

CCD 系列双通道光谱共焦 传感器

MODBUS RTU 通信协议

Version 1.0.0.5

2022 年 08 月 01 日

文件说明

项目	内容
编号	TSDOC20220302B
权限	<input type="checkbox"/> 内部专用 <input type="checkbox"/> 内部公开 <input checked="" type="checkbox"/> 公开
类别	<input checked="" type="checkbox"/> 研发文件 <input type="checkbox"/> 生产文件 <input type="checkbox"/> 销售文件
说明	CCD 系列双通道光谱共焦传感器 MODBUS RTU 通讯协议，供 MODBUS 通信使用。
负责人	

变更记录

日期	版本	变更内容
2022 年 3 月 2 日	V1.0.0.0	发版
2022 年 3 月 9 日	V1.0.0.1	增加“附录 2 Modbus 通信参数配置”内容
2022 年 3 月 17 日	V1.0.0.2	修改 4.2 数据读取类寄存器对应的地址
2022 年 4 月 7 日	V1.0.0.3	新增数据滑动平均滤波次数:1、2
2022 年 6 月 7 日	V1.0.0.4	更新 3.2.2 功能码 04 的内容
2022 年 8 月 1 日	V1.0.0.5	在 V1.4 硬件版本上增加 2 项功能： (1) 增加触发计数器复位功能； (2) 数据读取类增加通道 1、2 的峰 1、峰 2 高度值。

目录

1. 引言	4
2. 通信规格	5
3. Modbus 通信规约	6
3.1. RTU 模式信息帧格式	6
3.2. 传感器支持的功能码	7
4. Modbus 寄存器分配	11
4.1. 参数设置类寄存器	11
4.2. 数据读取类寄存器	15
5. 应用示例	19
5.1. 读取参数示例（功能码 03）	19
5.2. 设置参数示例（功能码 06）	20
5.3. 读取数据示例（功能码 04）	21
6. 附录	23
附录 1 Modbus RTU CRC 算法代码	23
附录 2 Modbus 通信参数设置	26

1. 引言

本文档介绍了如何使用 Modbus RTU 协议,实现对 CCD 系列双通道光谱共焦传感器的参数配置与数据读取功能。

使用前, 注意事项:

- (1) 使用 Modbus RTU 协议时, 传感器只能作为从机使用。
- (2) 使用前, 请确保从机地址、串口波特率设置正确, 从机地址取值范围: 1 ~ 247。
- (3) 从机地址、串口波特率可通过配套上位机软件进行设置, 串口波特率设置最大值为 115200 bits/s。(默认设置: 从机地址为 1, 波特率为 115200 bits/s。)
- (4) 传感器从上电到完成配置, 大约需要 6s。在配置完成后, 才可通过 Modbus RTU 协议读写寄存器数据, 否则读写操作会超时。

Modbus 通信参数设置操作, 见“附录 2 Modbus 通信参数设置”。

2. 通信规格

按照表 2-1 规格，进行 MODBUS 串行通信，波特率通过配套的上位机软件进行设置。

表 2-1 通信规格

通信规格	通信接口	RS-485，半双工 2 线制
	波特率	19200/38400/57600/115200
	数据位	8 位
	奇偶校验位	无
	停止位	1 位
	通信协议	MODBUS RTU

3. Modbus 通信规约

3.1. RTU 模式信息帧格式

表 3-1 RTU 模式信息帧格式

开始	地址字段	功能代码	数据	错误校验 (CRC)	结束（起始）
3.5 个字符时间以上的间隔	1 个字节	1 个字节	0~252 个字节	2 字节	3.5 个字符时间以上的间隔

(1) 地址字段

地址字段为从设备地址，地址取值范围：0~247（十进制）。单个设备的实际地址范围是 1~247，地址 0 作为广播地址。主设备发送消息时，将从设备地址放到信息帧中，以便从设备识别此消息是否是发给本机的，如是本机地址，则从设备做出响应。从设备回复主设备时，在回应消息的地址域中提供本机地址，以便主设备识别是哪个从设备返回的数据。

