



FAQ EasyBuilder 8000 / Pro

MMIs série 7000, 8000 et 9000

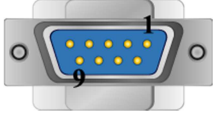
Communication Modbus avec un automate Twido

KEPFrance SAS
Z.A. Belle Aire
3 rue Vasco de Gama
17440 AYTRE
Tél : 05 46 07 44 40
Fax : 05 46 07 44 45
Site internet : www.kepfrance.fr
e-mail :
service commercial : commercial@kepfrance.fr
service technique : hotline@kepfrance.fr

Ce manuel donne la procédure pour réaliser une communication Modbus RTU entre un automate Twido.
 Dans cette architecture l'automate sera esclave et le pupitre maître.
 Le cordon de communication utilisé doit respecter le schéma suivant (suivant modèle d'afficheur)

Série MMI6000/8000 à l'exception du MMI6043S/7043P/8043S

Série eMMI9000

	COM1 RS485 2W SubD Male	COM3 RS485 2W SubD Male		RS485 2W Mini-DIN Femelle
	1 RX-	6 Data-	----	2 D-
	2 RX+	9 Data+	----	1 D+
	5 GND	5 GND	----	7 GND
				
Référence	SMIC 8 TWIDO	SMIC 8 TWIDO COM3		

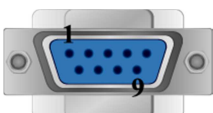
Série MMI7000

	COM1 RS485 2W SubD Male	COM3 RS485 2W SubD Male		RS485 2W Mini-DIN Femelle
	1 RX-	7 Data-	----	2 D-
	2 RX+	8 Data+	----	1 D+
	5 GND	5 GND	----	7 GND
				
Référence	SMIC 8 TWIDO	SMIC 7 TWIDO COM3		

MMI6043S, MMI7043P, MMI8043S

	COM1 RS485 2W SubD Femelle	COM3 RS485 2W SubD Femelle		RS485 2W Mini-DIN Femelle
	1 RX-	7 Data-	----	2 D-
	2 RX+	8 Data+	----	1 D+
	5 GND	5 GND	----	7 GND
				
Référence	SMIC 4 TWIDO	SMIC 4 TWIDO COM3		

RMD, RMS

	COM2 RS485 2W SubD Femelle	COM3 RS485 2W SubD Femelle		RS485 2W Mini-DIN Femelle
	7 RX-	4 Data-	----	2 D-
	6 RX+	1 Data+	----	1 D+
	5 GND	5 GND	----	7 GND
				
Référence	SMIC R TWIDO	SMIC R TWIDO COM3		

Dans le logiciel EasyBuilder, utiliser le driver Schneider MODBUS RTU

L'interface de connexion doit être RS 485 2W.

Le débit : **19200**.

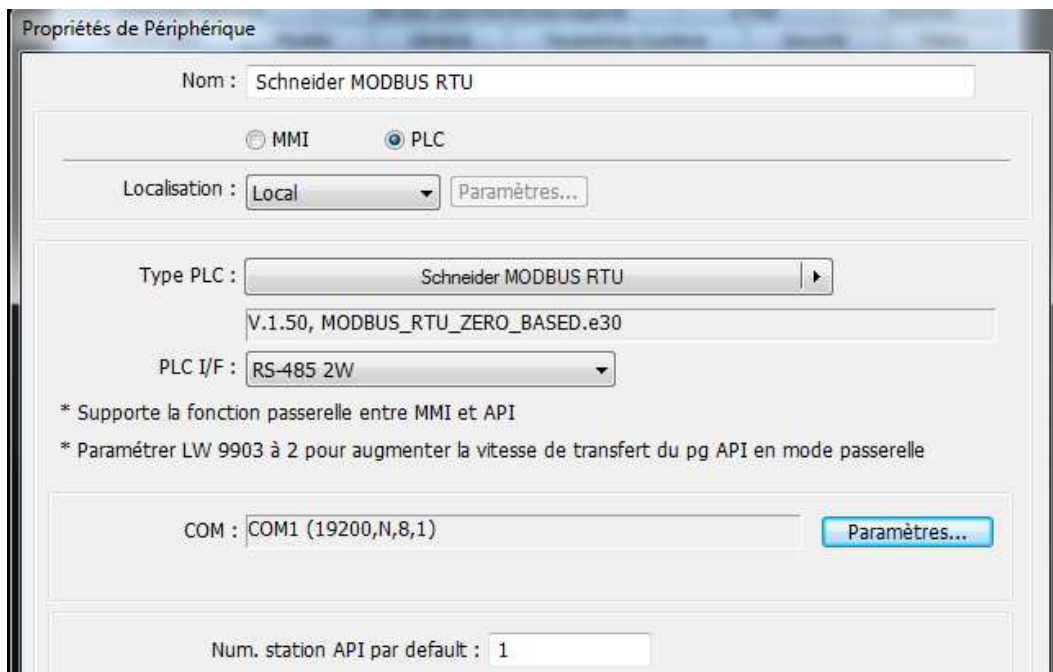
Parité : **aucune**.

Bits de données : **8**.

Bit de stop : **1**.

Numéro de station API par défaut : **1**.

