计算映射地址、Excel配置文档输出和监控。

 新建:新建一个配置工程

 打开:打开一个配置工程

 保存:保存当前配置

 增加节点:增加一个CANopen节点

 删除节点:删除一个CANopen节点

 增加命令:增加一条CANopen命令

 删除命令:删除一条CANopen命令

 上载配置信息:将配置信息从模块中读取上来,并且显示在软件中

 下载配置信息:将配置信息从软件中下载到模块

 自动映射: 自动计算映射地址

 冲突检测: 检测配置好的命令在网关内存数据缓冲区是否有冲突

 Excel配置文档输出:将当前配置输出到本地硬盘,以.xls文件格式保存

 监控:监控网关内存输入缓冲区数据

5.1.3 设备视图操作

5.1.3.1 设备视图界面

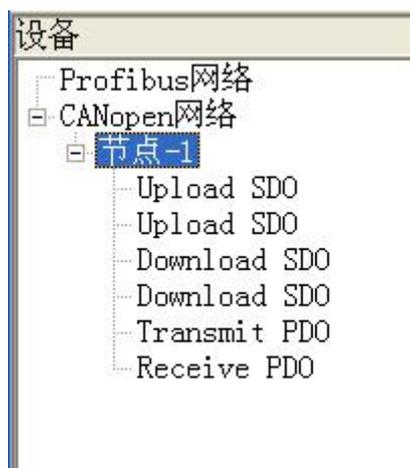


图3: PC-123 设备视图界面

5.1.3.2 设备视图操作方式

对于设备视图，支持如下三种操作方式：编辑菜单、编辑工具栏和右键编辑菜单。



图4: 编辑菜单



图5: 编辑工具栏



图6: 右键编辑菜单

5.1.3.3 设备视图操作种类

1) 增加节点操作：在子网或已有节点上单击鼠标左键，选中该节点，然后执行增加节点操作。在子网下增加一个名字为“新节点”的节点。

2) 删除节点操作：单击鼠标左键，选中待删除节点，然后执行删除节点操作。该节点及其下所有命令全部删除。

3) 增加命令操作：在节点上单击鼠标左键，然后执行增加命令操作，为该节点添加命令。弹出如下选择命令对话框，供用户选择，如图7所示：

目前支持命令号： Upload SDO， Download SDO， Transmit PDO， Receive PDO号命令

选择命令：双击命令条目



图7：选择命令对话框

4) 删除命令操作：单击鼠标左键，选中待删除命令，然后执行删除命令操作。该命令即被删除。

5) 节点重命名操作：在需要重命名的节点上单击鼠标左键，显示编辑状态，可对节点重命名。

6) 复制节点操作：在已有节点上单击鼠标左键，选中该节点，然后执行复制节点操作（包括该节点下所有命令）。

7) 粘贴节点操作：单击鼠标左键，选中想粘贴的串口中任意节点，然后执行粘贴节点操作（包括该节点下所有命令），即可在该串口尾部添加一个新节点（包括复制的节点下所有的命令）；新节点的节点地址缺省，请为新节点添加节点地址。

5.1.4. 配置视图操作

5.1.4.1 现场总线配置视图界面

在设备视图界面，单击Profibus网络，配置视图界面显示如下：

可配置的项目：

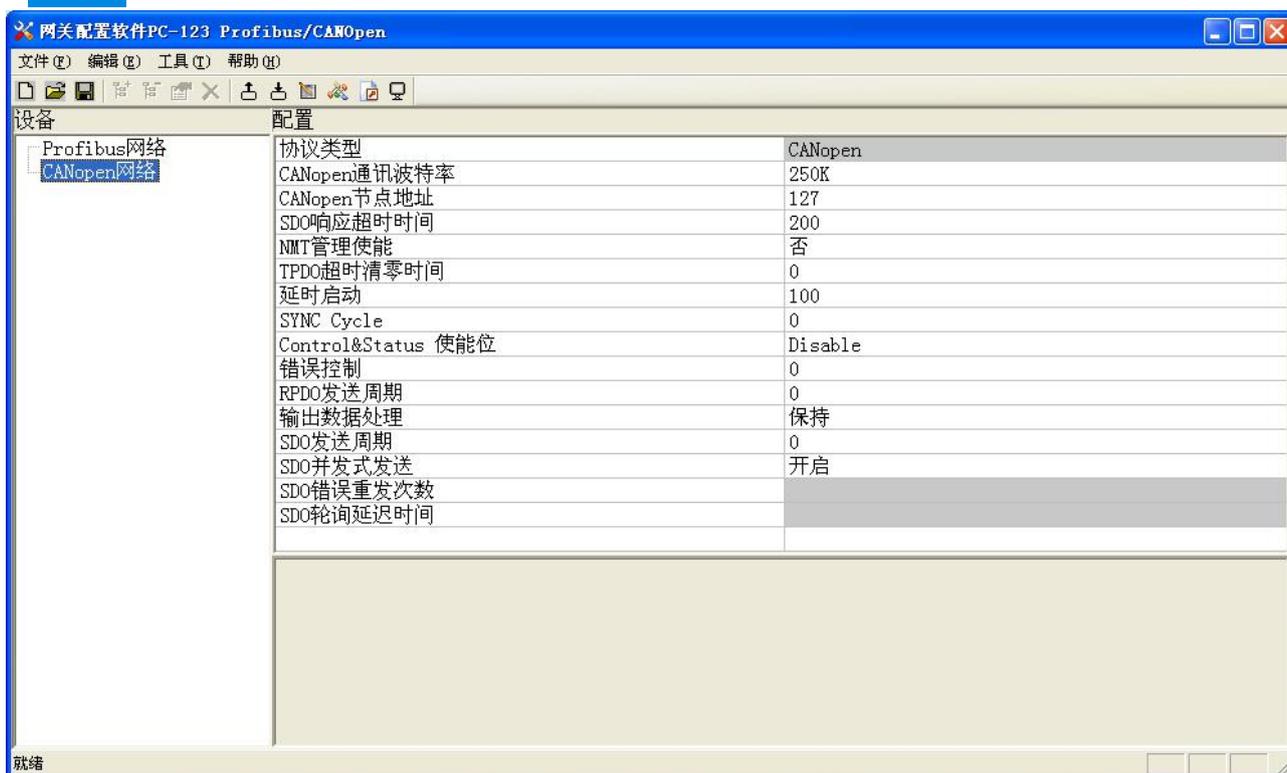


图9：CANopen网络配置视图界面

- CANopen通讯波特率：50K，100K，125K，250K，500K，1M 可选，默认值为250K
- CANopen节点地址：范围是1~127，默认值为127
- SDO响应相应超时时间：CANopen 的 SDO 访问超时设定，即参数读写访问命令的超时时间设定，以10ms为单位，范围1~2000，默认值为200
- NMT管理使能：是否启动网络上所有CANopen节点，默认为 否
- TPDO超时清零时间：TPDO超时清零（时间值）=0 表示不用超时清零，等于非0值表示使用超时清零功能，且超时时间为10毫秒的非0值整数倍，范围0~2000，默认值为0
- 延迟启动：延时启动（时间值）=0 表示不用延时启动，等于非0值表示使用延时启动功能，且延时启动为10毫秒的非0值整数倍，范围0~2000；只有当NMT管理使能选择‘是’的时候，该选项才起作用，默认值为100
- SYNC：同步周期（时间值）=0 表示不用同步周期功能，等于非0值表示使用同步周期功能，且同步周期时间为10毫秒的非0值整数倍，范围0~2000，默认值为0
- Control&Status 使能位：空出输出缓冲区的首2个字节作为DP主站控制CANopen从站的状态。2个字节的第1个字节为CANopen从站的地址，第2个字节为控制CANopen从站的命令（如：进入预运行状态，进入运行状态，进入停止状态，复位节点，复位应用，复位通信等等）。当Control&Status enable时，自动计算映射地址时需要考虑扣除2个字节，这2字节留在缓冲区的最后。当Control&Status disable时，自动映射地址不需要考虑，即不需要扣除这2个字节。

- 错误控制：功能选择项。当输入值不为0时，表示采用Guardlife协议，当输入值为0时，表示采用Heartbeat协议。默认值为0，即采用Heartbeat协议，范围为0~2000。
- RPDO发送周期：等于0表示采用逢变输出的方式，非0值表示按周期发送所有RPDO，且发送周期为设定值。默认值为0，范围：0~60000。注意：这个参数和CAN波特率与RPDO命令条数有关系，如果系统对实时性要求较高，建议将此参数设为0，即采用逢变输出。
- 输出数据处理：DP断开后，RPDO对应的DP输出缓冲区的数据处理方式：“清零”和“保持”。“清零”表示将RPDO对应的输出缓冲区清零；“保持”表示保持DP断开前的数据不变。
- SDO发送周期：当此参数设定为0时，Download SDO采用逢变输出的方式，Upload SDO采用不间断读取从站数据的方式。非0值表示采用周期发送所有SDO，且发送周期为设定值。默认值为0，范围0~60000
- SDO并发式发送：关闭：SDO命令是一问一答式的，对某个节点的SDO请求必须等待该节点的响应之后，才发起下一个SDO请求；开启：SDO命令是多个节点同时发送的，不需要该节点正确响应，就会发起另一个节点的SDO请求。
- SDO错误重发次数：CANopen主站发送SDO请求命令，但没有收到从站的响应，主站会重复发送此SDO请求命令。范围0~5，默认：0

SDO轮询延迟时间：CANopen主站发送SDO请求命令，并收到从站的响应，主站需要延时一段时间再发送下一个SDO请求命令，这个一段时间就是SDO命令轮询延时时间。单位：ms，范围0~60000

注：SDO并发式发送选择“关闭”，SDO错误重发次数，SDO轮询延迟时间才有效。

5.1.4.3 节点配置视图界面

在设备视图界面，单击新节点，配置视图界面显示如下：

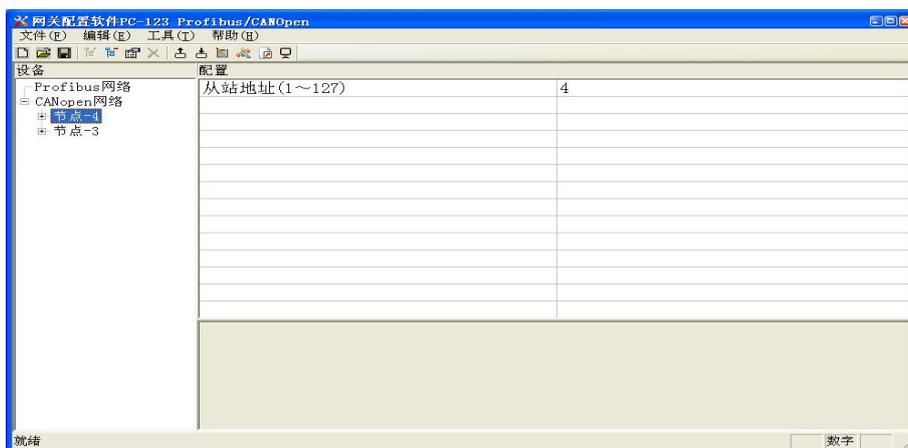


图10：节点配置视图界面

备注：Transmit PDO 命令+Receive PDO 命令+ Upload SDO命令+ Download SDO命令最多能配置84条，即所有命令条数总和不能超过84条。

