

## PSO2020 通过 Easergy P3U30 自带的 Modbus 驱动遥控

### 问题描述:

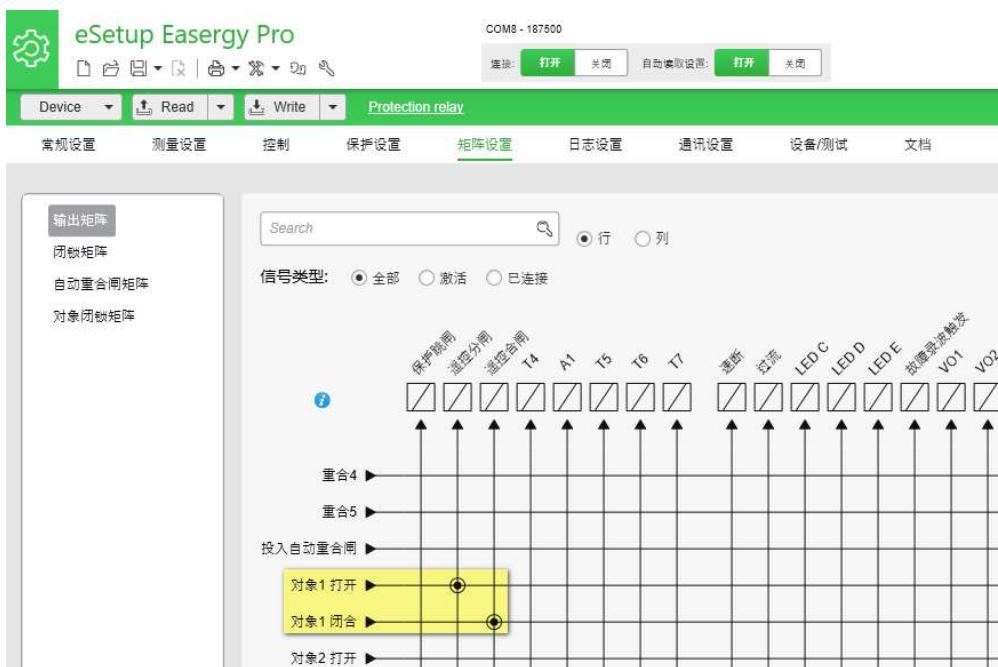
PSO2020R2 通过 Easergy P3U30 自带的 Modbus 驱动遥控

