



Introducción

Puede integrar xxter con Modbus. El controlador xxter puede actuar como un cliente Modbus (a veces también llamado «master»), conectándose a un servidor Modus (a veces también llamado «slave»). Esto significa que puede visualizar los datos Modbus en la aplicación xxter y utilizar xxter para escribir en bobinas o registros Modbus, pero también puede conectar KNX a Modbus y viceversa.

Descripción general

Este manual contiene las siguientes secciones:

- 1) Configuración de dispositivos y objetos Modbus
- 2) Añadir objetos Modbus al proyecto xxter
- 3) Habilitación de Modbus en el controlador xxter

Configuración de dispositivos y objetos Modbus

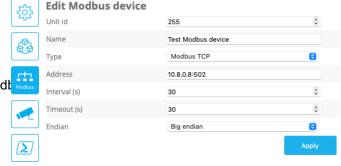
Para permitir que xxter se conecte a un servidor Modbus, se debe añadir un dispositivo Modbus al proyecto xxter. Actualmente solo se admite Modbus TCP.

Inicia sesión en *My xxter* como profesional, abra su proyecto xxter y seleccione la opción Modbus a la izquierda, y añada un dispositivo.

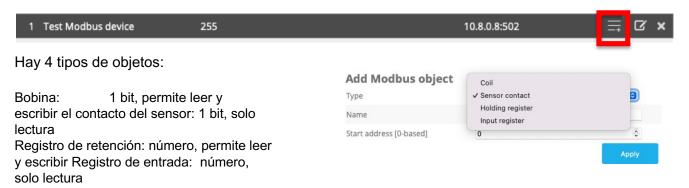
 Elija la identificación del dispositivo (o la identificación de la unidad) del dispositivo Modbus y proporcione un nombre para un fácil reconocimiento



- Configure el intervalo en el que el dispositivo xxter debe solicitar los últimos valores del servidor Modbus. Este debe ser un valor entre 30 y 3600 segundos (1 hora).
- Seleccione el Endian que utiliza su servidor Modbus. Esto es necesario para abordar correctamente los valores de registro.



Una vez que haya añadido el dispositivo Modbus, pulse el icono *Add object*, para añadir los objetos Modbus:



Para cada objeto, se debe proporcionar la dirección de inicio. Esta es la dirección relativa para ese Página 1 de 3 Versión 1.1 10 enero 2024

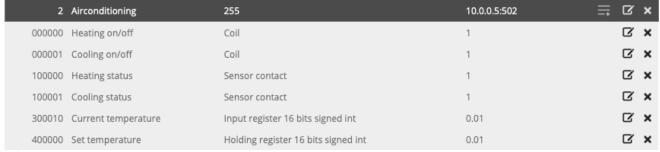




tipo, basada en «zero based addressing». Esto significa que el direccionamiento comenzará en la dirección 0 y xxter añadirá automáticamente la dirección base para el tipo correspondiente, por ejemplo 100000 para los contactos del sensor. Los detalles del tipo y la dirección deben ser proporcionados por las especificaciones del servidor Modbus.

Los registros de entrada y retención también requieren el formato de datos que se utiliza, por ejemplo, «16 bit signed int» o «32 bit float». Además, se puede proporcionar la resolución. Por ejemplo, «0,001» si desea que xxter use kilovatios en lugar de vatios, dependiendo de las especificaciones del servidor Modbus.

Una vez que haya añadido todos los objetos que desea utilizar, tendrá una descripción general como

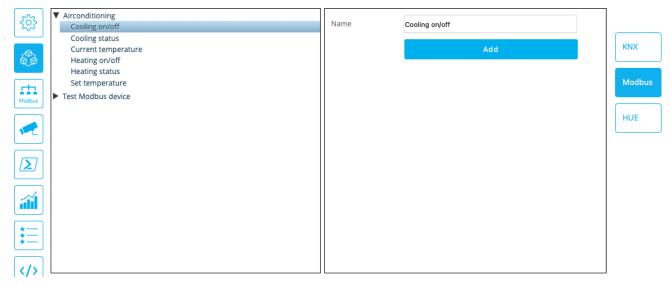


esta:

Añadir objetos Modbus al proyecto xxter

Ahora que todos los objetos Modbus están definidos, se pueden añadir como componentes al proyecto xxter.

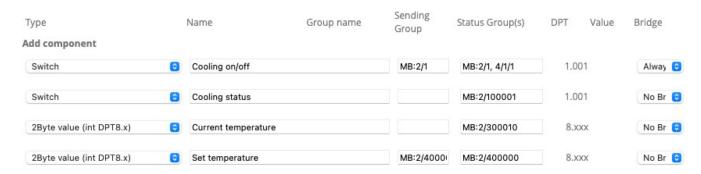
Seleccione la opción de componentes y pulse *Edit*. En la ventana superior, haga clic en el pulsador Modbus a la derecha.







Puede añadir componentes seleccionando un objeto Modbus y pulsando Add.



Tenga en cuenta que los contactos del sensor y los registros de entrada no tienen Sending group ya que son valores de solo lectura.

También puede añadir grupos de estado de KNX adicionales, o añadir un grupo de envío de KNX y habilitar una opción de *bridge*, para que xxter puentee el valor de Modbus a KNX o viceversa.

Una vez que haya añadido todos los objetos Modbus como componentes a su proyecto xxter, no olvide pulsar «Save».

Habilitación de Modbus en el controlador xxter

Ahora que la configuración del proyecto xxter está completa, todo lo que queda es habilitar

Modbus en el dispositivo. Inicie sesión en el controlador xxter, vaya al menú Protocols y

habilite el protocolo Modbus:

Modbus protocol: Modbus enabled Enabled Apply

Después de esto, no olvide pulsar el pulsador *Load configuration* para cargar los últimos cambios en el dispositivo.



Con Modbus habilitado y el proyecto cargado, el controlador xxter sondeará continuamente los valores de los objetos Modbus que haya configurado, en el intervalo que haya configurado. Por supuesto, cuando cambia el valor de una bobina o un registro de retención, esto se envía inmediatamente al servidor Modbus.