5.1.4.5 注释视图

注释视图显示相应配置项的解释。如配置映射地址（十进制）时，注释视图显示如下：

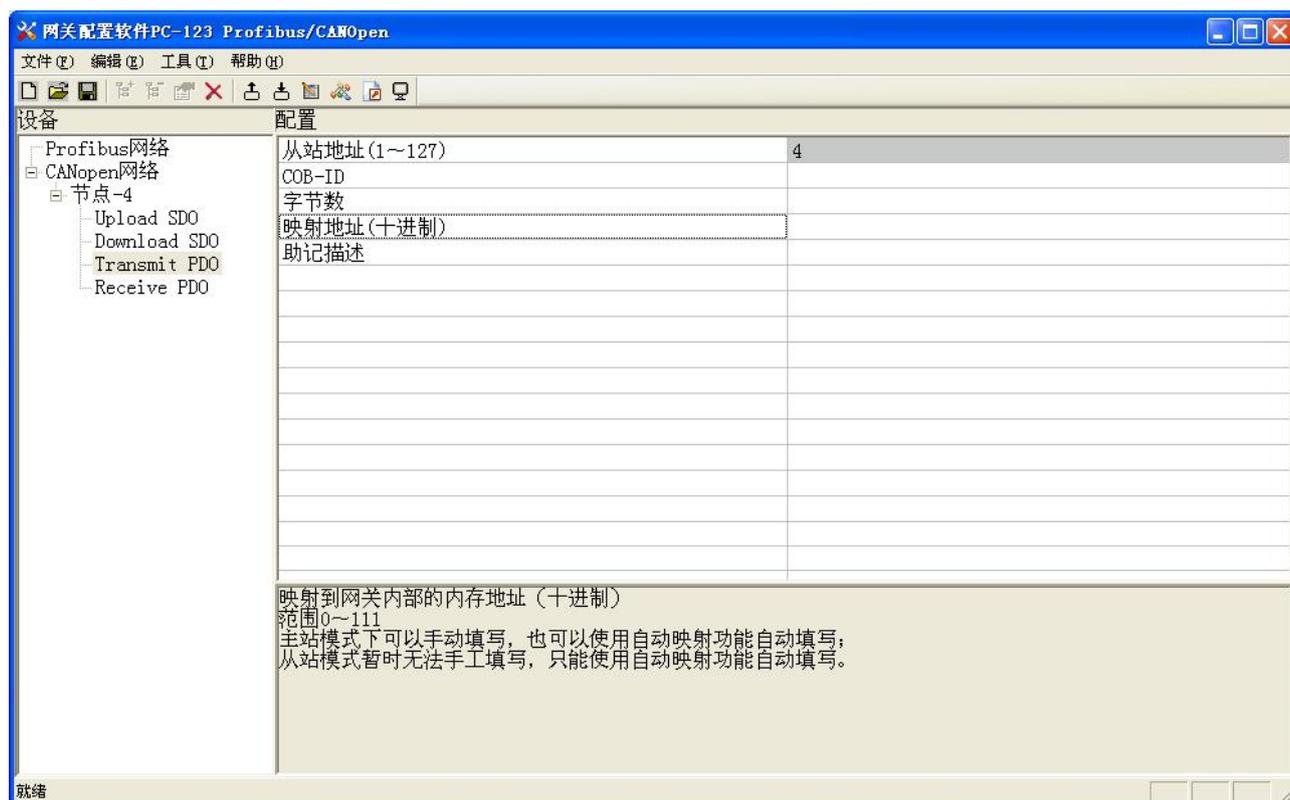


图12：注释视图界面

5.1.5 硬件通讯

硬件通讯菜单项如下：



图13：工具菜单栏

5.1.5.1 串口配置

本软件自动扫描系统可用串口，并在串口列表中列出可用串口。修改完所有设置项后，按“OK”保存设置。

备注：除串口号外，其余参数为固定数值：57600，8，奇校验，1。



图14：串口配置界面

5.1.5.2 上载配置

选择上载配置，将网关配置信息从设备上载到软件中，显示界面如下：



图15：上载配置信息界面

5.1.5.3 下载配置

选择下载配置，将配置好的网关信息下载到网关设备，显示界面如下：



图16: 下载配置信息界面

备注1: 在下载配置之前, 请先检查“串口配置”中端口号是否为正在使用的串口。

备注2: 在下载之前, 请先确认所有的配置数据正确 (强烈建议使用“文档输出”, 方便检查)。

5.1.6 加载和保存配置

5.1.6.1 保存配置工程

选择“保存”, 可以将配置好的工程以.chg文档保存。



图17: 保存界面

5.1.6.2 加载配置工程

选择“打开”, 可以将以保存的.chg文件打开。



图18: 加载界面

5.1.7 重新计算映射地址

各条命令在网关中的映射地址必须按照固定的公式计算得出，如果用户对此项的配置不太了解可以使用该功能计算出每条命令正确的映射地址。



图19: 重新计算映射地址

5.1.8 EXCEL 文档输出

Excel配置文档输出有助于用户查看相关配置。

选择文档输出 ，将配置信息输出到Excel文档保存，选择合适的路径，如下所示：

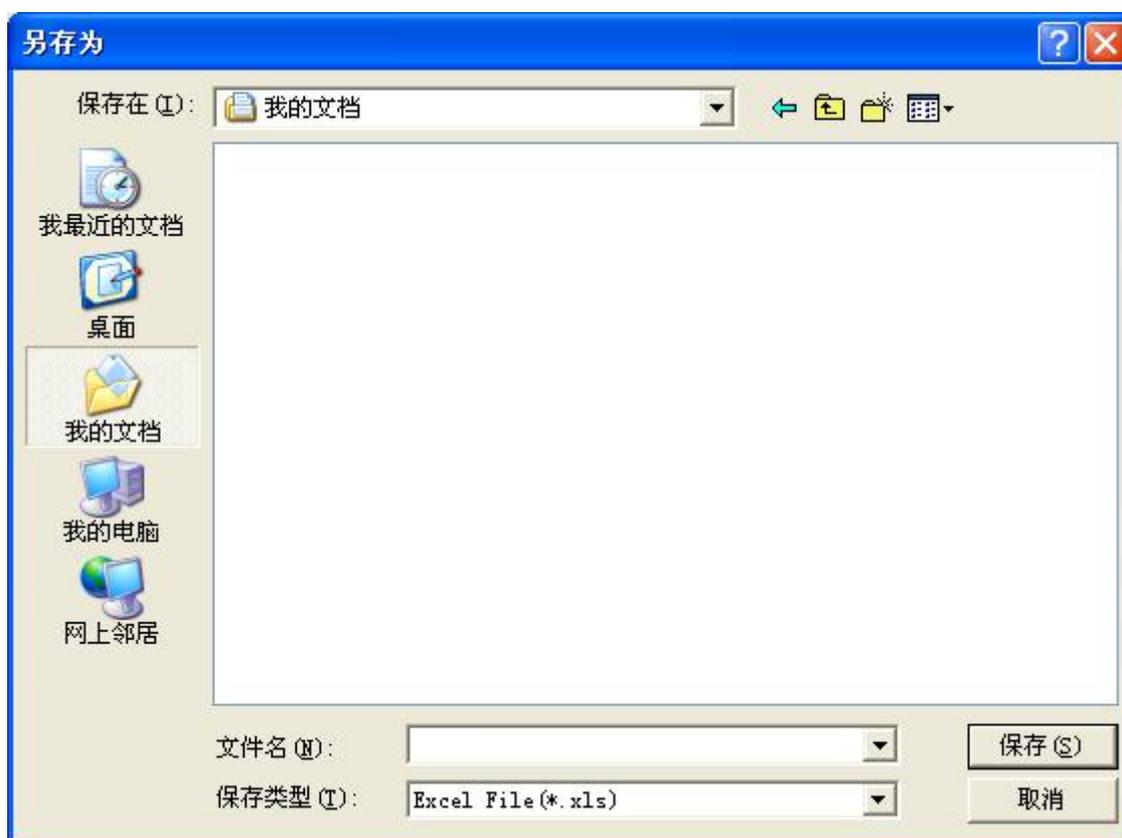
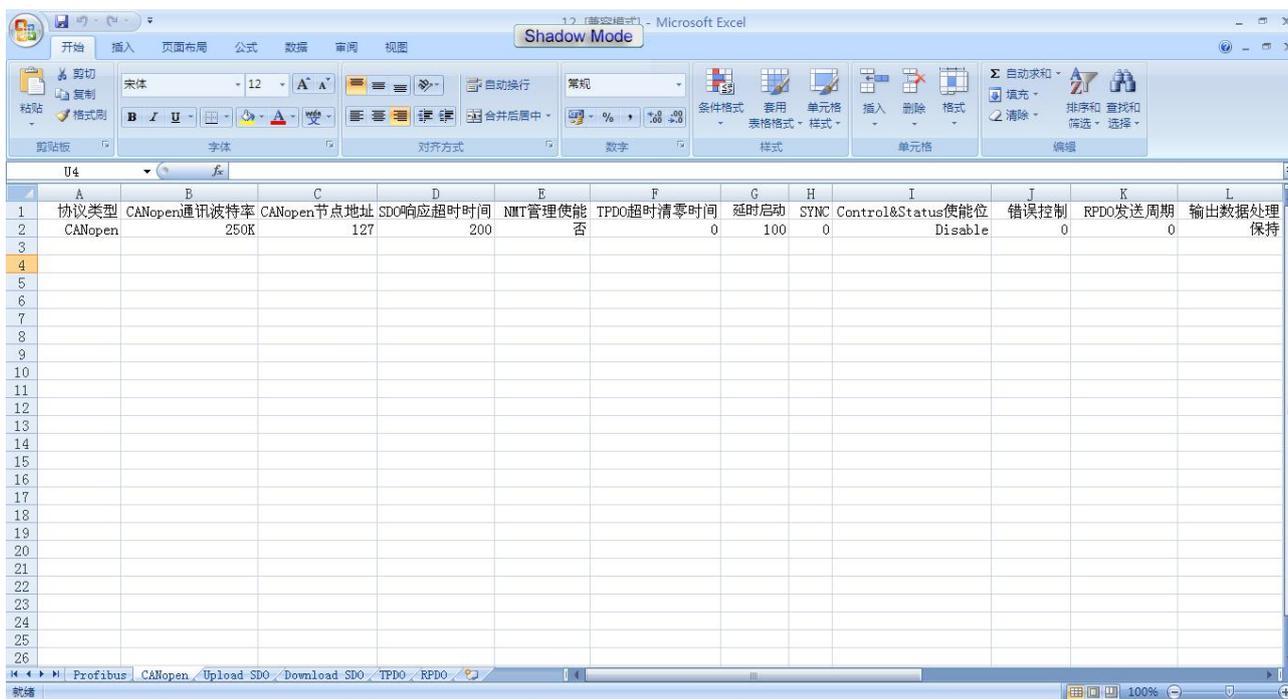


图20: Excel文档输出

双击可以打开.xls文件:

PCO-150 CANopen/PROFIBUS DP网关 User Manual



	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	
1	协议类型	CANopen	通讯波特率	CANopen节点地址	SDO响应超时时间	NMT管理使能	TPDO超时清零时间	延时启动	SYNC	Control&Status使能位	错误控制	RPDO发送周期	输出数据处理
2	CANopen		250K	127	200	否	0	100	0	Disable	0	0	保持
3													
4													
5													
6													
7													
8													
9													
10													
11													
12													
13													
14													
15													
16													
17													
18													
19													
20													
21													
22													
23													
24													
25													
26													

图21: Excel文档

5.1.9 监控

当硬件的2号拨码开关（模式）拨下，1号拨码开关（调试）拨上时，硬件处于监控状态（反之为配置状态）。

该功能用于监视网关内存输入缓冲区数据，显示界面如下：

当网关内存输入缓冲区内无数据时：通过USB连接到PCO-150上



图22: 监控界面 (1)

当网关内存输入缓冲区数据正确时: 连接上CANopen从站, 且CANopen从站发送数据。

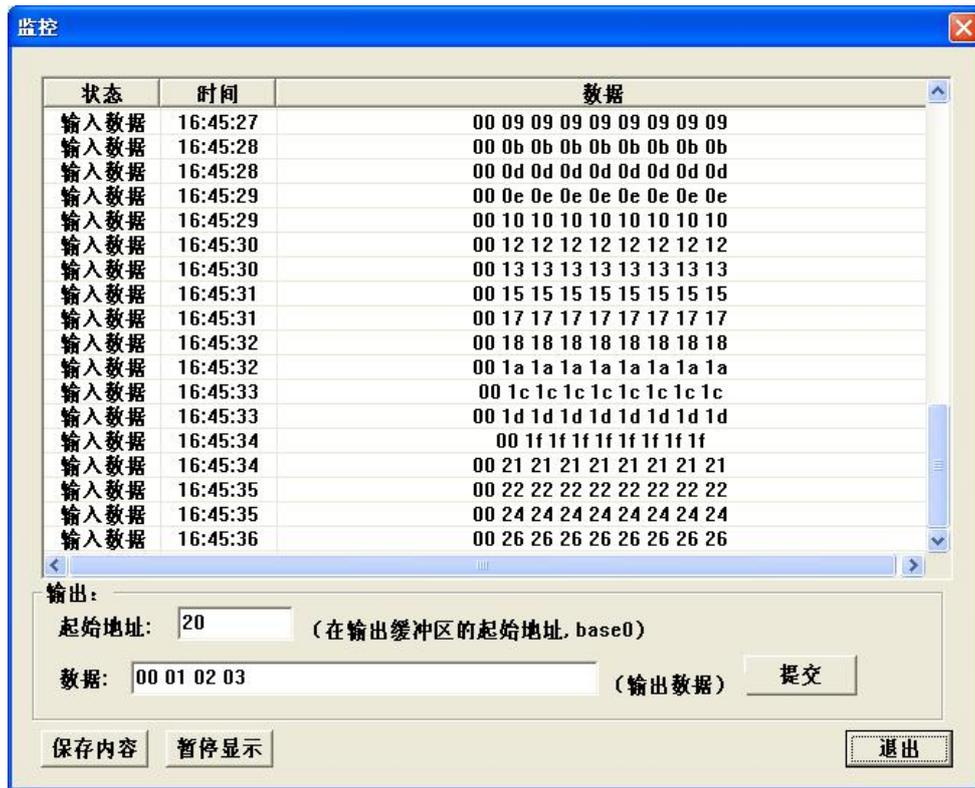
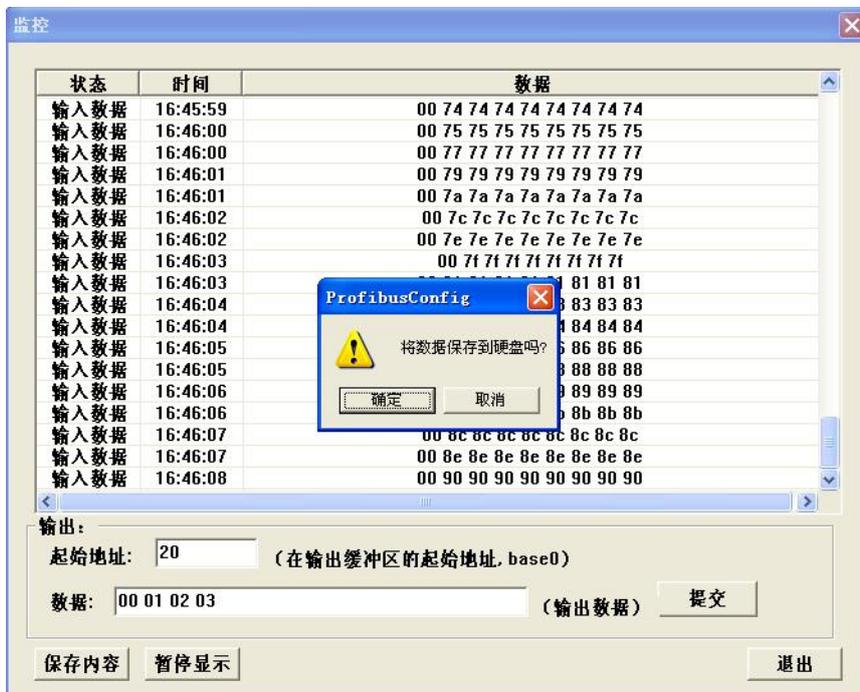


图23：监控界面（2）

用户点击“保存内容”按钮可以保存接收到的数据到计算机硬盘：



当用户点击“暂停显示”按钮后，会暂停停止显示收到的数据：

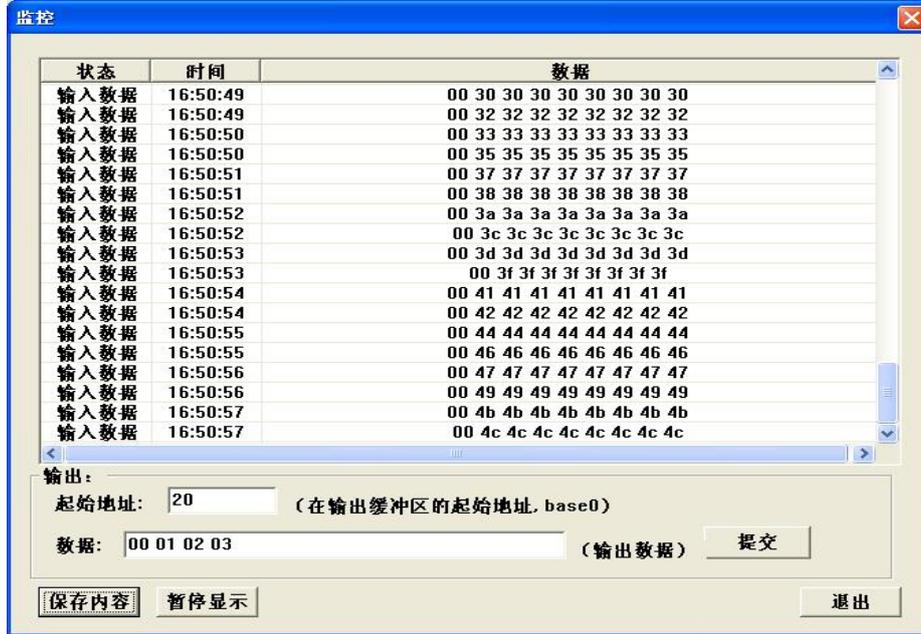


图26：监控界面（5）

当用户使用“暂停显示”选项后，“暂停显示”按钮会变成“继续显示”，点击该按钮会清空以前的现实项，重新开始显示：

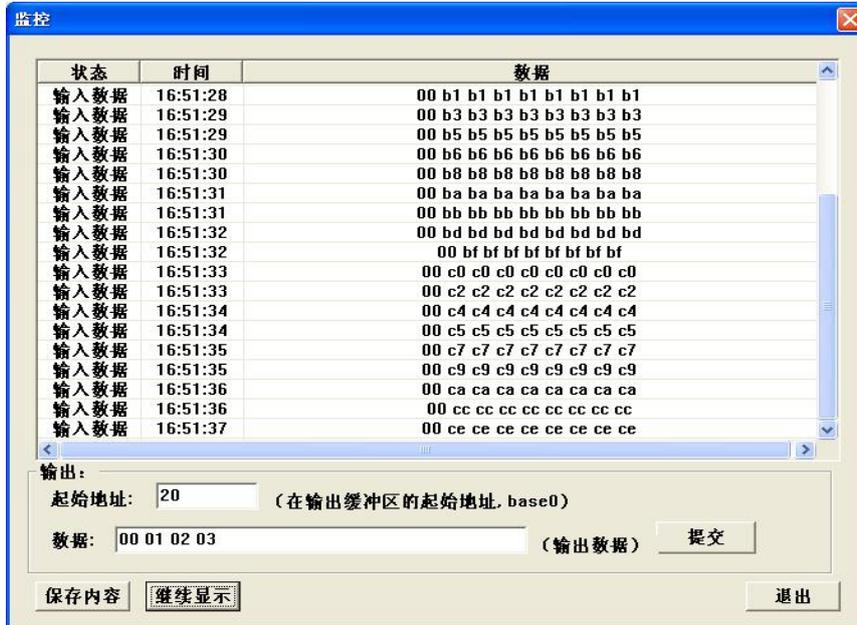


图27：监控界面（6）



本版本新增手动控制输出功能，此功能是在用户没有 Profibus-DP 主站时，可以通过手动修改 DP 输出缓冲区来控制或发送数据给 CANopen 从站，具体参见下图的“输出”。



