

INTERNATIONAL STANDARD

NORME INTERNATIONALE



**Industrial communication networks – Fieldbus specifications –
Part 4-24: Data-link layer protocol specification – Type 24 elements**

**Réseaux de communication industriels – Spécifications des bus de terrain –
Partie 4-24: Spécification du protocole de la couche liaison de données –
Éléments de type 24**



THIS PUBLICATION IS COPYRIGHT PROTECTED

Copyright © 2019 IEC, Geneva, Switzerland

All rights reserved. Unless otherwise specified, no part of this publication may be reproduced or utilized in any form or by any means, electronic or mechanical, including photocopying and microfilm, without permission in writing from either IEC or IEC's member National Committee in the country of the requester. If you have any questions about IEC copyright or have an enquiry about obtaining additional rights to this publication, please contact the address below or your local IEC member National Committee for further information.

Droits de reproduction réservés. Sauf indication contraire, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'IEC ou du Comité national de l'IEC du pays du demandeur. Si vous avez des questions sur le copyright de l'IEC ou si vous désirez obtenir des droits supplémentaires sur cette publication, utilisez les coordonnées ci-après ou contactez le Comité national de l'IEC de votre pays de résidence.

IEC Central Office
3, rue de Varembe
CH-1211 Geneva 20
Switzerland

Tel.: +41 22 919 02 11
info@iec.ch
www.iec.ch

About the IEC

The International Electrotechnical Commission (IEC) is the leading global organization that prepares and publishes International Standards for all electrical, electronic and related technologies.

About IEC publications

The technical content of IEC publications is kept under constant review by the IEC. Please make sure that you have the latest edition, a corrigendum or an amendment might have been published.

IEC publications search - webstore.iec.ch/advsearchform

The advanced search enables to find IEC publications by a variety of criteria (reference number, text, technical committee,...). It also gives information on projects, replaced and withdrawn publications.

IEC Just Published - webstore.iec.ch/justpublished

Stay up to date on all new IEC publications. Just Published details all new publications released. Available online and once a month by email.

IEC Customer Service Centre - webstore.iec.ch/csc

If you wish to give us your feedback on this publication or need further assistance, please contact the Customer Service Centre: sales@iec.ch.

Electropedia - www.electropedia.org

The world's leading online dictionary on electrotechnology, containing more than 22 000 terminological entries in English and French, with equivalent terms in 16 additional languages. Also known as the International Electrotechnical Vocabulary (IEV) online.

IEC Glossary - std.iec.ch/glossary

67 000 electrotechnical terminology entries in English and French extracted from the Terms and Definitions clause of IEC publications issued since 2002. Some entries have been collected from earlier publications of IEC TC 37, 77, 86 and CISPR.

A propos de l'IEC

La Commission Electrotechnique Internationale (IEC) est la première organisation mondiale qui élabore et publie des Normes internationales pour tout ce qui a trait à l'électricité, à l'électronique et aux technologies apparentées.

A propos des publications IEC

Le contenu technique des publications IEC est constamment revu. Veuillez vous assurer que vous possédez l'édition la plus récente, un corrigendum ou amendement peut avoir été publié.

Recherche de publications IEC -

webstore.iec.ch/advsearchform

La recherche avancée permet de trouver des publications IEC en utilisant différents critères (numéro de référence, texte, comité d'études,...). Elle donne aussi des informations sur les projets et les publications remplacées ou retirées.

IEC Just Published - webstore.iec.ch/justpublished

Restez informé sur les nouvelles publications IEC. Just Published détaille les nouvelles publications parues. Disponible en ligne et une fois par mois par email.

Service Clients - webstore.iec.ch/csc

Si vous désirez nous donner des commentaires sur cette publication ou si vous avez des questions contactez-nous: sales@iec.ch.

Electropedia - www.electropedia.org

Le premier dictionnaire d'électrotechnologie en ligne au monde, avec plus de 22 000 articles terminologiques en anglais et en français, ainsi que les termes équivalents dans 16 langues additionnelles. Egalement appelé Vocabulaire Electrotechnique International (IEV) en ligne.

Glossaire IEC - std.iec.ch/glossary

67 000 entrées terminologiques électrotechniques, en anglais et en français, extraites des articles Termes et Définitions des publications IEC parues depuis 2002. Plus certaines entrées antérieures extraites des publications des CE 37, 77, 86 et CISPR de l'IEC.

