

# Notas de Software

# DLL básica de acesso ao SCP ServerII

Versão 1.0.00

# HI Tecnologia

Documento de acesso público

PNS.0029 Versão 1.00 março-2014

### Apresentação

Este documento apresenta a interface com a DLL de acesso ao servidor de comunicação SCP ServerII.

Esta nota de software foi elaborada pela **HI Tecnologia Indústria e Comércio Ltda**. Quaisquer dúvidas ou esclarecimentos sobre as informações contidas neste documento podem ser obtidas diretamente com o nosso departamento de suporte a clientes, através do telefone (19) 2139-1700 ou do e-mail "suporte@hitecnologia.com.br". Favor mencionar as informações a seguir para que possamos identificar os dados relativos a este documento.

ID da Nota de Software: PNS.0029 Versão Documento: 1.00

## HI Tecnologia Indústria e Comércio Ltda.

Endereço: Av. Dr. Armando de Sales Oliveira, 445

Cidade: Campinas – SP Fone: +55 (19) 2139-1700 CEP: 13076-015 Fax: +55 (19) 2139-1710

E-mail: suporte@hitecnologia.com.br

Web site: www.hitecnologia.com.br



Referência: PNS.0029 Revisão: 0

Arquivo: PNS0002900.doc Atualizado em: 20/02/2010

# Índice

1.	Introdução	
1.1	1 Informação Copyright	5
1.2		
1.3	Novas versões	5
1.4	4 Sugestões	5
2.	Identificação da DLL de comunicação	
3.	Distribuição da DLL	5
4.	Endereçamento do controlador via dll SS2SCAV10XX	6
4.1		
4	4.1.1 Endereço Global	
4.2	Acesso ao controlador em uma conexão ponto a ponto	6
4.3	·	
4.4	4 Drivers e Canais no SCP ServerII	7
4.5	Re-mapeamento de endereços	8
4	4.5.1 Re-mapeamento para os drivers serial e UDP Broadcast	8
4	4.5.2 Re-mapeamento para o driver ethernet	9
4.6	Definição do endereço do controlador a ser utilizado na DLL	9
5.	Lista de funções da DLL	10
6.	Descrição das funções	11
6.1	1 SCPOpenPort	12
6.2		
6.3	3 SCPReleasePort	14
6.4	4 SCPResetDriver	15
6.5	5 SCPCheckConnection	16
6.6		17
6.7		
7.	Definições do protocolo	
8.	Códigos de retorno	22
8.1	1 Códigos de falha retornados pelo controlador	22
	role do Documento	
Co	onsiderações gerais	24
Re	esponsabilidades pelo documento	24



Tipo de Doc.: Notas de Software Revisão:

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

### 1. Introdução

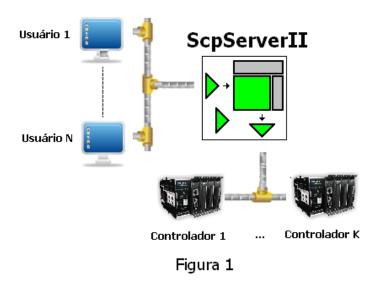
Os controladores da HI Tecnologia possuem recursos para comunicação através de interfaces seriais RS232-C, RS485 e Ethernet. Estes canais de comunicação são utilizados para programação, depuração e supervisão das informações contidas no programa do equipamento. Utilizando um protocolo de aplicação desenvolvido pela HI Tecnologia, denominado SCP-HI, é possível, utilizando qualquer dos recursos de comunicação, acessar toda a base de dados da aplicação nos PLC´s, permitindo programação e supervisão de qualquer dos parâmetros do programa.

Para facilitar o acesso aos controladores e possibilitar compartilhar este acesso com múltiplos usuários simultaneamente foi desenvolvido o servidor de comunicação SCP ServerII. Com este pacote é possível se conectar simultaneamente a múltiplos equipamentos com qualquer um dos recursos de comunicação (RS232-C, RS485 ou Ethernet).

A figura 1 apresenta um cenário genérico de utilização do SCP ServerII dentro de uma rede local.

Os usuários 1 a N podem estar utilizando uma mesma máquina ou máquinas distintas em uma rede local. O SCP ServerII pode estar instalado em qualquer das máquinas da rede ou seja, uma das máquinas utilizadas pelos usuários ou em uma máquina separada.

Os drivers de acesso aos controladores são criados e configurados no SCP ServerII que é responsável por toda gerência de acesso aos equipamentos com qualquer dos recursos de comunicação disponíveis. Uma vez corretamente configurado, o SCP ServerII aguarda a conexão (ethernet) de clientes que desejam acessar os equipamentos através dos drivers criados. Desta forma, vários clientes podem obter acesso às bases de dados dos controladores simultaneamente, e de forma transparente ao protocolo e ao recurso de comunicação utilizado.



Para possibilitar acesso a todos estes recursos, a aplicação do usuário necessita conectar-se, especificar os drivers a serem utilizados e enviar os comandos necessários para a troca de dados com os controladores. Este documento apresenta a API da dll SS2SCAV10XX.DLL, desenvolvida para ser utilizada pela aplicação do usuário de forma a permitir, de uma forma simples, a conexão e utilização dos recursos disponibilizados pelo SCP ServerII para acesso à base de dados dos controladores.