(2) 功能码

功能码用于表示消息帧的功能，取值范围为 1~255（十进制）。从设备根据功能码，执行相应的功能，执行完成后在响应消息帧中返回同样的功能码。如果出现异常，返回的消息帧中将功能码最高位（MSB）设置为 1。

(3) 数据域

数据域存放功能码需要操作的具体数据。数据域以字节为单位，长度可变。

(4) 错误校验（CRC）

参与 CRC 计算的数据区域：包含一帧内从地址字段至数据区段内容，即计算 CRC 校验前的所有字节。

在 Modbus RTU 串行通信中，错误校验码是 16 位（2 个字节）的二进制值，采用 CRC-16 校验方法，多项式为 CRC-16/MODBUS: $x^{16} + x^{15} + x^2 + 1$ 。

错误校验码在数据帧中的传输顺序为：低字节在前，高字节在后。

CRC 值由发送设备计算，并添加到报文中。接收设备在报文接收过程中重新计算 CRC，并和接收的实际值进行比较,进行比较的值如果不同则为出错。

CRC 具体算法,见附录 1：Modbus RTU CRC 算法代码

3.2. 传感器支持的功能码

本传感器支持的功能码，如表 3-2 所示：

表 3-2 支持的功能码列表

功能代码	功能名	操作
03H	读保持寄存器	读取 1 个或多个保持寄存器的内容
04H	读输入寄存器	读取 1 个或多个输入寄存器的内容
06H	写单个寄存器	向 1 个保持寄存器写入值

3.2.1. 功能码 03(0x03)

功能码 03 的请求帧数据格式（主机→从机）如表 3-3 所示：

表 3-3 请求帧数据格式（功能码 03）

字节序号	0	1	2	3	4	5	6	7
数据内容	从机地址	功能码	起始地址高字节	起始地址低字节	寄存器量高字节	寄存器量低字节	CRC 校验低字节	CRC 校验高字节
取值范围	1~247	03	0 ~ 65535		1~125			

功能码 03 的响应帧数据格式（从机→主机）如表 3-4 所示：

表 3-4 响应帧数据格式（功能码 03）

字节序号	0	1	2	3	4
数据内容	从机地址	功能码	字节数	寄存器值 1 低字节	寄存器值 1 高字节

取值范围	1~247	03	2*N (N 为读取的 寄存器个数)			
------	-------	----	--------------------------	--	--	--

字节序号	2N+1	2N+2	2N+3	2N+4
数据内容	寄存器值 N 低字节	寄存器值 N 高字节	CRC 校验 低字节	CRC 校验 高字节
取值范围				

3.2.2. 功能码 04(0x04)

功能码 04 的请求帧数据格式（主机→从机）如表 3-5 所示：

表 3-5 请求帧数据格式（功能码 04）

字节序号	0	1	2	3	4	5	6	7
数据内容	从机 地址	功 能 码	起 始 地址 高 字 节	起 始 地址 低 字 节	寄 存 器 值 量 高 字 节	寄 存 器 值 量 低 字 节	CRC 校验低 字节	CRC 校验高 字节
取值范围	1~247	04	0 ~ 65535		1~125			

功能码 04 的请求帧数据格式（从机→主机）如表 3-6 所示：

表 3-6 响应帧数据格式（功能码 04）

字节序号	0	1	2	3	4
数据内容	从机 地址	功能码	字节数	寄 存 器 值 1 低 字 节	寄 存 器 值 1 高字节
取值范围	1~247	04	2*N (N 为读取的 寄存器个数)			

字节序号	2N+1	2N+2	2N+3	2N+4
数据内容	寄存器值 N 低字节	寄存器值 N 高字节	CRC 校验 低字节	CRC 校验 高字节
取值范围				

3.2.3. 功能码 06(0x06)

