Hiperface-Kommunikation

Die Standardkonfiguration für die Hiperface-Kommunikationsschnittstelle ist 9600 Baud mit Parity Even, 8 Datenbits, 1 Stoppbit.
Standard-Encoderadresse ist 64dez ⇒ 0x40. CRC-Typ ist XOR:
https://www.scadacore.com/tools/programming-calculators/online-checksum-calculator/

Broadcast-Adresse 0xFF ist immer verfügbar.

Dies ist eine Liste von Standardbefehlen.

Befehl	**Hex-String zum Senden**	**Hex-String zum Empfangen**	**Kommentar**
Position lesen (absolut)	0x40 0x42 0x02	0x40 0x42 B3 B2 B1 B0 CRC	B3 ist MSB und B0 ist LSB der tatsächlichen Position (unsigned 32 bit)
Encoder-Reset	0x40 0x53 0x13	Keine Antwort	–
Encoder-Status lesen	0x40 0x50 0x10	0x40 0x50 B1 B0 CRC	B1 ist MSB, B0 ist LSB des Encoder-Status (siehe Tabelle unten für Encoder-Fehler)
Aus-Typ-Etikett lesen	0x40 0x52 0x12	0x40 0x52 0xE4 0xFF 0x80 0x01 0x88	–
Analogwert lesen	0x40 0x44 CH CRC	0x40 0x44 CH B1 B0 CRC	CH ist der zu lesende Kanal, B1 ist MSB und B0 LSB-Wert des Kanals. Siehe Tabelle unten für die Kanalzuordnungen
Kalibrierung starten	0x40 x054 0x14	Keine Antwort	–

Encoder-Fehler	**Encoder-Status**
00	Keine Fehler
01	Analogsignal außerhalb der Spezifikation

Kanal Nr.	**Beschreibung**
0x00	Sinus-Signal
0x01	Kosinus-Signal
0x02	Winkel in Grad (Arctan-Berechnung)
0x03	Oversampled Sinus
0x04	Oversampled Kosinus
0x05	Oversampled Arctan-Wert
0x06	Encoder-Status (Maschinenzustand)
0x07	Hiperface-Status (Maschinenzustand)
0x08	Relativer Positionswert
0x09	Hall-Schalterbedingung
0x0A	Arctan-Wert
0x0B	Status aller Hall-Schalter
0x48	Encoder-Temperatur

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:reverso_encoder:hiperface

Last update: **2026/09/11 21:22**