图 28: 监控界面 (7)

在上图的输出区域，“起始地址”表示 PROFIBUS-DP 的输出缓冲区（base 0），您填写的数值表示从此地址开始发送下面数据（您需要输出的数据）。“数据”表示您要修改并输出的数据。起始地址和数据填写好之后，点击“提交”按钮，就可以控制 CANopen 从站，如果成功，具体效果要在 CANopen 从站里才能看到。PCO-150 采用“逢变式”输出，即您本次输出的数据必须和上次输出的数据不相同，才有数据发送出去。

5.2 CANopen 为从站

5.2.1 配置前注意事项

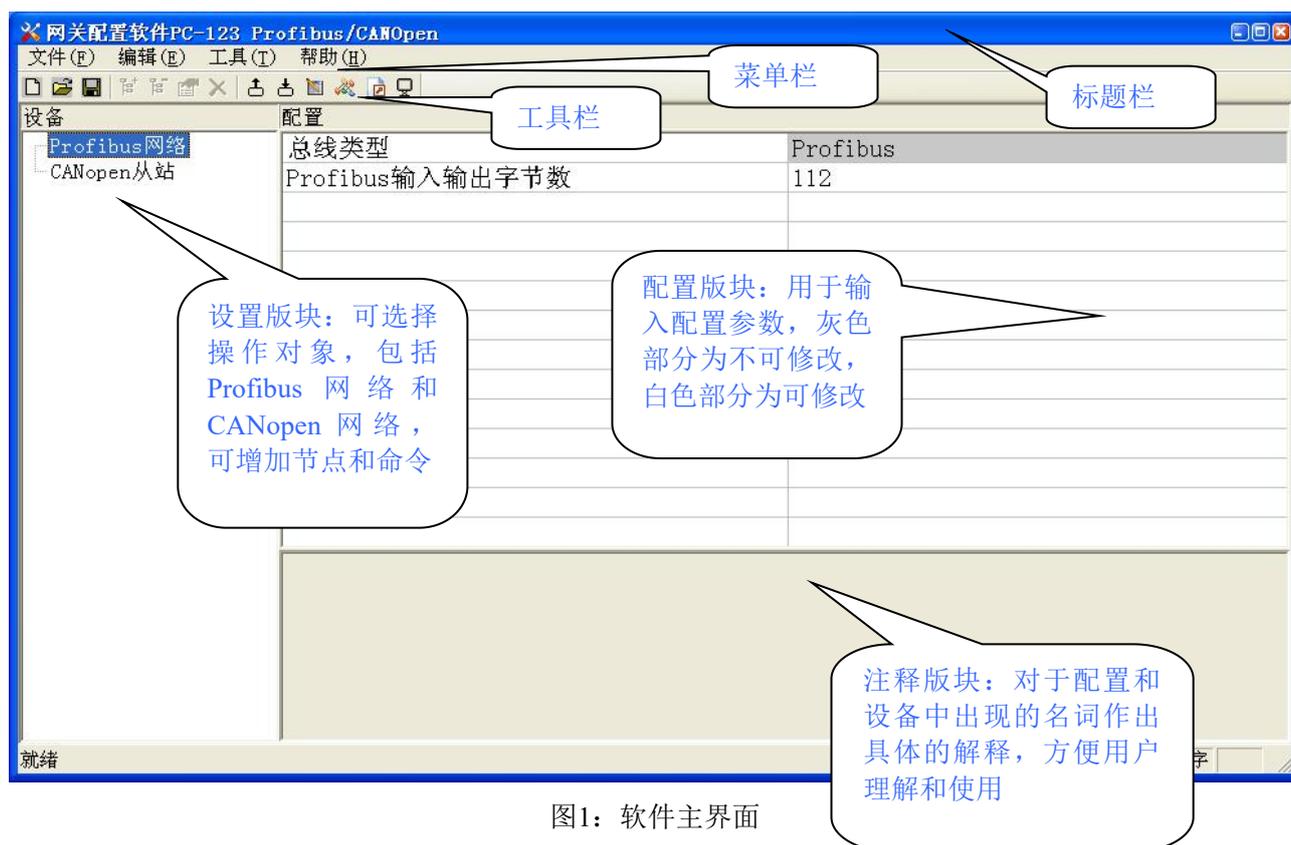
PC-123 是一款基于 Windows 平台，用来设置 PCO-150 相关参数及命令的配置软件。

双击图标即可进入选择设备界面：

5.2.2 用户界面

PC-123的界面包括：标题栏，菜单栏，工具栏，状态栏，设备版块，配置版块和注释版块。

备注：在该软件中，所有的灰色部分为不可更改项。



工具栏：

工具栏如下图所示：



图2：工具栏

从左至右的功能分别是：新建、打开、保存、增加节点、删除节点、增加命令、删除命令、上载配置信息、下载配置信息、重新计算映射地址、Excel配置文档输出和监控。**PCO-150支持的功能：新建、打开、保存、增加命令、删除命令、上载配置信息、下载配置信息、重新计算映射地址、Excel配置文档输出和监控。**

 新建:新建一个配置工程

 打开:打开一个配置工程

 保存:保存当前配置

 增加节点: 增加一个CANopen从站节点

 删除节点: 删除一个CANopen从站节点

 增加命令: 增加一条CANopen命令

 删除命令: 删除一条CANopen命令

 上载配置信息: 将配置信息从模块中读取上来,并且显示在软件中

 下载配置信息: 将配置信息从软件中下载到模块

 自动映射: 自动计算映射地址

 冲突检测: 检测配置好的命令在网关内存数据缓冲区中是否有冲突

 Excel配置文档输出: 将当前配置输出到本地硬盘,以.xls文件格式保存

 监控: 监控网关内存输入缓冲区数据

5.2.3 设备视图操作

5.2.3.1 设备视图界面

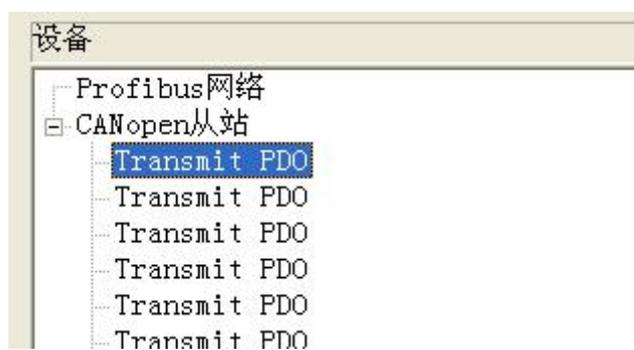


图3: PC-123 设备视图界面

5.2.3.2 设备视图操作方式

对于设备视图, 支持如下三种操作方式: 编辑菜单、编辑工具栏和右键编辑菜单。



图4: 编辑菜单



图5: 编辑工具栏



图6: 右键编辑菜单

5.2.3.3 设备视图操作种类

1) 增加节点操作: 在子网或已有节点上单击鼠标左键, 选中该节点, 然后执行增加节点操作。在子网下增加一个名字为“新节点”的节点。

2) 删除节点操作: 单击鼠标左键, 选中待删除节点, 然后执行删除节点操作。该节点及其下所有命令全部删除。

3) 增加命令操作: 在节点上单击鼠标左键, 然后执行增加命令操作, 为该节点添加命令。弹出如下选择命令对话框, 供用户选择, 如图7所示:

目前支持命令号: SDO Upload, SDO Download, Transmit PDO, Receive PDO号命令

选择命令: 双击命令条目

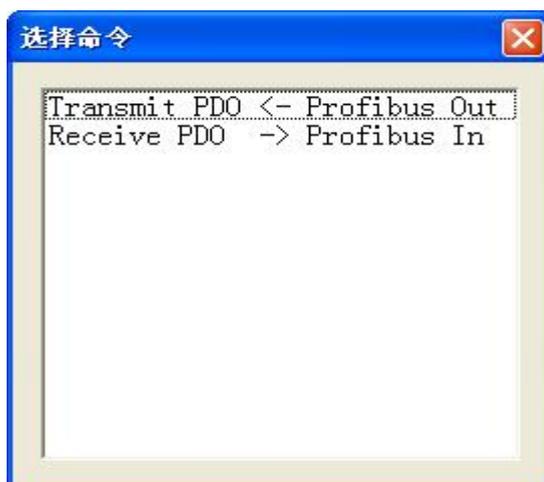


图7：选择命令对话框

4) 删除命令操作：单击鼠标左键，选中待删除命令，然后执行删除命令操作。该命令即被删除。

5) 节点重命名操作：在需要重命名的节点上单击鼠标左键，显示编辑状态，可对节点重命名。

6) 复制节点操作：在已有节点上单击鼠标左键，选中该节点，然后执行复制节点操作（包括该节点下所有命令）。

7) 粘贴节点操作：单击鼠标左键，选中想粘贴的串口中任意节点，然后执行粘贴节点操作（包括该节点下所有命令），即可在该串口尾部添加一个新节点（包括复制的节点下所有的命令）；新节点的节点地址缺省，请为新节点添加节点地址。

5.2.4. 配置视图操作

5.2.4.1 现场总线配置视图界面

在设备视图界面，单击Profibus网络，配置视图界面显示如下：

可配置的项目：

- Profibus输入输出字节数：由Profibus-DP主站的组态软件设置，112，96，48，16可选，默认值为112

- RPDO超时清零时间：RPDO超时清零（时间值）=0 表示不用超时清零，等于非0值表示使用超时清零功能，且超时时间为10毫秒的非0值整数倍，范围0~200，默认值为0
- 延迟启动：延时启动（时间值）=0 表示不用延时启动，等于非0值表示使用延时启动功能，且延时启动为10毫秒的非0值整数倍，范围0~200；只有当NMT管理使能选择‘是’的时候，该选项才起作用，默认值为100

5.2.4.3 命令配置视图界面

在设备视图界面，单击各条命令，配置视图界面显示如下：

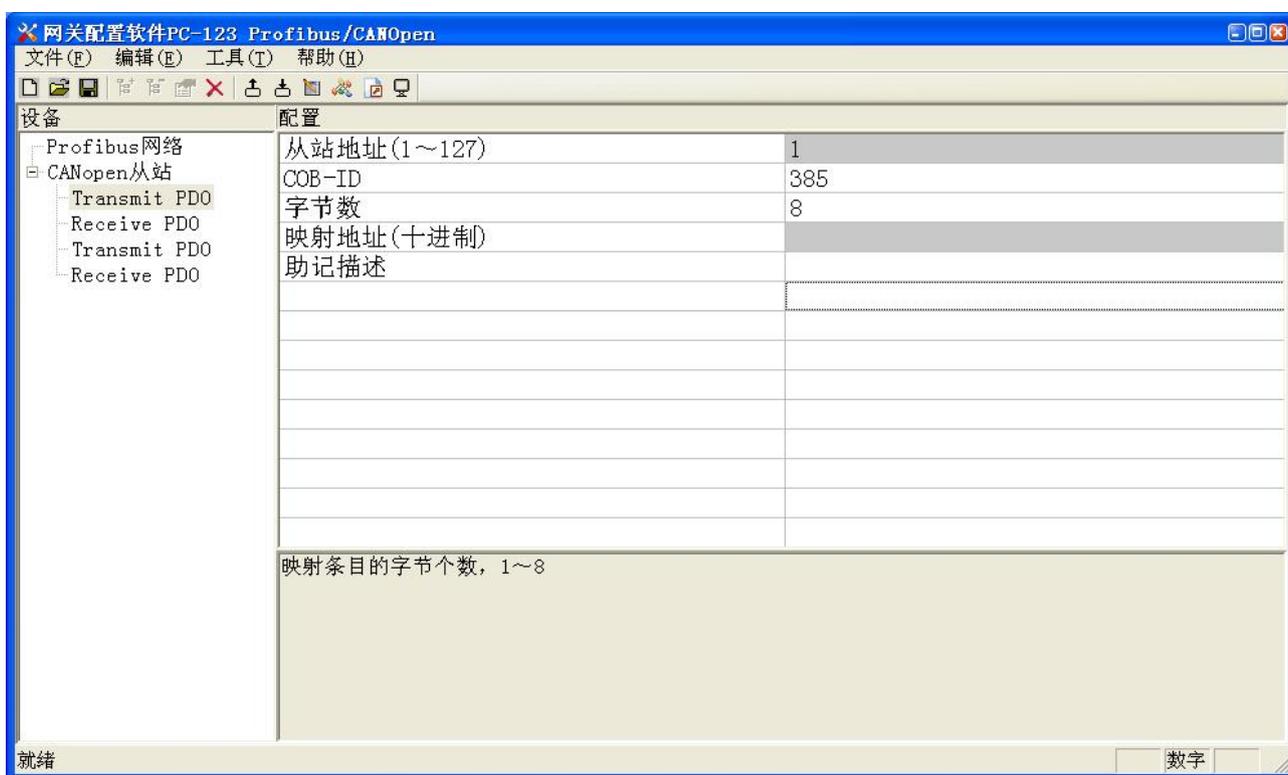


图11：命令配置视图界面

- 从站地址：CANopen从站地址，范围是1~127
- COB-ID：CANopen PDO连接的CAN ID号(十进制)；Transmit PDO 命令的缺省值为：384+节点地址（0x180+节点地址）或 640+节点地址（0x280+节点地址）或 896+节点地址（0x380+节点地址）或 1152+节点地址（0x480+节点地址），如果用户要填写自定义的值，请在下拉选项框已选中某一项而呈蓝色时直接填写所需的值；Receive PDO 命令的缺省值为：512+节点地址（0x200+节点地址）或 768+节点地址（0x300+节点地址）或 1024+节点地址0x400+节点地址）或 1280+节点地址（0x500+节点地址），如果用户要填写自定义的值，请在下拉选项框已选中某一项而呈蓝色时直接填写所需的值
- 映射地址：映射到网关内部的内存地址（只读）