功能码 06 的请求帧数据格式（主机→从机）如表 3-7 所示：

表 3-7 请求帧数据格式（功能码 06）

序号	0	1	2	3	4	5	6	7
数据内容	从机地址	功能码	寄存器地址高字节	寄存器地址低字节	寄存器值高字节	寄存器值低字节	CRC 校验低字节	CRC 校验高字节
取值	1~247	06						

功能码 06 的响应帧数据格式（从机→主机）如表 3-8 所示：

表 3-8 响应帧数据格式（功能码 06）

序号	0	1	2	3	4	5	6	7
数据内容	从机地址	功能码	寄存器地址高字节	寄存器地址低字节	寄存器值高字节	寄存器值低字节	CRC 校验低字节	CRC 校验高字节
取值	1~247	06						

3.3. 错误响应帧格式

当从机收到主机发送的信息帧时，先进行 CRC 校验，如 CRC 校验错误，则忽略该帧；

如从机检测到了 CRC 校验以外的错误，则向主机返回错误信息帧。错误信息帧中返回的功能码，是将主机发送的功能码最高位置 1 而来，相当于在主机发送的功能码基础上加 0x80。

举例：主机发送的功能码为 0x03，则对应的错误功能码为 0x83；

表 3-9 错误响应帧格式

字节序号	0	1	2	3	4
数 据 内 容	地址码	功能码	错误码	CRC 校验 低字节	CRC 校验 高字节

表 3-10 错误码说明

错误码	错误码含义	详细说明
01	非法的功能码	接收到的功能码不支持
02	非法的数据地址	指定的地址超出从机的范围
03	非法的数据值	接收到主机发送的数据值超出相应地址的数据范围

4. Modbus 寄存器分配

4.1. 参数设置类寄存器

参数存放在保持寄存器（Holding Register）中。

参数设置与读取，通过功能码“03”、功能码“06”操作保持寄存器实现。

4.1.1. 寄存器列表

表 4-1 保持寄存器列表（对应功能码 03H、06H）

寄存器地址 (10 进制)	功能名称	数据类型	寄存器个数
0000	通道 1 光源开关	2 字节 无符号	1
0001	通道 1 曝光模式	2 字节 无符号	1
0002	通道 1 曝光时间	2 字节 无符号	1
0003	通道 1 位置清零	2 字节 无符号	1
0004-0007	预留		4
0008	通道 2 光源开关	2 字节 无符号	1
0009	通道 2 曝光模式	2 字节 无符号	1
0010	通道 2 曝光时间	2 字节 无符号	1
0011	通道 2 位置清零	2 字节 无符号	1

0012-0015	预留		4
0016	采样间隔	2 字节 无符号	1
0017	数据滑动平均 滤波次数	2 字节 无符号	1
0018	错误数据保持次 数设置	2 字节 无符号	1
0019	编码器 1 计数使能	2 字节 无符号	1
0020	编码器 2 计数使能	2 字节 无符号	1
0021	保存参数	2 字节 无符号	1
0022	触发计数复位	2 字节 无符号	1

注：

- (1) 传感器定义的保持寄存器最大数量为 60 个；
- (2) 寄存器写入无效值时，原寄存器的值不发生改变；

4.1.2. 寄存器说明

表 4-2 寄存器说明列表

寄存器地址 (10 进制)	功能名称	取值范围	数据类型	读/写	寄存器 个数
0000	通道 1 光源 开关	0: 关闭 1: 打开	2 字节 无符号	读/写	1
0001	通道 1 曝光 模式	0: 手动 1: 自动	2 字节 无符号	读/写	1

