



СПРАВОЧНОЕ РУКОВОДСТВО
Архивная документация на программируемый логический
контроллер Canny 5 Duo

Москва 2020
(Редация от 25.06.2020)

СОДЕРЖАНИЕ

1 Введение	5
2 CANNY 5 duo.....	6
2.1 Общие сведения	7
2.2 Устройство и принцип работы.....	9
2.2.1 Внешний вид и расположение элементов	9
2.2.2 Программная архитектура	10
2.2.3 Структура программного обеспечения.....	11
2.2.4 Режимы работы	12
2.2.5 Режим загрузки ПО	12
2.2.6 Автономный режим.....	13
2.2.7 Автономный режим пониженного энергопотребления.....	13
2.3 Среда исполнения функциональных диаграмм.....	14
2.3.1 Представление функциональной диаграммы	14
2.3.2 Порядок исполнения.....	14
2.4 Доступ к ресурсам контроллера.....	16
2.5 CANNY 5 duo. Драйвер CAN.....	18
2.5.1 Общее описание	18
2.5.2 Регистры драйвера	18
2.5.3 Примеры	23
2.6 CANNY 5 duo. Драйвер шлюза CAN	25
2.6.1 Общее описание	25
2.6.2 Общие регистры драйвера шлюза CAN.....	26
2.6.3 Общие регистры отбора драйвера шлюза CAN	27
2.6.4 Регистры масок отборов драйвера шлюза CAN.....	28
2.6.5 Регистры замены отборов драйвера шлюза CAN	29
2.6.6 Блок-схема работы контроллера в режиме CAN-шлюза	30
2.6.7 Примеры.....	31
2.7 CANNY 5 duo. Энергонезависимая память (ЭНП)	37
2.7.1 Общее описание	37
2.7.2 Регистры энергонезависимой памяти	37
2.7.3 Примеры.....	38
2.8 CANNY 5 duo. Драйвер каналов ввода-вывода	39
2.8.1 Общее описание	39
2.8.2 Регистры драйвера.....	39

2.8.3	Состояние канала в момент запуска контроллера.....	41
2.8.4	Работа с каналами из пользовательской диаграммы.....	41
2.8.5	Эквивалентные принципиальные электрические схемы.....	43
2.9	CANNY 5 duo. Системные ресурсы и режимы работы.....	45
2.9.1	Общее описание.....	45
2.9.2	Сброс контроллера.....	45
2.9.3	Встроенный светодиод контроллера.....	46
2.9.4	Режим пониженного энергопотребления.....	47
2.9.5	Изменение разрешения системного таймера.....	49
2.9.6	Фактическое время выполнения функциональной диаграммы.....	50
2.9.7	Идентификатор устройства.....	51
2.9.8	Контроль активности интерфейсов контроллера.....	52
2.9.9	Идентификатор вендора устройства.....	53
2.10	CANNY 5 duo. Параметры пользовательской конфигурации.....	55
2.10.1	Общее описание.....	55
2.10.2	Регистры параметров пользовательской конфигурации.....	55
2.10.3	Пример использования параметров пользовательской конфигурации.....	56
3	Заключение.....	58

ОБОЗНАЧЕНИЯ И СОКРАЩЕНИЯ

CAN	—	Controller Area Network
LIN	—	Local Interconnect Network
ПЛК	—	программируемый логический контроллер
ПО	—	программное обеспечение
ПК	—	персональный компьютер
CFD	—	Sanny Functional Diagram, графический язык программирования использующийся в интегрированной среде разработки SannyLab
ШИМ	—	широотно-импульсная модуляция
ВЧ ШИМ	—	высокочастотная ШИМ

1 Введение

Уважаемые коллеги! Мы выбрали для создания, редактирования и публикации документации к нашим продуктам онлайн-платформу wiki. В поставку каждой новой версии CannyLab, мы помещаем избранные статьи из [онлайн-документации](#) и дополнительные материалы в виде PDF-документов. Преобразование статей из онлайн-документации в документы происходит автоматически, мы работаем над повышением качества результата этого преобразования. Вы можете воспользоваться интересующими вас документами оффлайн, найдя их в меню Справка, либо в каталоге установки CannyLab\doc, либо в папке doc\ru, находящейся на вашем персональном компьютере в месте установки программы CannyLab.

2 CANNY 5 duo

CANNY 5 duo — компактный программируемый логический контроллер с двумя интерфейсами CAN, ориентированный на автомобильное, бытовое и промышленное применение.

- Общие сведения
- Устройство и принцип работы
 - Внешний вид и расположение элементов
 - Программная архитектура
 - Структура программного обеспечения
- Режимы работы
 - Режим загрузки ПО
 - Автономный режим
 - Автономный режим пониженного энергопотребления
- Среда исполнения функциональных диаграмм
 - Представление функциональной диаграммы
 - Порядок исполнения
 - Доступ к ресурсам контроллера

2.1 Общие сведения

Также как и контроллеры CANNY 7, CANNY 5, и CANNY 5.2, контроллер CANNY 5.2 duo может быть отнесен к классу интеллектуальных реле или NanoPLC.

В отличии от контроллеров, CANNY 5 и CANNY 5.2, контроллер CANNY 5.2 duo имеет 2 интерфейса CAN и 3 канала ввода-вывода. Все три канала ввода-вывода контроллера способны работать как в режиме выхода, так и в режиме входа.

К основным особенностям CANNY 5 duo можно отнести:

- номинальное напряжение питания 9 / 18В;
- номинальное напряжение каналов ввода-вывода 0 / 12В (18В max);
- 3 канала ввода/вывода отрицательной полярности с максимальным током каждого из них 120мА, достаточного для управления типовыми автомобильными реле;
- два интерфейса CAN 2.0В совместимых с ISO-11898, SAE J2411 широко применяемым в автомобилях;
- встроенные средства управления собственным энергопотреблением контроллера в диапазоне от 5 до 30мА, позволяющие экономно расходовать заряд аккумулятора во время простоя автомобиля;
- энергонезависимая память программ и шестьдесят четыре 16-и битные ячейки энергонезависимой памяти данных доступные пользователю приложению, способные сохранить критически важные данные при сбоях питания;
- широкий диапазон рабочих температур от -40 до + 85 оС;
- встроенная защита от высоковольтных выбросов и переплюсовки питания;
- компактный корпус соответствующий классу защиты IP50 подходит для монтажа и эксплуатации в составе оборудования кабины автомобиля.

Для написания пользовательских программ CANNY 5 duo используется тот же самый графический язык программирования CFD, что применяется для

программирования других контроллеров CANNY и та же среда разработки - [CannyLab](#).

Для записи программного обеспечения в контроллер требуется либо специальный программатор CANNY PROG, подключаемый к ПК через порт USB, либо использование прямого подключения контроллера к COM-порту ПК.

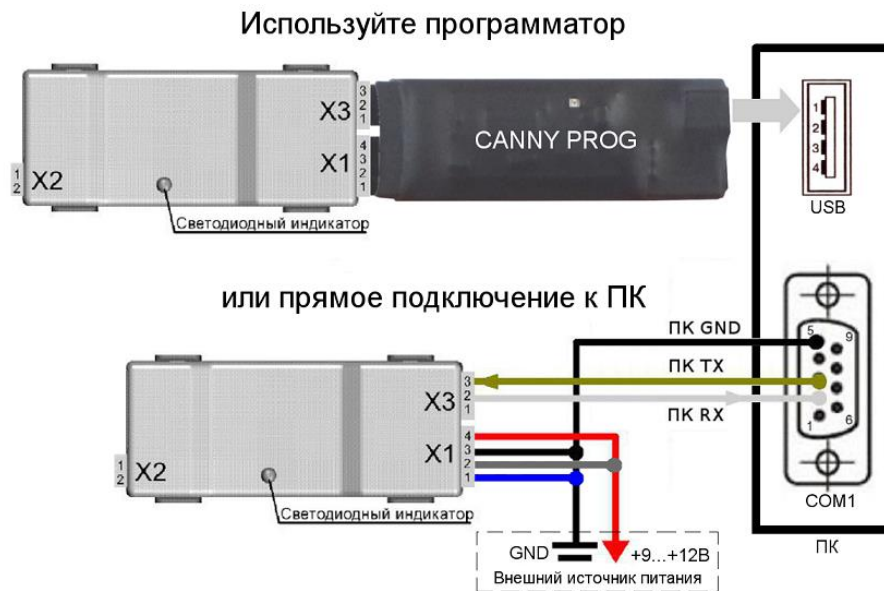


Рисунок 2.1 – Внешний вид CANNY 5 duo

Доступный пользователю объем памяти контроллера способен вместить программы, состоящие из нескольких сотен функциональных блоков, что позволяет реализовать достаточно сложные алгоритмы.

Светодиодный индикатор, управляемый из пользовательского приложения удобен для индикации режимов работы контроллера и диагностики.

2.2 Устройство и принцип работы

2.2.1 Внешний вид и расположение элементов

Основными конструктивными элементами CANNY 5 duo являются: микроконтроллер (MCU) со вспомогательными цепями, система электропитания всех элементов контроллера, схема согласования электрических уровней каналов ввода-вывода, система электрической защиты, разъемы и индикаторный светодиод, размещенные на единой печатной плате 65 x 23 мм установленной внутри быстроразборного пластикового корпуса.

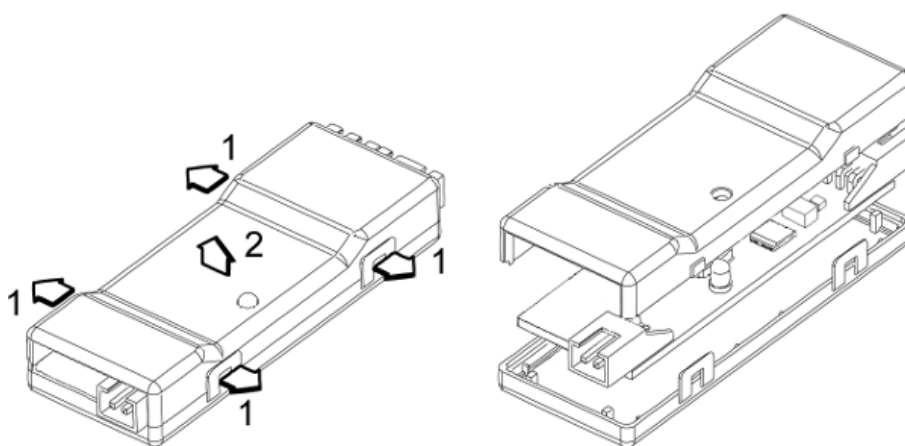


Рисунок 2.2 – Внешний вид CANNY 5 duo

Контроллер имеет три наружных разъема. Для подключения контроллера к питанию и внешним устройствам, в комплект его поставки включен набор соединительных жгутов.

Наружный разъем X1 содержит четыре контакта: вход питания +12В, вход питания GND, CAN0-H и CAN0-L.

Наружный разъем X2 содержит два контакта: CAN1-H и CAN1-L.

Наружный разъем X3 содержит три контакта, соответствующих каналам №8, №9 и №10 контроллера.

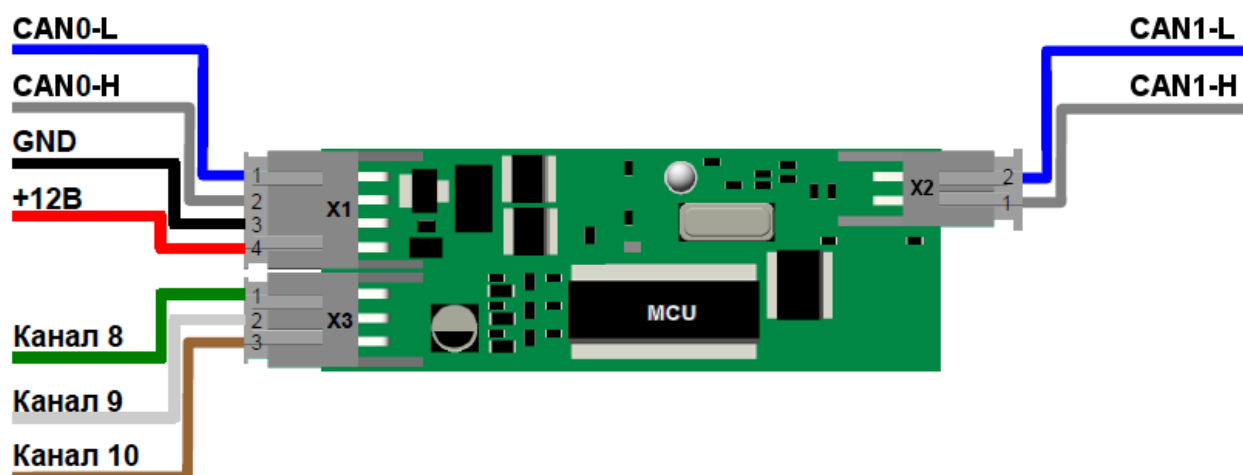


Рисунок 2.3 – Схема контроллера CANNY 5 duo

2.2.2 Программная архитектура

CANNY 5 duo является цифровым программируемым вычислительным управляющим устройством.

В целом, для CANNY 5 duo справедливы общие сведения о программируемых логических контроллерах изложенные в статье [программируемый логический контроллер](#).

Основными элементами CANNY 5 duo являются: арифметическо-логическое устройство (АЛУ), внутренняя память, подсистема управления ходом исполнения команд и система ввода-вывода.