- 助记描述：用户可以在这里输入工程配置条目的描述性说明，这些并不实际下载到网关设备

备注：Transmit PDO 命令+Receive PDO 命令+SDO Upload命令+SDO Download命令最多能配置84条，即所有命令条数总和不能超过84条。

5.2.4.4 注释视图

注释视图显示相应配置项的解释。如配置助记描述时，注释视图显示如下：

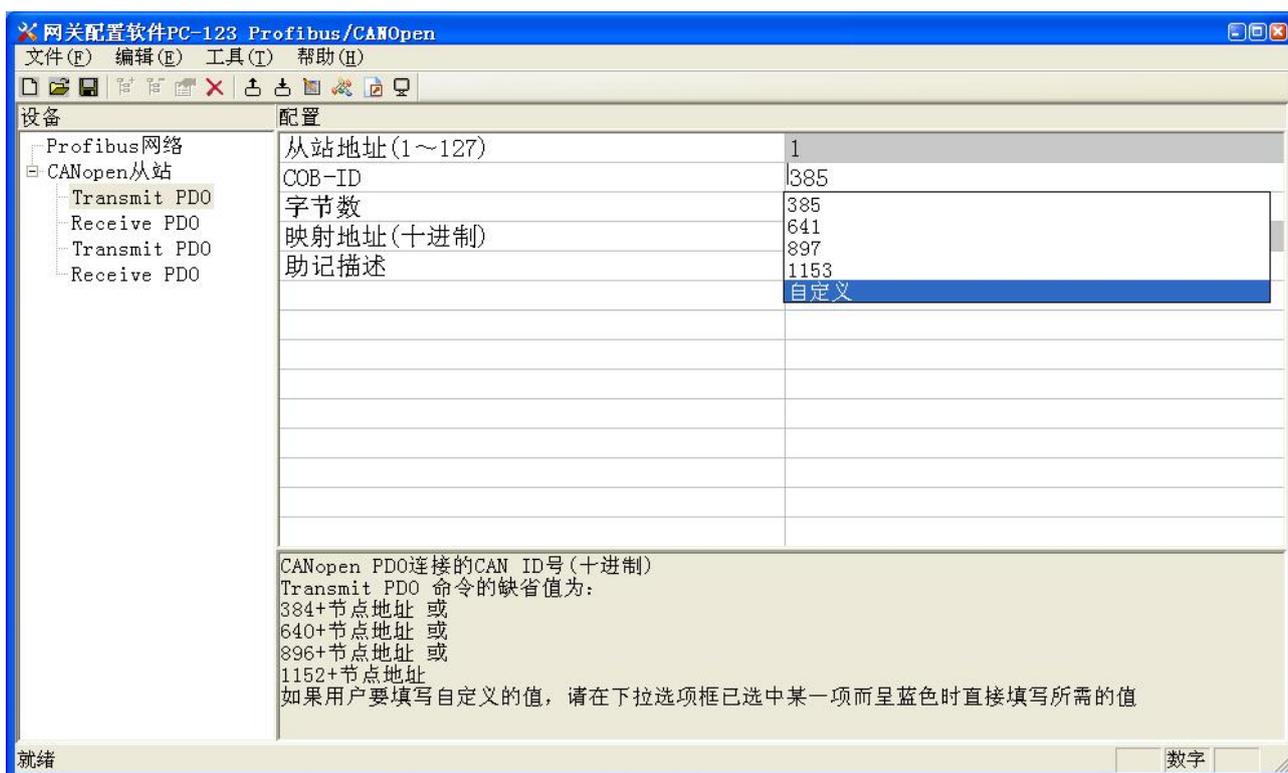


图12：注释视图界面

5.2.5. 硬件通讯

硬件通讯菜单项如下：



图13：工具菜单栏

5.2.5.1 串口配置

本软件自动扫描系统可用串口，并在串口列表中列出可用串口。修改完所有设置项后，按“OK”保存设置。

备注：除串口号外，其余参数为固定数值：57600，8，奇校验，1。



图14：串口配置界面

5.2.5.2 上载配置

选择上载配置，将网关配置信息从设备上载到软件中，显示界面如下：



图15：上载配置信息界面

5.2.5.3 下载配置

选择下载配置，将配置好的网关信息下载到网关设备，显示界面如下：



图16: 下载配置信息界面

备注1: 在下载配置之前, 请先检查“串口配置”中端口号是否为正在使用的串口。

备注2: 在下载之前, 请先确认所有的配置数据正确 (强烈建议使用“文档输出”, 方便检查)。

5.2.6 加载和保存配置

5.2.6.1 保存配置工程

选择“保存”, 可以将配置好的工程以.chg文档保存。

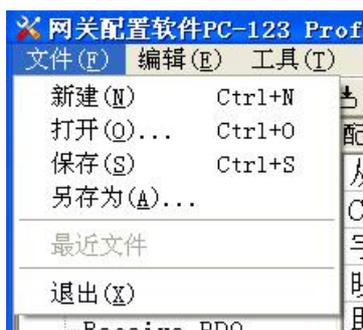


图17: 保存界面

5.2.6.2 加载配置工程

选择“打开”, 可以将以保存的.chg文件打开。

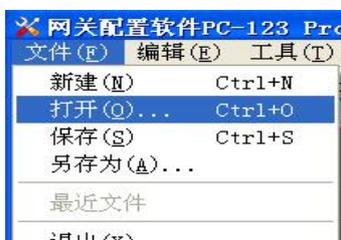


图18: 加载界面

5.2.7 重新计算映射地址

各条命令在网关中的映射地址必须按照固定的公式计算得出，如果用户对此项的配置不太了解可以使用该功能计算出每条命令正确的映射地址。



图19: 重新计算映射地址

5.2.8 EXCEL 文档输出

Excel配置文档输出有助于用户查看相关配置。

选择文档输出 ，将配置信息输出到Excel文档保存，选择合适的路径，如下所示：

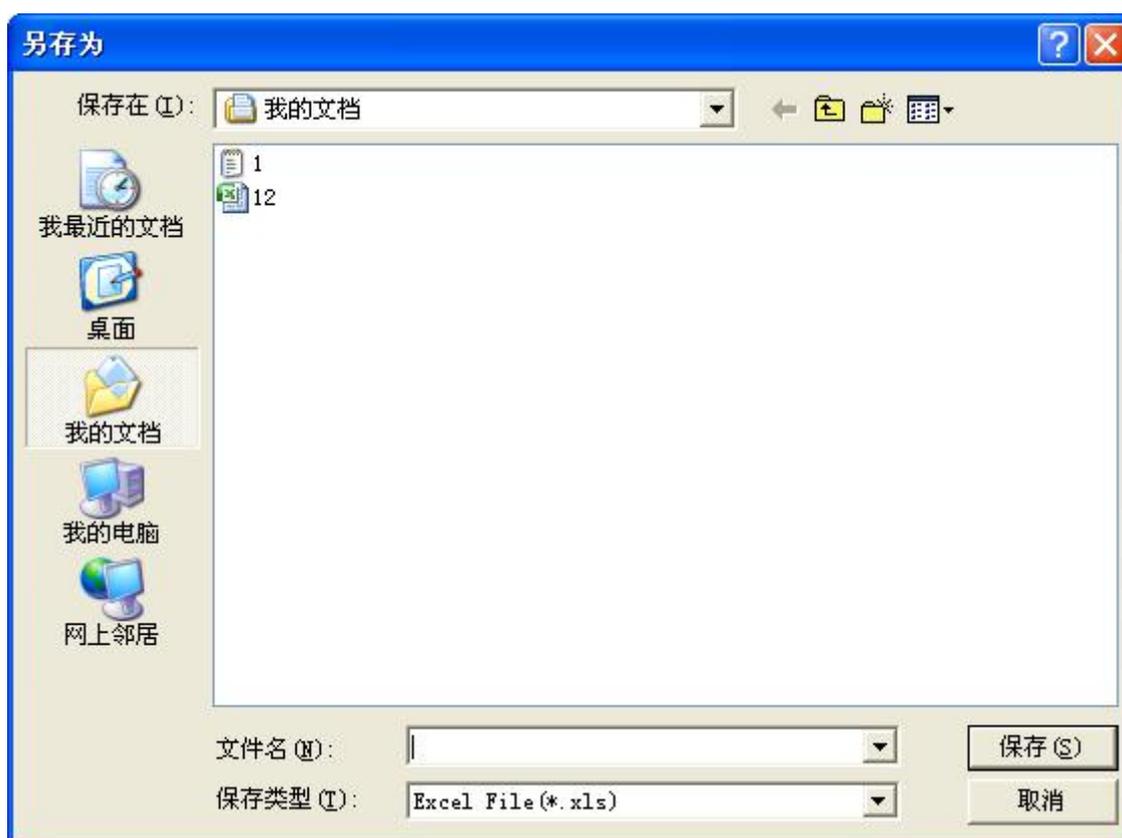
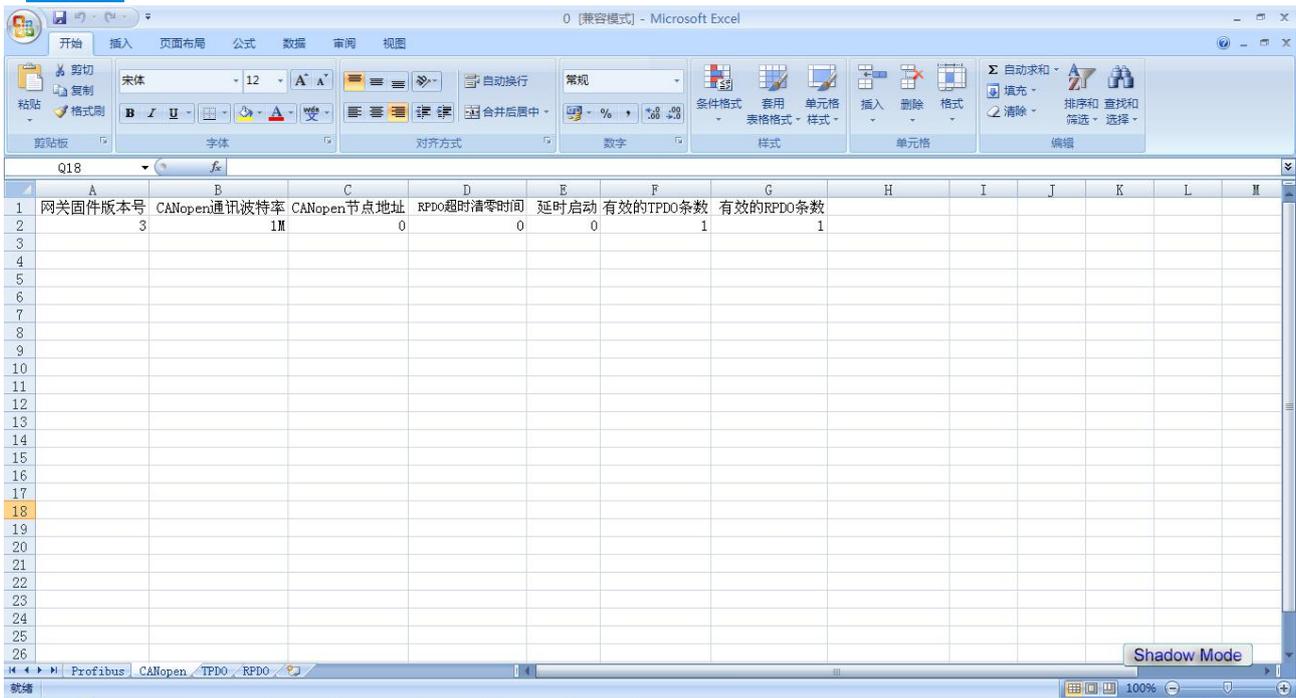


图20: Excel文档输出

双击可以打开.xls文件：

PCO-150 CANopen/PROFIBUS DP网关 User Manual



	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
1	网关固件版本号	CANopen通讯波特率	CANopen节点地址	RPDO超时清零时间	延时启动	有效的TPDO条数	有效的RPDO条数						
2	3	1M	0	0	0	1	1						
3													
4													
5													
6													
7													
8													
9													
10													
11													
12													
13													
14													
15													
16													
17													
18													
19													
20													
21													
22													
23													
24													
25													
26													