Esta dll disponibiliza os recursos mínimos necessários para acesso aos controladores. O desenvolvimento desta DLL visa facilitar a migração de aplicações de clientes que já utilizam as dll's de comunicação SCPHIV9 e SCPHIV10 para utilizarem os recursos do SCP ServerII com o mínimo de esforço possível.

Com esta abordagem, existem inúmeras funcionalidades no SCP ServerII que não estão acessíveis por esta dll, estando disponíveis em outras DLL's.

Neste documento são apresentadas as funções de interface desta DLL definindo funcionalidades, parâmetros, e sintaxe para sua correta utilização. Pode ser obtido junto á HI Tecnologia, um programa desenvolvido em C++ (Builder) que exemplifica como utilizar esta DLL.



Tipo de Doc.: Notas de Software Revisão:

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

### 1.1 Informação Copyright

Este documento é propriedade da HI Tecnologia © 2010, sendo distribuído de acordo com os termos apresentados a seguir.

Este documento pode ser distribuído no seu todo, ou em partes, em qualquer meio físico ou eletrônico, desde que os direitos de copyright sejam mantidos em todas as cópias.

### 1.2 Disclaimer

A utilização dos conceitos, exemplos e outros elementos deste documento é responsabilidade exclusiva do usuário.

#### 1.3 Novas versões

Novas versões desta DLL podem ser liberadas. Para verificar a disponibilidade de novas versões, consulte o site da HI Tecnologia <u>www.hitecnologia.com.br</u>

### 1.4 Sugestões

Sugestões são sempre bem vindas e a HI Tecnologia agradece aqueles que nos auxiliam no aprimoramento das informações contidas neste documento. Por favor, envie seus comentários para <a href="mailto:suporte@hitecnologia.com.br">suporte@hitecnologia.com.br</a>

### 2. Identificação da DLL de comunicação

Este documento descreve as funções da DLL SS2SCAV10XX.DLL. Este nome será mantido para as versões desta dll entre 1.0.00 a 1.0.99. A DLL prove uma função para obtenção da versão e revisão. Até a data de atualização deste documento a versão corrente da DLL era 1.0.00.

### 3. Distribuição da DLL

A DLL SS2SCAV10XX é distribuída com os seguintes elementos:

Arquivo	Descrição
SS2SCAV10XX.dll	DLL de comunicação SS2SCAV10XX versão 1.0.xx
SS2SCAV10XX.lib	Biblioteca de interface. Utilizado para link estático com aplicações desenvolvidas
	em C++ Builder.
Hi_Defines.h	Arquivo de include com definições de constantes utilizadas.
PNS.00029	Nota de software documentando a interface com a DLL (este documento)



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

### 4. Endereçamento do controlador via dll SS2SCAV10XX

Para possibilitar o acesso a vários controladores simultaneamente, sem alterar a interface da DLL, o parâmetro que especifica o endereço do controlador passou a incorporar informações adicionais. Este novo formato para endereçamento do controlador é definido a seguir.

### 4.1 Endereço do controlador

Todos os controladores da HI possuem o mesmo modelo de endereçamento de comunicação. Existe um parâmetro no controlador (que pode ser alterado), especificando um número entre 1 e 255 que é utilizado para identificar o equipamento quando conectado a uma rede de comunicação qualquer. Desta forma, todo pacote de comunicação que chega a um equipamento possui um campo que especifica o endereço do controlador ao qual o pacote pertence. Se o endereço do pacote for igual ao endereço do controlador, este pacote é processado pelo equipamento, caso contrário ele é descartado.

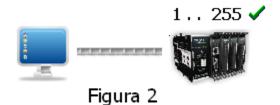
Todos os controladores da HI Tecnologia são configurados em fábrica com o endereço de comunicação número 1. Através do ambiente de programação dos controladores este endereço pode ser modificado pelo usuário.

### 4.1.1 Endereço Global

Existe um endereço do controlador que, quando utilizado, é tratado de forma diferenciada. O endereço 255, quando recebido em um pacote de comunicação por um equipamento, indica para o mesmo que o pacote deve ser validado e consequentemente tratado independente do endereço definido no controlador. Desta forma, um pacote com endereço 255 é sempre tratado pelo equipamento que o recebeu.

### 4.2 Acesso ao controlador em uma conexão ponto a ponto

Quando o programa de aplicação estiver conectado a um único controlador, qualquer endereço válido (1... 255) pode ser configurado no equipamento. Neste caso, o programa de aplicação poderá montar os pacotes de comunicação com o endereço configurado no controlador ou com o endereço 255.



Revisão:

#### 4.3 Acesso ao controlador em uma conexão em rede

Consideremos agora um cenário onde um programa de aplicação está conectado a 3 controladores via uma rede RS485, conforme indicado na figura 3. Neste contexto, para uma operação correta do sistema de comunicação, as seguintes restrições devem ser respeitadas:

- Dois ou mais equipamentos participantes da rede n\u00e3o podem possuir o mesmo endereço.
- Nenhum equipamento deve ser configurado com o endereço 255

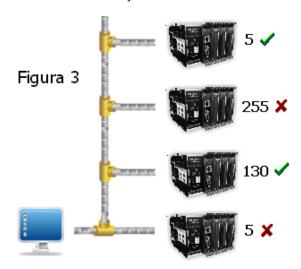


Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

O programa de aplicação nunca deve enviar pacotes na rede com o endereço 255.