INTERNATIONAL STANDARD

NORME INTERNATIONALE



**Industrial communication networks – Fieldbus specifications –
Part 4-24: Data-link layer protocol specification – Type 24 elements**

**Réseaux de communication industriels – Spécifications des bus de terrain –
Partie 4-24: Spécification du protocole de la couche liaison de données –
Éléments de type 24**

INTERNATIONAL
ELECTROTECHNICAL
COMMISSION

COMMISSION
ELECTROTECHNIQUE
INTERNATIONALE

ICS 25.040.40; 35.100.20; 35.110

ISBN 978-2-8322-9159-7

**Warning! Make sure that you obtained this publication from an authorized distributor.
Attention! Veuillez vous assurer que vous avez obtenu cette publication via un distributeur agréé.**

CONTENTS

FOREWORD.....	6
INTRODUCTION.....	8
1 Scope.....	10
1.1 General.....	10
1.2 Specifications	10
1.3 Procedures	10
1.4 Applicability	11
1.5 Conformance	11
2 Normative references	11
3 Terms, definitions, symbols, abbreviations and conventions	12
3.1 Reference model terms and definitions	12
3.2 Service convention terms and definitions	13
3.3 Common terms and definitions	13
3.4 Symbols and abbreviations	16
3.5 Additional Type 24 symbols and abbreviations	17
3.6 Common Conventions	17
3.7 Additional Type 24 conventions	18
3.7.1 Primitive conventions.....	18
3.7.2 State machine conventions	18
4 Overview of DL-protocol	19
4.1 Characteristic feature of the DL-protocol	19
4.2 DL layer component.....	20
4.2.1 Cyclic transmission control (CTC).....	21
4.2.2 Send Receive Control (SRC)	21
4.2.3 DL-management	21
4.3 Timing sequence.....	21
4.3.1 Overview	21
4.3.2 Cyclic transmission mode	21
4.3.3 Acyclic transmission mode.....	29
4.4 Service assumed from the PhL	30
4.4.1 General requirement.....	30
4.4.2 DL_Symbols	30
4.4.3 Assumed primitives of the PhS	30
4.5 Local parameters, variables, counters, timers	30
4.5.1 Overview	30
4.5.2 Variables, parameters, counters and timers to support DLE function	31
5 DLPDU structure	35
5.1 Overview	35
5.1.1 Transfer syntax for bit sequences	35
5.1.2 Data type encodings	36
5.1.3 Frame format.....	36
5.2 Basic format DLPDU structure	36
5.2.1 General	36
5.2.2 Synchronous frame.....	40
5.2.3 Output data or Input data frame	40
5.2.4 Delay measurement start frame	41

5.2.5	Delay measurement frame	41
5.2.6	Message token frame	42
5.2.7	Status frame	42
5.2.8	Cycle Information frame	43
5.2.9	Message frame	44
5.3	Short format DLPDU structure	45
5.3.1	General	45
5.3.2	Synchronous frame	47
5.3.3	Output data or Input data frame	48
5.3.4	Message frame	49
6	DLE element procedure	49
6.1	Overview	49
6.2	Cyclic transmission control sublayer	49
6.2.1	General	49
6.2.2	DLS-user interface	49
6.2.3	Protocol machines in CTC	50
6.2.4	CTC-DLM interface	101
6.3	Send Receive Control	102
6.3.1	General	102
6.3.2	SRC-CTC interface	103
6.3.3	Detailed specification of SRC	104
6.3.4	SRC-DLM interface	108
7	DL-management layer (DLM)	109
7.1	Overview	109
7.2	Primitive definitions	109
7.2.1	Primitives exchanged between DLMS-user and DLM	109
7.2.2	Parameters used with DLM primitives	110
7.3	DLM protocol machine	110
7.3.1	C1 master	110
7.3.2	Slave and C2 master	115
7.4	Functions	119
	Bibliography	122
	Figure 1 – Data-link layer component	21
	Figure 2 – Timing chart of fixed-width time slot type cyclic communication	22
	Figure 3 – Timing chart of configurable time slot type cyclic communication	24
	Figure 4 – Schematic diagram of cyclic event occurrence	26
	Figure 5 – Timing relationship between cyclic transmission and data processing	29
	Figure 6 – Timing chart example of acyclic communication	29
	Figure 7 – Basic format DLPDU structure	37
	Figure 8 – Short format DLPDU structure	45
	Figure 9 – The state diagram of the C1 master for fixed-width time slot	51
	Figure 10 – The state diagram of the C2 master for fixed-width time slot	58
	Figure 11 – The state diagram of the slave for fixed-width time slot	62
	Figure 12 – The state diagram of the C1 master for configurable time slot	65
	Figure 13 – The state diagram of the C2 master for configurable time slot	74
	Figure 14 – The state diagram of slave for configurable time slot	77