图21: Excel文档

5.2.9 监控

当硬件的2号拨码开关（模式）拨下，1号拨码开关（调试）拨上时，硬件处于监控状态（反之为配置状态）。

该功能用于监视网关内存输入缓冲区数据，显示界面如下：

当网关内存输入缓冲区内无数据时：通过USB连接到PCO-150上

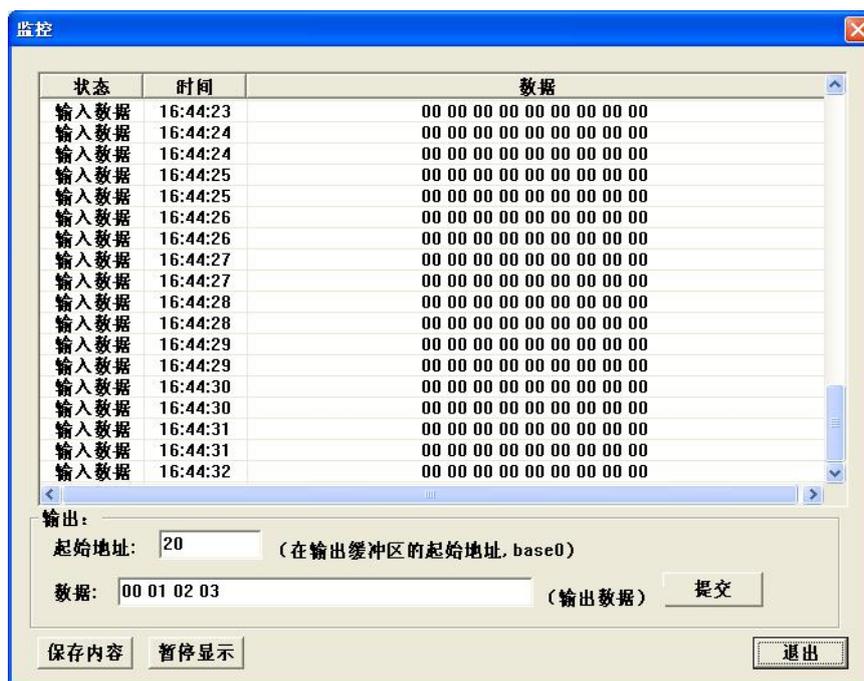


图22：监控界面（1）

当网关内存输入缓冲区数据正确时：连接上CANopen主站，且CANopen主站发送数据。

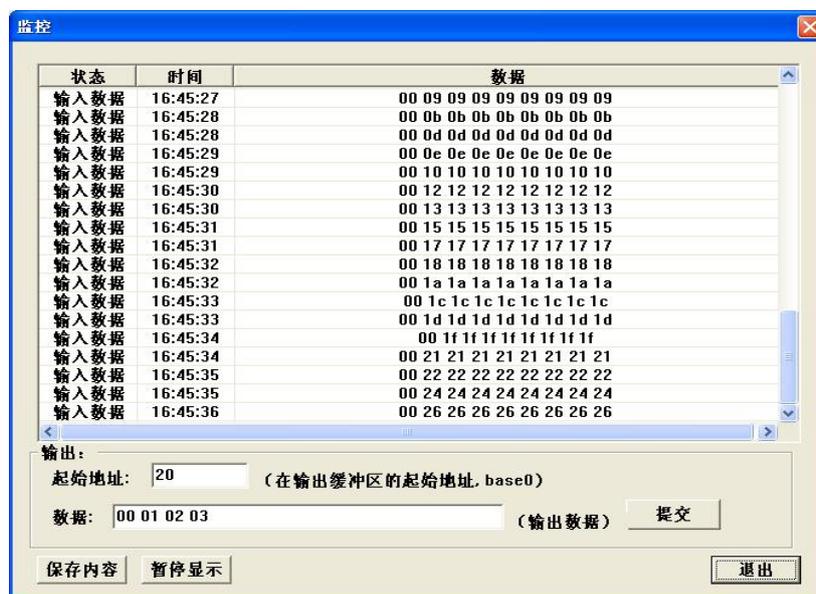


图23：监控界面（2）

用户点击“保存内容”按钮可以保存接收到的数据到计算机硬盘：

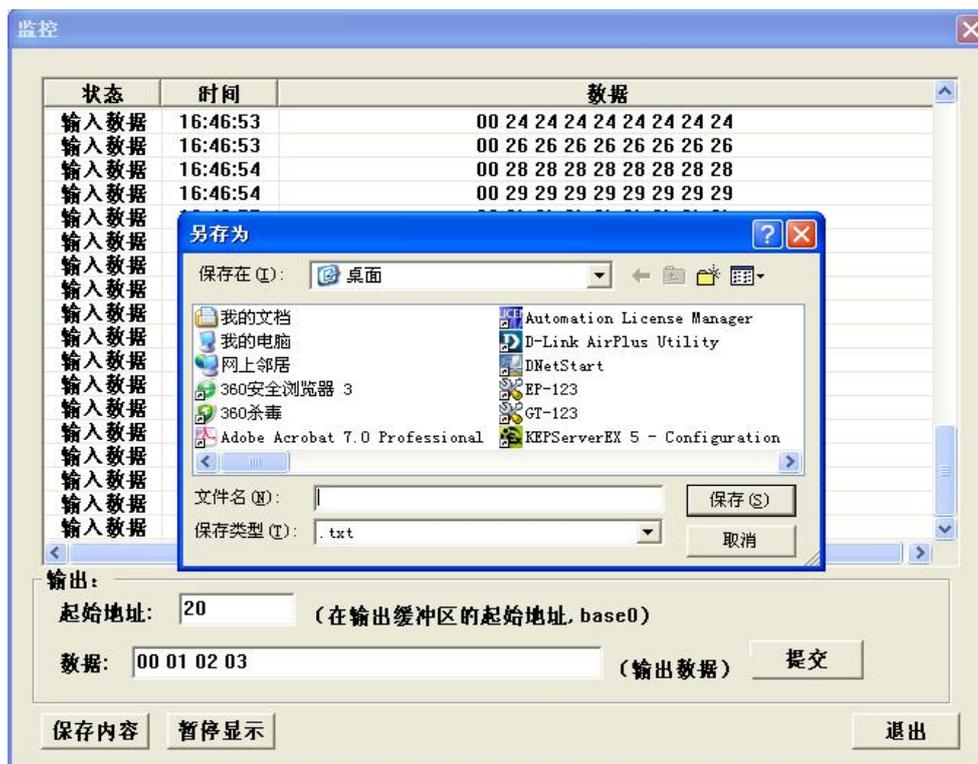
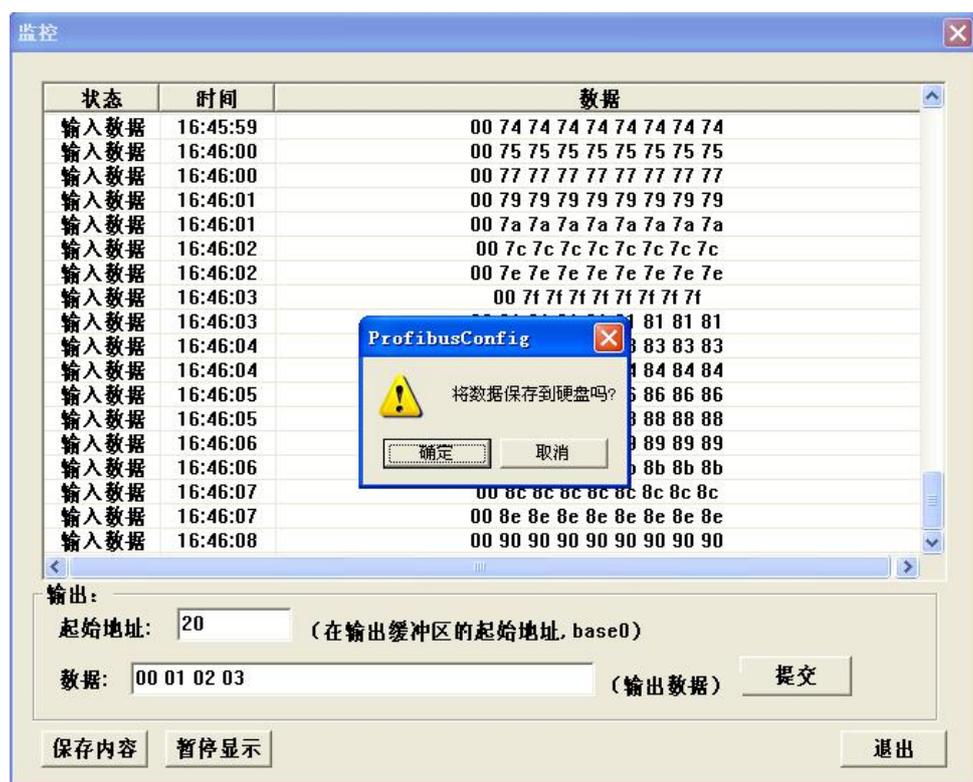


图24: 监控界面 (3)

当用户使用“保存内容”选项后，“保存内容”按钮会变成“停止保存”，点击该按钮可以取消保存接收到的数据到计算机硬盘：

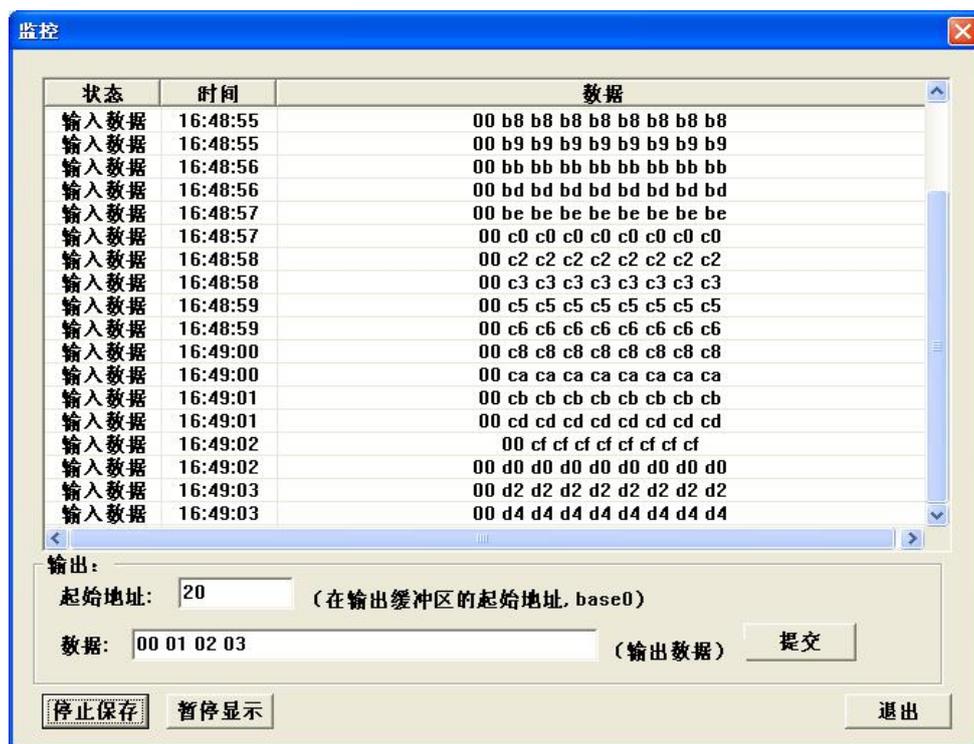


图25：监控界面（4）

当用户点击“暂停显示”按钮后，会暂停显示收到的数据：

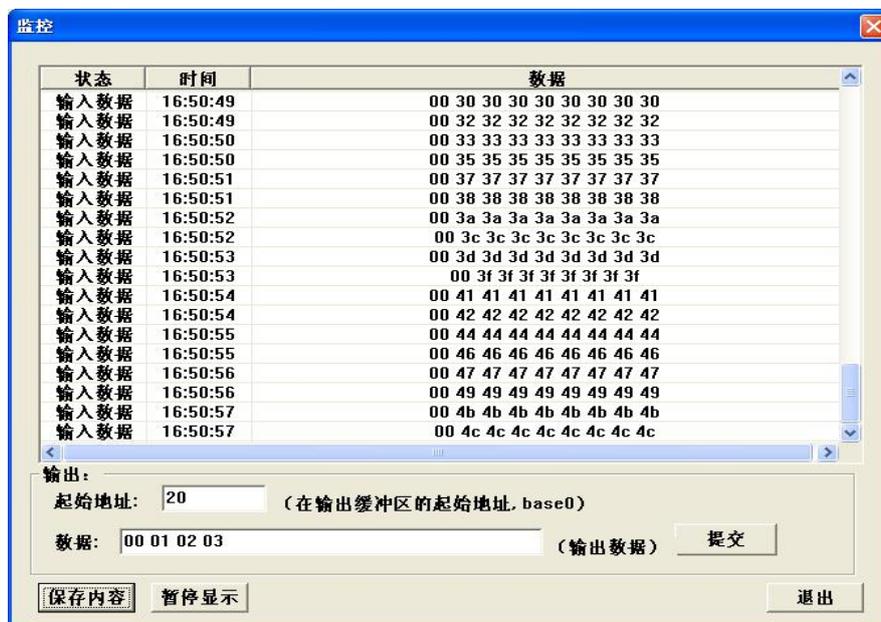


图26：监控界面（5）

当用户使用“暂停显示”选项后，“暂停显示”按钮会变成“继续显示”，点击该按钮会清空以前的现实项，重新开始显示：

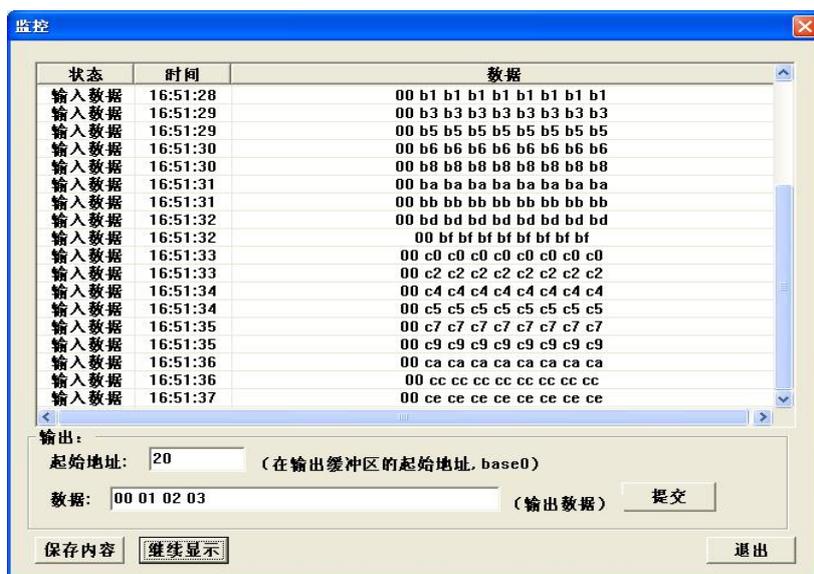


图27: 监控界面 (6)



本版本新增手动控制输出功能，此功能是在用户没有 PROFIBUS-DP 主站时，可以通过手动修改 DP 输出缓冲区来控制或发送数据给 CANopen 主站，具体参见下图的“输出”。

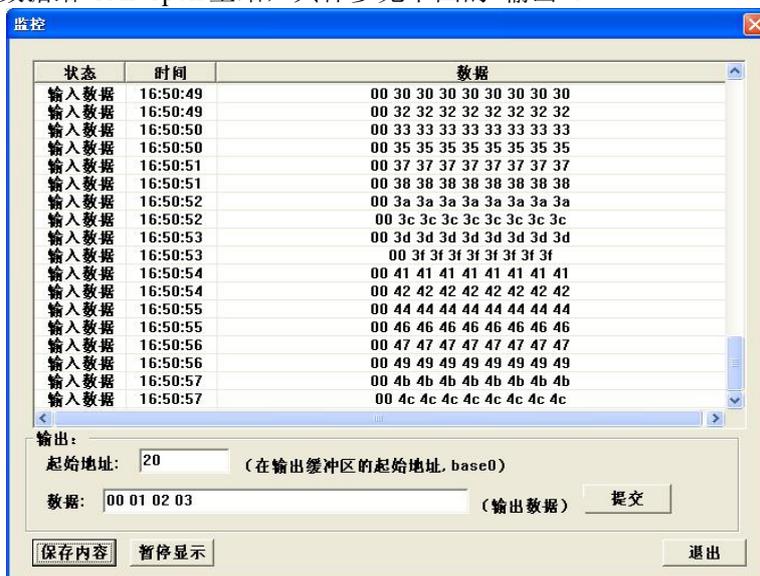


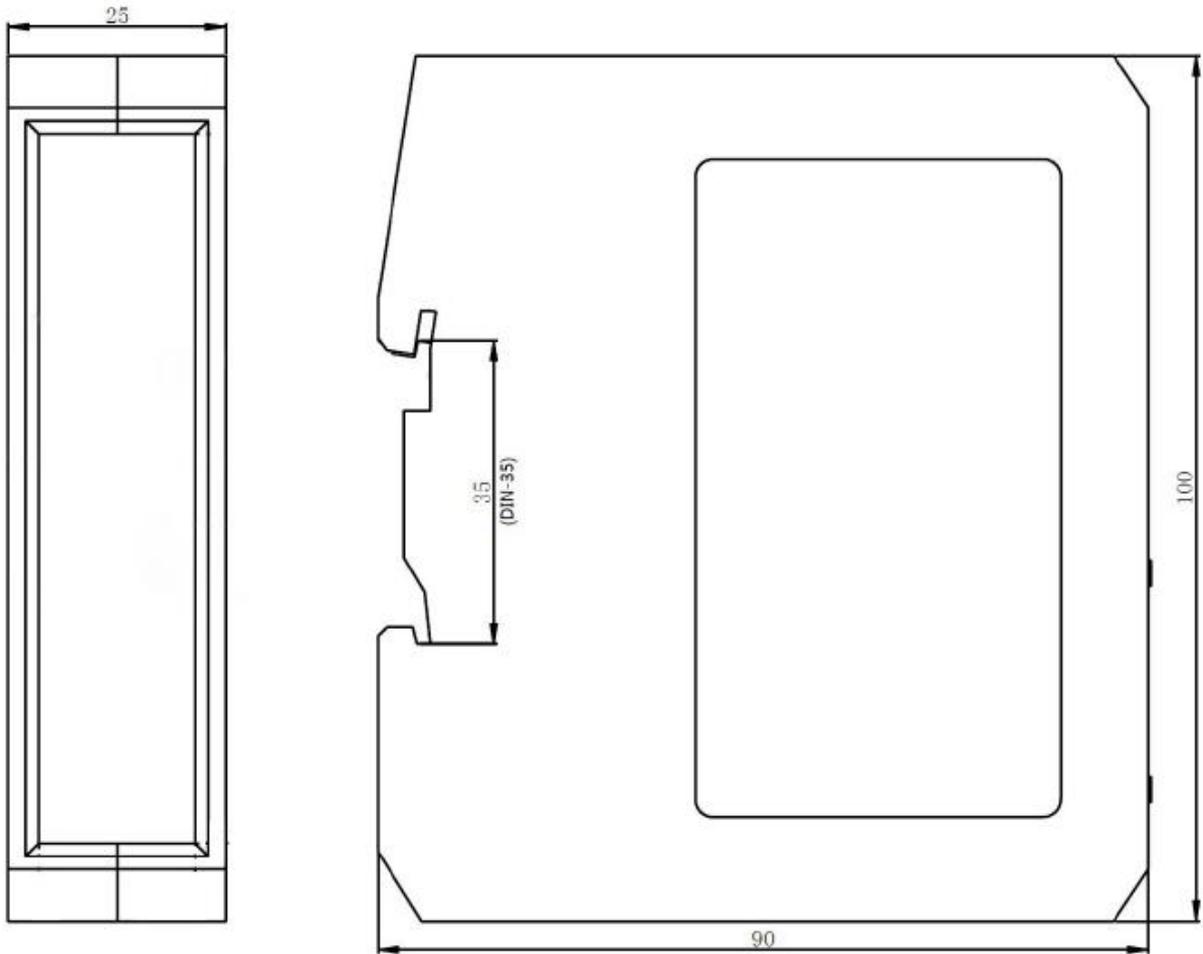
图 28: 监控界面 (7)