0002	通道 1 曝光 时间	0~50000 单位: 0.1us	2 字节 无符号	读/写	1
0003	通道 1 位置 清零	0: 取消清零 1: 位置清零	2 字节 无符号	读/写	1
0004-0007	预留				4
0008	通道 2 光源 开关	0: 关闭 1: 打开	2 字节 无符号	读/写	1
0009	通道 2 曝光 模式	0: 手动 1: 自动	2 字节 无符号	读/写	1
0010	通道 2 曝光 时间	0~50000 单位: 0.1us	2 字节 无符号	读/写	1
0011	通道 2 位置 清零	0: 取消清零 1: 位置清零	2 字节 无符号	读/写	1
0012-0015	预留				4
0016	采样间隔	单通道: 0: 250us 1: 500us 2: 1ms 3: 2ms 4: 5ms 5: 10ms 6: 100us 7: 125us 8: 160us 9: 200us 双通道: 参数对应的采 样间隔值是单 通道的 2 倍; 如: 0 对应于 500us	2 字节 无符号	读/写	1
0017	数据滑动平 均滤波次数	0x00: 4 次 0x01: 16 次 0x02: 64 次	2 字节 无符号	读/写	1

		0x03: 256 次 0x04: 1024 次 0x05: 4096 次 0x06: 1 次 0x07: 2 次			
0018	错误数据保持次数设置	0 ~ 1000	2 字节 无符号	读/写	1
0019	编码器 1 计数使能	0: 关闭 1: 打开	2 字节 无符号	读/写	1
0020	编码器 2 计数使能	0: 关闭 1: 打开	2 字节 无符号	读/写	1
0021	保存参数	1: 当前配置参数写入 flash, 写完后该标志自动清 0; 其它值无效; 注: 写 flash 耗时大约 400ms, 该过程中读写数据会造成超时。	2 字节 无符号	读/写	1
0022	触发计数复位	1: 对当前触发计数进行复位, 复位后该值会自动清 0; 其它值无效。	2 字节 无符号	读/写	1

4.2. 数据读取类寄存器

测量数据存放在输入寄存器中（Input Register）。

通过功能码“04”操作输入寄存器，实现测量数据的读取操作。

4.2.1. 寄存器列表

表 4-3 输入寄存器列表（对应功能码 04H）

寄存器地址 (10 进制)	功能名称	单位	数据类型 型	寄存器数	备注
0000-0001	通道 1 距离 1	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍
0002-0003	通道 1 距离 2	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍
0004-0005	通道 1 厚度	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍
0006-0007	通道 2 距离 1	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍
0008-0009	通道 2 距离 2	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍
0010-0011	通道 2 厚度	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍
0012-0013	编码器 1 脉冲计数	个	4 字节 无符号	2	
0014-0015	编码器 2 脉冲计数	个	4 字节 无符号	2	
0016-0017	MATH 值	mm	4 字节 有符号	2	数值扩大 1000000 倍

0018	通道 1 峰 1 高度	无量纲	2 字节 无符号	1	
0019	通道 1 峰 2 高度	无量纲	2 字节 无符号	1	
0020	通道 2 峰 1 高度	无量纲	2 字节 无符号	1	
0021	通道 2 峰 2 高度	无量纲	2 字节 无符号	1	

4.2.2. 寄存器说明

表 4-4 输入寄存器说明

寄存器地址 (10 进制)	功能名称	数据类型	读/写	寄存器个数
0000	通道 1 距离 1 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0001	通道 1 距离 1 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0002	通道 1 距离 2 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0003	通道 1 距离 2 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0004	通道 1 厚度 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0005	通道 1 厚度 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0006	通道 2 距离 1 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1

0007	通道 2 距离 1 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0008	通道 2 距离 2 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0009	通道 2 距离 2 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0010	通道 2 厚度 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0011	通道 2 厚度 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0012	编码器 1 脉冲计数高 16 位	2 字节 无符号	只读	1
0013	编码器 1 脉冲计数低 16 位	2 字节 无符号	只读	1
0014	编码器 2 脉冲计数高 16 位	2 字节 无符号	只读	1
0015	编码器 2 脉冲计数低 16 位	2 字节 无符号	只读	1
0016	MATH 值 高 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0017	MATH 值 低 16 位	2 字节 有符号	只读	1
0018	通道 1 峰 1 高度	2 字节 无符号	只读	1
0019	通道 1 峰 2 高度	2 字节 无符号	只读	1
0020	通道 2 峰 1 高度	2 字节 无符号	只读	1