### 解决方案:

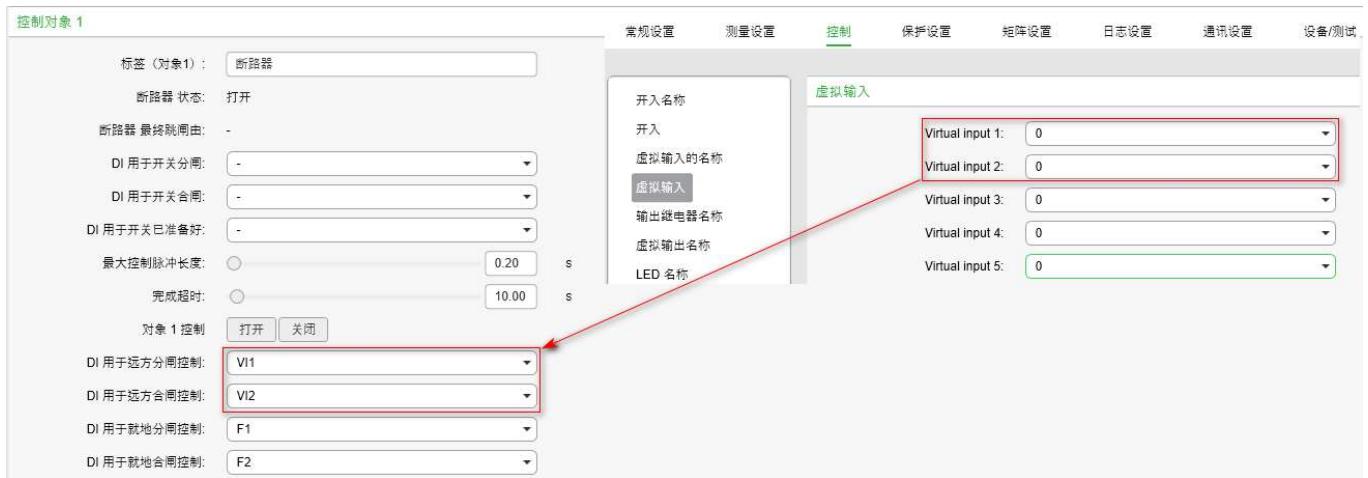
步骤如下：

Easergy P3U30 固件版本： V30.203

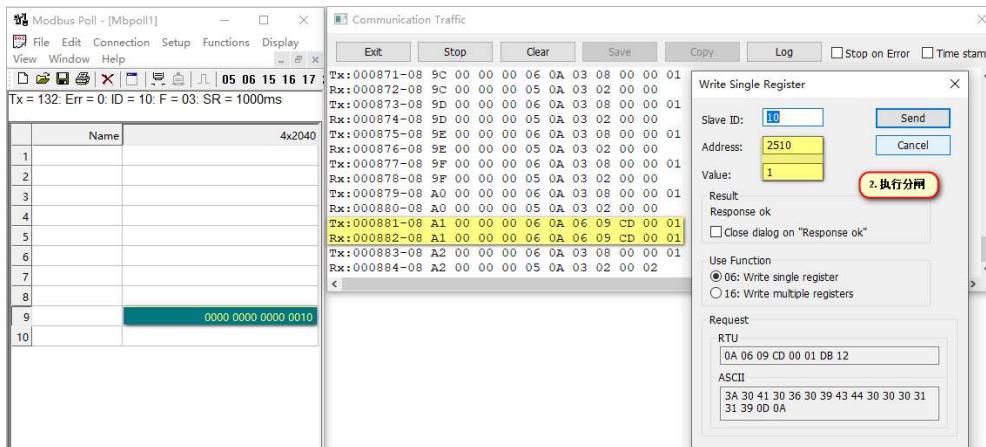
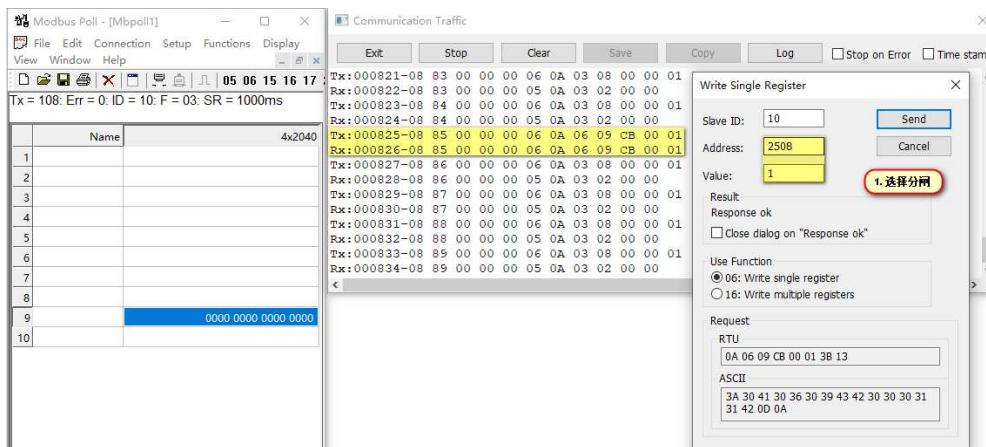
1. 确保控制回路接线正确并已经供电；
2. 用 **Easergy Pro** 连接 **P3U30** 后配置装置，确保装置是**远方**状态，**矩阵设置**正确，示例为方便测试将矩阵输出中对象设置成保持（用户需要根据实际情况配置）

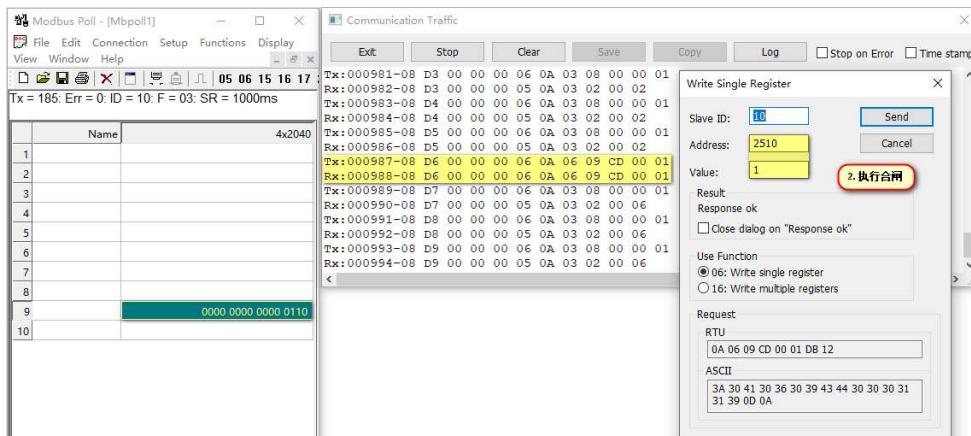
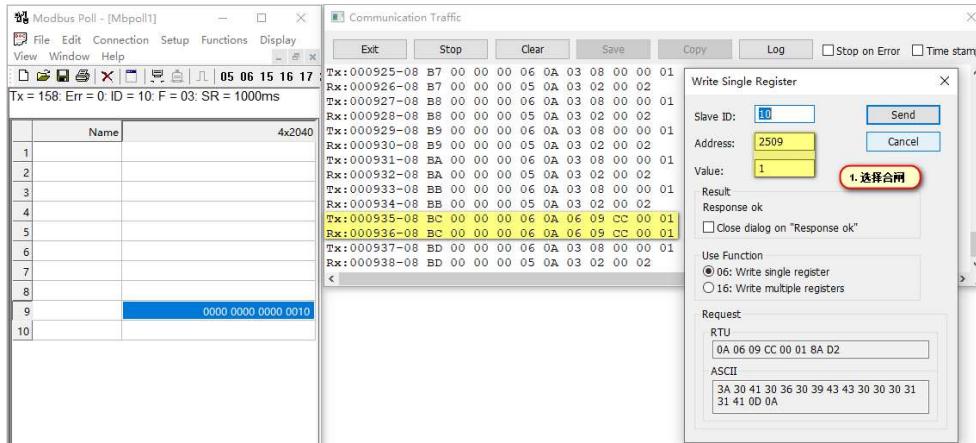