在上图的输出区域，“起始地址”表示 PROFIBUS-DP 的输出缓冲区（base 0），您填写的数值表示从此地址开始发送下面数据（您需要输出的数据）。“数据”表示您要修改并输出的数据。起始地址和数据填写好之后，点击“提交”按钮，就可以数据，如果成功，具体效果要在 CANopen 主站里才能看到。PCO-150 采用“逢变式”输出，即您本次输出的数据必须和上次输出的数据不相同，才有数据发送出去。

六、安装

6.1 机械尺寸

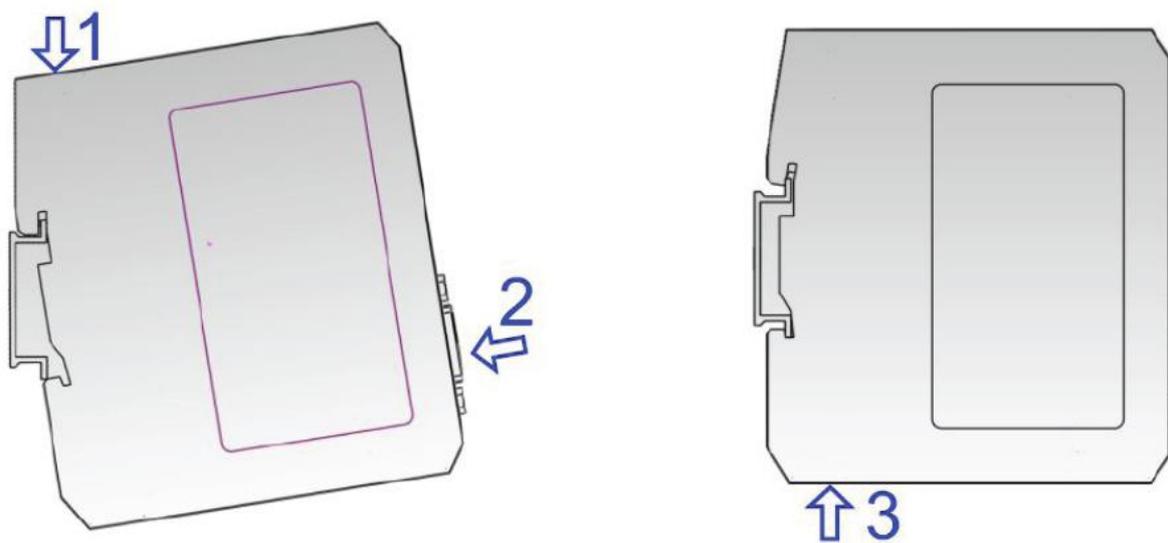
尺寸：25mm（宽）×100mm（高）×90mm（深）



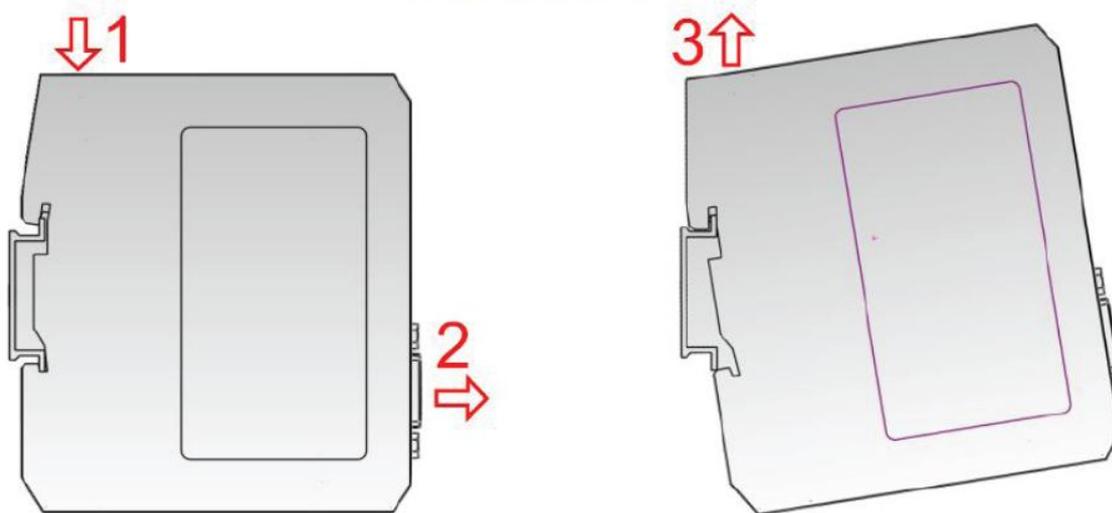
6.2 安装方法

35mm DIN 导轨安装

安装网关



拆卸网关



七、运行维护及注意事项

- ◇ 模块需防止重压，以防面板损坏。
- ◇ 模块需防止撞击，有可能会损坏内部器件。
- ◇ 供电电压控制在说明书的要求范围内，以防模块烧坏。
- ◇ 模块需防止进水，进水后将影响正常工作。
- ◇ 上电前请检查接线，有无错接或者短路。

八、故障排除及建议

编号	现象描述	解答或建议
1	PBF (PROFIBUS DP) 红灯常亮	PROFIBUS DP 网络没有连接成功
2	PBF (PROFIBUS DP) 红灯熄灭	PROFIBUS DP 网络连接成功
3	运行状态下 ERR 红灯亮起	CAN 总线 BUS OFF 或发送接收错误计数超过警告值 检查网关的 CAN 波特率与 CAN 网络上的其他节点波特率是否一致等
4	运行状态下 ERR 红灯一直闪烁	CAN 网络需要放置终端电阻 ¹ 或网关没有连接到 CAN 网络上等
5	运行状态下 ERR 绿灯常亮, 但 CAN 发送接收数据错误	CAN 网络需要放置终端电阻 ¹ , 或与网关通信的节点有问题等
6	运行状态下 RUN 红灯偶尔闪烁	CAN 网络有错误帧发出, 不会影响通信
7	运行状态下 ERR 红灯一直闪烁, 且没有数据传到 PROFIBUS 上	检查 CAN 网络上的所有节点的波特率是否一致, 必须确保波特率一致; 若波特率一致, 请适当降低波特率, 再试
8	ERR 灯和 RUN 灯快速闪烁	表明 PROFIBUS 网络断开, 请检查 PROFIBUS 总线

注:

1. 终端电阻

CAN 是差分电平通信, 在距离较长或速率较高时, 线路存在回波干扰。此时需要在通信线路首末两端并联 120Ω/2W 匹配电阻。

九、版权信息

本说明书中提及的数据和案例未经授权不可复制。

SiboTech® 是上海泗博自动化技术有限公司的注册商标。

上海泗博自动化技术有限公司在产品的发展过程中，可能对产品改版。

该产品有许多应用，使用者必须确认所有的操作步骤和结果符合相应场合的安全性，包括法律方面，规章，编码和标准。

十、相关产品

本公司其它相关产品包括:

TCO-151, ENC-310, MCO-242, ENC-316, ENC-318, MCO-425 系列等

如需获得以上几款产品的说明, 请访问公司网站 www.sibotech.net, 或者拨打技术支持热线: 021-3126 5138

上海泗博自动化技术有限公司
SiboTech Automation Co., Ltd.
技术支持热线: 021-3126 5138
E-mail: support@sibotech.net
网址: www.sibotech.net



十一、修订记录

时间	修订版本	修改内容
2016-3-3	A	发布 V5.2 说明书，增加 SDO 并发式发送，SDO 错误重发次数，SDO 轮询延迟时间
2017-2-21	A	发布 V5.3 说明书，同 V5.2_Rev A
2018-8-8	B	删除“首次”、“最大”
2021-7-14	A	修改快速应用指南

以下是图 I -1协议的SDO 命令字（SDO CAN报文的第一个字节）语法和细节说明：

ccs: 客户机命令，=1：启动下载请求。scs: 服务器命令，=3：启动下载的响应。

n: 如果e=1，且s=1，则有效，否则为0；表示数据部分中无意义数据的字节数（字节8—n到7数据无意义）。

e: 0 = 正常传送，1 = 加速传送。

s: 是否指明数据长度，0 = 数据长度未指明，1 = 数据长度指明。

e = 0, s = 0: 由CiA保留。

e = 0, s = 1: 数据字节为字节计数器，byte 4是数据低位部分（LSB），byte 7是数据高位部分（MSB）。

e = 1: 后面的数据字节为将要下载（download）的数据，即快速下载。

2) .启动SDO上载（如图 I -2所示）

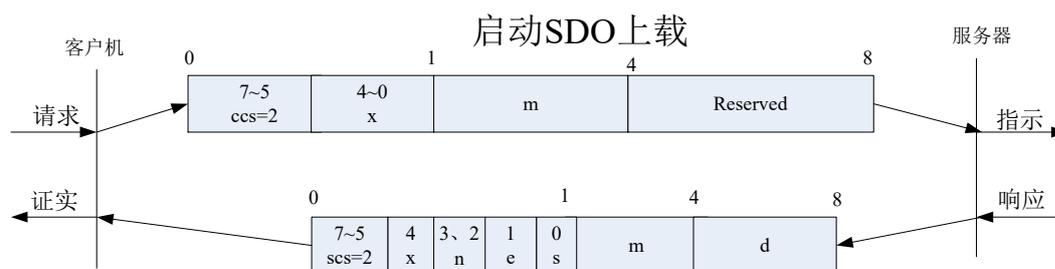


图 I -2 启动SDO上载协议

图 I -2中ccs: 客户机命令，=2：启动上载请求。scs: 服务器命令，=2：启动上载的响应。

n: 如果e=1，且s=1，则有效，否则为0；表示数据部分中无意义数据的字节数（字节8—n到7数据无意义）。

e: 0 = 正常传送，1 = 加速传送。

s: 是否指明数据长度，0 = 数据长度未指明，1 = 数据长度指明。

e = 0, s = 0: 由CiA保留。

e = 0, s = 1: 数据字节为字节计数器，byte 4是数据低位部分（LSB），byte 7是数据高位部分（MSB）。

e = 1: 后面的数据字节为将要上载（upload）的数据，即快速上载。

3) .中止SDO传输（如图 I -3所示）



图 I -3中，cs：客户机/服务器命令，=4：表示SDO段传输中止。在SDO段传输中止报文中，数据字节1和2表示对象索引，字节3表示子索引，字节4到7包含32位中止码，描述中止报文传送原因，见表 I -1所示，表 I -1中“中止代码”一栏为十六进制数，“代码功能描述”一栏为该十六进制数代表的意义。

表 I -1 段传送中止SDO：16进制中止代码表（Byte4到7）

中止代码	代码功能描述
0503 0000	触发位没有交替改变
0504 0000	SDO协议超时
0504 0001	非法或未知的Client/Server 命令字
0504 0002	无效的块大小（仅Block Transfer模式）
0504 0003	无效的序号（仅Block Transfer模式）
0503 0004	CRC错误（仅Block Transfer模式）
0503 0005	内存溢出
0601 0000	对象不支持访问
0601 0001	试图读只写对象
0601 0002	试图写只读对象
0602 0000	对象字典中对象不存在
0604 0041	对象不能够映射到PDO
0604 0042	映射的对象的数目和长度超出PDO长度
0604 0043	一般性参数不兼容
0604 0047	一般性设备内部不兼容
0606 0000	硬件错误导致对象访问失败
0606 0010	数据类型不匹配，服务参数长度不匹配
0606 0012	数据类型不匹配，服务参数长度太大
0606 0013	数据类型不匹配，服务参数长度太短

0609 0011	子索引不存在
0609 0030	超出参数的值范围(写访问时)
0609 0031	写入参数数值太大
0609 0032	写入参数数值太小
0609 0036	最大值小于最小值
0800 0000	一般性错误
0800 0020	数据不能传送或保存到应用
0800 0021	由于本地控制导致数据不能传送或保存到应用
0800 0022	由于当前设备状态导致数据不能传送或保存到应用
0800 0023	对象字典动态产生错误或对象字典不存在，（例如，通过文件生成对象字典，但由于文件损坏导致错误产生）

由于篇幅的原因，SDO块传输协议本文没有加以介绍。

2、过程数据对象PDO（Process Data Object）

PDO对象用来传输实时数据，PDO对象采用生产者消费者模式。数据从一个生产者传到一个或多个消费者。数据传送限制在1到8个字节（例如，一个PDO可以传输最多64个数字I/O值，或者4个16位的AD值）。PDO通讯没有额外的协议规定。PDO由两种类型的使用：数据发送和数据接收。它们以TPDO和RPDO区分。每个PDO在对象字典中用2个对象描述：

- PDO通讯参数：包含哪个COB-ID将被PDO使用，传输类型，禁止时间和定时器周期。
- PDO映射参数：包含一个对象字典中对象的列表，这些对象映射到PDO里，包括它们的数据长度（in bits）。生产者和消费者必须知道这个映射，以解释PDO内容。

它们相应的对象字典条目的索引通过以下公式计算：

RPDO通信参数索引=1400h+RPDO_编号-1；

TPDO通信参数索引=1800h+TPDO_编号-1；

RPDO映像参数索引=1600h+RPDO_编号-1；

TPDO映像参数索引=1A00h+TPDO_编号-1；

PDO可以有多种传输方式：

- 同步传输（通过接收SYNC对象实现同步）

为了使设备同步，由一个同步应用程序周期性地发送一个同步对象（SYNC对象）。非周期同步传输由远程帧触发传送，或者由设备子协议中规定的对象特定事件预触发传送。而周期同步传输在每1到240个SYNC消息后触发。