Figure 15 – The state diagram of message initiator for basic format.....	82
Figure 16 – The state diagram of message responder for basic format	86
Figure 17 – The state diagram of message initiator for short format	90
Figure 18 – The state diagram of message responder for short format.....	94
Figure 19 – The state diagram of the acyclic transmission protocol machine.....	100
Figure 20 – Internal architecture of one-port SRC	104
Figure 21 – Internal architecture of multi-port SRC	104
Figure 22 – Internal architecture of serializer	105
Figure 23 – Internal architecture of deserializer	106
Figure 24 – State diagram of the C1 master DLM.....	111
Figure 25 – State diagram of the Slave and the C2 master DLM	116
Table 1 – State transition descriptions	18
Table 2 – Description of state machine elements	19
Table 3 – Conventions used in state machines	19
Table 4 – Characteristic features of the fieldbus data-link protocol.....	20
Table 5 – List of the values of the variable Cyc_sel	31
Table 6 – List of the values of the variable Tunit	32
Table 7 – List of the values of the variable PDUType.....	33
Table 8 – List of the values of the variable SlotType	34
Table 9 – Transfer syntax for bit sequences.....	36
Table 10 – Bit order	36
Table 11 – Destination and Source address format.....	37
Table 12 – Station address	37
Table 13 – Extended address	38
Table 14 – Message control field format (Information transfer format).....	38
Table 15 – Message control field format (Supervisory format).....	38
Table 16 – The list of Supervisory function bits.....	39
Table 17 – Frame type and data length format.....	39
Table 18 – The list of Frame type.....	39
Table 19 – Data format of the Synchronous frame	40
Table 20 – The field list of the Synchronous frame.....	40
Table 21 – Data format of the Output data or the Input data frame	40
Table 22 – The field list of the Output data or the Input data frame	41
Table 23 – Data format of Delay measurement start frame.....	41
Table 24 – The field list of Delay measurement start frame	41
Table 25 – Data format of Delay measurement frame.....	42
Table 26 – The field list of Delay measurement frame	42
Table 27 – Data format of Status frame.....	42
Table 28 – The field list of Status frame	43
Table 29 – The list of the DLE status	43
Table 30 – The list of Repeater status	43
Table 31 – Data format of Delay measurement frame.....	44

Table 32 – The field list of Cycle Information frame.....	44
Table 33 – Data format of Message frame	44
Table 34 – The field list of Message frame.....	45
Table 35 – Range of Station address field.....	46
Table 36 – Control field format (I/O data exchange format)	46
Table 37 – Control field format (Message format)	46
Table 38 – The field list of Message format.....	47
Table 39 – Data format of the Synchronous frame	47
Table 40 – The field list of the Synchronous frame.....	48
Table 41 – Data format of the Output data frame	48
Table 42 – The field list of the Output data frame.....	48
Table 43 – Data format of the Input data frame	48
Table 44 – The field list of the Input data frame	48
Table 45 – Primitives and parameters for the DLS-user interface issued by the DLS-user	49
Table 46 – Primitives and parameters for the DLS-user interface issued by the CTC	50
Table 47 – The state table of the C1 master for fixed-width time slot	52
Table 48 – The state table of the C2 master for fixed-width time slot	59
Table 49 – The state table of the slave for fixed-width time slot	63
Table 50 – The state table of the C1 master for configurable time slot	66
Table 51 – The state table of the C2 master for configurable time slot	75
Table 52 – The state table of slave for configurable time slot	78
Table 53 – The list of functions used by cyclic transmission machine.....	79
Table 54 – The state table of message initiator for basic format.....	82
Table 55 – The state table of message responder for basic format.....	86
Table 56 – The state table of message initiator for short format	90
Table 57 – The state table of message responder for short format	95
Table 58 – List of functions used by the message segmentation machine	99
Table 59 – The state table of the acyclic transmission protocol machine.....	101
Table 60 – The list of functions used acyclic transmission protocol machine	101
Table 61 – Primitives and parameters exchanged between CTC and DLM	102
Table 62 – Error event primitive and parameters.....	102
Table 63 – primitives and parameters for SRC-CTC interface	103
Table 64 – Send frame primitive and parameters	103
Table 65 – Receive frame primitives and parameters	104
Table 66 – Primitives and parameters exchanged between SRC and DLM.....	108
Table 67 – Get value primitive and parameters	109
Table 68 – Error event primitive and parameters.....	109
Table 69 – The list of primitives and parameters (DLMS-user source).....	110
Table 70 – The list of primitives and parameters (DLM source).....	110
Table 71 – State table of the C1 Master DLM.....	112
Table 72 – State table of the Slave and the C2 master DLM	117
Table 73 – The list of the functions used by DLM protocol machine	120

INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION

**INDUSTRIAL COMMUNICATION NETWORKS –
FIELDBUS SPECIFICATIONS –****Part 4-24: Data-link layer protocol specification –
Type 24 elements****FOREWORD**

- 1) The International Electrotechnical Commission (IEC) is a worldwide organization for standardization comprising all national electrotechnical committees (IEC National Committees). The object of IEC is to promote international co-operation on all questions concerning standardization in the electrical and electronic fields. To this end and in addition to other activities, IEC publishes International Standards, Technical Specifications, Technical Reports, Publicly Available Specifications (PAS) and Guides (hereafter referred to as "IEC Publication(s)"). Their preparation is entrusted to technical committees; any IEC National Committee interested in the subject dealt with may participate in this preparatory work. International, governmental and non-governmental organizations liaising with the IEC also participate in this preparation. IEC collaborates closely with the International Organization for Standardization (ISO) in accordance with conditions determined by agreement between the two organizations.
- 2) The formal decisions or agreements of IEC on technical matters express, as nearly as possible, an international consensus of opinion on the relevant subjects since each technical committee has representation from all interested IEC National Committees.
- 3) IEC Publications have the form of recommendations for international use and are accepted by IEC National Committees in that sense. While all reasonable efforts are made to ensure that the technical content of IEC Publications is accurate, IEC cannot be held responsible for the way in which they are used or for any misinterpretation by any end user.
- 4) In order to promote international uniformity, IEC National Committees undertake to apply IEC Publications transparently to the maximum extent possible in their national and regional publications. Any divergence between any IEC Publication and the corresponding national or regional publication shall be clearly indicated in the latter.
- 5) IEC itself does not provide any attestation of conformity. Independent certification bodies provide conformity assessment services and, in some areas, access to IEC marks of conformity. IEC is not responsible for any services carried out by independent certification bodies.
- 6) All users should ensure that they have the latest edition of this publication.
- 7) No liability shall attach to IEC or its directors, employees, servants or agents including individual experts and members of its technical committees and IEC National Committees for any personal injury, property damage or other damage of any nature whatsoever, whether direct or indirect, or for costs (including legal fees) and expenses arising out of the publication, use of, or reliance upon, this IEC Publication or any other IEC Publications.
- 8) Attention is drawn to the Normative references cited in this publication. Use of the referenced publications is indispensable for the correct application of this publication.
- 9) Attention is drawn to the possibility that some of the elements of this IEC Publication may be the subject of patent rights. IEC shall not be held responsible for identifying any or all such patent rights.

Attention is drawn to the fact that the use of the associated protocol type is restricted by its intellectual-property-right holders. In all cases, the commitment to limited release of intellectual-property-rights made by the holders of those rights permits a layer protocol type to be used with other layer protocols of the same type, or in other type combinations explicitly authorized by its intellectual-property-right holders.

NOTE Combinations of protocol types are specified in IEC 61784-1 and IEC 61784-2.

International Standard IEC 61158-4-24 has been prepared by subcommittee 65C: Industrial networks, of IEC technical committee 65: Industrial-process measurement, control and automation.

This second edition cancels and replaces the first edition published in 2014. This edition constitutes a technical revision.

This edition includes the following significant technical changes with respect to the previous edition:

- patent declaration in the Introduction;
- corrections on transmission sequence of fixed-width time slot type in 4.3.2;
- technical extension for band sharing between I/O data exchange and message communication; and
- spelling and grammar.