OBS.: Normalmente, quando utilizada uma arquitetura de comunicação em rede, deve-se evitar se possível a utilização do endereço 1 para os equipamentos. Este procedimento facilita o processo de adição de novos equipamentos à rede, pois como já mencionado, os controladores são fornecidos de fábrica com o endereço 1. Outra vantagem reside no fato de que caso ocorra uma falha no controlador e o mesmo for reinicializado, este passará a estar configurado com o endereço 1 e caso já exista um equipamento na rede com este endereço, ocorrerá conflito no tratamento dos pacotes, gerando falha no acesso aos dois controladores.



Revisão:

### 4.4 Drivers e Canais no SCP ServerII

O SCP ServerII suporta operação simultânea com múltiplos recursos de comunicação. Sendo assim, é possível por exemplo, configurar o servidor para acessar um controlador utilizando a porta serial COM1 e acessar um segundo controlador através de uma conexão ethernet TCP/IP ou ainda acessar um conjunto de controladores via uma conexão ethernet UDP/Broadcast.

Para cada recurso de comunicação que se deseja utilizar no SCP ServerII deve-se criar um ou mais drivers de comunicação. Cada driver criado, dependendo do seu tipo pode suportar 1 ou mais canais de comunicação.

Existem 3 tipos de drivers disponíveis no SCP ServerII conforme apresentado na tabela a seguir:

Driver	Canais (Max)	Descrição
Serial	1	Disponibiliza acesso a um ou mais controladores através de uma porta serial (COM). Esta porta pode estar conectada ponto a ponto a um único controlador ou a uma rede de controladores via um canal RS485 ou um sistema de rádio de dados.
Ethernet TCP/IP - UDP	50	Disponibiliza acesso a até 50 equipamentos em uma rede ethernet. Cada conexão com um equipamento utiliza um canal independente e pode ser configurada com protocolo de transporte TCP/IP ou UDP.
Ethernet UDP Broadcast	1	Disponibiliza acesso a um ou mais controladores através de uma conexão ethernet utilizando como protocolo de transporte UDP Broadcast. Permite configurar acesso a uma rede de controladores através de um único canal ethernet. Alguns sistemas de rádio de dados com interface ethernet suportam apenas este modo de operação.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

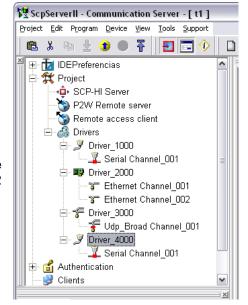
Revisão:

Atualizado em:

20/02/2010

A figura ao lado apresenta a interface de configuração do SCP ServerII com 4 drivers criados. Sempre que um driver é criado, lhe é atribuído um identificador único múltiplo de 1000. Ou seja, o primeiro driver criado recebe o identificador 1000, o segundo o identificador 2000, o terceiro 3000 e assim sucessivamente. Com este número podemos identificar um dado driver dentro do servidor de comunicação. Esta informação é importante e será utilizada pela DLL para identificar para qual dos drivers presentes no servidor um dado pacote deverá ser transferido.

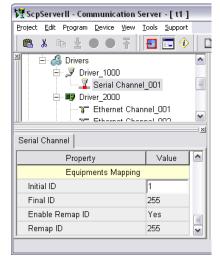
Múltiplos drivers do mesmo tipo podem ser criados. A versão corrente do SCP ServerII, na data desta publicação suportava um máximo de 32 drivers por servidor.



#### 4.5 Remapeamento de endereços

O SCP ServerII disponibiliza recursos para remapear o endereço do controlador recebido pelo programa de aplicação. Desta forma, o programa de aplicação pode definir um endereço fora da faixa utilizada pelo controlador e de acordo com a configuração do canal associado, este endereço é convertido para um novo valor dentro da faixa válida (1 a 255) para ser enviado no pacote que é transmitido para o equipamento.

Na base de configuração de cada um dos canais associados aos drivers existe um conjunto de parâmetros para realizar o remapeamento conforme indicado na figura ao lado.



#### 4.5.1 Remapeamento para os drivers serial e UDP Broadcast

Para não utilizar o remapeamento no caso do driver serial utilize a seguinte configuração para os parâmetros:

Parâmetro	Valor	Obs
Initial ID	1	Valida toda a faixa de endereços dos controladores
Final ID	255	
Enable Remap ID	No	Remapeamento desabilitado
Remap ID	Χ	



Tipo de Doc.: Notas de Software Revisão:

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

0

Com a configuração acima, o endereço enviado pelo programa de aplicação é repassado sem nenhuma alteração para o(s) equipamento(s) associado(s) ao canal.

Por exemplo, para remapear o endereço do programa de aplicação 1001 para o endereço do controlador 1 configure os parâmetros conforme a tabela a seguir.

Parâmetro	Valor	Obs
Initial ID	1001	Valida toda a faixa de endereços dos controladores.
Final ID	1250	·
Enable Remap ID	Yes	Remapeamento habilitado.
Remap ID	1	·

Note que na configuração acima o endereço 1001 será remapeado para 1, o endereço 1002 será remapeado para 2 a assim sucessivamente. Não é possível a utilização dos endereços 1251->251 a 1255 -> 255, pois foi definido em endereço final igual a 1250.

#### 4.5.2 Re-mapeamento para o driver ethernet

No caso do driver ethernet, cada canal de comunicação está associado a um único equipamento através do seu endereço IP. Desta forma os parâmetros InitalID e FinalID devem ser iguais e devem especificar o endereço recebido pelo programa de aplicação, conforme exemplificado na tabela a seguir:

Parâmetro	Valor	Obs
Initial ID	5	Associa o endereço 5 ao equipamento do canal
Final ID	5	
Enable Remap ID	Yes	Remapeamento habilitado
Remap ID	255	

Note que na configuração acima, o remapeamento foi habilitado e definido como endereço 255. Esta abordagem pode ser realizada (e é aconselhável) uma vez que existe apenas um endereço associado ao canal.