0021	通道 2 峰 2 高度	2 字节 无符号	只读	1
------	----------------	-------------	----	---

注：传感器定义的输入寄存器数量为 40 个，超出范围将会报错。

5. 应用示例

5.1. 读取参数示例（功能码 03）

举例：传感器的从机地址为“1”,读取传感器通道 1 的光源开关、曝光模式、曝光时间等参数。

分析：读取传感器参数，需使用“功能码 03”，读取保持寄存器的值。通道 1 光源开关、通道 1 曝光模式、通道 1 曝光时间对应的寄存器地址分别为 0000、0001、0002，因此可通过一次性读取 3 个寄存器的方式读取参数值。即用功能码 03，读保持寄存器起始地址为 0000，读取寄存器个数为 3 个。

主机发送请求报文：01 03 00 00 00 03 05 CB

表 5-1 读取参数请求报文解析

主机发送报文	占字节数	数据内容（16 进制）
从机地址	1	01
功能码	1	03
寄存器起始地址	2	00 00
读取寄存器个数	2	00 03
CRC 校验	2	05 CB

从机发送响应报文：01 03 06 00 01 00 00 0F FF 59 05

表 5-2 读取参数响应报文解析

从机响应报文	占字节数	数据内容（16 进制）
从机地址	1	01
功能码	1	03
字节数	1	06
寄存器 0000 的数据	2	00 01

寄存器 0001 的数据	2	00 00
寄存器 0002 的数据	2	0F FF
CRC 校验	2	59 05

数值分析：光源开关打开、曝光模式为手动、曝光时间为 409.5us。

5.2. 设置参数示例（功能码 06）

举例：传感器的从机地址为“1”,设置曝光时间为 204.7us。

分析：设置曝光时间，需使用“功能码 06”，往地址为 0002 的保持寄存器写入值，204.7us 对应的寄存器值为 2047（0x07ff），即向地址为“0002”的保持寄存器，写入 0x07ff 数值。

主机发送请求报文：01 06 00 02 07 FF 6A 7A

表 5-3 设置参数请求报文解析

主机发送报文	占字节数	数据内容（16 进制）
从机地址	1	01
功能码	1	06
寄存器地址	2	00 02
寄存器值	2	07 FF
CRC 校验	2	6A 7A

从机发送响应报文：01 06 00 02 07 FF 6A 7A

表 5-4 设置参数响应报文解析

从机响应报文	占字节数	数据内容（16 进制）
从机地址	1	01
功能码	1	06

寄存器地址	2	00 02
寄存器值	2	07 FF
CRC 校验	2	6A 7A

5.3. 读取数据示例（功能码 04）

举例：传感器的从机地址为“1”,读取该传感器通道 1 测量数据距离 1。

分析：读取通道 1 的距离 1，需使用“功能码 04”，读取输入寄存器地址 0x0000-0x0001 的数值，读取的寄存器个数为 2 个。

主机发送的请求报文：01 04 00 00 00 02 71 CB

表 5-5 读取数据请求报文解析

主机发送报文	占字节数	数据内容（16 进制）
从机地址	1	01
功能码	1	04
寄存器起始地址	2	00 00
读取寄存器个数	2	00 02
CRC 校验	2	71 CB

传感器发送的响应报文：01 04 04 01 EB 60 5E 23 B4

表 5-6 读取数据响应报文解析

从机响应报文	占字节数	数据内容（16 进制）
从机地址	1	01
功能码	1	04
字节数	1	04
寄存器 0000 的数据	2	01 EB

寄存器 0001 的数据	2	60 5E
CRC 校验	2	23 B4

数值分析：

距离 1 的数值为 0x01eb605e，转换为有符号整数为 32202846，由于实际值放大了 1000000 倍，所以距离 1 的测量值为 32.202846mm。