The text of this International Standard is based on the following documents:

FDIS	Report on voting
65C/946/FDIS	65C/955/RVD

Full information on the voting for the approval of this International Standard can be found in the report on voting indicated in the above table.

This publication has been drafted in accordance with the ISO/IEC Directives, Part 2.

A list of all parts of the IEC 61158 series, published under the general title *Industrial communication networks – Fieldbus specifications*, can be found on the IEC web site.

The committee has decided that the contents of this publication will remain unchanged until the stability date indicated on the IEC web site under "<http://webstore.iec.ch>" in the data related to the specific publication. At this date, the publication will be

- reconfirmed,
- withdrawn,
- replaced by a revised edition, or
- amended.

IMPORTANT – The 'colour inside' logo on the cover page of this publication indicates that it contains colours which are considered to be useful for the correct understanding of its contents. Users should therefore print this document using a colour printer.

INTRODUCTION

This part of IEC 61158 is one of a series produced to facilitate the interconnection of automation system components. It is related to other standards in the set as defined by the “three-layer” fieldbus reference model described in IEC 61158-1.

The data-link protocol provides the data-link service by making use of the services available from the physical layer. The primary aim of this document is to provide a set of rules for communication expressed in terms of the procedures to be carried out by peer data-link entities (DLEs) at the time of communication. These rules for communication are intended to provide a sound basis for development in order to serve a variety of purposes:

- a) as a guide for implementers and designers;
- b) for use in the testing and procurement of equipment;
- c) as part of an agreement for the admittance of systems into the open systems environment;
- d) as a refinement to the understanding of time-critical communications within OSI.

This standard is concerned, in particular, with the communication and interworking of sensors, effectors and other automation devices. By using this document together with other standards positioned within the OSI or fieldbus reference models, otherwise incompatible systems may work together in any combination.

NOTE Use of some of the associated protocol types is restricted by their intellectual-property-right holders. In all cases, the commitment to limited release of intellectual-property-rights made by the holders of those rights permits a particular data-link layer protocol type to be used with physical layer and application layer protocols in Type combinations as specified explicitly in the profile series. Use of the various protocol types in other combinations may require permission from their respective intellectual-property-right holders.

The International Electrotechnical Commission (IEC) draws attention to the fact that it is claimed that compliance with this document may involve the use of patents as follows, where the [xx] notation indicates the holder of the patent right:

US 8223804 JP 4760978 CN 200880002225.3 DE 602008046644.2	[YE]	COMMUNICATION DEVICE, SYNCHRONIZED SYSTEM, AND SYNCHRONIZED COMMUNICATION METHOD
US 7769935 JP 4683346 US 8046512 DE 602007041530.6	[YE]	MASTER SLAVE COMMUNICATION SYSTEM AND MASTER SLAVE COMMUNICATION METHOD
JP 4356698	[YE]	COMMUNICATION DEVICE, SYNCHRONIZED COMMUNICATION SYSTEM, AND SYNCHRONIZED COMMUNICATION METHOD

IEC takes no position concerning the evidence, validity and scope of this patent right.

The holders of these patent rights have assured IEC that they are willing to negotiate licenses either free of charge or under reasonable and non-discriminatory terms and conditions with applicants throughout the world. In this respect, the statement of the holders of these patent rights is registered with IEC. Information may be obtained from

[YE] YASKAWA ELECTRIC CORPORATION
2-1 Kurosakishiroishi, Yahatanishi-ku, Kitakyushu 806-0004, Japan
Attention; Intellectual Property Rights Section.

Attention is drawn to the possibility that some of the elements of this document may be the subject of patent rights other than those identified above. IEC shall not be held responsible for identifying any or all such patent rights.

ISO (www.iso.org/patents) and IEC (<http://patents.iec.ch>) maintain on-line data bases of patents relevant to their standards. Users are encouraged to consult the data bases for the most up to date information concerning patents.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019

INDUSTRIAL COMMUNICATION NETWORKS – FIELDBUS SPECIFICATIONS –

Part 4-24: Data-link layer protocol specification – Type 24 elements

1 Scope

1.1 General

The data-link layer provides basic time-critical messaging communications between devices in an automation environment.

This protocol provides communication opportunities to all participating data-link entities:

- a) in a synchronously-starting cyclic manner, according to a pre-established schedule, or
- b) in an acyclic manner, as requested by each of those data-link entities.

Thus this protocol can be characterized as one which provides cyclic and acyclic access asynchronously but with a synchronous restart of each cycle.