### 4.6 Definição do endereço do controlador a ser utilizado na DLL

Para identificar qual endereço do controlador deve ser utilizado nas chamadas das funções da DLL considere o seguinte exemplo:

- Um programa de aplicação que utiliza a DLL deseja se comunicar com 3 equipamentos simultaneamente.
- O primeiro equipamento está conectado ao servidor de comunicação através do canal serial, e possui o endereço de comunicação igual a 15.
- O segundo equipamento está conectado ao servidor de comunicação através de um canal ethernet com protocolo de transporte TCP/IP, e também possui o endereço de comunicação igual a 15.
- O terceiro equipamento está conectado ao servidor de comunicação através de um canal ethernet com protocolo de transporte TCP/IP, e possui o endereço de comunicação igual a 16.

Como existem recursos de comunicação diferentes, o SCP ServerII irá necessitar de no mínimo 2 drivers distintos para se conectar a todos os equipamentos. Neste caso, uma opção seria criar um driver 1000 do tipo serial e um driver 2000 do tipo Ethernet. O driver serial deve possuir apenas um canal a ser configurado para



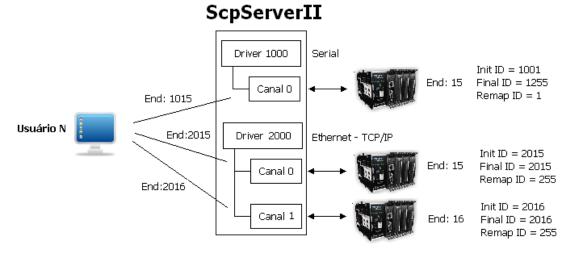
Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

Revisão:

utilizar a porta COM conectada ao controlador 1 (controlador serial). O driver ethernet deve possuir no mínimo 2 canais para que possam ser configurados os endereços IP e porta dos controladores 2 e 3.

Sendo assim, uma configuração possível do servidor seria a apresentada na figura a seguir:



As chamadas de comunicação da DLL que necessitam do parâmetro (endereço do controlador) irão utilizar os endereços 1015 para acessar do controlador 1, 2015 para acessar o controlador 2 e 2016 para acessar o controlador 3. Os parâmetros de remapeamento de cada um dos canais está indicado na figura.

#### Note que:

- Para os equipamentos ethernet, os endereços inicial e final são os mesmos, indicando que apenas um equipamento está associado ao canal correspondente. Adicionalmente, o endereço de remapeamento foi definido como 255. Desta forma é irrelevante o endereço definido no controlador associado ao canal ethernet, ou seja, a comunicação será bem sucedida com qualquer endereço que o controlador estiver configurado.
- Para o canal serial, a seguinte configuração também seria válida (Init ID = 1015, Final ID = 1015, Remap ID=15). Entretanto o remapeamento define toda a faixa de endereços e não apenas o endereço do controlador associado (15). Com esta abordagem, caso o endereço do controlador seja modificado ou outros controladores sejam adicionais ao driver, não existirá necessidade de alteração da configuração do servidor SCP ServerII.

### 5. Lista de funções da DLL

A tabela a seguir apresenta a lista das funções disponíveis na DLL para utilização pelo usuário.

Nro	Nome	Categoria	Obs.
01	SCPOpenPort	Controle / Informação do driver	Funcional
02	SCPClosePort	Controle / Informação do driver	Funcional
03	SCPRelease	Controle / Informação do driver	Funcional
04	SCPResetDriver	Controle / Informação do driver	Funcional
05	SCPGetComTimeout	Controle / Informação do driver	Obsoleto (1, 2)



Tipo de Doc.: Notas de Software Revisão: 0

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

06	SCPSetComTimeout	Controle / Informação do driver	Obsoleto
07	SCPModemResetOperation	Acesso e programação de Modem	Obsoleto
80	SCPModemCheckOperation	Acesso e programação de Modem	Obsoleto
09	SCPModemDisconnect	Acesso e programação de Modem	Obsoleto
10	SCPCheckConnection	Comunicação	Obsoleto
11	SCPReadData	Comunicação	Funcional
12	SCPWriteData	Comunicação	Funcional
13	SCPConfigComChannel	Controle / Ínformação do driver	Obsoleto
14	SCPModemAutoAnswer	Acesso e programação de Modem	Obsoleto

#### OBS:

- 1. As funções obsoletas foram mantidas para não gerar falha no processo de carga dinâmica da DLL por aplicações que já utilizam as DLL's SCPHIV10.
- Todas as funções obsoletas, quando possuírem código de retorno, irão retornar o código 20161, (\_RCCS\_UNCOMP\_VERSION\_NEWER) indicando que esta função é incompatível com esta nova DI I

### 6. Descrição das funções

Este capítulo identifica e define a interface para utilização das funções disponíveis na DLL SS2SCAV10XX.DLL Cada função é documentada com os seguintes itens:

- Identificação do Nome
- Protótipo da função em C/C++
- Descrição da funcionalidade associada
- Especificação e descrição dos parâmetros de entrada (quando aplicável)
- Especificação e descrição dos parâmetros de saída (quando aplicável)
- Descrição do retorno da função (quando aplicável)
- Notas adicionais quando aplicável



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão: Atualizado em:

20/02/2010

0

### 6.1 SCPOpenPort

Função 01 SCPOpenPort

Protótipo da função em C/C++

int WINAPI SCPOpenPort (char\* sServerIP, int nServerPort, int dummy)

Descrição

Cria uma conexão com o servidor de comunicação especificado pelo endereço IP e porta. Identifica e ativa todos os drivers existentes no servidor. Após a execução desta função com sucesso a conexão esta está apta para trocar frames com todos os equipamentos acessados pelo servidor de comunicação SCP ServerII. Terminado o processo de comunicação, utilize a função ScpClosePort para fechar a conexão com o servidor de comunicação.