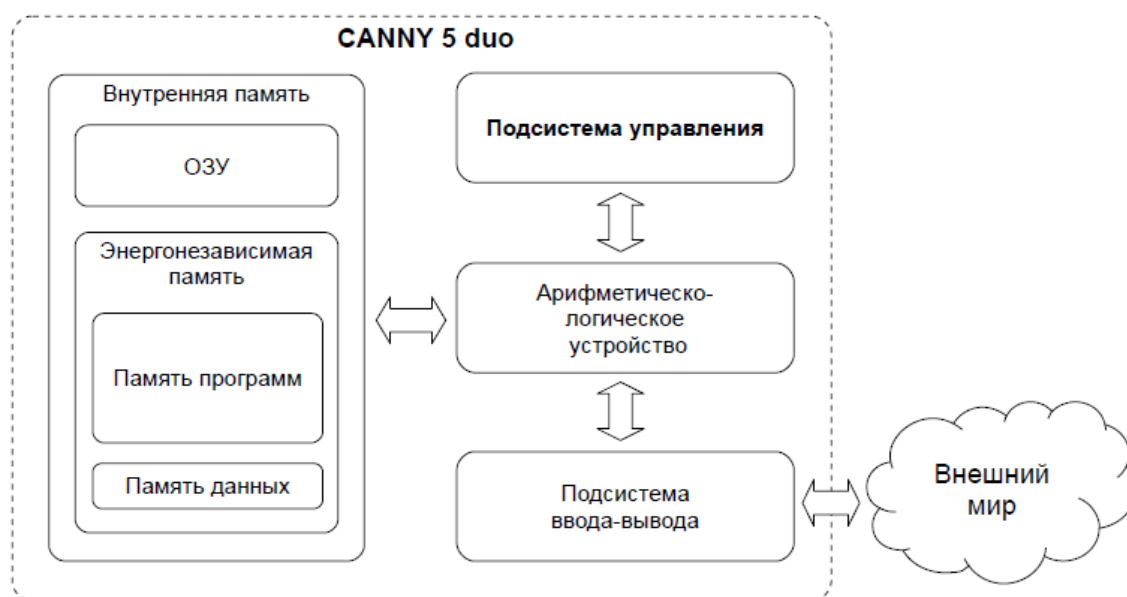


Рисунок 2.4 – Программная архитектура контроллера CANNY 5 duo

Арифметическо-логическое устройство — вычислительное ядро CANNY 5.2 duo. АЛУ обеспечивает исполнение системного программного обеспечения и пользовательских функциональных диаграмм, помещенных во внутреннюю память контроллера.

Внутренняя память контроллера разделяется на энергонезависимую память программ, энергонезависимую память данных и оперативную память данных.

Подсистема управления ходом обработки команд, отвечает за переключение и настройку режимов работы контроллера.

Система ввода-вывода обеспечивает связь контроллера с внешним миром, с использованием как дискретных каналов ввода-вывода, так и стандартных цифровых интерфейсов CAN.

2.2.3 Структура программного обеспечения

Программное обеспечение CANNY 5 duo состоит из: программного загрузчика, системного ПО (операционной системы) и пользовательской функциональной диаграммы.

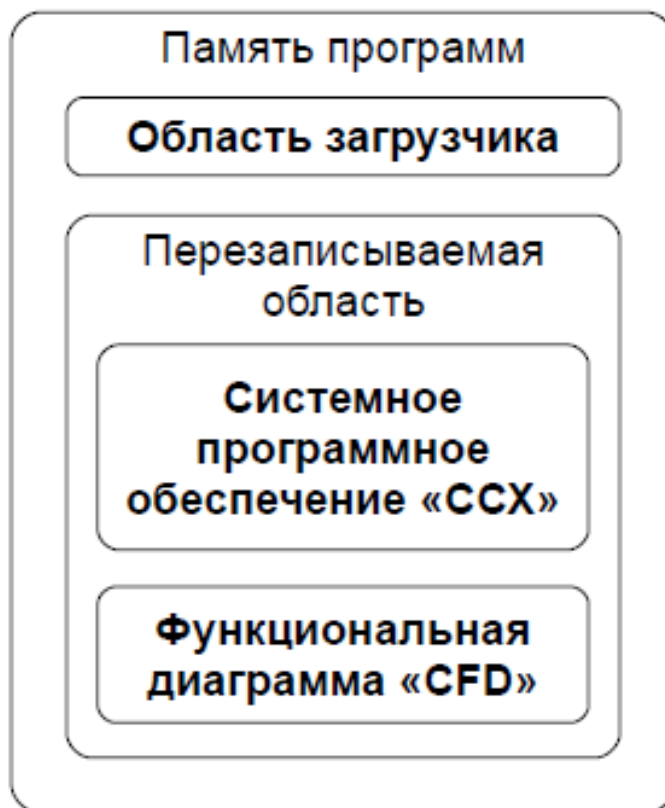


Рисунок 2.5 – Структура программного обеспечения контроллера CANNY 5 duo

Программный загрузчик обеспечивает работу контроллера в режиме загрузки ПО, обеспечивая передачу данных между CANNY 5 duo и персональным

компьютером по RS-232, осуществляет проверку целостности и запись переданного от ПК программного обеспечения во внутреннюю память контроллера. Программный загрузчик помещается во внутреннюю память контроллера в процессе его производства и не может быть удален или изменен пользователем.

Системное программное обеспечение CANNY 5 duo распространяется производителем в виде файлов формата CCX и содержит операционную систему и набор драйверов, обеспечивающих исполнение пользовательской функциональной диаграммы и её взаимодействие с ресурсами контроллера. Модификация пользователем содержимого данных файлов не допускается. Содержимое различных файлов CCX может быть многократно записано пользователем в контроллер.

Пользовательская функциональная диаграмма создается и модифицируется пользователем в интегрированной среде разработки CannyLab и, после записи в контроллер, задает алгоритм его работы в автономном режиме. Пользовательские диаграммы могут быть многократно записаны в контроллер и сохранены из среды CannyLab в файлы формата CFD.

2.2.4 Режимы работы

Предусмотрено несколько режимов работы контроллера, предназначенных для выполнения основных операций с ним.

2.2.5 Режим загрузки ПО

В данном режиме, контроллер функционирует под управлением встроенного программного загрузчика, выполняющего запись системного программного обеспечения и функциональной диаграммы в контроллер по командам CannyLab. Вход в режим осуществляется при подключении контроллера к ПК с помощью специального программатора или в соответствии со схемой подключения к ПК из раздела **«Общие сведения о контроллере»**.

Для перехода контроллера в данный режим необходимо подключить его к программатору, при этом включается встроенный зеленый светодиод контроллера, и установить соединение устройства с ПК, контрольный светодиод останется включенным.

*Примечание: Перед подключением контроллера программатор должен быть уже подключен к ПК. Для корректной работы программатора с операционной системой ПК может потребоваться установка специального драйвера, доступного для бесплатной загрузки. Особенности подключения контроллера к ПК приведены в разделе **«Работа с контроллером»**.*

Выход из данного режима происходит автоматически, при разрыве соединения контроллера с ПК. Если в момент выхода из режима загрузки ПО, энергонезависимая память программ контроллера содержала корректно записанное системное программное обеспечение, то при очередном подключении питания контроллер переходит в автономный режим работы.

2.2.6 Автономный режим

Автономный режим является основным режимом работы контроллера. В данном режиме контроллер под управлением загруженного в него системного программного обеспечения последовательно, в бесконечном цикле, исполняет функциональную диаграмму, работая по алгоритму заданному пользователем.

Переход в данный режим происходит автоматически, при подключении контроллера к внешнему питанию 12В, в отсутствие посторонних потенциалов на выводах CAN0-L и CAN0-H контроллера.

При работе в данном режиме, функциональной диаграмме пользователя доступны все ресурсы контроллера, драйверы которых включены в загруженное системное программное обеспечение.

2.2.7 Автономный режим пониженного энергопотребления

Данный режим является вариантом обычного автономного режима, в котором после каждого цикла исполнения функциональной диаграммы, контроллер делает паузу в работе, снижая своё энергопотребление до минимального. Таким образом, контроллер работает в пульсирующем режиме, периодически «засыпая» и «просыпаясь».

Включением, отключением и настройкой параметров данного режима управляет функциональная диаграмма.

Использование данного режима актуально при разработке систем, ориентированных на батарейное питание, таких как бортовое автомобильное оборудование.

2.3 Среда исполнения функциональных диаграмм

2.3.1 Представление функциональной диаграммы

Созданная в среде CannyLab графическая функциональная диаграмма, непосредственно перед записью в контроллер автоматически обрабатывается транслятором, который выполняет проверку диаграммы на непротиворечивость, определяет порядок выполнения функциональных блоков и преобразует диаграмму в исполняемый код — последовательность машинных команд АЛУ контроллера CANNY 5 duo.

2.3.2 Порядок исполнения

Исполняемый код диаграммы, при записи в контроллер, память которого уже содержит системное программное обеспечение, включается в последовательность машинных команд системного ПО. Таким образом, общая последовательность команд контроллера с загруженным системным ПО и функциональной диаграммой, будет состоять из: процедуры инициализации, исполняемой однократно после каждого сброса контроллера и исполняемого кода функциональной диаграммы, обрамленного процедурами управления ресурсами контроллера, и помещенного в бесконечно исполняемый цикл – *цикл выполнения диаграммы*.

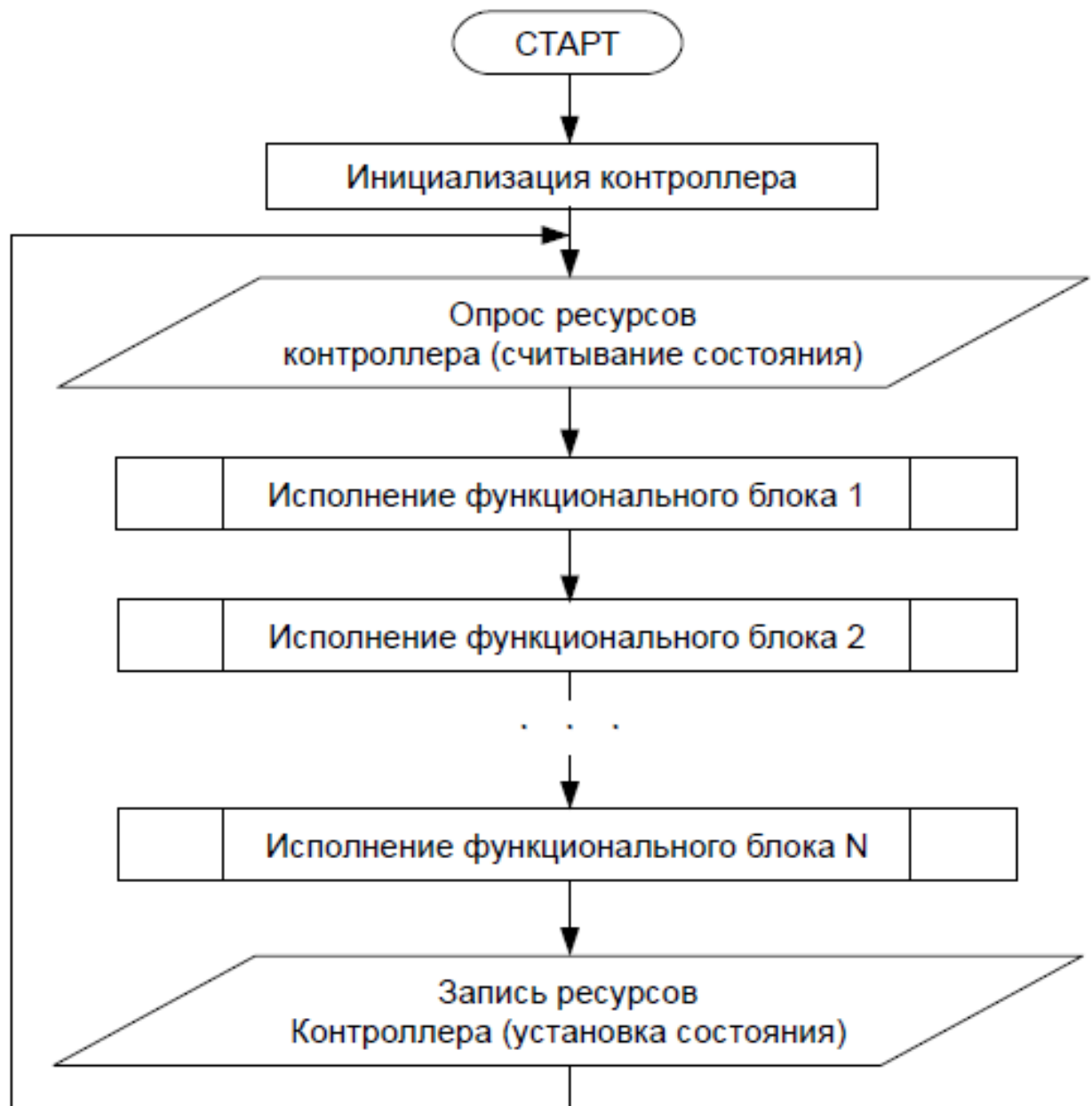


Рисунок 2.6 – Цикл выполнения диаграммы в CANNY 5 duo

Некоторые драйверы, включенные в состав системного ПО контроллера, например драйвер CAN, требуют безотлагательной реакции контроллера на возникающие в процессе приема и передачи данных программные события. Программный код таких драйверов обрабатывается контроллером асинхронно, параллельно с основным потоком исполнения. На время обработки асинхронных вызовов драйверов, исполнение основного цикла выполнения диаграммы временно приостанавливается.

2.4 Доступ к ресурсам контроллера

Все доступные пользователю из функциональной диаграммы ресурсы: системные ресурсы контроллера, подсистема ввода-вывода и дополнительные драйверы включенные в состав системного ПО, отображаются на защищенное адресное пространство внутренней памяти контроллера. Данное адресное пространство разделено на регистры чтения (контроля) и регистры записи.

Пользователь имеет возможность указать регистр чтения в качестве источника входных данных практически любого функционального блока на диаграмме и, тем самым, извлечь и использовать при реализации собственных алгоритмов сведения, полученные контроллером из внешнего мира. Например информацию об электрическом потенциале на каком-либо контакте контроллера, или содержимое пакета данных принятого контроллером из CAN.

Регистр записи может быть использован в качестве получателя выходных данных любого функционального блока на диаграмме. Таким образом, пользователь осуществляет управление ресурсами контроллера из функциональной диаграммы, получая возможность воздействовать на объекты внешнего мира. Например, переключить внешнее реле, изменив электрический потенциал на одном из контактов контроллера, к которому подключена его обмотка; включить контрольный светодиод; задать режим работы CAN; отправить пакет данных.

Порядок использования большинства ресурсов контроллера включает в себя задание пользователем необходимых параметров их работы, например скорости обмена данными по CAN и т.д.