Attention, le port du Twido ne fixe pas automatiquement les paramètres de communication, il est nécessaire de respecter la configuration ci-dessous afin d'avoir une communication correcte entre l'automate et le pupitre.

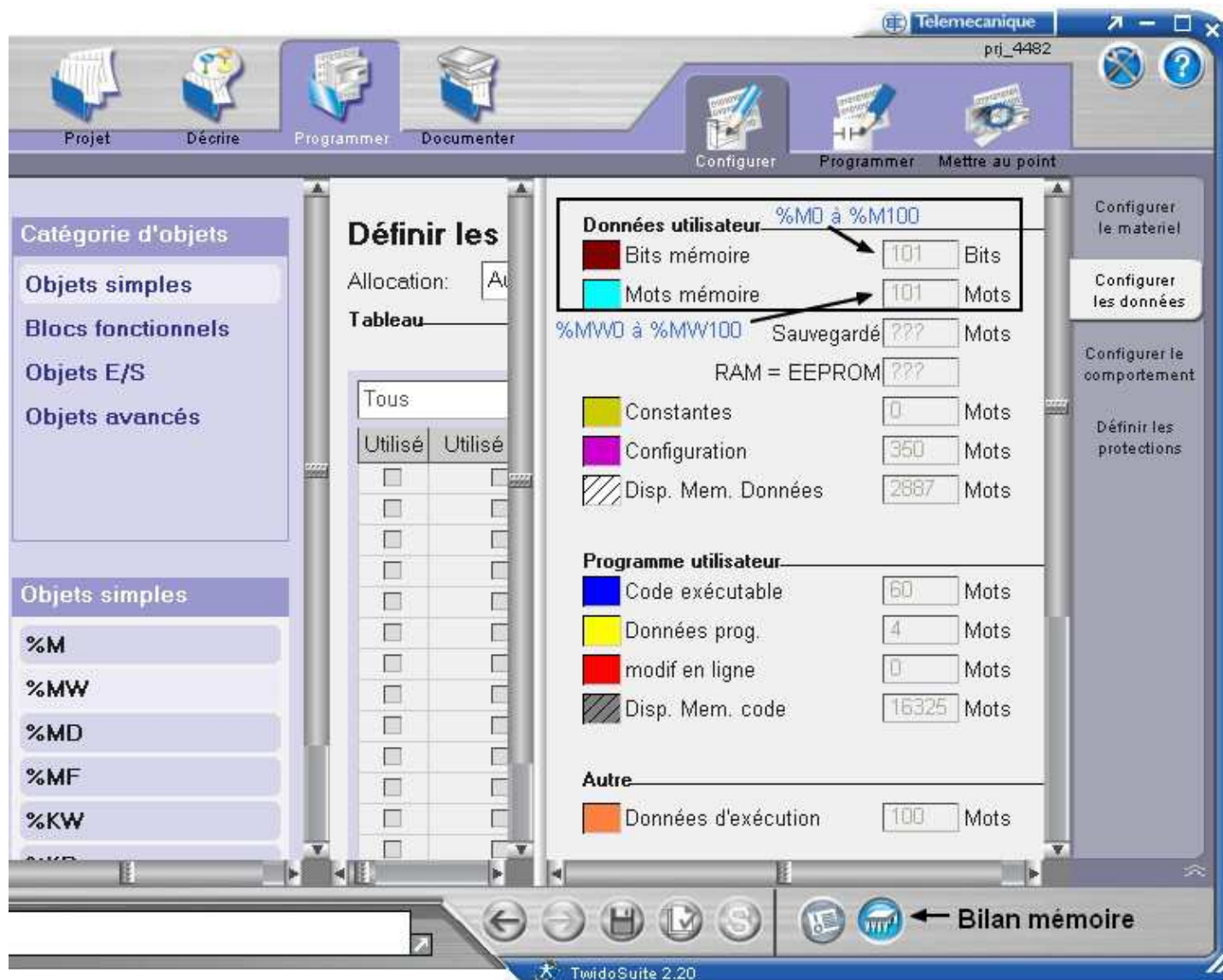


Dans le logiciel de programmation du Twido, il faut allouer la zone mémoire dans laquelle le pupitre viendra lire et écrire. En effet, pour qu'un **mot** ou un **bit** soit accessible par une requête **Modbus**, il doit être localisé dans la **zone mémoire** allouée par l'application **TwidoSuite**.

Dès lors que le mot **%MWx** est utilisé dans l'application alors la zone mémoire de **%MW0 à %MWx** est allouée.
Dès lors que le bit **%Mx** est utilisé dans l'application alors la zone mémoire de **%M0 à %Mx** est allouée.

Un **bilan mémoire** de l'application permet de connaître les zones allouées par l'application Twidosuite.

Exemple:



Le bilan mémoire d'une application Twidosuite indique :

Bits mémoire : 101 bits

Mots mémoire : 101 mots

Dans cette application les bits **%M0 à %M100** et les mots **%MW0 à %MW100** existent et sont donc accessibles par une requête de communication émise par un équipement maître tel qu'un pupitre, une supervision, un serveur OPC...

Les bits et mots de rang supérieur n'existent pas dans l'application. Une tentative d'accès à l'une de ces variables entrainera une erreur au niveau de l'équipement émetteur de la requête (ouverture de la page « pas de réponse API » sur l'afficheur).