1.2 Specifications

This document specifies

- a) procedures for the timely transfer of data and control information from one data-link user entity to a peer user entity, and among the data-link entities forming the distributed datalink service provider;
- b) procedures for giving communications opportunities to all participating DL-entities (DLEs), sequentially and in a cyclic manner for deterministic and synchronized transfer at cyclic intervals up to 64 ms;
- c) procedures for giving communication opportunities available for time-critical data transmission together with non-time-critical data transmission without prejudice to the time-critical data transmission;
- d) procedures for giving cyclic and acyclic communication opportunities for time-critical data transmission with prioritized access;
- e) procedures for giving communication opportunities based on ISO/IEC/IEEE 8802-3 medium access control, with provisions for nodes to be added or removed during normal operation;
- f) the structure of the fieldbus DLPDUs used for the transfer of data and control information by the protocol of this document, and their representation as physical interface data units.

1.3 Procedures

The procedures are defined in terms of

- a) the interactions between peer DL-entities through the exchange of fieldbus DLPDUs;
- b) the interactions between a DL-service (DLS) provider and a DLS-user in the same system through the exchange of DLS primitives;
- c) the interactions between a DLS-provider and a Ph-service provider in the same system through the exchange of Ph-service primitives.

1.4 Applicability

These procedures are applicable to instances of communication between systems which support time-critical communications services within the data-link layer of the OSI or fieldbus reference models, and which require the ability to interconnect in an open systems interconnection environment.

Profiles provide a simple multi-attribute means of summarizing an implementation's capabilities, and thus its applicability to various time-critical communications needs.

1.5 Conformance

This document also specifies conformance requirements for systems implementing these procedures. This document does not contain tests to demonstrate compliance with such requirements.

2 Normative references

The following documents are referred to in the text in such a way that some or all of their content constitutes requirements of this document. For dated references, only the edition cited applies. For undated references, the latest edition of the referenced document (including any amendments) applies.

NOTE All parts of the IEC 61158 series, as well as IEC 61784-1 and IEC 61784-2 are maintained simultaneously. Cross-references to these documents within the text therefore refer to the editions as dated in this list of normative references.

IEC 61158-2, *Industrial communication networks – Fieldbus specifications – Part 2: Physical layer specification and service definition*

IEC 61158-3-24:2014, *Industrial communication networks – Fieldbus specifications – Part 3-24: Data-link layer service definition – Type 24 elements*

ISO/IEC 7498-1, *Information technology – Open Systems Interconnection – Basic Reference Model: The Basic Model*

ISO/IEC 7498-3, *Information technology – Open Systems Interconnection – Basic Reference Model: Naming and addressing*

ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017, *Information technology – Telecommunications and information exchange between systems – Local and metropolitan area networks – Specific requirements – Part 3: Standard for Ethernet*

ISO/IEC 9899, *Information technology – Programming languages – C*

ISO/IEC 10731, *Information technology – Open Systems Interconnection – Basic Reference Model – Conventions for the definition of OSI services*

ISO/IEC 13239:2002, *Information technology – Telecommunications and information exchange between systems – High-level data link control (HDLC) procedures*

ISO/IEC 19501:2005, *Information technology – Open Distributed Processing – Unified Modelling Language (UML) Version 1.4.2*

3 Terms, definitions, symbols, abbreviations and conventions

For the purposes of this document, the following terms, definitions, symbols, abbreviations and conventions apply.

ISO and IEC maintain terminological databases for use in standardization at the following addresses:

- IEC Electropedia: available at <http://www.electropedia.org/>
- ISO Online browsing platform: available at <http://www.iso.org/obp>

3.1 Reference model terms and definitions

This document is based in part on the concepts developed in ISO/IEC 7498-1 and ISO/IEC 7498-3, and makes use of the following terms defined therein.