Задание таких параметров производится в форме записи специальных констант в один или в несколько определенных регистров контроллера, в зависимости от того, конфигурацию какого из ресурсов требуется задать. Например, передачей константы со значением 1 в регистр, расположенный по адресу 1027 задает настройки драйвера CAN0 для работы с шиной на скорости 125кБод.

В среде CannyLab, для удобства пользователя, все доступные регистры контроллера поименованы, как и все специальные константы, использующиеся при взаимодействии с ресурсами контроллера. Поэтому для пользователя CannyLab данная операция будет выглядеть как установка константы с именем «CAN 125» в регистр с именем «Регистр установки конфигурации CAN0».



Рисунок 2.7 – Пример взаимодействия с ресурсами контроллера (подача константы на вход регистра)

Аналогичным образом, по появлению значения «1» в регистре расположенном по адресу 1184 («Регистр входного значения канала №8»), мы можем узнать о приложении отрицательного электрического потенциала к контакту №1 разъема X3 контроллера.



Рисунок 2.8 – Пример взаимодействия с ресурсами контроллера (получение значений на выходе регистра)

2.5 CANNY 5 duo. Драйвер CAN

- [Общее описание](#)
- [Регистры драйвера](#)
- [Примеры](#)

2.5.1 Общее описание

Контроллеры CANNY 5 duo имеют два независимых интерфейса CAN. Два специальных контакта разъема X1, используемые драйвером интерфейса CAN0 (CAN0-H и CAN0-L), и контакты разъема X2, используемые драйвером интерфейса CAN1 (CAN1-H и CAN1-L), предназначены для подключения к цифровой информационной **шине «CAN»**.

Особенностью драйвера CAN контроллера CANNY 5 duo является то, что количество фильтров принимаемых сообщений интерфейса CAN0, как и у CANNY 5.2, равно 8 (против 16 у [CANNY 7](#)), а у интерфейса CAN1 их всего 4.

Интерфейсы CAN0 и CAN1 имеют индивидуальные настройки и могут работать на разных скоростях обмена данными, что позволяет подключать контроллер CANNY 5 duo одновременно к двум разным шинам CAN.

2.5.2 Регистры драйвера

Ниже приведено описание допустимых значений регистров управления работой драйверов CAN, где x - номер интерфейса CAN, 0 или 1.

Регистры конфигурации драйвера CAN позволяют установить параметры работы соответствующего интерфейса CAN в качестве узла сети CAN и, при необходимости, ограничить объем принимаемых узлом сообщений при помощи фильтров:

Таблица 2.1 – Допустимые значения регистров конфигурации драйвера CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр установки конфигурации CANx	<p>1...N = активизация драйвера и установка установка скорости приема / передачи CAN-сообщений соответствующего интерфейса. Задается специальной константой из справочника констант;</p> <p>0 = драйвер отключен.</p>

Регистр установки фильтра приема CAN IDL №0 ... Регистр установки фильтра приема CAN IDL №7	0...0xFFFF = установить значение фильтра для младшей части идентификатора CAN-сообщения (биты 0...10 идентификатора стандартного формата или биты 0...15 идентификатора расширенного формата);
Регистр установки фильтра приема CAN IDH №0 ... Регистр установки фильтра приема CANx IDH №7	0...0x1FFF = установить значение фильтра для старшей части идентификатора CAN-сообщения (биты 16...28 идентификатора расширенного формата);
Регистр установки режима пассивного приема	≥ 1 = включен режим пассивного приема (listen only) сообщений CAN сообщений CANx соответствующего интерфейса (смотри примечание); 0 = включен режим нормального приема-передачи (normal) сообщений CAN соответствующего интерфейса;
Регистр режима фильтрации приема данных CANx	≥ 1 = режим фильтрации принимаемых сообщений CAN соответствующего интерфейса включен; 0 = режим фильтрации принимаемых сообщений CAN соответствующего интерфейса отключен.
Регистр запрета автоматической повторной отправки сообщения CAN0 при ошибке	≥ 1 = режим запрета автоматической повторной отправки сообщения через интерфейс CAN0 при ошибке включен, при передаче сообщений, драйвером будет предприниматься только одна попытка отправить каждое сообщение CAN; Для интерфейса CAN1 этот параметр всегда установлен. 0 = режим запрета автоматической повторной отправки сообщения через интерфейс CAN0 при ошибке отключен, отправка каждого сообщения будет автоматически повторяться до тех пор, пока интерфейсом не будет получено подтверждение приема сообщения хотя бы от одного узла сети.

Примечание: В режиме пассивного приема сообщений CAN (listen only) в отличие от нормального режима CAN (normal) драйвер выполняет прием данных из CAN-шины, но при этом не отправляет подтверждение их приема и не переводит сеть в состояние ошибки при обнаружении таковой. Таким образом контроллер остается незаметным для остальных устройств на шине, никак себя не проявляя. Для нормальной работы сети, в ней должны находиться минимум два устройства работающие в режиме normal. При активированном пассивном режиме приема сообщений CAN, отправка пользователем сообщений в CAN-шину также невозможна.

Примечание: При включенном режиме фильтрации CAN драйвер будет принимать только те сообщения, идентификаторы которых совпадают с указанными в регистрах установки фильтра приема сообщений CAN значениями, игнорируя все остальные.

Конфигурация драйвера CAN, определяется константой, задающей скорость приема/передачи данных.

Таблица 2.2 – Допустимые значения константы, задающей скорость приема.

Регистр	Перечень допустимых значений
Скорость приема / передачи данных, Кбит/с	20; 33; 50; 83; 95.2; 100; 125; 250; 500; 1000

Именованные константы, определяющие конфигурацию интерфейсов CAN-драйвера, содержатся в разделе «Конфигурация CAN» справочника констант CannyLab, доступ к которому осуществляется через контекстное меню входа функционального блока, имеющего тип «Константа».

Регистры диагностики драйвера CAN позволяют пользователю определить состояние драйвера в тот или иной момент выполнения диаграммы.

Таблица 2.3 – Регистры диагностики драйвера CAN.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр отсутствия активности драйвера CANx	1 = активность соответствующего интерфейса драйвера CAN отсутствует, шина бездействует, прием данных не осуществляется; 0 = регистрируется соответствующего интерфейса активность CAN.
Регистр переполнения буфера приема CANx	1 = ошибка, буфер CAN соответствующего интерфейса переполнен; 0 = переполнение буфера приема CAN соответствующего интерфейса отсутствует.
Регистр ошибки приема / передачи CANx	1 = уровень ошибок приема / передачи соответствующего интерфейса CAN превысил допустимый порог; 0 = уровень ошибок приема / передачи соответствующего интерфейса CAN ниже допустимого порога.
Регистр готовности буфера передачи данных CANx	1 = буфер передачи данных соответствующего интерфейса драйвера CAN свободен и готов к загрузке новых сообщений; 0 = буфер передачи данных соответствующего интерфейса драйвера CAN не готов.

Регистры приема драйвера CAN позволяют получить доступ к значениям, полученным по шине.

Таблица 2.4 – Регистры приёма драйвера CAN.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр наличия принятых данных CANx	1 = в буфере приема соответствующего интерфейса драйвера CAN находится полученное сообщение, данное значение появляется в регистре на один цикл выполнения диаграммы сообщая об актуальности данных, находящихся в буфере приема; 0 = в буфере приема соответствующего интерфейса драйвера CAN нет актуальных данных.
Регистр принятого сообщения CAN IDL	0...0xFFFF = значение младшей части идентификатора полученного CAN-сообщения соответствующего интерфейса.
Регистр принятого сообщения CAN IDH	0...0x1FFF = значение старшей части идентификатора полученного CAN-сообщения соответствующего интерфейса.
Регистр принятого сообщения CAN ERL	0...0xC000 = значение, равное количеству байт данных в принятом сообщении CAN соответствующего интерфейса, признаки EXT и RTR (см. примечание).
Регистр принятого сообщения CANx D1:D0 ... Регистр принятого сообщения CANx D7:D6	0...0xFFFF = значения соответствующих байт данных принятого сообщения CAN, по два байта на регистр.

Примечание: Регистр принятого сообщения CAN ERL, помимо числа байт в принятом сообщении 0...8 в младших битах, содержит в своих старших битах информацию о специальных признаках сообщения: бит 15 - признак EXT и бит 14 признак RTR. Где EXT = 1 при приеме сообщения в расширенном формате, EXT = 0 при стандартном формате сообщения; RTR = 1 при приеме удаленного запроса данных, EXT = 0 при приеме обычного сообщения.

Регистры передачи сообщений интерфейсов CAN используются для размещения в буфере передачи драйвера данных, подлежащих отправке.

Таблица 2.5 – Регистры передачи сообщений интерфейсов CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр начала передачи CANx	≥ 1 = загрузить данные из регистров передачи в буфер передачи соответствующего интерфейса драйвера CAN; 0 = не загружать данные в буфер передачи соответствующего интерфейса драйвера CAN.
Регистр сообщения передачи CANx IDL	0...0xFFFF = значение младшей части идентификатора передаваемого CAN-сообщения соответствующего интерфейса.
Регистр сообщения передачи CANx IDH	0...0x1FFF = значение старшей части идентификатора передаваемого CAN-сообщения соответствующего интерфейса.
Регистр сообщения передачи CAN ERL	0...0xC000 = значение, равное количеству байт данных в передаваемом сообщении соответствующего интерфейса драйвера CAN, признаки EXT и RTR (см. примечание).
Регистр сообщения передачи CAN D1:D0 ... CAN D7:D6	0...0xFFFF = значения соответствующих байт данных передаваемого сообщения CAN соответствующего интерфейса драйвера, по два байта на регистр.

Примечание: Регистр сообщения передачи CAN ERL, помимо числа байт в передаваемом сообщении 0...8 в младших битах, содержит в своих старших битах информацию о специальных признаках сообщения: бит 15 - признак EXT и бит 14 признак RTR. Где EXT = 1 при передаче сообщения в расширенном формате, EXT = 0 при стандартном формате сообщения; RTR = 1 при передаче удаленного запроса данных, EXT = 0 при передаче обычного сообщения.

2.5.3 Примеры

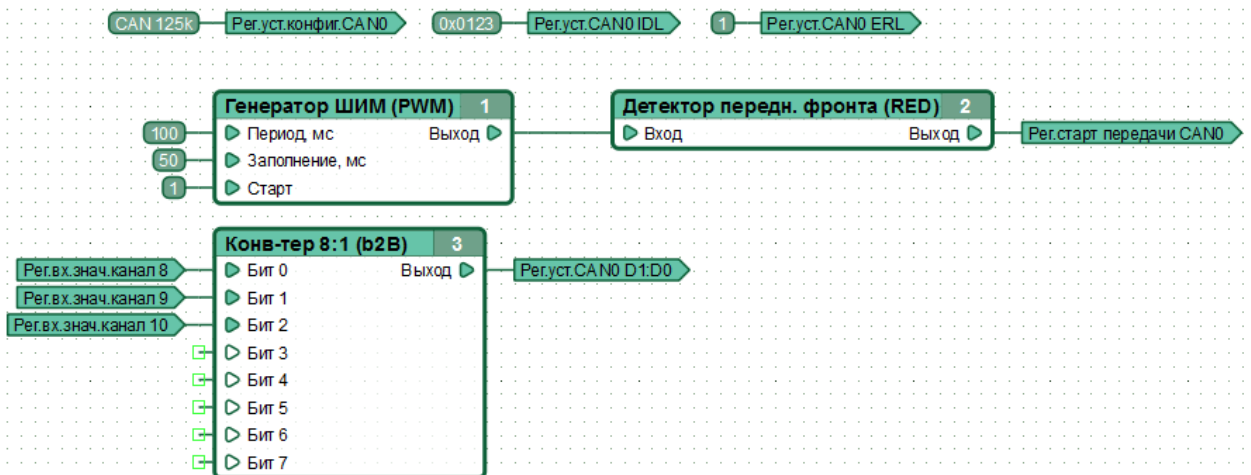


Рисунок 2.9 – Пример №1 функциональной диаграммы отправки данных в шину CAN через интерфейс CAN0.

Выполняя диаграмму контроллер, с периодичностью 1 раз в 100мс, передает в шину на скорости 125 кБод данные о состоянии трех своих входов, используя сообщения стандартного формата с идентификатором 0x123

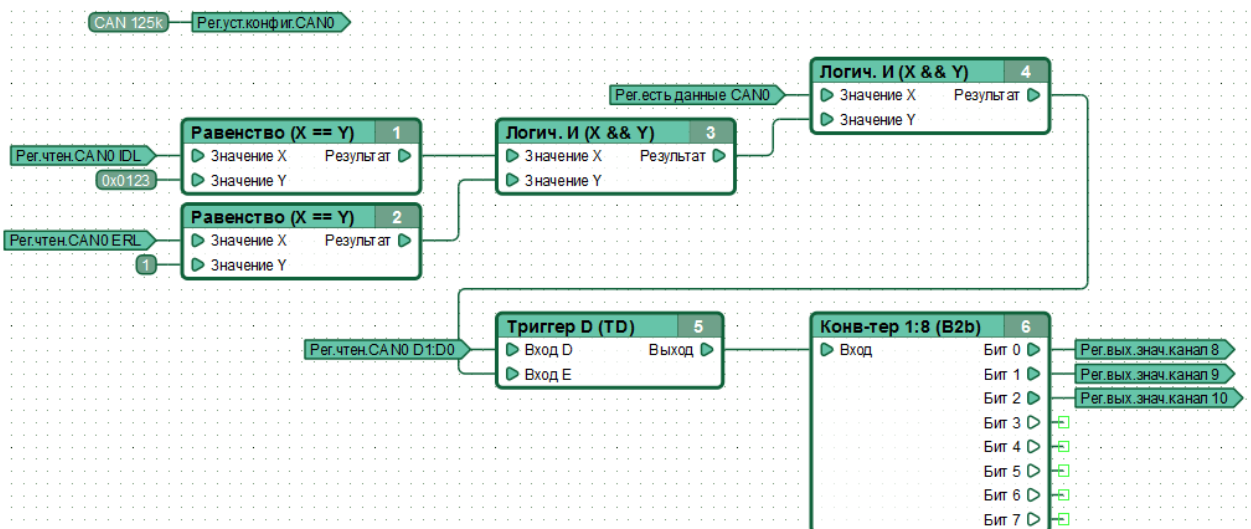


Рисунок 2.10 – Пример №2 функциональной диаграммы отправки данных в шину CAN через интерфейс CAN0.