注：当读取的数据值为 0x80000000（16 进制）或-2147483648（有符号整数）时，则表示当前的测量值无效。

6. 附录

附录 1 Modbus RTU CRC 算法代码

```
static const unsigned char aucCRCHi[] = {  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,  
    0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,  
    0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40  
};
```

```

static const unsigned char aucCRCLo[] = {
    0x00, 0xC0, 0xC1, 0x01, 0xC3, 0x03, 0x02, 0xC2, 0xC6, 0x06, 0x07, 0xC7,
    0x05, 0xC5, 0xC4, 0x04, 0xCC, 0x0C, 0x0D, 0xCD, 0x0F, 0xCF, 0xCE, 0x0E,
    0x0A, 0xCA, 0xCB, 0x0B, 0xC9, 0x09, 0x08, 0xC8, 0xD8, 0x18, 0x19, 0xD9,
    0x1B, 0xDB, 0xDA, 0x1A, 0x1E, 0xDE, 0xDF, 0x1F, 0xDD, 0x1D, 0x1C, 0xDC,
    0x14, 0xD4, 0xD5, 0x15, 0xD7, 0x17, 0x16, 0xD6, 0xD2, 0x12, 0x13, 0xD3,
    0x11, 0xD1, 0xD0, 0x10, 0xF0, 0x30, 0x31, 0xF1, 0x33, 0xF3, 0xF2, 0x32,
    0x36, 0xF6, 0xF7, 0x37, 0xF5, 0x35, 0x34, 0xF4, 0x3C, 0xFC, 0xFD, 0x3D,
    0xFF, 0x3F, 0x3E, 0xFE, 0xFA, 0x3A, 0x3B, 0xFB, 0x39, 0xF9, 0xF8, 0x38,
    0x28, 0xE8, 0xE9, 0x29, 0xEB, 0x2B, 0x2A, 0xEA, 0xEE, 0x2E, 0x2F, 0xEF,
    0x2D, 0xED, 0xEC, 0x2C, 0xE4, 0x24, 0x25, 0xE5, 0x27, 0xE7, 0xE6, 0x26,
    0x22, 0xE2, 0xE3, 0x23, 0xE1, 0x21, 0x20, 0xE0, 0xA0, 0x60, 0x61, 0xA1,
    0x63, 0xA3, 0xA2, 0x62, 0x66, 0xA6, 0xA7, 0x67, 0xA5, 0x65, 0x64, 0xA4,
    0x6C, 0xAC, 0xAD, 0x6D, 0xAF, 0x6F, 0x6E, 0xAE, 0xAA, 0x6A, 0x6B, 0xAB,
    0x69, 0xA9, 0xA8, 0x68, 0x78, 0xB8, 0xB9, 0x79, 0xBB, 0x7B, 0x7A, 0xBA,
    0xBE, 0x7E, 0x7F, 0xBF, 0x7D, 0xBD, 0xBC, 0x7C, 0xB4, 0x74, 0x75, 0xB5,
    0x77, 0xB7, 0xB6, 0x76, 0x72, 0xB2, 0xB3, 0x73, 0xB1, 0x71, 0x70, 0xB0,
    0x50, 0x90, 0x91, 0x51, 0x93, 0x53, 0x52, 0x92, 0x96, 0x56, 0x57, 0x97,
    0x55, 0x95, 0x94, 0x54, 0x9C, 0x5C, 0x5D, 0x9D, 0x5F, 0x9F, 0x9E, 0x5E,
    0x5A, 0x9A, 0x9B, 0x5B, 0x99, 0x59, 0x58, 0x98, 0x88, 0x48, 0x49, 0x89,
    0x4B, 0x8B, 0x8A, 0x4A, 0x4E, 0x8E, 0x8F, 0x4F, 0x8D, 0x4D, 0x4C, 0x8C,
    0x44, 0x84, 0x85, 0x45, 0x87, 0x47, 0x46, 0x86, 0x82, 0x42, 0x43, 0x83,
    0x41, 0x81, 0x80, 0x40
};

