

2. Configurazione Modbus

Per impostare il controller in modalità Modbus Slave è necessario aprire la scheda *Settings* > *Remote Control* e selezionare nel campo *Current Mode* la voce **Remote Modbus**.

The screenshot shows the 'Settings' window with the 'Remote Control' tab selected. The 'Current mode' is set to 'Remote Modbus'. The 'Script to run' field contains 'DobotBlock', with 'Prova_Handlir' and 'Open' as alternative options. The 'Modbus config' section includes an 'Advanced Setting' button and a 'Modify' button. Below this is a table mapping robot actions to Modbus coil and contact register addresses.

Coil register address configuration information		Contact register address configuration information	
Start	1	Stop status	1
Pause	2	Pause status	2
Resume	3	Alarm status	3
Stop	4	Running status	4
Clear alarm	5	Warning status	5
Power on	0	Power status	6
Trigger mode	Rising edge	Remote status	7
		Collision status	8

Tramite il tasto *modify* è possibile modificare la mappatura di base del robot.

Lo script da eseguire può essere configurato nel campo *Script to run*, mentre nel caso in cui sia necessario poterne eseguire diversi in base alle condizioni riscontrate sul PLC è possibile configurarli tramite il pulsante *Advanced Settings*.

Advanced Setting
✕

Holding register config ! Multiple project startup options can be set for Modbus mode.

Holding register address:

Option project: - +

Register value	Option project	
1	<input style="width: 100%;" type="text" value="DobotBlock✓"/>	<input style="width: 100%;" type="text" value="Prova_Handli"/> Open
2	<input style="width: 100%;" type="text" value="DobotBlock✓"/>	<input style="width: 100%;" type="text" value="SCAN"/> Open

Cancel
Save

Tramite questa scheda è possibile impostare un Holding Register tramite cui selezionare lo script da eseguire in base alla lista sottostante

Ad esempio, in questo caso, se l'Holding Register con indirizzo 3095 ha valore 1 viene eseguito lo script Prova_Handling, mentre se ha valore 2 viene eseguito lo script SCAN. Tramite i tasti +/- è possibile aggiungere o rimuovere script dall'elenco.

i Il nuovo script selezionato verrà eseguito **solo** dopo uno *stop* ed uno *start* del robot **i**

⚠ **ATTENZIONE:** alcuni dispositivi Modbus indicizzano i registri partendo da 0 mentre altri partendo da 1, è quindi possibile incorrere in una discrepanza tra il registro scritto/letto da PLC e quello sul robot. In questo caso è sufficiente introdurre un offset di 1 negli indirizzi

dei registri per riallineare client e server

Revision #1

Created 2025-01-20 15:50:26 UTC by Davide Molino

Updated 2025-01-20 16:17:16 UTC by Davide Molino