Выполняя диаграмму контроллер, получая по шине сообщения стандартного формата с идентификатором 0x0123, содержащие один байт

данных, устанавливает на трех своих выходах состояние в соответствии с полученным значением.

2.6 CANNY 5 duo. Драйвер шлюза CAN

- CANNY 5 duo, Драйвер шлюза CAN
- Общее описание
- Общие регистры драйвера шлюза CAN
- Общие регистры отбора драйвера шлюза CAN
- Регистры масок отборов драйвера шлюза CAN
- Регистры замены отборов драйвера шлюза CAN
- Блок-схема работы контроллера в режиме CAN-шлюза
- Примеры

2.6.1 Общее описание

Используя драйвер шлюза CAN возможно организовать высокоскоростную асинхронную ретрансляцию сообщений между аппаратными CAN-интерфейсами контроллера с возможностью автоматической модификации ретранслируемых сообщений.

Драйвер шлюза CAN позволяет организовать индивидуальную обработку полученных сообщений CAN путем настройки восьми правил отбора.

Каждое правило позволяет отбирать сообщения CAN по следующим, задаваемым пользователем признакам:

- номер интерфейса CAN по которому сообщение поступило в контроллер;
- идентификатор поступившего сообщения (Значение отбора).

При поступлении сообщения удовлетворяющего заданным признакам, драйвер позволяет выполнить одно из следующих действий:

- ретранслировать сообщение на другой интерфейс CAN контроллера без изменений;
- модифицировать полученное сообщение, а затем ретранслировать сообщение на другой интерфейс CAN контроллера;
- отбросить сообщение.

Модификация сообщения производится путем замены по маске любых бит исходного сообщения включая значения его идентификатора, длины и байт данных.

Для всех сообщений, поступивших с определенного интерфейса CAN, но не удовлетворяющих признакам ни одного из включенных правил отбора шлюза возможно задать одно из следующих действий:

- ретранслировать сообщение на другой интерфейс CAN контроллера без изменений;
- отбросить сообщение.

Для работы драйвера шлюза CAN необходимо задать конфигурацию драйверов обоих CAN-интерфейсов контроллера, при этом заданные для интерфейсов конфигурации CAN могут отличаться.

При включенном драйвере шлюза CAN, средствами пользовательской диаграммы возможно, используя регистры Драйвера CAN0 и Драйвера CAN1:

- отправлять сообщения через любой из CAN-интерфейсов контроллера в обычном режиме;
- получать сообщения CAN удовлетворяющие правилам отбора установленным для соответствующего интерфейса CAN драйвером шлюза CAN.

В процессе работы пользовательской диаграммы возможно многократно изменять любые параметры конфигурации драйвера шлюза CAN средствами пользовательской диаграммы, организуя таким образом, с некоторыми временными ограничениями, динамический режим работы шлюза.

Ниже приведено описание допустимых значений регистров управления работой драйвера шлюза CAN, позволяющих установить параметры работы контроллера для высокоскоростной асинхронной ретрансляции сообщений между аппаратными CAN-интерфейсами.

2.6.2 Общие регистры драйвера шлюза CAN

Таблица 2.6 – Общие регистры драйвера шлюза CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр включения драйвера шлюза CAN	≥ 1 = драйвера шлюза включен; = 0 = драйвер шлюза отключен

Регистр обновления конфигурации шлюза CAN	<p>≥ 1 = применить новые настройки драйвера шлюза CAN (см.примечание);</p> <p>$= 0$ = не обновлять настройки драйвера шлюза CAN.</p>
Регистр включения фильтрующего режима шлюза CAN для интерфейса CANx	<p>≥ 1 = включить фильтрующий режим шлюза CAN для соответствующего интерфейса: ретранслировать на второй CAN-интерфейс контроллера и передавать в функциональную диаграмму только те CAN-сообщения, которые попали в отборы шлюза, остальные сообщения отбрасывать;</p> <p>$= 0$ = фильтрующий режим шлюза CAN для соответствующего интерфейса отключен: автоматически ретранслировать не попавшие в отборы шлюза сообщения на второй CAN-интерфейс контроллера в неизменном виде.</p>

Регистры отбора драйвера шлюза CAN.

Таблица 2.7 – Общие регистры драйвера шлюза CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр включения отбора X шлюза CAN	<p>≥ 1 = включить соответствующий отбор шлюза CAN;</p> <p>$= 0$ = соответствующий отбор шлюза CAN отключен.</p>
Регистр установки номера CAN-интерфейса отбора X шлюза CAN	<p>$= 0$ = применять соответствующий отбор к сообщениям, поступающим в контроллер через интерфейс CAN0;</p> <p>$= 1$ = применять соответствующий отбор к сообщениям, поступающим в контроллер через интерфейс CAN1.</p>
Регистр установки запрета ретрансляции отбора X шлюза CANx	<p>≥ 1 = отбрасывать все сообщения удовлетворяющие значению соответствующего отбора;</p> <p>0 = разрешить обработку и автоматическую ретрансляцию на другой CAN интерфейс всех сообщений удовлетворяющих значению соответствующего отбора.</p>

2.6.3 Общие регистры отбора драйвера шлюза CAN

Таблица 2.8 – Общие регистры отбора драйвера шлюза CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр включения отбора X шлюза CAN	<p>$\geq 1...0xFFFF$ = включить соответствующий отбор</p> <p>$= 0...0xFFFF$ = соответствующий отбор шлюза CAN отключен.</p>
Регистр установки номера CAN- интерфейса отбора X шлюза CAN	<p>$= 0$ = применять соответствующий отбор к сообщениям, поступающим в контроллер через интерфейс CAN0;</p> <p>$= 1$ = применять соответствующий отбор к сообщениям, поступающим в контроллер через интерфейс CAN1.</p>

Регистр установки запрета ретрансляции отбора X шлюза CAN	≥ 1 = отбрасывать все сообщения удовлетворяющие значению соответствующего отбора; $= 0$ = разрешить обработку и автоматическую ретрансляцию на другой CAN интерфейс всех сообщений удовлетворяющих значению соответствующего отбора.
---	--

Таблица 2.9 – Регистры значений отборов драйвера шлюза CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр установки значения отбора X шлюза, CAN IDL	0...0xFFFF = значение младшей части идентификатора (биты 0...10 идентификатора стандартного формата или биты 0...15 идентификатора расширенного формата) CAN-сообщения удовлетворяющего соответствующему отбору.
Регистр установки значения * отбора X шлюза, CAN IDH	*0...0x1FFF = ** значение старшей части идентификатора (биты 16...28 идентификатора расширенного формата) CAN-сообщения удовлетворяющего соответствующему отбору.

2.6.4 Регистры масок отборов драйвера шлюза CAN

Маска отбора - группа значений, биты которых определяют подлежащие модификации при ретрансляции шлюзом части сообщения попавшего в соответствующий отбор. При значении бита маски равном «0», соответствующий бит принятого сообщения будет ретранслирован на другой интерфейс без изменений. При значении бита маски равном «1», соответствующий бит принятого сообщения будет заменен при ретрансляции соответствующим битом из значения *Замены отбора*

Таблица 2.10 – Регистры установки маски отбора шлюзов CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр установки маски отбора X шлюза, CAN IDL	0...0xFFFF = установить значение маски младшей части идентификатора CAN-сообщения (биты 0...10 идентификатора стандартного формата или биты 0...15 идентификатора расширенного формата) соответствующего отбора.
Регистр установки маски отбора X шлюза, CAN IDH	0...0x1FFF = установить значение маски старшей части идентификатора CAN-сообщения (биты 16...28 идентификатора расширенного формата) соответствующего отбора.
Регистр установки маски X шлюза, CAN ERL	0...0xFFFF = установить значение маски регистра ERL CAN-сообщения соответствующего отбора.

Регистр установки маски X шлюза, CAN D1:D0 ... Регистр установки маски X шлюза, CAN D7:D6	0...0xFFFF = установить значение маски соответствующих байт данных CAN сообщения соответствующего отбора.
---	--

Регистры замены отборов драйвера шлюза CAN.

2.6.5 Регистры замены отборов драйвера шлюза CAN

Замена отбора - группа значений, биты которых определяют результат модификации попавшего в соответствующий отбор ретранслируемого сообщения. При значении бита замены равном «0», соответствующий бит ретранслируемого сообщения будет заменен нулем, при значении бита замены равном «1», соответствующий бит ретранслируемого сообщения будет заменен единицей. Замена будет применена лишь к тем битам, значение маски отбора для которых равно «1».

Таблица 2.11 – Регистры замены отборов драйвера шлюза CAN.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр установки замены отбора X шлюза, CAN IDL	0...0xFFFF = установить значение замены младшей части идентификатора CAN-сообщения (биты 0...10 идентификатора стандартного формата или биты 0...15 идентификатора расширенного формата) соответствующего отбора.
Регистр установки замены отбора X шлюза, CAN IDH	0...0x1FFF = установить значение замены старшей части идентификатора CAN-сообщения (биты 16...28 идентификатора расширенного формата) соответствующего отбора.
Регистр установки замены отбора X шлюза, CAN ERL	0...0xFFFF = установить значение замены регистра ERL CAN-сообщения используемого отбора.
Регистр установки замены отбора X шлюза, CAN D1:D0 ... Регистр установки замены отбора X шлюза, CAN D7:D6	0...0xFFFF = установить значения замены соответствующих байт данных CAN-сообщения соответствующего отбора.

2.6.6 Блок-схема работы контроллера в режиме CAN-шлюза

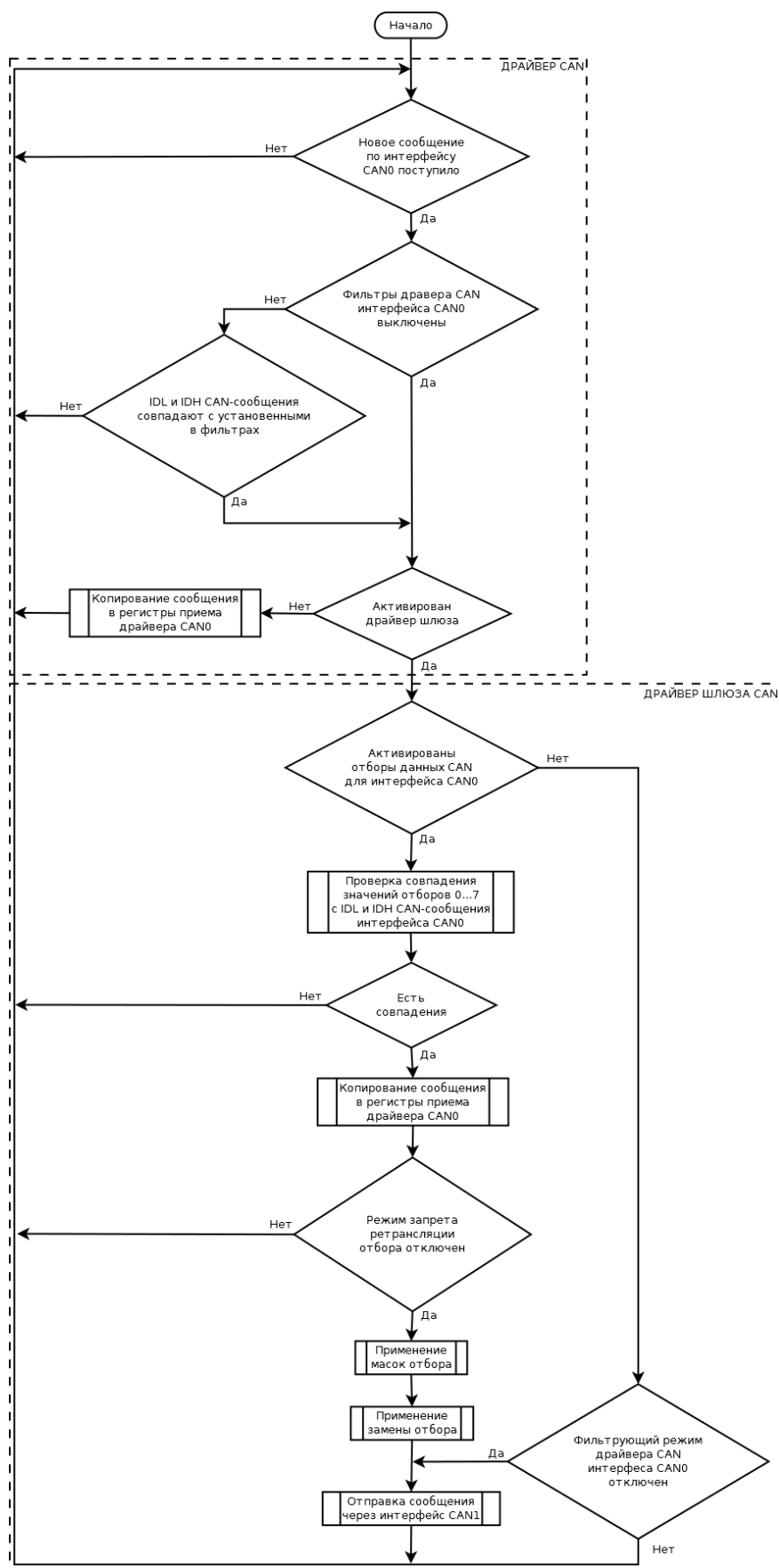
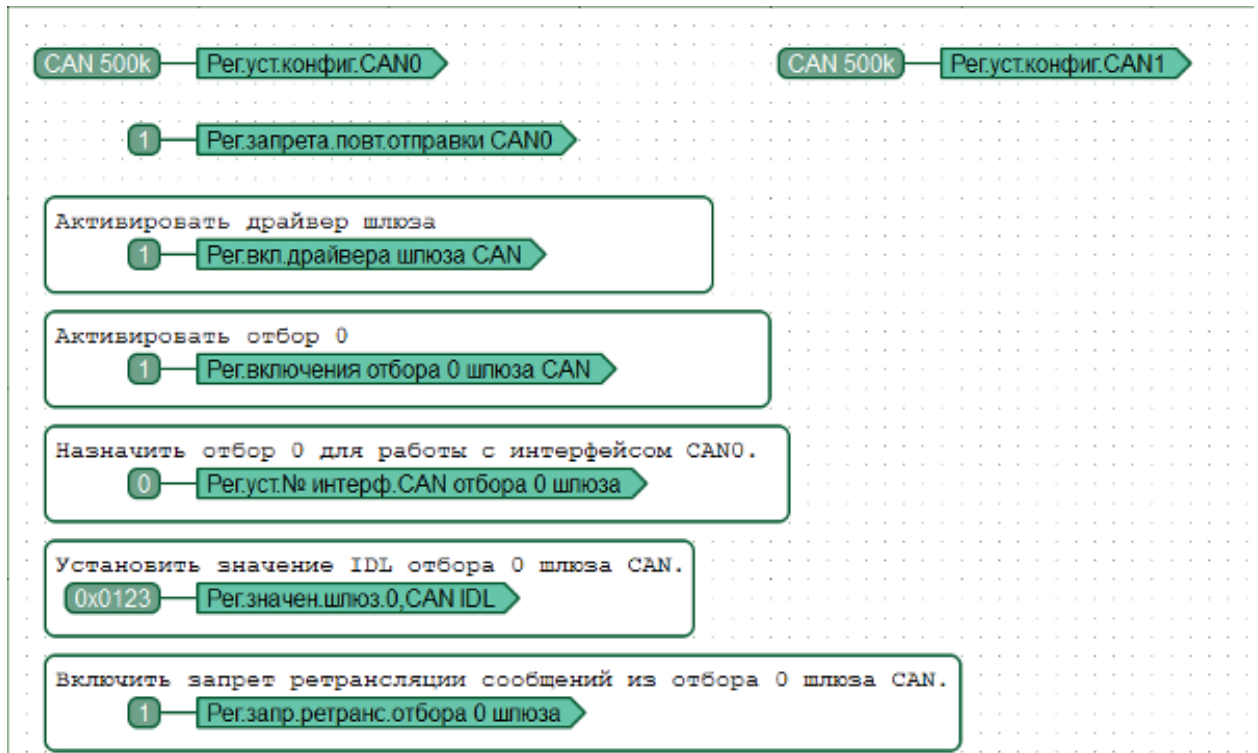