```



```

unsigned short MB_CRC16(unsigned char * pucFrame, unsigned short usLen )
{
    unsigned char    crc_h = 0xFF;
    unsigned char    crc_l = 0xFF;
    unsigned short   index, crc_value;

    while( usLen-- )
    {
        index = crc_l ^ *( pucFrame++ );

        crc_l = (unsigned char)(crc_h ^ aucCRCHi[index]);

        crc_h = aucCRCLo[index];
    }

    crc_value = crc_h;

    crc_value <<= 8;

    crc_value |= crc_l;

    return crc_value;
}

```

附录 2 Modbus 通信参数设置

Modbus 通信参数设置包括从机地址、波特率设置。参数设置步骤如下所示：

步骤 1： 打开上位机软件，与传感器成功连接；

步骤 2： 进入 Modbus 配置界面

在上位机软件主窗口，点击菜单栏 Root——>通信配置——>Modbus 配置，如图 6-1 所示。

步骤 3： 设置从机地址

在从机地址设置框里选择输入设置的地址，取值范围 1-247；

步骤 4： 设置 Modbus 通信波特率

在波特率配置设置下拉框里选择要设置的波特率。

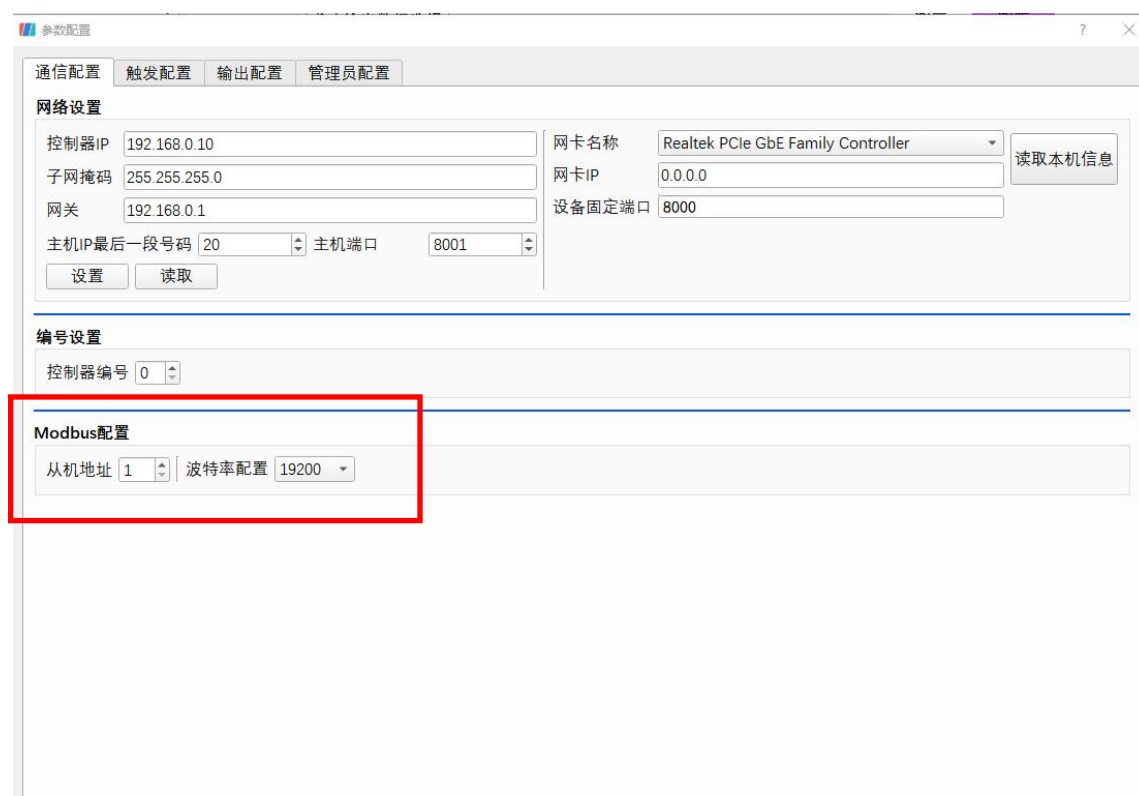


图 6-1 Modbus 通信参数配置