SMI Telegramme

Mikrokontroller.net Beitrag
Die Telegramme können unterschiedlich lang sein und haben folgenden Aufbau

Adresse:

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Bemerk.	Typ			Adressetyp	ID			
Wert	2^2	2^1	2^0	2^0	2^3	2^2	2^1	2^0

- **Typ**
  - 1: Diagnose
  - 2: Fahrbefehl
  - 3: Positionsabfrage
- **Adresstyp**
  - 0: Hersteller ID
  - 1: Motor ID

ID	Hersteller
0	Alle
1	Alcatel
2	Becker
3	ELERO
4	SELVE
5	Stele
6	Vestamatic

Adresserweiterung

- Wenn nur bestimmte Hersteller oder mehrere Motoren gleichzeitig angesprochen werden sollen. Das erste Byte wird dann der Hersteller gesendet

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Byte1	1	1	1	0	0	0	0	0
Byte2: Motor ID	16	15	14	13	12	11	10	9
Byte3: Motor ID	8	7	6	5	4	3	2	1

- **Beispiel:** Motor 16,5 und 2:
  - 0xC0 0x80 0x12

ID setzen

- Motoren werden immmer mit ID=0 ausgeliefert. Nach der Motorsuche werden die IDs von 15 herunter bis 1 vergeben Über Diese ID können die Motoren am SMI-Bus angesprochen werden. Wenn schon alle IDs bis 1 vergeben wurden behält der letzte Motor die ID 0. Über diese ID können an jedem SMI-Bus also 16 Motoren angesprochen werden.

Bit	**7**	**6**	**5**	**4**	**3**	**2**	**1**	**0**
Byte1	0	0	1	1	1	1	0	0
Byte2: Motor ID					2^3	2^2	2^1	2^0

- **Beispiel:** ID zurücksetzen
  - 0x3C 0x00

Befehl:

Bit	**7**	**6**	**5**	**4**	**3**	**2**	**1**	**0**
Bemerk.	Erweiterung	Datenbytes		???	???	Befehl		
Wert	2^0	2^1	2^0			2^2	2^1	2^0

- **Erweiterung**
  - 0: keine weiteren Daten
  - 1: weitere Daten (Tuchstraffung 6°: 0x22 0x06???)

- **Befehl**
  - 0: Stop
  - 1: Hoch
  - 2: Runter
  - 3: Positon1
  - 4: Position2
  - 5: Position anfahren

- **Datenbytes**
  - 1: Relative Position (0x00-0xff | 0-512°)
    - Winkel Hoch (8Bit Winkel [°])
    - Winkel Runter (8Bit Winkel [°])
  - 2: Genaue Positionen (0x0000-0xffff | 0-100%)
    - Position1 speichern (16Bit Position [%])
    - Position2 speichern (16Bit Position [%])
    - Position anfahren (16Bit Position [%])

Prüfsumme:

Es werden alle Bytes addiert. Aus der Summe wird das Zweierkomplement gebildet (Negieren und +1)
Beispiel: Motor 12 Hoch (0x5C 0x01):

Addition:
0x5C + 0x01 = 0x5D
1er Komplement:
! 0x5D = 0A2
0xA2 + 1 = 0xA3
Ergebnis:
0x5C 0x01 0xA3

Antwort:

- Die **Antwort** besteht aus mindestens einem bis fünf Byte(s) (Diagnose mit Motor ID)
  - Bestätigung | ACK (0xff)
  - Negative Bestätigung | NACK (0xE0?)

Beispiele

```
Motor 12 Hoch:       5C 01 A3\\
Motor 12 100° Hoch:  5C 21 64 1F\\
Motor 12 Pos 50%:    5C 45 7F FF E1\\
\\
Diagnose             20 00 E0\\
\\
Diagnose Motor 1:    31 00 CF              Antwort:        FF FF FF E0 FF
(alle stehen)\\
Diagnose Motor 1:    31 00 CF              Antwort:        FF E0 FF FF FF
(mind. 1 Motor läuft (ja, 1 nach AUF)\\
Diagnose Motor 1:    31 00 CF              Antwort:        FF FF E0 FF FF
(mind. 1 Motor läuft (ja, 1 nach AB)\\

Motor Suchlauf:\\
Suchlauf 1:          24 7D ID ID ID ID XX  Antwort:        FE FE FE C0 C0
(mind. 1 Seriennummer passt, Motor mit ID vorhanden)\\
Suchlauf 1:          24 7D ID ID ID ID XX  Antwort:        FE FE FE C0 FF
(mind. 1 Seriennummer passt. kein Motor mit ID vorhanden)\\
Suchlauf 1:          24 7D ID ID ID ID XX  Antwort:        FF E0 FF FF FF
(mind. 1 Seriennummer ist kleiner\\
Suchlauf 1:          24 7D ID ID ID ID XX  Antwort:        FF FF E0 FF FF
(mind. 1 Seriennummer ist größer\\
```

From:
https://smiwiki.thefischer.net/ -

Permanent link:
https://smiwiki.thefischer.net/doku.php?id=wiki:smi:telegramme&rev=1584264518

Last update: **2020/03/15 10:28**