Рисунок 2.11 – Блок-схема работы контроллера в режиме CAN-шлюза.

2.6.7 Примеры

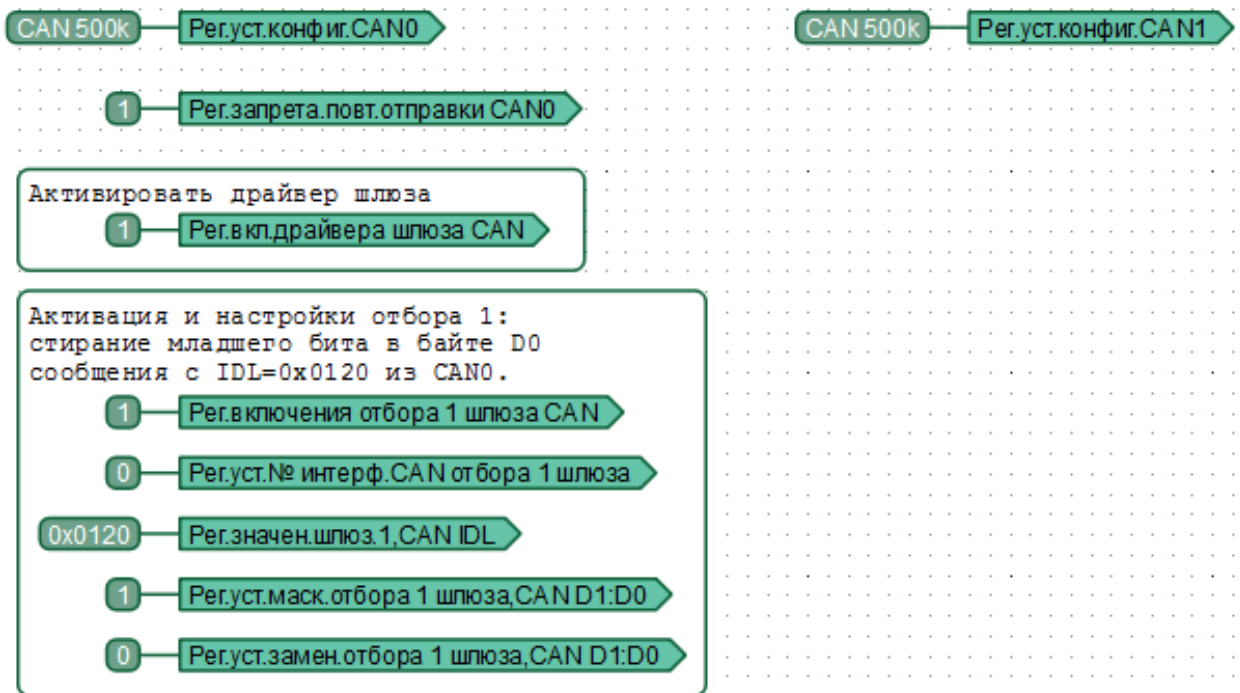
Пример 1.



Все сообщения, кроме сообщений с ID=0x0123, пришедшие с CAN0 передаются на CAN без изменений и в диаграмму не попадают. Данные сообщений с ID=0x0123 могут быть доступны в пользовательской диаграмме, но не ретранслируются в интерфейс CAN1.

Все сообщения пришедшие с CAN1 передаются на CAN0 без изменений, в диаграмму не попадают.

Пример 2.

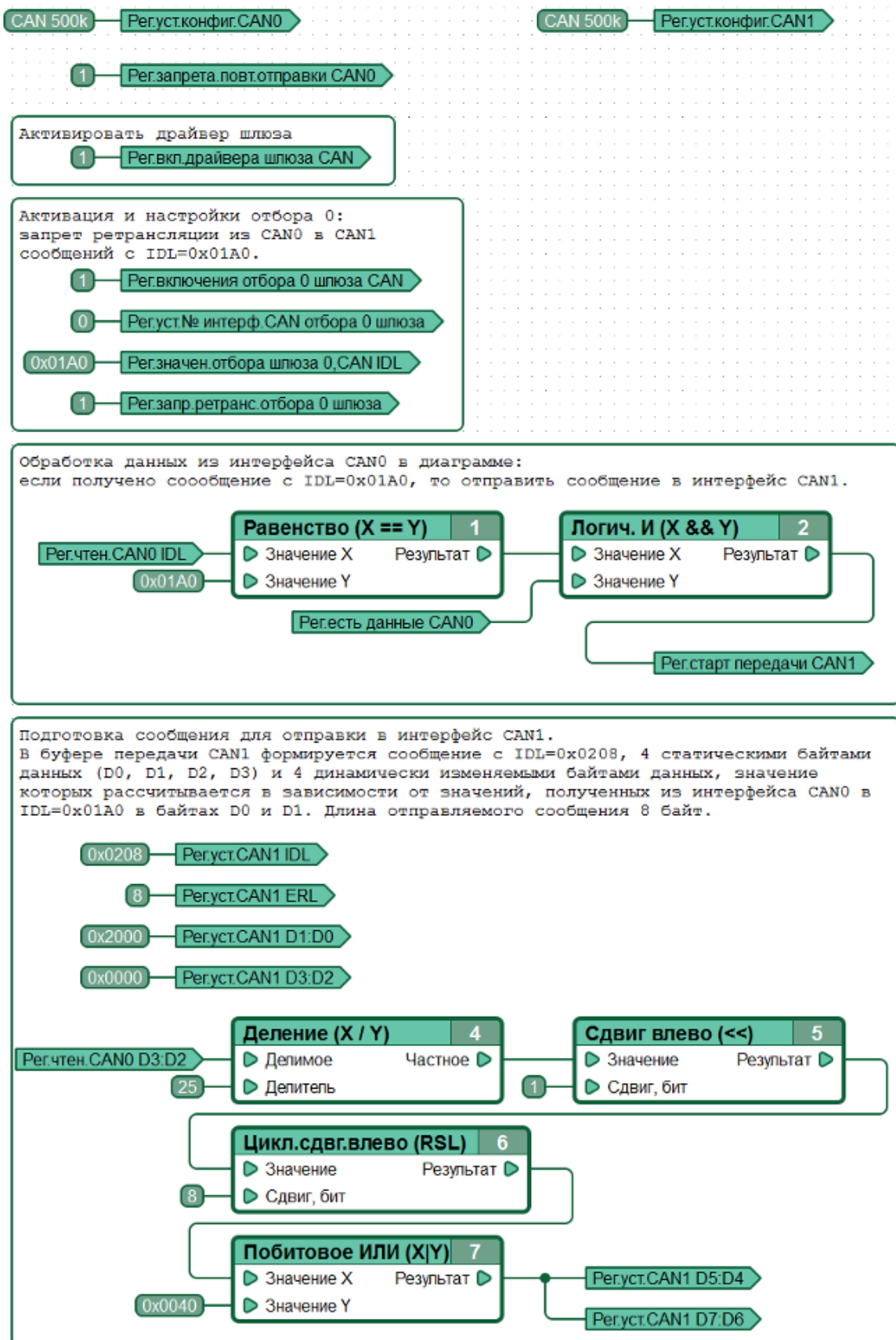


Все сообщения, кроме сообщений с ID=0x0120, пришедшие с CAN0 передаются в CAN1 без изменений и в диаграмму не попадают. Данные сообщений с ID=0x0120 могут быть доступны в пользовательской диаграмме и ретранслируются в интерфейс CAN1 с учетом заданной маски и замены отбора.

Все сообщения пришедшие с CAN1 передаются на CAN0 без изменений, в диаграмму не попадают.

В процессе работы диаграммы сообщения с IDL=0x0120 будут передаваться в CAN1 с битом 0 бита D0 равным 0.

Пример 3.



Все сообщения, кроме сообщений с ID=0x01A0, пришедшие из интерфейса CAN0 передаются в CAN1 без изменений и в диаграмму не попадают. Данные

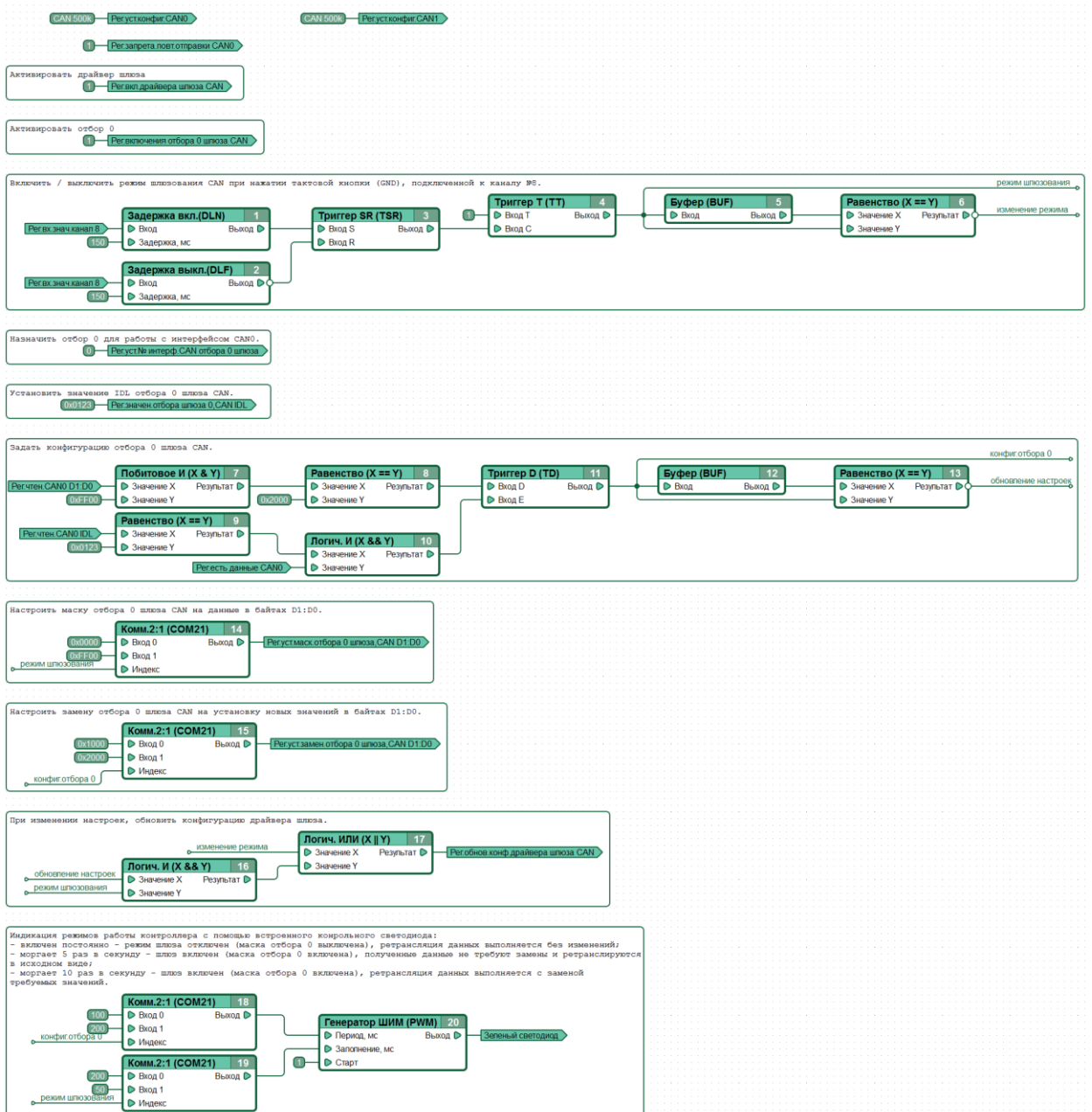
сообщений с ID=0x01A0 могут быть доступны в пользовательской диаграмме, но не ретранслируются в интерфейс CAN1.

Все сообщения пришедшие с CAN1 передаются на CAN0 без изменений, в диаграмму не попадают.