- 异步传输

由远程帧触发传送或由设备子协议中规定的对象特定事件触发传送。

表 I -2给出由传输类型定义的不同PDO传输模式，传输类型为PDO通讯参数对象的一部分，由8位无符号整数定义。

表 I -2 PDO传输类型定义

传输类型	PDO传输				
	周期的	非周期的	同步的	异步的	远程帧请求
0		×	×		
1-240	×		×		
241-251					
252			×		×
253				×	×
254				×	
255				×	

一个PDO可以指定一个禁止时间，即定义两个连续PDO传输的最小间隔时间，避免由于高优先级信息的数据量太大，始终占据总线，而使其它优先级较低的数据无力竞争总线的问题。禁止时间由16位无符号整数定义，单位100us。一个PDO可以指定一个事件定时周期，当超过定时时间后，一个PDO传输可以被触发（不需要触发位）。事件定时周期由16位无符号整数定义，单位1ms。PDO通过CAL中存储事件类型的CMS对象实现。PDO数据传送没有上层协议，而且PDO报文没有确认（一个PDO需要一个CAN-ID）。每个PDO报文传送最多8个字节（64位）数据。

附录 B: 用 STEP 7 设置 PROFIBUS DP

以下说明怎样使用 STEP7 软件去设置 PCO-150

首先, 把我们提供的产品相关 *.gsd 文件复制到以下路径: *Step7\S7data\gsd*



1. 打开 SIMATIC Manager ; 如图 1:



图 1

2. 在 File->New, 新建一个文件, 如图 2:

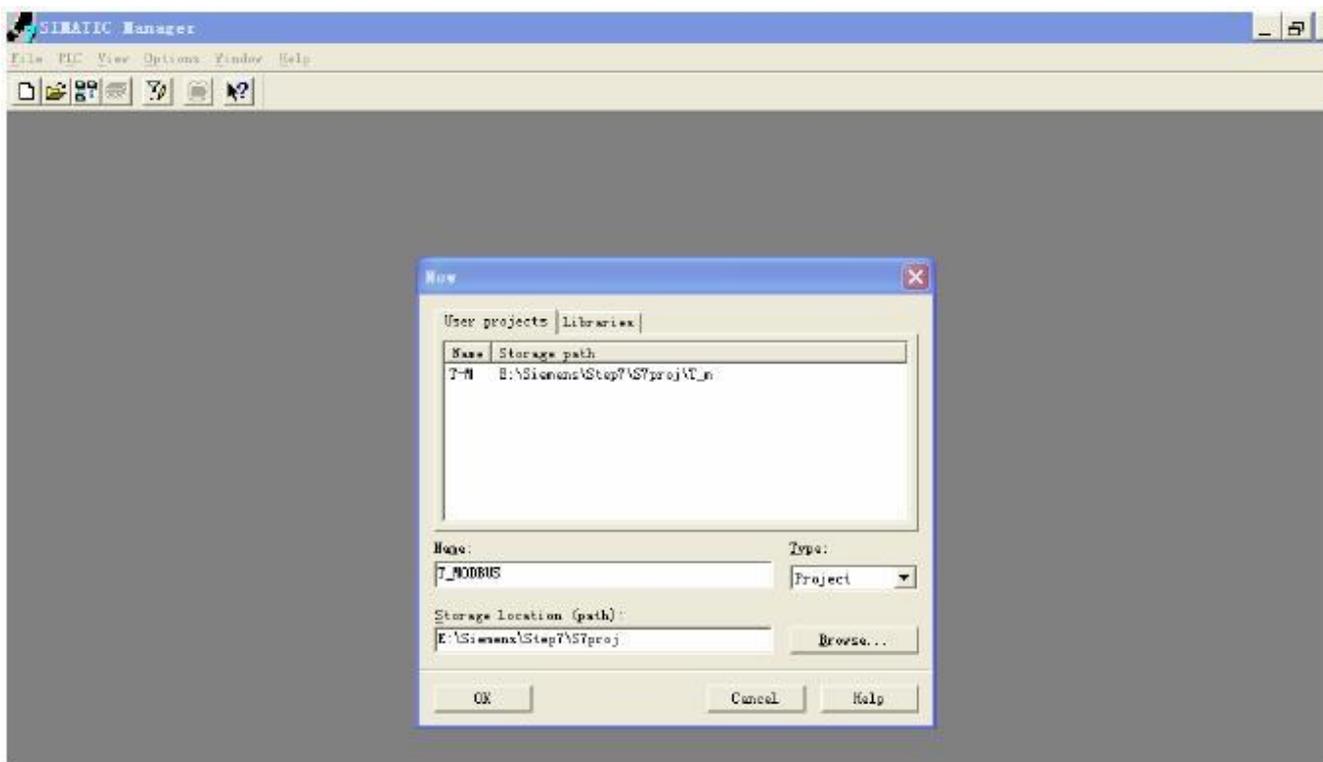


图 2

3. Insert->Station->SIMATIC 300 Station., 如图 3:

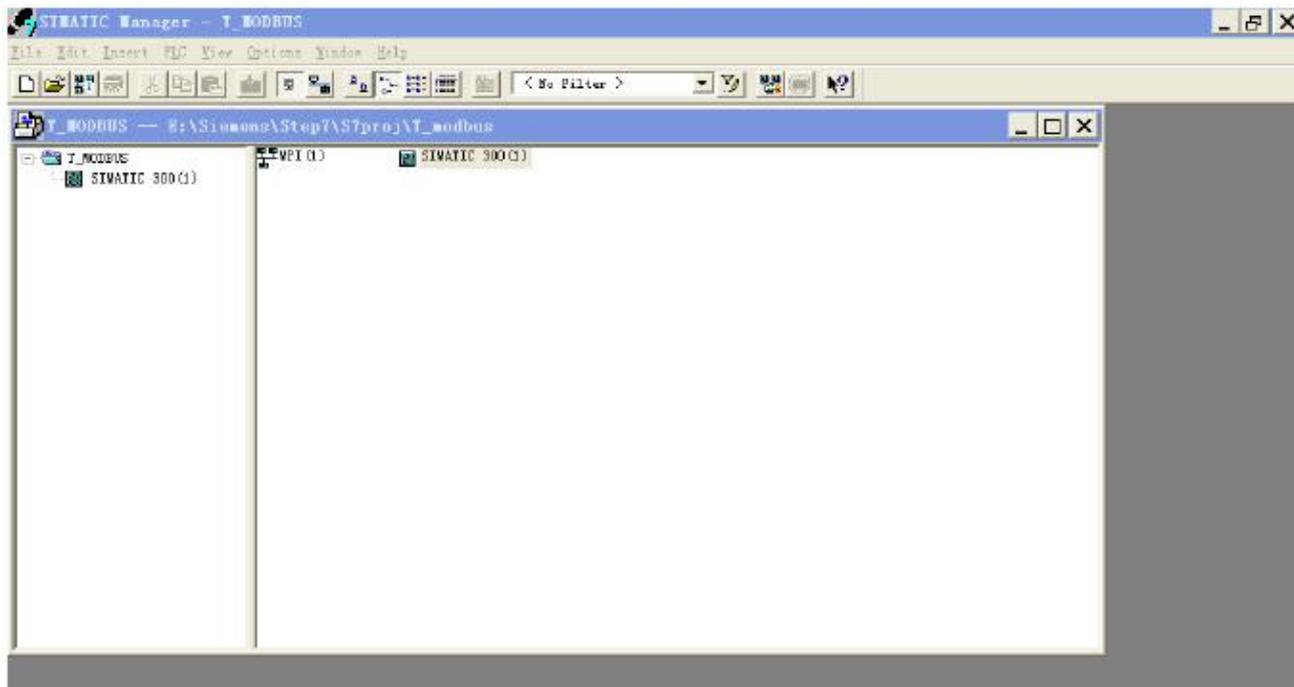


图 3

4. 打开 S7 PLC 硬件设置

SIMATIC 300(1)->Hardware, 双击, 如图 4

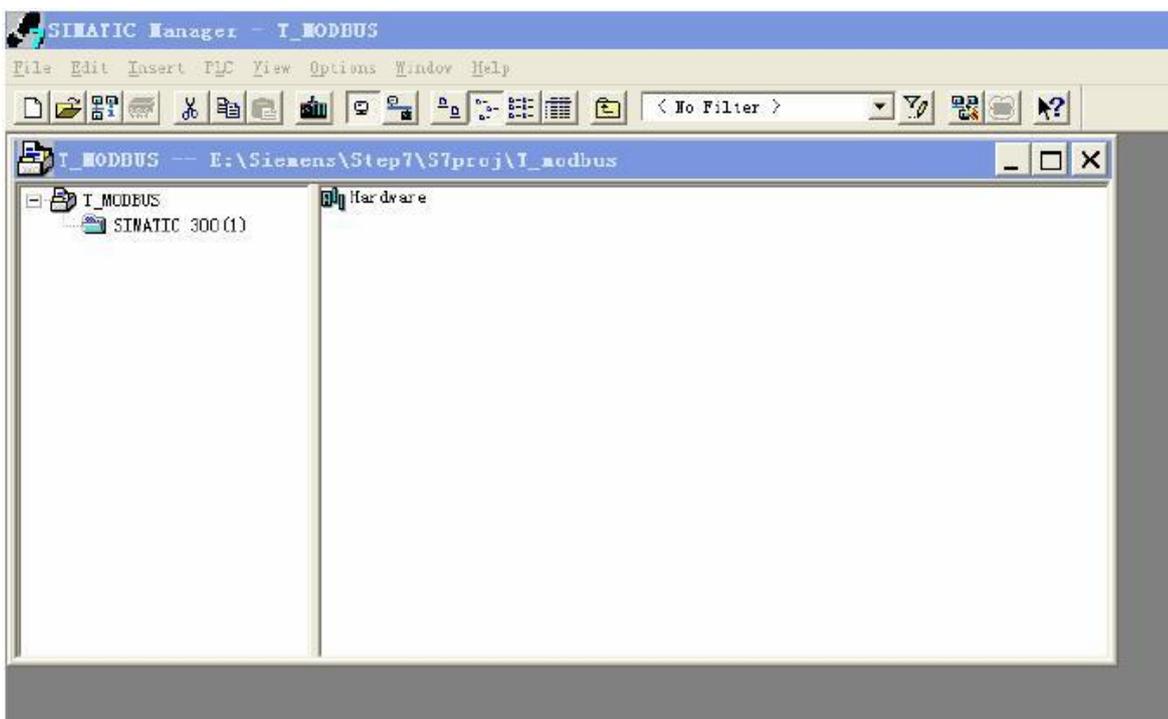


图 4

5. 在菜单中选择 Option→Update Catalog, 在 Device 目录中更新 GSD

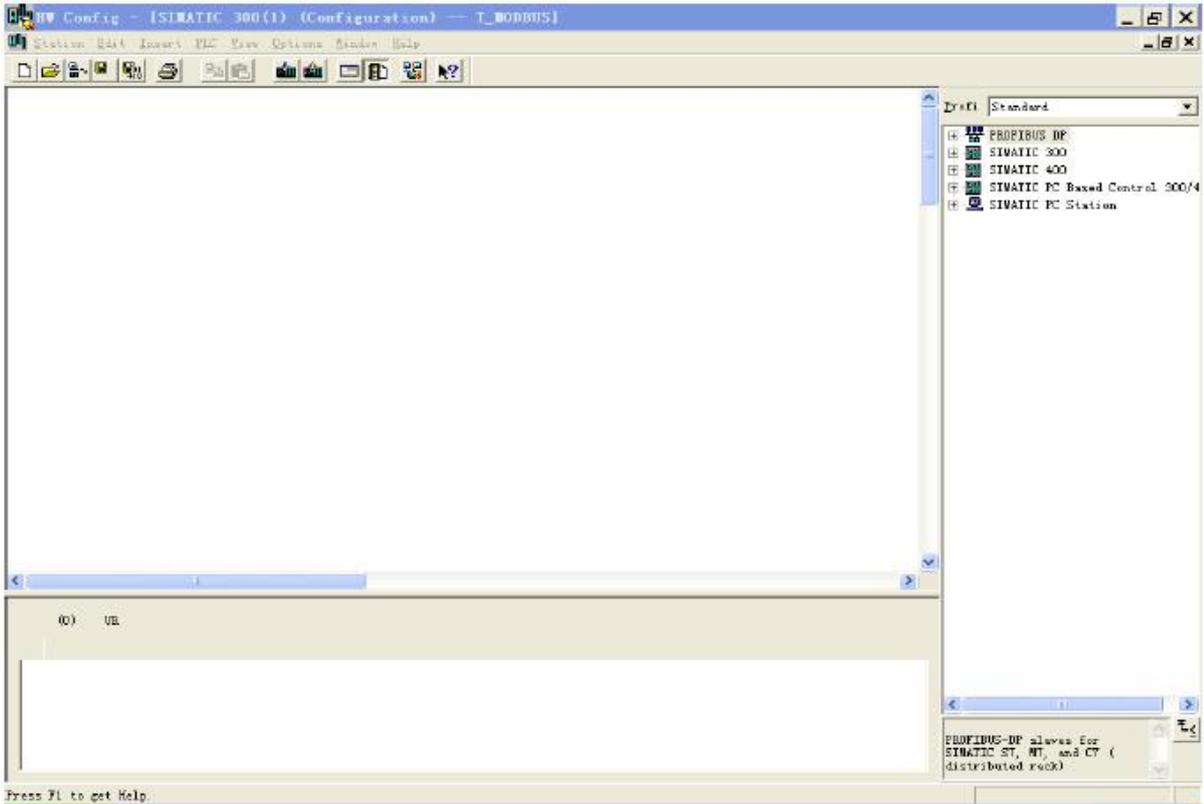


图 5

6. 您可以在这里找到您注册的设备，右侧窗口 /PROFIBUS DP/Additional Field Devices/Converter/PCO150/，如图 6 所示