3. 可通过虚拟开入在 **Easergy** 中进行控制测试，配置如下图所示，在对象中配置分闸、合闸的虚拟开入，然后在虚拟开入中去置位即可。

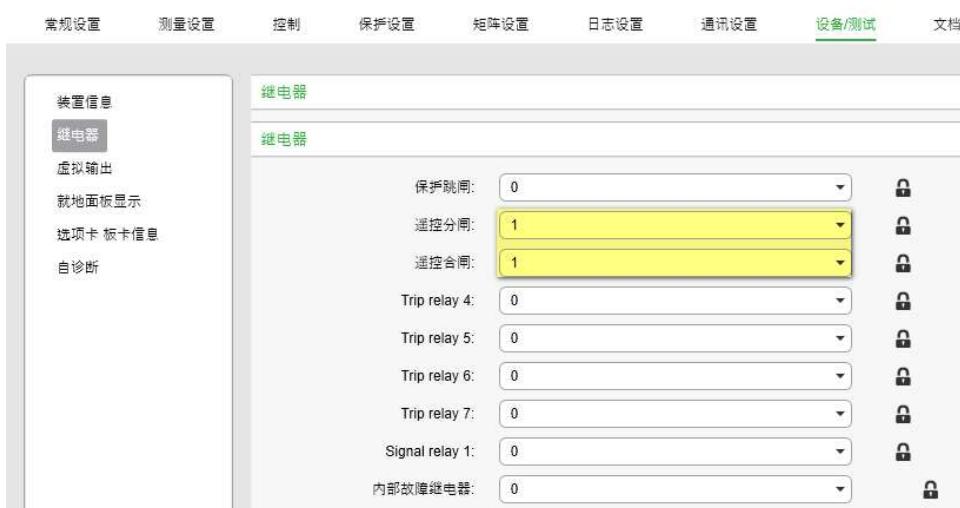


也可以用第三方测试工具如 ModbusPoll 进行测试，并通过寄存器 2049 监控输出继电器的状态，同时也可以听到继电器动作的声音，如下图



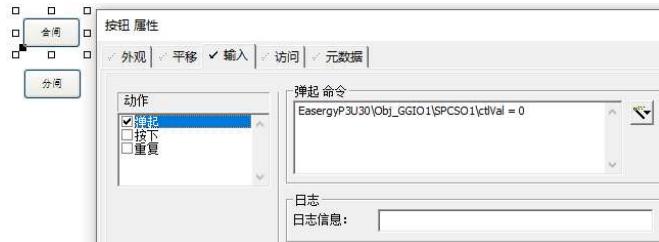


在 Easergy Pro 中也可监测其状态:

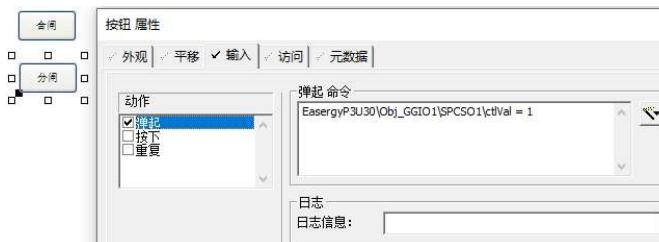


#### 4. 在 PSO 中添加 P3U30 到工程进行配置

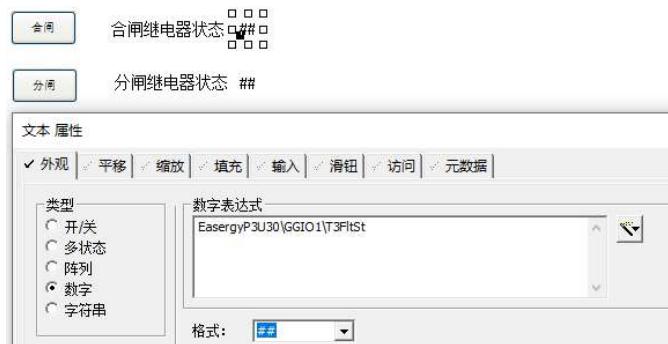
合闸按钮配置



分闸按钮配置



合闸继电器状态配置



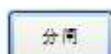
分闸继电器状态配置



## 5. 测试

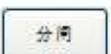
运行工程后的初始状态如下：

 合闸继电器状态 0

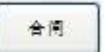
 分闸继电器状态 0

合闸：

 合闸继电器状态 1

 分闸继电器状态 0

分闸：

 合闸继电器状态 1

 分闸继电器状态 1