В процессе работы диаграммы все CAN-сообщения из интерфейса CAN0 с идентификатором IDL=0x01A0 будут блокироваться контроллером, т.е. не будут ретранслироваться в интерфейс CAN1, но получаемые в них данные будут доступны в пользовательской диаграмме.

Получаемые сообщения с IDL=0x01A0 обрабатываются в пользовательской диаграмме. При получении сообщения с IDL=0x01A0 в интерфейс CAN1 выполняется отправка сообщения с IDL=0x0208 содержащего статические данные, а также несколько байт данных, значение которых рассчитывается в зависимости от данных, полученных в сообщении с IDL=0x01A0 из CAN0. Длина отправляемого в CAN1 сообщения с IDL=0x0208 составляет 8 байт.

Пример 4.



Например, интересующие нас данные передаются в CAN в ID 0x0123, в байте D1.

Управление режимом работы шлюза выполняется с помощью тактовой кнопки (GND), подключенной к каналу №8 контроллера. При включении контроллера маска отбора 0 шлюза D1:D0 установлена равной 0x0000, т.е. поступающие данные драйвером не обрабатываются, изменений в них при ретрансляции не происходит. При первом нажатии на управляющую кнопку происходит установка маски отбора 0 шлюза D1:D0 для работы с байтом D1, при следующем нажатии - возврат маски отбора 0 шлюза D1:D0 к значению 0x0000, и т.д.

Шлюз неактивен (маска отбора 0 шлюза D1:D0 установлена равной 0x0000). Фильтрация потока данных не выполняется, все сообщения пришедшие с CAN0 передаются на CAN1 без изменений, все сообщения пришедшие с CAN1 передаются на CAN0 без изменений, данные обоих интерфейсов в диаграмму не попадают.

Шлюз находится в рабочем режиме (маска отбора 0 шлюза D1:D0 установлена равной 0xFF00).

Все сообщения, кроме сообщений с ID=0x123, пришедшие с CAN0 передаются на CAN1 без изменений и в диаграмму не попадают. Данные сообщений с ID=0x123 доступны в пользовательской диаграмме. Во всех сообщениях с ID=0x123, пришедших с CAN0, если значение байта D1 не равно 0x20, при передаче их на CAN1, значение байта D1 устанавливается равным 0x10, иначе - устанавливается равным 0x20, т.е. передается без изменения.

Все сообщения пришедшие с CAN1 передаются на CAN0 без изменений, в диаграмму не попадают.

ВНИМАНИЕ! Любое изменение настроек шлюза (например, регистров маски отбора или замены отбора) требует обновления конфигурации драйвера с использованием специального регистра.

2.7 CANNY 5 duo. Энергонезависимая память (ЭНП)

- [Общее описание](#)
- [Регистры энергонезависимой памяти](#)
- [Примеры](#)

2.7.1 Общее описание

Для предотвращения потери критически важной информации о состоянии пользовательской диаграммы (настройки, коды, текущие режимы работы и т. п.) при сбросе питания либо рестарте, в CANNY 5 duo предусмотрен доступ на чтение и запись из пользовательской диаграммы ко встроенной энергонезависимой памяти контроллера.

Пользователю доступны 64 шестнадцатитбитные ячейки энергонезависимой памяти, доступ к которым осуществляется с помощью соответствующих регистров чтения и записи.

2.7.2 Регистры энергонезависимой памяти

Ниже приведено описание допустимых значений регистров установки энергонезависимой памяти контроллера. Они используются для сохранения информации в ячейках ЭНП.

Таблица 2.12 – Допустимые значения регистров установки энергонезависимой памяти контроллера.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр установки энергонезависимой памяти №00 ... Регистр установки энергонезависимой памяти №63	0...65535 = сохраняемое значение

Ниже приведено описание допустимых значений регистров чтения энергонезависимой памяти контроллера. Они используются для сохранения информации в ячейках ЭНП

Таблица 2.13 – Допустимые значения регистров чтения энергонезависимой памяти контроллера.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр чтения энергонезависимой памяти №00 ... Регистр чтения энергонезависимой памяти №63	0...65535 = сохраняемое значение

2.7.3 Примеры

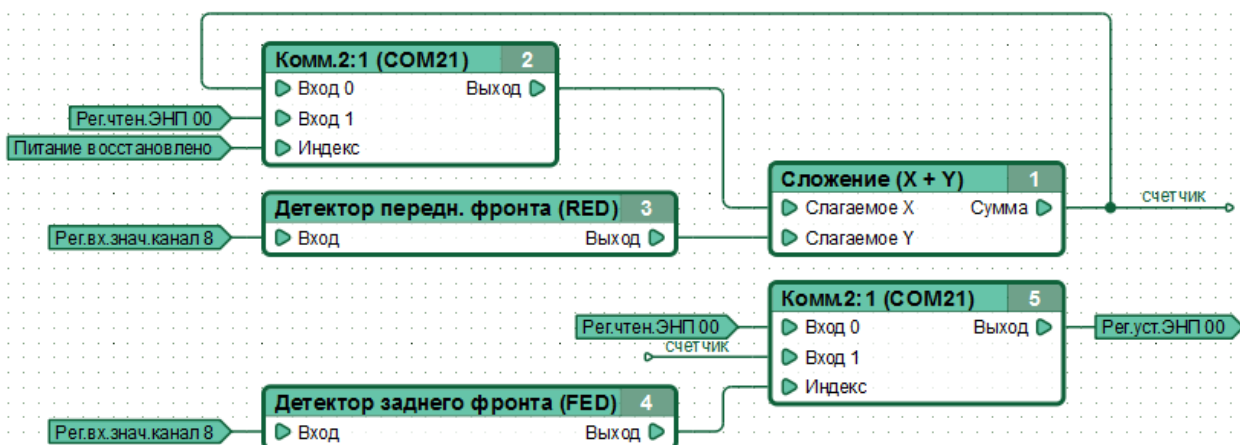


Рисунок 2.12 – Пример функциональной диаграммы работы с ячейками энергонезависимой памяти.

Количество нажатий кнопки, подключенной к каналу №8 контроллера, суммируется с ранее сохраненными в именованной сети «счетчик» значениями. Значение сети «счетчик» сохраняется в энергонезависимой памяти при отпуске кнопки. После выключения и восстановления питания контроллера, сохраненное в ячейке энергонезависимой памяти значение автоматически читается и передается обратно в именованную сеть «счетчик». Таким образом удастся избежать потери информации о количестве нажатий на данную кнопку при отключении питания контроллера.

Примечание: Количество циклов перезаписи информации в энергонезависимой памяти ограничено. Драйвер работы с памятью CANNY 5.2 duo организован таким образом, что ее ресурс существенно увеличен. Тем не менее, избегайте постоянного сохранения в ЭНП ненужных данных или сохранения данных на каждом цикле выполнения диаграммы, выполняйте сохранение информации по определенному условию (смотри пример выше).

2.8 CANNY 5 duo. Драйвер каналов ввода-вывода

- [Общее описание](#)
- [Регистры драйвера](#)
- [Состояние канала в момент запуска контроллера](#)
- [Работа с каналами из пользовательской диаграммы](#)
- [Эквивалентные принципиальные электрические схемы](#)

2.8.1 Общее описание

Пользователям CANNY 5 duo доступны три дискретных канала ввода-вывода общего назначения. Каждый канал физически представлен соответствующим контактом разъема X3 (Каналы №№8, 9 и 10) контроллера. Записывая и считывая данные соответствующих регистров драйвера, функциональная диаграмма может как управлять электрическим потенциалом на каждом из этих контактов так и получать информацию о текущем значении потенциала каждого из них.

Физические характеристики каналов позволяют подключать к ним различные внешние слаботочные цепи управления или, при использовании внешнего защитного диода, небольшие электромагнитные реле. В качестве внешних источников дискретных сигналов способных управлять работой контроллера, возможно использовать механические, электромеханические и электронные кнопки и переключатели, генераторы импульсов, источники напряжения 0-12В, транзисторные выходы различной аппаратуры и т.п.

ВНИМАНИЕ! В отличие от CANNY 7, каналы CANNY 5 duo не имеют интеллектуальной защиты от короткого замыкания или перегрузки. Цепи каналов защищены лишь токоограничительными сгораемыми резисторами (см. [схемы](#)). Во избежание выхода каналов из строя, избегайте прямого подключения каналов с включенным выходным потенциалом GND к силовым цепям положительной полярности!

2.8.2 Регистры драйвера

Параметры определяющие режим работы и текущее состояние каналов контроллера задаются для каждого канала независимо друг от друга. Ниже

приведено описание допустимых значений регистров управления работой каналов ввода-вывода во всех основных режимах.

Таблица 2.14 – Допустимые значения регистров выходного значения канала.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр выходного значения канала №8 Регистр выходного значения канала №9 Регистр выходного значения канала №10	<p>В режиме дискретного входа: 0...65535 = значение игнорируется; константой из справочника констант);</p> <p>В режиме дискретного выхода: ≥ 1 = установить на соответствующем контакте контроллера электрический потенциал заданный конфигурацией данного канала для состояния «ВКЛ»; 0 = установить на соответствующем контакте контроллера электрический потенциал заданный конфигурацией данного канала для состояния «ВЫКЛ».</p>

Регистры контроля драйвера каналов ввода-вывода разделяются на содержащие информацию о состоянии драйвера ввода-вывода в целом и на содержащие информацию о состоянии каждого канала индивидуально. Ниже приведено описание возвращаемых значений регистров контроля драйвера каналов ввода-вывода во всех основных режимах работы.

Таблица 2.15 – Возвращаемые значения регистров контроля драйвера каналов ввода-вывода.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр активности ввода-вывода	<p>1 = в ходе прошедшего цикла выполнения функциональной диаграммы зарегистрировано электрического потенциала на каком-либо контакте контроллера соответствующем каналу, сконфигурированному как дискретный или счетчик импульсов; либо диаграммой было изменено значение регистров выходных каналов или входов-счетчиков;</p> <p>0 = за прошедший цикл выполнения функциональной диаграммы изменений на каналах контроллера или изменений значений регистров драйвера не обнаружено.</p>

Регистр входного значения канала №8	<p>В режиме дискретного входа или выхода:</p> <p>1 = на соответствующем контакте установлен электрический потенциал соответствующий полярности данного канала в режиме «ВКЛ»;</p> <p>0 = на соответствующем контакте контроллера установлен электрический потенциал не соответствующий полярности данного канала в режиме «ВКЛ».</p>
Регистр контроля входного значения канала №9	
Регистр контроля входного значения канала №10	

2.8.3 Состояние канала в момент запуска контроллера

При включении контроллера, все силовые выходные элементы каналов находятся в выключенном состоянии, т.е. на контактах контроллера соответствующих каналам 8 и 9 устанавливаются потенциал 12В/1мА, а на контакте соответствующем каналу 10 — очень слабый отрицательный потенциал («воздух»).

2.8.4 Работа с каналами из пользовательской диаграммы

При записи ненулевого значения в регистр выходного значения канала на соответствующем контакте контроллера установится электрический потенциал «GND» 120мА, а при записи значения «0», потенциал соответствующий состоянию канала в момент запуска контроллера (см.выше).

Примечание: В любой момент времени, вне зависимости от состояния выхода канала возможно получить значение, соответствующее фактическому текущему электрическому потенциалу на контакте данного канала, что позволяет организовать обратную связь и, при необходимости, реализовать программную защиту от перегрузки канала.

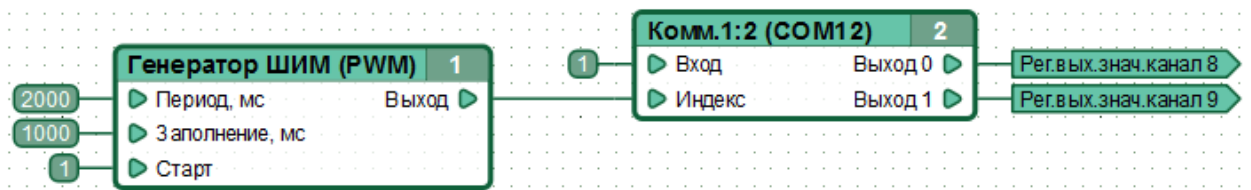


Рисунок 2.13 – Пример функциональной диаграммы выполняющей ежесекундное поочередное переключение электрических потенциалов с «+12В»(1мА) на «GND»(100мА) на контактах контроллера, соответствующих каналам №8 и №9.

ВНИМАНИЕ! В отличие от CANNY 7, каналы CANNY 5 duo не имеют автоматической интеллектуальной защиты от короткого замыкания или перегрузки. Цепи каналов защищены лишь токоограничительными сгораемыми резисторами (см. [схемы](#)). Во избежание выхода каналов из строя, избегайте прямого подключения каналов с включенным выходным потенциалом GND к силовым цепям положительной полярности либо организуйте программную защиту канала в диаграмме!

Каналы возвращают значение «1» в регистре своего входного значения, если на соответствующем контакте контроллера установился электрический потенциал «GND»; и возвращает значение «0» в регистре входного значения, когда на соответствующем контакте контроллера установился электрический потенциал «+12В».

Изменение потенциала на контактах каналов №№8 и 9 приведет к немедленному автоматическому выходу контроллера из режима пониженного энергопотребления при нахождении контроллера в нём.

Каналы контроллера в режиме дискретного входа работают с максимальной чувствительностью, т.е. «защита от дребезга» не предусмотрена и должна быть реализована, при необходимости, в функциональной диаграмме.