3.1.1	acknowledgement	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.2	correspondent (N)-entities	[ISO/IEC 7498-1]
	correspondent DL-entities (N=2)	
	correspondent Ph-entities (N=1)	
3.1.3	DL-address	[ISO/IEC 7498-3]
3.1.4	DL-protocol	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.5	DL-protocol-data-unit	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.6	DL-service-data-unit	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.7	DLS-user	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.8	DLS-user-data	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.9	Event	[ISO/IEC 19501]
3.1.10	layer-management	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.11	primitive name	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.12	Reset	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.13	Segmenting	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.14	State	[ISO/IEC 19501]
3.1.15	state machine	[ISO/IEC 19501]
3.1.16	systems-management	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.17	Transition	[ISO/IEC 19501]
3.1.18	(N)-entity	[ISO/IEC 7498-1]
	DL-entity (N=2)	
	Ph-entity (N=1)	
3.1.19	(N)-layer	[ISO/IEC 7498-1]
	DL-layer (N=2)	

Ph-layer (N=1)

(N)-service

[ISO/IEC 7498-1]

DL-service (N=2)

Ph-service (N=1)

(N)-service-access-point

[ISO/IEC 7498-1]

DL-service-access-point (N=2)

Ph-service-access-point (N=1)

3.2 Service convention terms and definitions

This document also makes use of the following terms defined in ISO/IEC 10731 as they apply to the data-link layer:

3.2.1 confirm (primitive)

3.2.2 DL-service-primitive

3.2.3 DL-service-provider

3.2.4 DL-service-user

3.2.5 indication (primitive)

3.2.6 request (primitive)

3.2.7 requestor

3.2.8 response (primitive)

3.3 Common terms and definitions

For the purposes of this document, the following terms and definitions apply.

3.3.1

acyclic transmission

non-periodic exchange of telegrams

3.3.2

C1 master

one of the station type that initiates and controls cyclic transmission

3.3.3

C1 message

message communication that C1 master operates as initiator to exchange messages with slave or C2 master

3.3.4

C2 master

one of the station type that has the function of monitoring all process data transmitted through the network and may initiate message communication

3.3.5

C2 message

message communication that C2 master operates as initiator to exchange messages with the slave or the C1 master

3.3.6

cyclic transmission

periodic exchange of telegrams

3.3.7

data

generic term used to refer to any information carried over a fieldbus

3.3.8

device

physical entity connected to the fieldbus composed of at least one communication element (the network element) and which may have a control element and/or a final element (transducer, actuator, etc.)

3.3.9

event driven mode

transmission mode for the application layer protocol of the communication Type 24 in which a transaction of command-response-exchanging arises as user's demands

3.3.10

frame

synonym for DLPDU

3.3.11

initiator

station that initiates the exchange of process data or message

3.3.12

interface

shared boundary between two functional units, defined by functional characteristics, signal characteristics, or other characteristics as appropriate

3.3.13

input data

process data sent by the slave and received by the C1 master

3.3.14

message

ordered series of octets intended to convey information

Note 1 to entry: Normally used to convey information between peers at the application layer.

3.3.15

monitor slave

slave that has the function of monitoring all process data transmitted through the network

3.3.16

network

set of nodes connected by some type of communication medium, including any intervening repeaters, bridges, routers and lower-layer gateways

3.3.17

node

<protocol> single DL-entity as it appears on one local link

3.3.18

node

<networking> end-point of a link in a network or a point at which two or more links meet

3.3.19**output data**

process data sent by the C1 master and received by the slaves

3.3.20**protocol**

convention about the data formats, time sequences, and error correction in the data exchange of communication systems

3.3.21**real-time communication**

transfer of data in real-time

3.3.22**receiving DLS-user**

DL-service user that acts as a recipient of DL-user-data

Note 1 to entry: A DL-service user may be concurrently both a sending and receiving DLS-user.

3.3.23**responder**

station that responds process data or message after it has been initiated by initiator

3.3.24**send data with acknowledge**

data transfer service with acknowledge of reception from corresponding DLE

3.3.25**send data without acknowledge**

data transfer service without acknowledge of reception from corresponding DLE

3.3.26**slave**

one of the station type that accesses the medium only after it has been initiated by C1 master or C2 master

3.3.27**sending DLS-user**

DL-service user that acts as a source of DL-user-data

3.3.28**station**

node

3.3.29**topology**

physical network architecture with respect to the connection between the stations of the communication system

3.3.30**transmission cycle**

fixed time period of cyclic transmission

3.3.31**time slot**

time period reserved so that initiator and responder may exchange one frame respectively