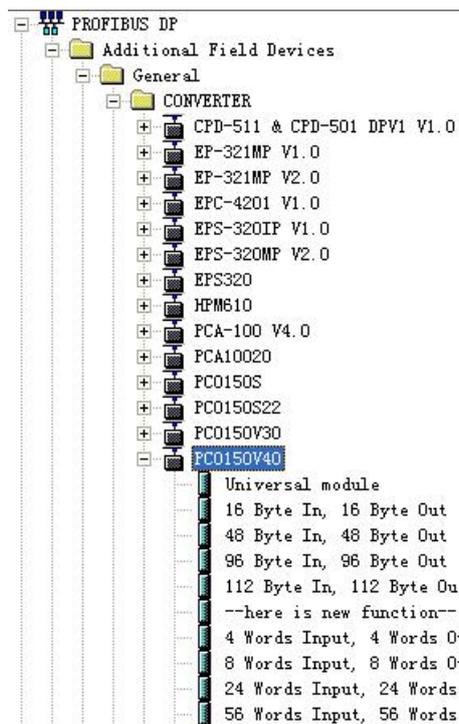


图 6

PCO-150 CANopen/PROFIBUS DP网关 User Manual

7. 设定 PLC rack, 双击 “Hardware Catalog\SIMATIC 300\RACK-300\Rail”, 如图 7 所示

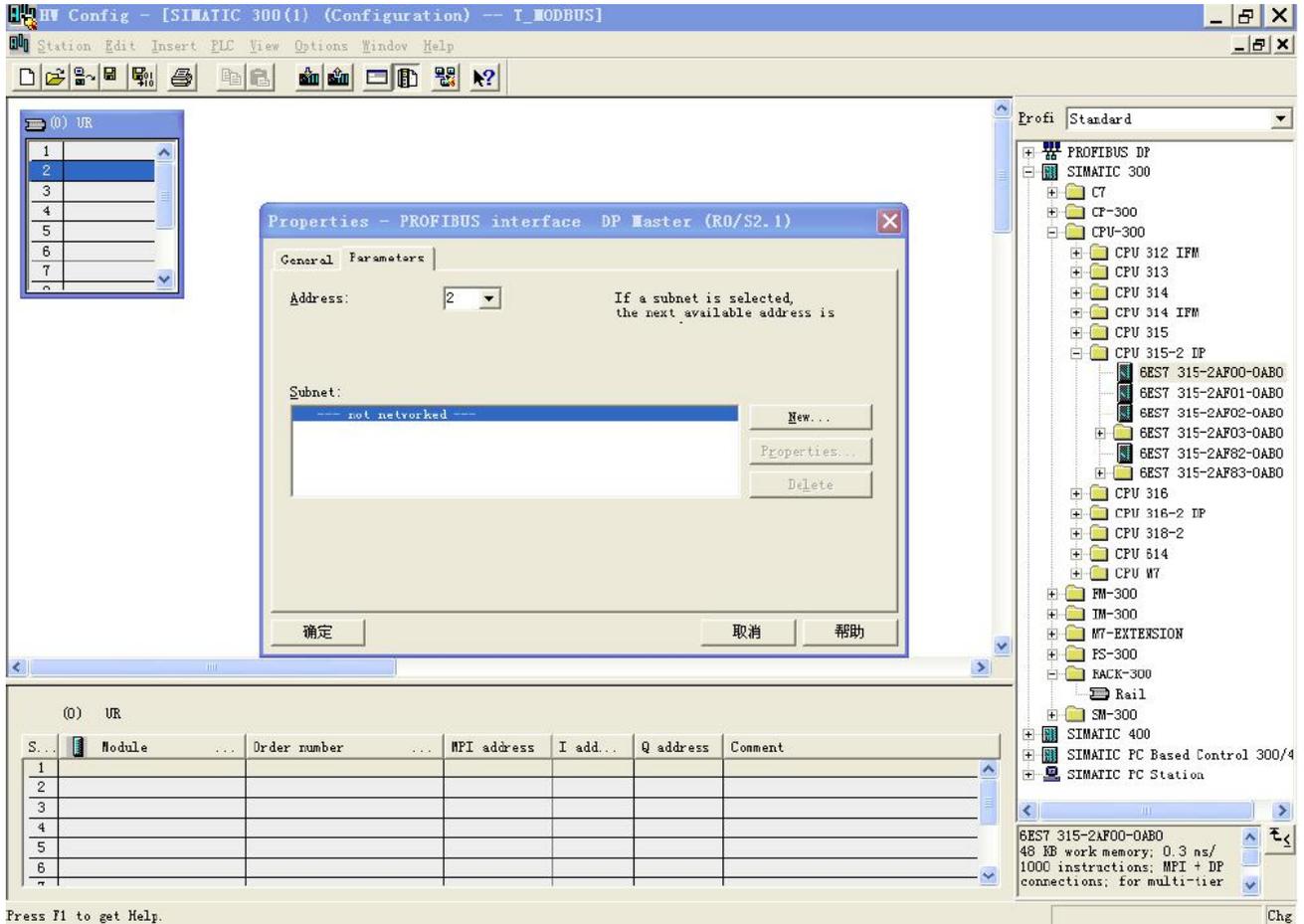


图 7

8. 设定 CPU 模块, 选择对应的设备类型和所占用的槽位;

9. 创建 PROFIBUS DP 网络, 设置 PROFIBUS DP: New->Network settings, 选择 DP, 选择一个波特率如 187.5Kbps, 然后 “OK”. 双击它; 如图 8

PCO-150 CANopen/PROFIBUS DP网关 User Manual

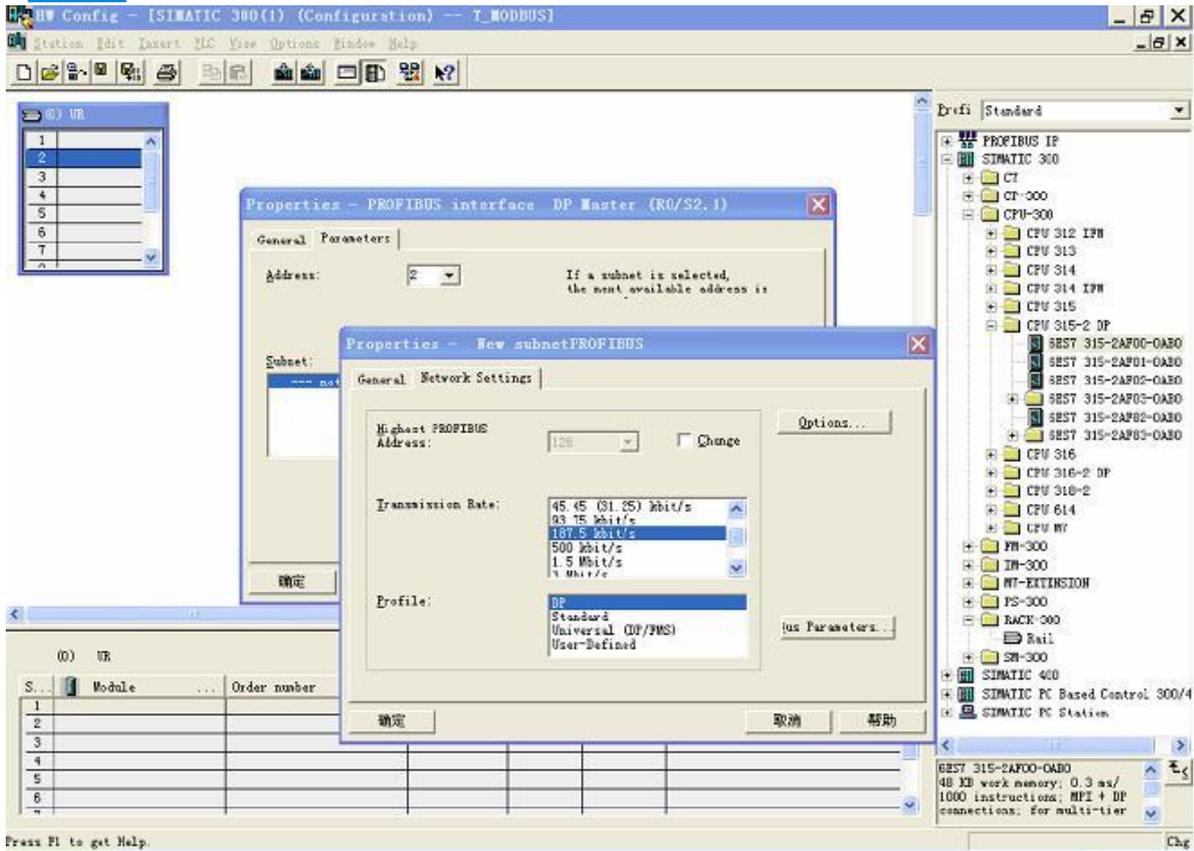


图 8

10. 选择 PROFIBUS Master station 地址，如图 9：

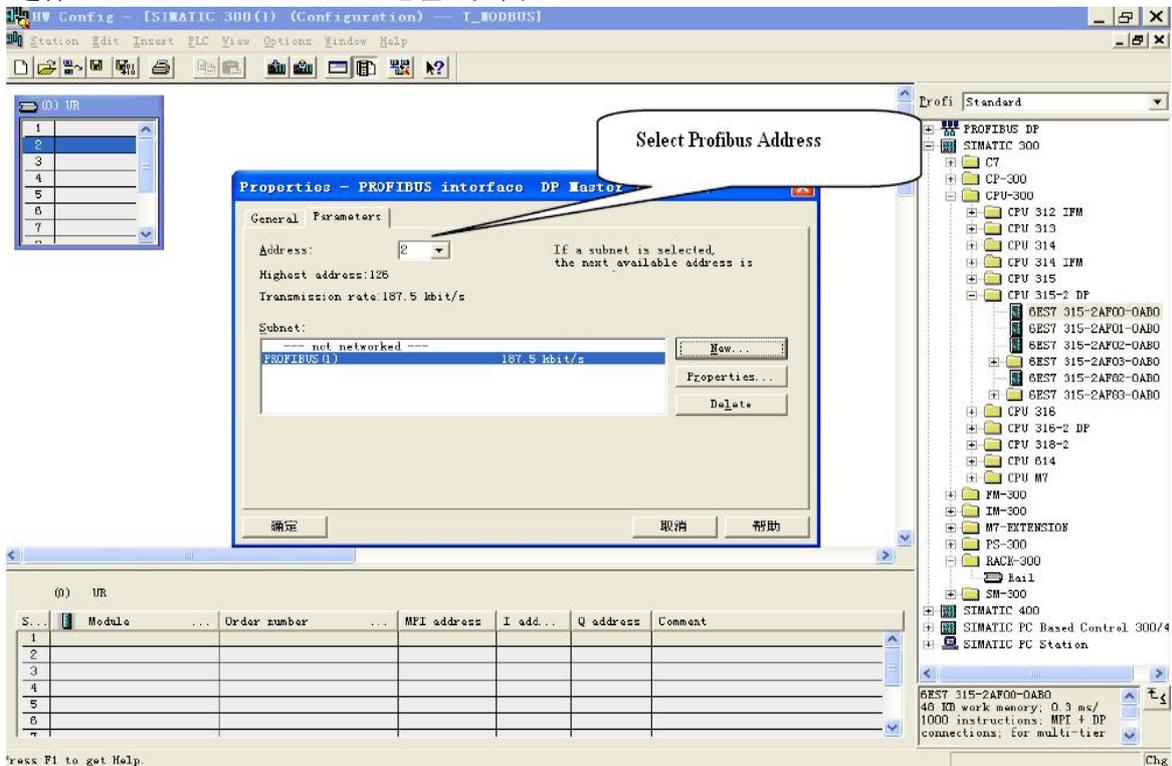


图 9

PCO-150 CANopen/PROFIBUS DP网关 User Manual

11. 将从站 PCO-150 配入到 PROFIBUS 网络配置当中，并将输入输出数据块映射到 S7-300 或者其它控制器的内存当中。如图 10:

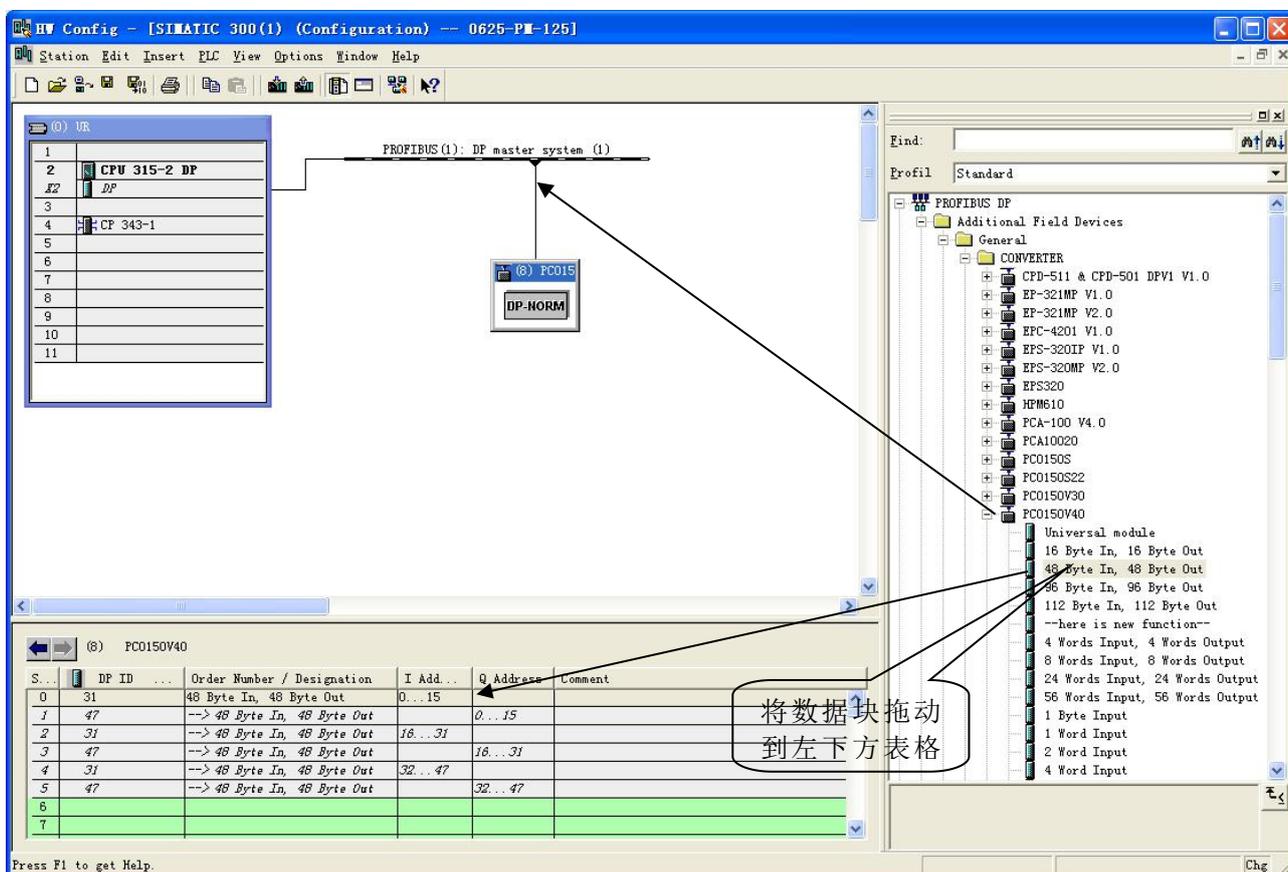


图 10

操作中分为两步，第一步将 PCO-150 图标拖到左上方网络配置中，拖到 PROFIBUS DP 总线之上，鼠标变化发生形状，表示可以放入了。第二步是将数据块（如 48 Byte In, 48 Byte Out）拖动到左下方数据映射表格中，表格会变成绿色，说明可以放入，使相应字节映射到 PLC 内存。

注意 1: PCO-150 由 USB 口进行设置，用户如果配置为“由 PROFIBUS DP 主站的组态软件设置”时，那么可以将任意的数据块拖到数据映射表中（如上图所示）。

注意 2: PROFIBUS DP 从站的地址要与模块的数码管显示的地址一致（该显示地址可通过按钮更改）！

12. 编译，然后下载到 PLC，完成配置。