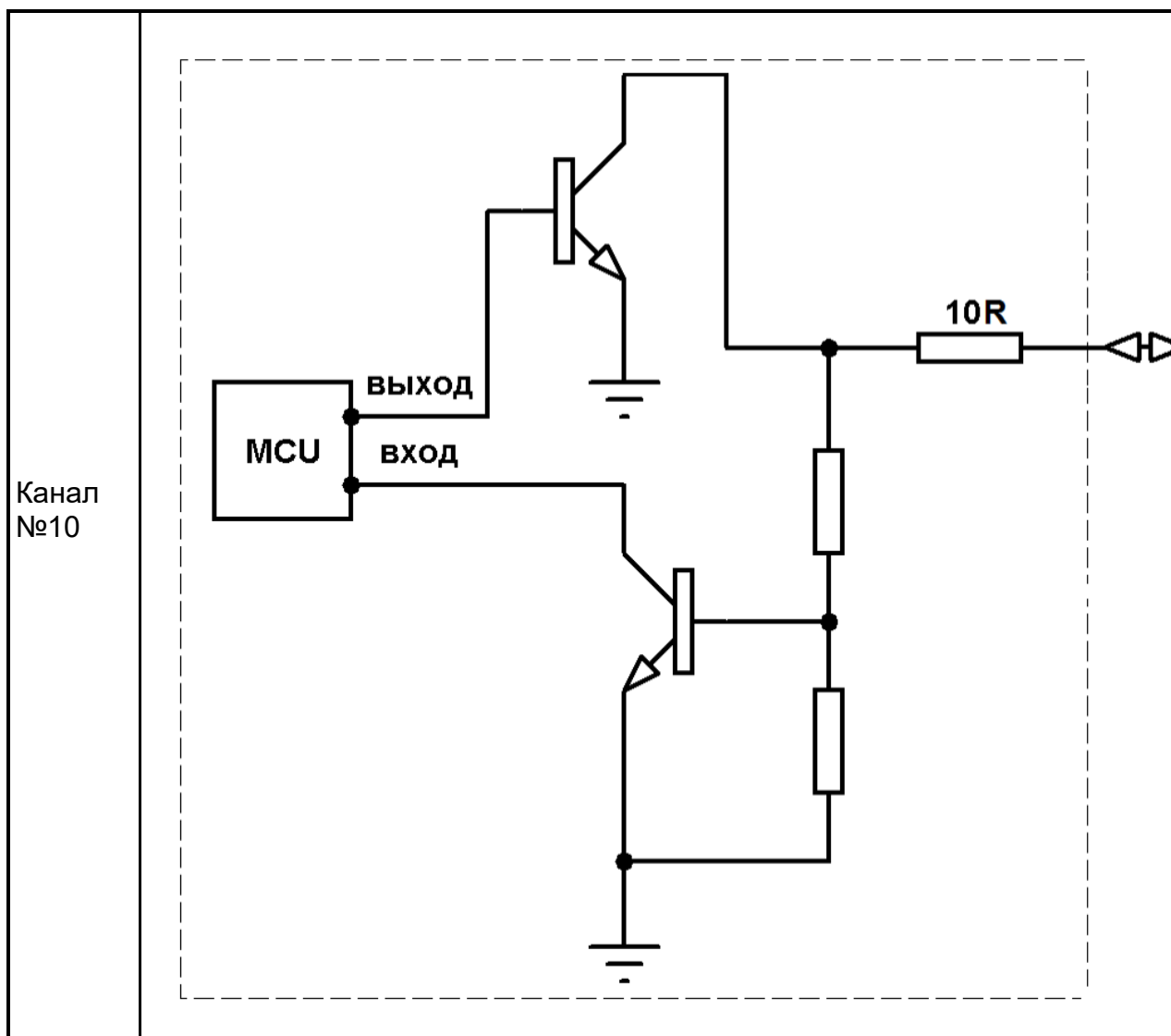
Рисунок 2.14 – Пример функциональной диаграммы, включающей встроенный зеленый светодиод контроллера при поступлении и удержании в течение не менее 200мс на соответствующем каналу №8 контакте контроллера, потенциала GND.

2.8.5 Эквивалентные принципиальные электрические схемы

Эквивалентные электрические принципиальные схемы для каждого возможного состояния канала ввода-вывода контроллера приведены в таблице ниже:

Таблица 2.16 – Эквивалентные электрические принципиальные схемы для состояний канала ввода-вывода контроллера

Регистр	Ожидаемые значения
Канал №8 Канал №9	



2.9 CANNY 5 duo. Системные ресурсы и режимы работы

- [Общее описание](#)
- [Сброс контроллера](#)
- [Встроенный светодиод контроллера](#)
- [Режим пониженного энергопотребления](#)
- [Изменение разрешения системного таймера](#)
- [Фактическое время выполнения функциональной диаграммы](#)
- [Идентификатор устройства](#)
- [Контроль активности интерфейсов контроллера](#)
- [Идентификатор вендора устройства](#)

2.9.1 Общее описание

Системные ресурсы контроллера отображаются на группу регистров чтения и группу регистров записи. Обращаясь к данным регистрам из функциональной диаграммы, можно получить востребованные в практическом применении сведения о текущем состоянии контроллера и управлять режимами его работы. Список регистров системных ресурсов находится в разделе «Состояние контроллера» справочника регистров, который доступен пользователю через контекстное меню элементов «Регистр чтения» и «Регистр записи».

2.9.2 Сброс контроллера

Сброс контроллера происходит в результате любого из двух событий: при включении питания контроллера, при программном сбросе из функциональной диаграммы. При сбросе выполняется инициализация контроллера: все содержимое оперативной памяти очищается, каналы ввода-вывода переводятся в нейтральное состояние, драйверы системного программного переводятся в исходное состояние, устанавливается режим нормального энергопотребления и выполнение функциональной диаграммы начинается с начала. Содержимое энергонезависимой памяти контроллера при сбросе не изменяется.

Информация о том, что произошел сброс доступна при обращении к регистру «Регистр контроля восстановления питания».

Таблица 2.17 – Значения возвращаемые регистром контроля восстановления питания.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр контроля восстановления питания	1 = текущий цикл выполнения диаграммы является первым с момента программного сброса или восстановления питания контроллера; 0 = текущий цикл выполнения диаграммы не является первым с момента сброса или восстановления питания.

Принудительный сброс контроллера производится записью ненулевого значения в «Регистр сброса». В этом случае сброс контроллера происходит немедленно после окончания цикла выполнения функциональной диаграммы и установки нового состояния контроллера, в ходе которого произошла такая запись.

Таблица 2.18 – Параметры регистра сброса.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр сброса	≥ 1 = запустить процедуру принудительного сброса контроллера; 0 = значение игнорируется.

2.9.3 Встроенный светодиод контроллера

Контроллер имеет встроенный зеленый светодиод, управление включением которого осуществляется из функциональной диаграммы путем записи значений в соответствующий регистр.

Таблица 2.19 – Параметры регистра включения зеленого светодиодов.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр включения зеленого светодиода	≥ 1 = включить встроенный зеленый светодиод контроллера; 0 = выключить встроенный зеленый светодиод контроллера.

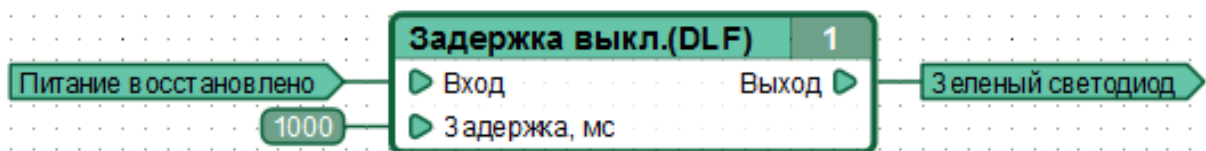


Рисунок 2.15 – Фрагмент функциональной диаграммы, включающий встроенный зеленый светодиод контроллера на одну секунду после каждого сброса контроллера.

2.9.4 Режим пониженного энергопотребления

После сброса контроллер начинает работу в режиме нормального энергопотребления, функциональная диаграмма выполняется непрерывно. Переход в режим пониженного энергопотребления осуществляется по команде функциональной диаграммы, записью ненулевого значения в «Регистр установки режима пониженного энергопотребления». Переход в режим пониженного энергопотребления происходит немедленно после окончания цикла выполнения функциональной диаграммы, в ходе которого была произведена такая запись, в отсутствие условий, препятствующих этому переходу.

Продолжительность фазы «сна» составляет 1024 мс. Это означает, что находясь в режиме пониженного энергопотребления, в отсутствие условий перехода в режим нормального энергопотребления, контроллер делает паузу продолжительностью около 1 секунды после каждого цикла выполнения функциональной диаграммы.

Таблица 2.20 – Параметры регистра установки режима пониженного энергопотребления.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр режима пониженного энергопотребления	≥ 1 = перейти в режим пониженного энергопотребления; 0 = вернуться в режим нормального энергопотребления.

Возврат контроллера в режим нормального энергопотребления происходит либо принудительно: немедленно после окончания цикла выполнения функциональной диаграммы, в ходе которого было записано значение «0» в «Регистр установки режима пониженного энергопотребления», либо автоматически в результате любого из следующих событий:

- при изменении электрического потенциала на контактах контроллера, соответствующих каналам №№8, 9;

- при включенном из функциональной диаграммы драйвере CAN, при изменении электрического потенциала на соответствующем драйверу контакте контроллера.

Примечание: Информация об изменениях электрического потенциала на контактах контроллера, соответствующих каналам №№8, 9, и изменениях электрического потенциала на контактах контроллера, соответствующих включенному драйверу CAN, доступна пользователю через специальный регистр состояния контроллера - «Регистр контроля активности интерфейсов контроллера».

Информация о текущем режиме энергопотребления доступна при обращении к регистру «Регистр контроля режима энергопотребления».

Таблица 2.21 – Значения возвращаемые регистром контроля режима энергопотребления.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр контроля режима энергопотребления	1 = контроллер находится в режиме пониженного энергопотребления; 0 = контроллер находится в режиме нормального энергопотребления

При создании функциональных диаграмм, использующих режим пониженного энергопотребления, следует учитывать побочный эффект привносимый изменением масштаба времени. Эффект выражается в том, что приращение счетчиков времени функциональных блоков: задержек включения, выключения и генераторов ШИМ в режиме пониженного энергопотребления происходит скачкообразно, в соответствии с временем фактически проведенным в фазе «сна» (1024 мс).

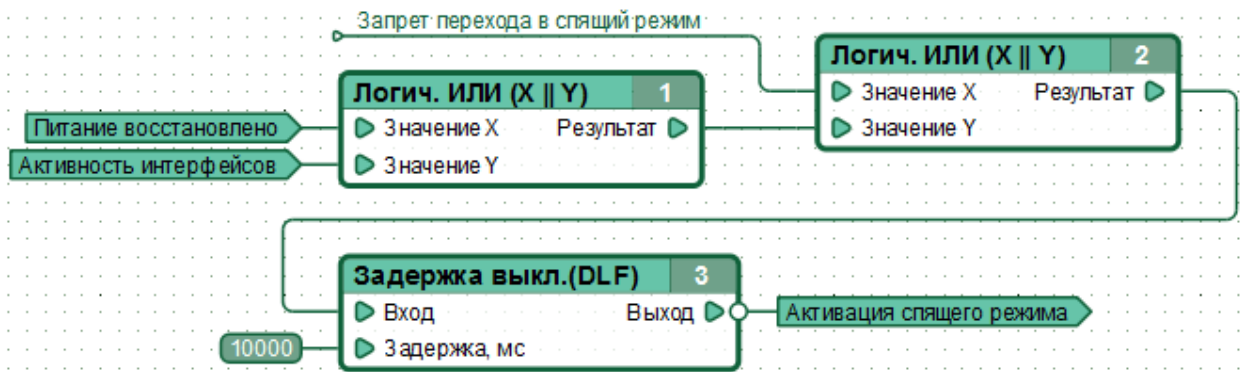


Рисунок 2.16 – Фрагмент функциональной диаграммы, реализующий типовое управление режимом пониженного энергопотребления: переход в режим пониженного энергопотребления в отсутствие в течение 10 секунд условий препятствующих этому и автоматический возврат в нормальный режим при активности периферии контроллера или по установке запрета «засыпания» из диаграммы.

Примечание: Обратите внимание на инверсию по выходу функционального блока №3.

2.9.5 Изменение разрешения системного таймера

Для расширения возможностей контроллера при работе с временными интервалами, например в качестве генератора импульсов или счетчика, предусмотрен режим увеличения разрешения системного таймера. По умолчанию этот режим отключен, а управление им осуществляется из функциональной диаграммы, путем записи ненулевого значения в соответствующий регистр контроллера.

Таблица 2.22 – Параметры регистра увеличения разрешения системного таймера x10.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр увеличения разрешения системного таймера x10	≥ 1 = установить разрешение системного таймера 0,1мс (100мкс); 0 = установить разрешение системного таймера 1мс.

Если было включено увеличение разрешения системного таймера, то все значения временных интервалов, используемых в функциональной диаграмме и

регистрах драйверов, такие как задержка включения, задержка выключения, генератор ШИМ и т. п., начинают измеряться в единицах $\times 0,1\text{мс}$, т. е. установка интервала времени, равного 100мс , будет соответствовать указанию числа 1000, при вводе соответствующей константы ($100\text{мс} = 1000 \times 0,1\text{мс}$).

Фрагмент функциональной диаграммы, устанавливающей задержку выключения 100мс , при использовании режима увеличения разрешения системного таймера:



Рисунок 2.17 – Фрагмент функциональной диаграммы, устанавливающей задержку выключения 100мс , при использовании режима увеличения разрешения системного таймера.

2.9.6 Фактическое время выполнения функциональной диаграммы

Время, требующееся контроллеру CANNY 5 duo для выполнения функциональной диаграммы в реальных условиях эксплуатации зависит от числа и типов функциональных блоков присутствующих на диаграмме, числа задействованных драйверов входящих в состав системного программного обеспечения и их активности. На практике, цикл выполнения диаграммы содержащей около 100 функциональных блоков и активно взаимодействующей с драйвером CAN продолжается $\sim 30\text{мс}$.

***Примечание:** При создании функциональной диаграммы, следует учитывать эффект приносимый продолжительностью её цикла. Эффект выражается в том, что приращение счетчиков времени функциональных блоков: задержек включения, выключения и генераторов ШИМ происходит скачкообразно. Так, при фактической длительности цикла в равной 10мс , период всех генераторов ШИМ на диаграмме будет кратен 10мс .*

Таблица 2.23 – Значения возвращаемые регистром контроля длительности программного цикла, мс.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр контроля длительности программного цикла, мс	0...65535 = продолжительность предыдущего полного цикла выполнения функциональной диаграммы в целых долях миллисекунд.

Примечание: При включенном режиме увеличения разрешения системного таймера, значение в Регистре контроля длительности программного цикла будет содержать значение не в миллисекундах, а в сотнях микросекунд.