Parâmetros de Entrada

sServerIP Endereço IP da máquina onde está o servidor de comunicação

nServerPort Porta ethernet de acesso ao servidor de comunicação

nDummy Parâmetro não utilizado. Mantido para compatibilidade com a versão anterior.

Parâmetros de Saída

Não se aplica

Código de Retorno

= 0 (SUCCESS) Indica função executada com sucesso.

<> 0 Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão:

0 Atualizado em: 20/02/2010

#### **SCPClosePort** 6.2

Função 0	02	SCPCI osePor	<u>t</u>

Protótipo da função em C/C++

int WINAPI SCPClosePort ( void )

Descrição

Fecha a conexão entre a aplicação que utiliza a DLL e o servidor de comunicação. Esta ação fecha também todos os drivers abertos no processo de abertura SCPOpenPort.

Parâmetros de Entrada

Não se aplica

Parâmetros de Saída

Não se aplica

Código de Retorno

= 0 (SUCCESS) <> 0

Indica função executada com sucesso.

Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.

Notas Quando a DLL é liberada, esta fecha automaticamente a conexão com o servidor de comunicação caso esta esteja aberto.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão: Atualizado em:

20/02/2010

0

### 6.3 SCPReleasePort

Função 03 <u>SCPRel ease</u>

Protótipo da função em C/C++

int WINAPI SCPRelease (int &Versao, int &Revisao)

Descrição

Obtêm da DLL a versão e revisão corrente do mesmo. A revisão é dividida em 2 partes (revisão maior e revisão menor). O formato geral da versão utilizado é:

V.J.MM onde:

V = Nro da versão

J = Nro. da revisão maior (1 dígito)

M = Nro. da revisão menor (2 dígitos)

Exemplo: Quando retornados os valores Versão = 1 e Revisão = 203 a versão do pacote será: 1.2.03

Parâmetros de Entrada

Versao Número da versão do driver Revi sao Número da revisão do driver

Parâmetros de Saída

Não se aplica

Código de Retorno

= 0 (SUCCESS)

Indica função executada com sucesso.

<> 0

Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão:

0

Atualizado em: 20/02/2010

### 6.4 SCPResetDriver

Função 04

Protótipo da função em C/C++

int WiNAPI SCPResetDriver (void)

Descrição

Fecha a conexão com o servidor e abre novamente reinicializando a conexão com os parâmetros originais.

Parâmetros de Entrada

Não se aplica

Parâmetros de Saída

Não se aplica

Código de Retorno

= 0 (SUCCESS) <> 0

Indica função executada com sucesso.

Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão:

Atualizado em: 20/02/2010

0

#### 6.5 SCPCheckConnection

Função 11

SCPCheckConnection

Protótipo da função em C/C++

int WINAPI SCPCheckConnetion (int client\_device\_id)

Descrição

Envia um frame de teste de conexão para o controlador especificado. Esta função permite detectar a presença de controlador e avaliar se o link de comunicação esta operacional. Como não existe troca efetiva de dados nesta função, existe um timeout específico para uma detecção mais rápida de uma conexão.

Parâmetros de Entrada

CI i ent\_devi ce\_i d

Identificador do equipamento pela aplicação. Este nro deve compor o identificador do driver do servidor associado ao equipamento a ser acessado e o endereço do equipamento.

Por exemplo, para acessar o controlador com endereço 20 localizado no driver 3000, utilize para este parâmetro o valor 3020. Note que o canal do driver associado no SCP ServerII deve remapear este valor para o endereço corrente ou seja o endereço 3020 deve ser remapeado para 20.

Se for utilizado um valor abaixo de 1000 a DLL considera que este endereço está mapeado no driver 1000 e encaminha o frame associado para este driver. Vide capítulo 4 para esclarecimentos adicionais.

Parâmetros de Saída

Não se aplica

Código de Retorno

= 0 (SUCCESS)

Indica função executada com sucesso.

Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

Revisão:

0

#### 6.6 SCPReadData

Função 12 <u>SCPReadData</u>

Protótipo da função em C/C++

int WINAPI SCPReadData (int client\_device\_id, int TypeVar, int VarIni, int VarQuant, void\* DataBuf)

Descrição

Solicita ao controlador os valores das variáveis especificadas na função. O usuário deve especificar o tipo de variável (R, M, D ou L), identificar o número da variável inicial e a quantidade de variáveis a serem obtidas a partir desta. Os valores das variáveis solicitadas são transferidos para o buffer de dados fornecido.