Наиболее точным способом измерения общего времени работы контроллера, например при реализации часов, является суммирование с накоплением значений получаемых из регистра «Регистр контроля длительности программного цикла» в ходе каждого цикла выполнения функциональной диаграммы.

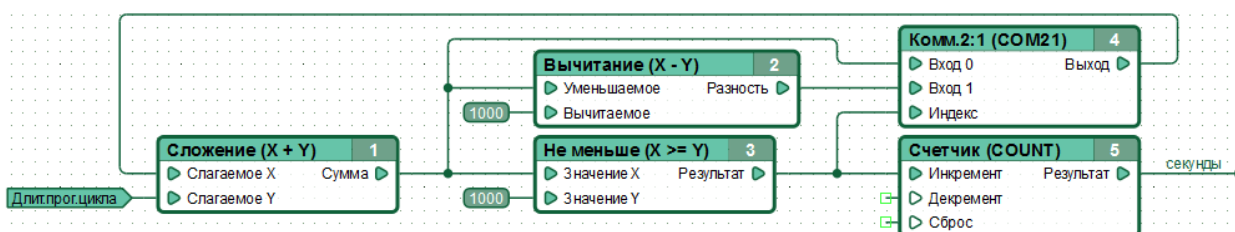


Рисунок 2.18 – Фрагмент функциональной диаграммы, реализующий высокоточный счетчик секунд, пригодный для использования в часах реального времени.

2.9.7 Идентификатор устройства

При изготовлении контроллеров CANNY 5 duo, каждому из них присваивается свой идентификационный номер, который можно использовать в дальнейшем при разработке пользовательских диаграмм для дополнительной их защиты от несанкционированного использования.

Доступ к работе с идентификатором устройства осуществляется через соответствующие специальные системные регистры контроллера.

Таблица 2.24 – Значения возвращаемые регистрами идентификаторов устройств.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр идентификатора устройства D1:D0	0...0xFFFF = значение двух младших байт (D1 и D0) индивидуального идентификационного номера контроллера;
Регистр идентификатора устройства D3:D2	0...0xFFFF = значение двух старших байт (D3 и D2) индивидуального идентификационного номера контроллера

В процессе разработки пользовательской диаграммы, из CannyLab, идентификатор устройства можно узнать обратившись к информации об устройстве, доступной в пункте «Устройство» → «Информация» главного меню программы или по нажатию кнопки «Информация» панели инструментов, где он представлен в виде 4х байтового (32-битного) числа, с расположением старшего байта слева.

Например, идентификатор 0x563B8693 будет представлен так: регистр идентификатора устройства D1:D0 равен 0x8693, регистр идентификатора устройства D3:D2 равен 0x563B.

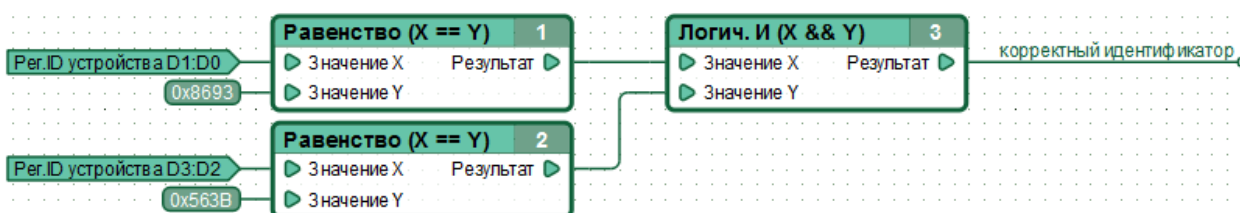


Рисунок 2.19 – Пример функциональной диаграммы, иллюстрирующей работу с идентификатором устройства.

В диаграмме значение, прочитанное из регистров идентификатора устройства, сравнивается с заданными и в случае их совпадения в именованную сеть «корректный идентификатор» сохраняется значение «1».

2.9.8 Контроль активности интерфейсов контроллера

«Регистр контроля активности интерфейсов контроллера»-синтетический регистр, отражающий текущую активность задействованных в пользовательской диаграмме внешних интерфейсов контроллера, либо включенных в режиме счетчика или в режиме активного входа каналов ввода-вывода. В те моменты времени, когда по задействованным пользователем интерфейсам контроллера CAN не осуществляется прием либо передача каких-

либо сигналов и не происходит изменений электрического потенциала на соответствующих активным каналам- входам контактах контролера, в «Регистре контроля активности интерфейсов контроллера» находится значение «0».

Использование данного регистра удобно в алгоритмах [управления режимами энергопотребления контроллера](#).

Таблица 2.25 – Значения возвращаемые регистром контроля активности интерфейсов контроллера.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр контроля активности интерфейсов контроллера	≥ 1 = в течении предыдущего цикла выполнения диаграммы, на одном или нескольких задействованных в диаграмме интерфейсах или активных каналах ввода-вывода обнаружена активность 0 = в течении предыдущего цикла выполнения диаграммы, ни на одном задействованном в диаграмме интерфейсе контроллера или активном канале ввода-вывода активности не обнаружено

2.9.9 Идентификатор вендора устройства

С выходом обновленного системного загрузчика контроллеров CANNY 5 duo версии 001005, при изготовлении устройств, каждому из них присваивается идентификационный номер их вендора (поставщика), который можно использовать в дальнейшем при разработке пользовательских диаграмм для дополнительной их защиты от несанкционированного использования.

Идентификатор вендора устройства, назначаемый производителем контроллеров, является одинаковым для всех контроллеров, предназначенных для одного контрагента, или может быть установлен отдельно на конкретную партию контроллеров. Для его производства контроллеров с конкретным идентификатором вендора необходимо обратиться к производителю.

Доступ к работе с идентификатором устройства осуществляется через соответствующий специальный системный регистр контроллера.

Таблица 2.26 – Значения возвращаемые регистром идентификатора вендора устройства.

Регистр	Возвращаемые значения
Регистр идентификатора вендора устройства	0...0xFFFF = значение индивидуального идентификационного номера вендора.

В процессе разработки пользовательской диаграммы, из CannyLab, идентификатор устройства можно узнать обратившись к информации об

устройстве, доступной в пункте «Устройство» → «Информация» главного меню программы или по нажатию кнопки «Информация» панели инструментов, где он представлен в виде 2х байтового (16-битного) числа, с расположением старшего байта слева.

Пример функциональной диаграммы, иллюстрирующей работу с идентификатором вендора устройства. В диаграмме значение, прочитанное из регистра идентификатора вендора устройства, сравнивается с заданными и в случае их совпадения в именованную сеть «корректный вендор» сохраняется значение «1».

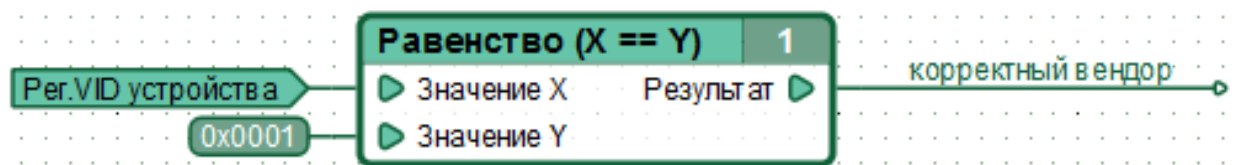


Рисунок 2.20 – Пример функциональной диаграммы, иллюстрирующей работу с идентификатором вендора устройства.

В диаграмме значение, прочитанное из регистра идентификатора вендора устройства, сравнивается с заданными и в случае совпадения в именованную сеть «корректный вендор» сохраняется значение «1».

2.10 CANNY 5 duo. Параметры пользовательской конфигурации

- [Общее описание](#)
- [Регистры параметров пользовательской конфигурации](#)
- [Пример использования параметров пользовательской конфигурации](#)

2.10.1 Общее описание

Параметры пользовательской конфигурации могут быть заданы конечным пользователем контроллера в момент загрузки в него программного обеспечения с использованием [исполняемого файла автономной загрузки ПО в контроллер](#). После загрузки ПО и запуска контроллера в автономном режиме, установленные пользователем таким образом данные, становятся доступны функциональной диаграмме в соответствующих регистрах контроллера.

Грамотное использование пользовательских параметров существенно повышает гибкость и универсальность решений на базе контроллера, позволяя конечному пользователю, не имеющему навыков работы с CannyLab, вносить безопасные изменения в работу алгоритма контроллера используя простой пользовательский интерфейс.

2.10.2 Регистры параметров пользовательской конфигурации

Возможно задать до 16 пользовательских параметров, которые будут доступны в 16 соответствующих регистрах контроллера.

Таблица 2.27 – Допустимые значения регистров параметров пользовательской конфигурации.

Регистр	Ожидаемые значения
Регистр параметра пользовательской конфигурации №0 ... Регистр параметра пользовательской конфигурации №15	0...65535 = значение соответствующего пользовательского параметра.

Значения в данных регистрах установятся при старте контроллера, после записи в него ПО посредством исполняемого файла автономной загрузки, и будут оставаться неизменными (константными) на протяжении всего времени работы функциональной диаграммы, не изменяясь даже при сбросе контроллера.

Изменить значения данных регистров можно лишь стерев или перезаписав память контроллера новым ПО.

Значения регистров соответствующих параметрам не перечисленным в исполняемом файле автономной устанавливается равным нулю.

***Примечание:** При записи контроллера из среды CannyLab значения всех регистров параметров пользовательской конфигурации устанавливается равным нулю.*

2.10.3 Пример использования параметров пользовательской конфигурации

Создавая в среде CannyLab исполняемый файл автономной загрузки ПО в контроллер, указав файл системного ПО контроллера и файл, содержащий приведенную ниже диаграмму, задайте два пользовательский параметра: Имя «Длительность выходного сигнала,мс», Тип «Число» и Имя «Светодиод контроллера», Тип «Список». В список значений параметра «Выходной канал контроллера» добавьте две строки: Название «Зеленый», Значение «0» и «Красный», Значение «1».

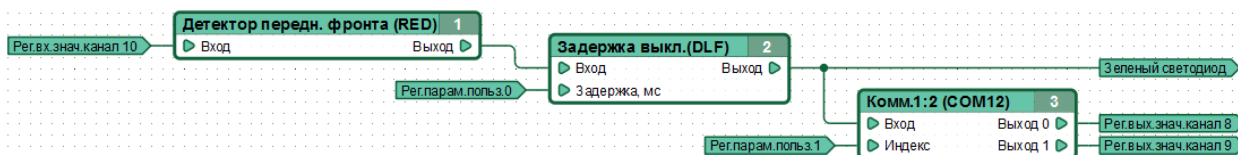


Рисунок 2.21 – Пример диаграммы для использования параметров пользовательской конфигурации.

Запустите созданный таким образом исполняемый файла автономной загрузки ПО, установите требуемые значения параметров и запишите ПО в контроллер.

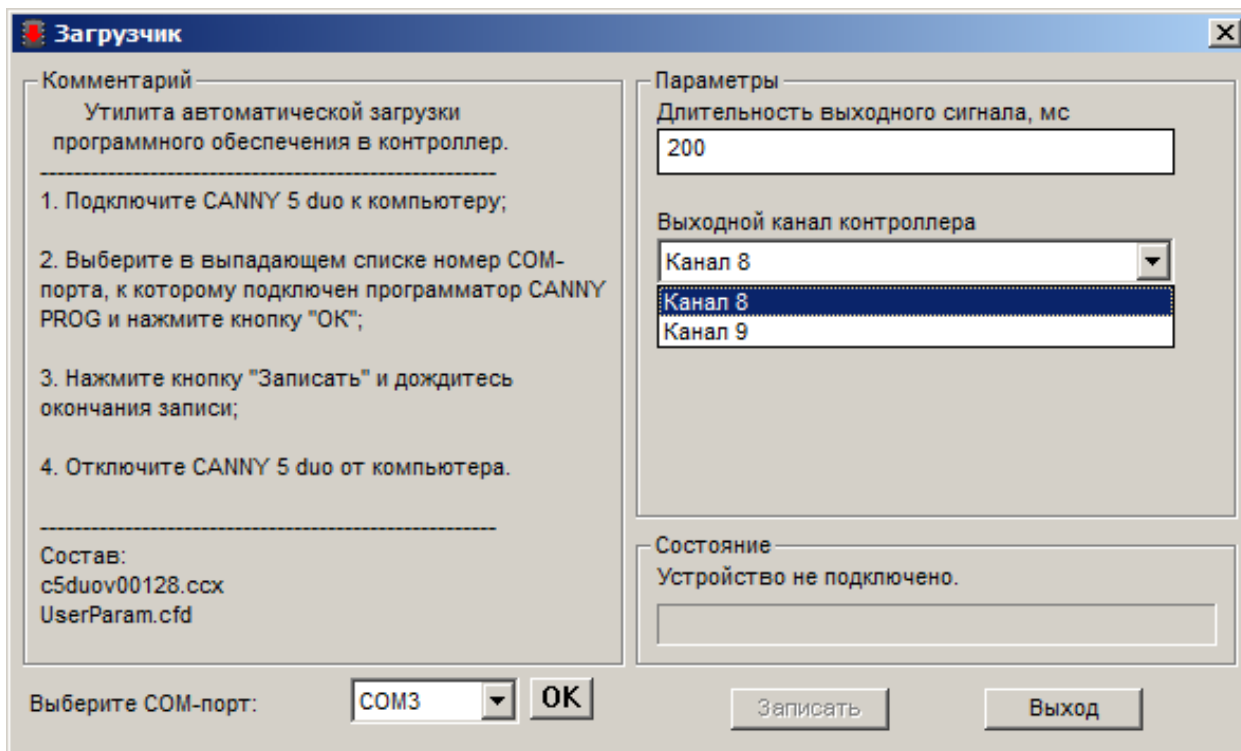


Рисунок 2.22 – Окно программы загрузчика.

Выполняя диаграмму контроллер, в момент получения на входе канала №8 отрицательного потенциала, включает светодиод контроллера заданного пользователем в соответствующем параметре цвета и удерживает его заданное пользователем время.

3 Заключение

В случае если у вас остались вопросы, рекомендуем посетить [наш форум](#).

Также информации материалы о продукции представлены на нашем [YouTube канале](#)