É de responsabilidade do usuário prover o buffer de recepção com o espaço necessário para receber todos os dados solicitados. Cada tipo de dado requer um espaço distinto no buffer de recepção conforme descrito na tabela a seguir:

<u>Tipo da Variável</u>	<u>Tipo associado na linguagem C</u>	<u>Tamanho</u>
R	unsigned char	1 byte (8 bits)
M	short int	2 bytes (16 bits)
D	float	4 bytes (32 bits)
L	int	4 bytes (32 bits)

O tamanho máximo de um frame de dados no protocolo SCP-HI é de 249 bytes. Isto define a quantidade máxima de variáveis de cada tipo que pode ser obtida do controlador em um único comando. Quando a quantidade de variáveis requisitadas ultrapassar este limite, a função divide o buffer de recepção, solicitando tantos frames de comunicação quanto forem necessários para obter todos os dados solicitados.

Parâmetros de Entrada

Client\_device\_id

Identificador do equipamento pela aplicação. Este nro deve compor o identificador do driver do servidor associado ao equipamento a ser acessado e o endereço do equipamento.

Por exemplo, para acessar o controlador com endereço 20 localizado no driver 3000, utilize para este parâmetro o valor 3020. Note que o canal do driver associado no SCP ServerII deve remapear este valor para o endereço corrente ou seja o endereço 3020 deve ser remapeado para 20.

Se for utilizado um valor abaixo de 1000 a DLL considera que este endereço está mapeado no driver 1000 e encaminha o frame associado para este driver.

Vide capítulo 4 para esclarecimentos adicionais.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Atualizado em: 20/02/2010

0

Revisão:

TypeVar

Identifica o tipo de variável a ser solicitada do controlador conforme tabela a seguir:

<b>TypeVar</b>	Tipo de variável	ID	<u>Tamanho</u>	Faixa de valores	
				Min	Max
0	Contato auxiliar	R	1 byte	OFF(0)	ON(255)
1	Memórias inteiras	M	2 bytes	-32768	+32767
2	Memórias reais	D	4 bytes	-10E-38	+10E+38
3	Memórias long	L	4 bytes	-2147483648	+2147483647

Varl ni

Identifica o número da variável inicial a ser obtida. Todas as variáveis da base de dados dos controladores HI começam em zero (0) e vão até o número máximo de variáveis do tipo – 1. O número de variáveis de cada tipo depende do tipo de firmware carregado no controlador e, no caso de firmware de PLC este número é

alocado dinamicamente em função do programa de aplicação criado. Caso seja especificada uma variável não definida no controlador, será retornado

pela função um código de falha indicando esta situação.

VarQuant

Especifica o número de variáveis a serem obtidas a partir de VarIni. Sendo assim, se VarQuant é igual a 1, apenas VarIni é lida do controlador. Se VarQuant é igual a 2 serão lidas do controlador o conteúdo de VarIni e VarIni+1, e assim sucessivamente.

Caso a quantidade especificada ultrapasse o número de variáveis definidas no controlador, será retornado pela função um código de falha indicando esta

situação.

#### Parâmetros de Saída

DataBuf

Buffer do usuário onde serão salvos os valores obtidos pelo driver de comunicação. É de responsabilidade do usuário prover o buffer com o espaço necessário para receber todos os dados solicitados. Não é realizado nenhum teste de consistência do tamanho do buffer. O tamanho mínimo do buffer deverá ser:

Tbuf(min) = VarQuant \* Tamanho de VarType

#### Código de Retorno

= 0 (SUCCESS) <> 0

Indica função executada com sucesso.

Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.

Notas Apenas alguns modelos de controladores possuem suporte para variáveis do tipo L.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão:

Atualizado em: 20/02/2010

#### 6.7 SCPWriteData

Função 13 <u>SCPWri teData</u>

Protótipo da função em C/C++

int WINAPI SCPWriteData (client\_device\_id, int TypeVar, int VarIni, int VarQuant, void\* DataBuf)

Descrição

Transfere para o controlador o conteúdo do buffer de variáveis especificadas na função. O usuário deve especificar o tipo de variável (R, M, D ou L), identificar o número da variável inicial e a quantidade de variáveis a serem transferidas a partir desta.

Cada tipo de variável requer um espaço distinto no buffer de transmissão conforme descrito na tabela a seguir:

<u>Tipo da Variável</u>	Tipo associado na linguagem C	<u>Tamanho</u>
R	unsigned char	1 byte (8 bits)
M	short int	2 bytes (16 bits)
D	float	4 bytes (32 bits)
L	int	4 bytes (32 bits)

O tamanho máximo de um frame de dados no protocolo SCP-HI é de 249 bytes. Isto, define a quantidade máxima de variáveis de cada tipo que pode ser transferida para o controlador em um único comando. Quando a quantidade de variáveis a serem enviadas ultrapassar este limite, a função divide o buffer de transmissão, enviando tantos frames de comunicação quanto forem necessários para transferir todos os dados especificados.

Parâmetros de Entrada

Cl i ent\_devi ce\_i d

Identificador do equipamento pela aplicação. Este nro deve compor o identificador do driver do servidor associado ao equipamento a ser acessado e o endereço do equipamento.

Por exemplo, para acessar o controlador com endereço 20 localizado no driver 3000, utilize para esta parâmetro o valor 3020. Note que o canal do driver associado no SCP ServerII deve re-mapear este valor para o endereço corrente ou seja o endereço 3020 deve ser re-mapeado para 20.

Se for utilizado um valor abaixo de 1000 a DLL considera que este endereço está mapeado no driver 1000 e encaminha o frame associado para este driver.

Vide capítulo 4 para esclarecimentos adicionais.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão:

Atualizado em:

0 20/02/2010

TypeVar

Identifica o tipo de variável a ser solicitada do controlador conforme tabela a seguir:

<b>TypeVar</b>	Tipo de variável	ID	<u>Tamanho</u>	Faixa de valores	
				Min	Max
0	Contato auxiliar	R	1 byte	OFF(0)	ON(255)
1	Memórias inteiras	M	2 bytes	-32768	+32767
2	Memórias reais	D	4 bytes	-10E-38	+10E+38
3	Memórias long	1	4 bytes	-2147483648	+2147483647

Varl ni

Identifica o número da variável inicial a ser transferida. Todas as variáveis da base de dados dos controladores HI começam em zero (0) e vão até o número máximo de variáveis do tipo - 1. O número de variáveis de cada tipo depende do tipo de firmware carregado no controlador e, no caso de firmware de PLC este número é

alocado dinamicamente em função do programa de aplicação criado.

Caso seja especificada uma variável não definida no controlador, será retornado

pela função um código de falha indicando esta situação.

VarQuant

Especifica o número de variáveis a serem transferidas a partir de VarIni. Sendo assim, se VarQuant é igual a 1, apenas VarIni é enviada para o controlador. Se Var Quant é igual a 2 serão transferidas para do controlador o conteúdo de

VarIni e VarIni+1, e assim sucessivamente.

Caso a quantidade de variáveis especificada ultrapasse o número de variáveis definidas no controlador, será retornado pela função um código de falha indicando

esta situação.

DataBuf

Buffer do usuário com o vetor de valores do tipo especificado, a serem transferidos

para o controlador.

Parâmetros de Saída

Não se aplica

Código de Retorno

= 0 (SUCCESS)

Indica função executada com sucesso.

Indica condição de falha. Vide a lista de códigos de retorno disponíveis no Item

Códigos de Retorno.

Notas

Apenas alguns modelos de controladores possuem suporte para variáveis do tipo L.



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

Revisão:

### 7. Definições do protocolo

Estas constantes estão definidas no arquivo HI\_Defines.h, fornecido juntamente com a DLL de comunicação.

```
#define SUCCESS
                                          // código de sucesso
#define FAIL
                                 -1
                                          // código geral de falha
#define PLC_GLOBAL_STATION
                                          // Endereço de comunicação global
                                 255
// ____ Tipos de variáveis dos Controladores HI
#define PLC_R_TYPE
                                          // variável do tipo R
#define PLC_M_TYPE
                                 1
                                          // variável do tipo M
#define PLC_D_TYPE
                                 2
                                          // variável do tipo D
#define PLC_L_TYPE
                                3
                                          // variável do tipo L
```



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão: Atualizado em:

20/02/2010

### 8. Códigos de retorno

A lista a seguir apresenta os códigos de retorno possíveis de serem obtidos pelo protocolo de comunicação.

### 8.1 Códigos de falha retornados pelo controlador

Identificador	ID	Desc	crição do Erro
SUCCESS		0	Função executada com sucesso (Sem falha)
RC_GL_FAT_ERR		1	Erro irrecuperável no equipamento (fatal)
RC_GL_INV_ENV		2	Ambiente invalido
RC_GL_INV_CFG		3	Configuração invalida
RC_GL_HDW_SUP		4	Equipamento sem suporte de hardware
RC_GL_INV_PAR		5	Parâmetro(s) invalido(s)
RC_GL_INV_CMD		6	Comando invalido ou não reconhecido
RC_GL_UNA_CMD		7	Comando não disponível ou não implementado
RC_GL_INV_STT		8	Estado corrente invalido
RC_GL_INA_BLK		9	Bloco Inativo
RC_RE_GEN_ERR		20	Erro genérico no uso de um recurso
RC_RE_INV_IDT		21	Identificador (Id) do recurso invalido
RC_RE_ACS_TMO		22	Timeout no acesso a um recurso
RC_RE_NOT_FOU		23	Recurso não encontrado
RC_RE_NOT_AVA		24	Recurso não disponível
RC_RE_INV_LEN		25	Tamanho do buffer do recurso invalido
RC_RE_RES_FUL		26	Buffer do recurso cheio
RC_RE_RES_EMP		27	Buffer do recurso vazio
RC_RE_FIL_OVF		28	Overflow no preenchimento do buffer do recurso
RC_RE_RES_CHG		29	Base de dados do recurso alterada
RC_RE_NOT_CHG		30	Base de dados do recurso não alterada
RC_AM_INV_IDT		40	Identificador (Id) do armazenador invalido
RC_AM_INV_FLD		41	Identificador (Id) do campo do armazenador
			invalido
RC_AM_ACS_TMO		42	Timeout no acesso ao armazenador
RC_AM_IDT_LEN		43	Tamanho do armazenador invalido
RC_AM_FLD_LEN		44	Tamanho do campo do armazenador invalido
RC_AM_REA_ONL		45	Tentativa de escrita em um armaz. só de leitura
RC_AM_RES_CHG		46	Armazenador alterado
RC_AM_NOT_CHG		47	Armazenador não alterado
RC_SO_GEN_ERR		50	Erro genérico de operação do SO
RC_SO_ALO_ERR		51	Sem memória disponível no equipamento
RC_SO_STA_ERR		52	Erro na criação do processo
RC_SO_PRI_INV		53	Prioridade do processo invalida
RC_SO_ESC_ERR		54	Erro de rescalonamento de processos
RC_SO_TSK_ON		55	Processo já ativado
RC_SO_TSK_OFF		56	Processo inexistente
RC_CO_COM_ERR		70	Erro genérico de comunicação
RC_CO_CHA_OPE		71	Canal de comunicação já aberto (ativo)
RC_CO_CHA_CLO		72	Canal de comunicação fechado (inativo)
RC_CO_INA_CHA		73	Canal inativo
RC_CO_INV_CHA		74	Identificador do canal invalido
RC_CO_INV_STA		75	Identificador da estação invalido
RC_CO_INV_FRM		76	Tipo do frame invalido



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029 Atualizado em: 20/02/2010

Revisão:

RC\_CO\_FRM\_LEN 77 Tamanho do frame inválido. RC\_CO\_TRA\_TMO 78 Timeout na transmissão de um frame. RC\_CO\_REC\_TMO 79 Timeout na recepção de frame. RC\_CO\_EQP\_TMO 80 Timeout na resposta de equip. esterno (Modem). RC\_CO\_PTC\_ERR 81 Erro de protocolo. RC\_CO\_OVR\_ERR 82 Erro de overrun. RC\_CO\_PAR\_ERR 83 Erro de paridade. RC\_CO\_FRM\_ERR 84 Erro de framming. RC\_CO\_CRC\_ERR 85 Erro de CRC. RC\_CO\_INV\_DAT 86 Dado inválido no protocolo. RC\_CO\_COM\_BRO 87 Comunicação interrompida. Flag de inicio de frame inválido. RC\_CO\_INV\_SOF 88 RC\_CO\_INV\_EOF 89 Flag de fim de frame inválido. 100 Comando do modem executado com Sucesso. RC\_CO\_MODEM\_OK 101 Modem Conectado. RC\_CO\_MODEM\_CONNECTED 102 Ring. RC CO MODEN RING RC\_CO\_NO\_CARRIER 103 No Carrier. RC\_CO\_MODEM\_ERR 104 Erro na execução do comando. 106 No Dial Tone. RC\_CO\_NO\_DIAL\_TONE RC\_CO\_MODEM\_BUSY 107 Busy. RC\_CO\_MODEM\_NOANSWER 108 No Answer. RC\_CO\_MODEM\_CONN2400 110 Modem Conectado em 2400. RC CO MODEM RING 111 Ringing. RC\_CO\_VERB\_RESP\_ECHO\_ON 112 Código de resposta do modem Verbal ou ECHO ON. CLP NO PROGRAM 200 Sem programa ladder em memória. CLP NO NV BASE 201 Sem base NV RAM. 202 Sem Relógio de Tempo Real. CLP NO WATCH CLP\_PRG\_RUN 203 Controlador esta ativo. CLP\_NO\_1287 204 Sem suporte p/ Relógio Calendário. CLP\_NO\_DB\_ELE 205 Tipo de variável não definida na aplicação. CLP\_NO\_DEF\_ELE 206 Variável fora do escopo da aplicação. CLP\_NO\_INI\_DOM 207 Sem base de inicialização de power-up. CLP\_NO\_INI\_PID 208 Sem base de inicialização de PID. CLP\_NO\_INI\_ONF 209 Sem base de inicialização de ON-OFF. CLP\_APP\_EPROM 210 Aplicação carreada em EPROM. CLP\_APP\_RAM 211 Aplicação em RAM - Ambiente de desenvolvimento. 212 Variável não definida no banco de dados da flash CLP\_INV\_VAR\_FDB 213 Faixa das variáveis abrangem memórias diferentes CLP\_VAR\_MIXED (em NVRAM e VORAM). CLP\_ER\_COM\_IHM 220 Erro da comunicação entre Controlador-Mestre e Controlador-Remoto. CLP\_EXP\_IO\_INSUF 225 Nro de módulos de I/O do equipamento é menor que o nro de módulos especificados pela aplicação. CLP\_FIRM\_NMATCH 226 Código gerado a partir de uma versão de firmware diferente da versão corrente do controlador. 230 Módulo MIO configurado na DS-1287 é invalido. CLP\_MIO\_INV Equipamento configurado na DS-1287 é invalido. 231 CLP\_MCI\_INV 235 IHM está OCUPADA com outra programação R, M ou D. CLP\_HAS\_Fx\_IHM

CLP\_EXEC\_Fx\_IHM

tratamento.

236 Tarefa de IHM está em tratamento de uma outra. Função REMOTA da IHM. Função está na fila para



Tipo de Doc.: Notas de Software

Referência: PNS.0029

Revisão:

Atualizado em: 20/02/2010

### **Controle do Documento**

### Considerações gerais

- Este documento é dinâmico, estando sujeito a revisões, comentários e sugestões. Toda e qualquer sugestão para seu aprimoramento deve ser encaminhada ao departamento de suporte ao cliente da HI Tecnologia, especificado na "Apresentação" deste documento.
- 2. Os direitos autorais deste documento são de propriedade da HI Tecnologia.

### Responsabilidades pelo documento

	Data	Responsável	
Elaboração	20/02/2010	Helio J. Almeida Jr	
Revisão	20/02/2010	Paulo C. Inazumi	Revisado em midía
Aprovação	20/02/2010	Helio J. Almeida Jr.	Aprovado em mídía

### Histórico de Revisões

20/02/2010	0	Documento original
Data	Rev	Descrição