3.4 Symbols and abbreviations

3.4.1	DA	Destination address
3.4.2	DL-	Data-link layer (as a prefix)
3.4.3	DLE	DL-entity (the local active instance of the data-link layer)
3.4.4	DLL	DL-layer
3.4.5	DLM	DL-management
3.4.6	DLME	DL-management entity (the local active instance of DL-management)
3.4.7	DLMS	DL-management service
3.4.8	DLPDU	DL-protocol-data-unit
3.4.9	DLS	DL-service
3.4.10	DLSAP	DL-service-access-point
3.4.11	DLSDU	DL-service-data-unit
3.4.12	FIFO	First-in first-out (queuing method)
3.4.13	ID	Identifier
3.4.14	OSI	Open systems interconnection
3.4.15	PDU	Protocol data unit
3.4.16	Ph-	Physical layer (as a prefix)
3.4.17	PhE	Ph-entity (the local active instance of the physical layer)
3.4.18	PhL	Ph-layer
3.4.19	PHY	Physical layer device (specified in ISO/IEC/IEEE 8802-3)
3.4.20	QoS	Quality of service
3.4.21	RT	Real-time
3.4.22	SAP	Service access point
3.4.23	SDU	Service data unit

3.5 Additional Type 24 symbols and abbreviations

3.5.1	ACK	Acknowledge
3.5.2	C1MSG	C1 message
3.5.3	C2MSG	C2 message
3.5.4	I/O	Input and/or output
3.5.5	MSG	Message
3.5.6	Rx	Receive
3.5.7	SDA	Send data with acknowledge
3.5.8	SDN	Send data without acknowledge
3.5.9	SM	State machine
3.5.10	Tcycle	Transmission cycle
3.5.11	Tslot	Time slot
3.5.12	Tx	Transmit

3.6 Common Conventions

This document uses the descriptive conventions given in ISO/IEC 10731.

The service model, service primitives, and time-sequence diagrams used are entirely abstract descriptions; they do not represent a specification for implementation.

Service primitives, used to represent service user/service provider interactions (see ISO/IEC 10731), convey parameters that indicate information available in the user/provider interactions.

This document uses a tabular format to describe the component parameters of the DLS primitives. The parameters that apply to each group of DLS primitives are set out in tables throughout the remainder of this document. Each table consists of up to six columns, containing the name of the service parameter, and a column each for those primitives and parameter-transfer directions used by the DLS:

- the request primitive's input parameters;
- the indication primitive's output parameters;
- the response primitive's input parameters;
- the confirm primitive's output parameters.

NOTE The request, indication, response and confirm primitives are also known as requestor.submit, acceptor.deliver, acceptor.submit, and requestor.deliver primitives, respectively (see ISO/IEC 10731).

One parameter (or part of it) is listed in each row of each table. Under the appropriate service primitive columns, a code is used to specify the type of usage of the parameter on the primitive and parameter direction specified in the column:

M parameter is mandatory for the primitive.

U parameter is a User option, and may or may not be provided depending on the dynamic usage of the DLS-user. When not provided, a default value for the parameter is assumed.

C parameter is conditional upon other parameters or upon the environment of the DLS-user.

(blank) parameter is never present.

Some entries are further qualified by items in brackets. These may be a parameter-specific constraint:

(=) parameter is semantically equivalent to the parameter in the service primitive to its immediate left in the table.

In any particular interface, not all parameters need to be explicitly stated. Some may be implicitly associated with the primitive.

In the diagrams which illustrate these interfaces, dashed lines indicate cause-and-effect or time-sequence relationships, and wavy lines indicate that events are roughly contemporaneous.

3.7 Additional Type 24 conventions

3.7.1 Primitive conventions

The following notation, a shortened form of the primitive classes defined in 3.2, is used in the figures.

req request primitive
ind indication primitive
cnf confirm primitive (confirmation)

3.7.2 State machine conventions

The protocol sequences are described by means of state machines.

In state diagrams, states are represented as boxes and state transitions are shown as arrows.

Names of states and transitions of the state diagram correspond to the names in the state table. The textual listing of the state transitions is structured as shown in Table 1.

Table 1 – State transition descriptions

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state

The description of state machine elements is shown in Table 2.

Table 2 – Description of state machine elements

Description element	Meaning
No	Number of the transition.
Current state, Next state	Names of the originating state and the target state of transition.
Event	Name or description of the trigger event that fires the transition.
/ conditions	Boolean expression, which shall be true for the transition to be fired.
=>action	List of assignments and service or function invocations. The action should be atomic. The preceding "=>" is not part of the action.
NOTE "/ conditions" can be omitted.	

The conventions used in the state machines are shown in Table 3.

Table 3 – Conventions used in state machines

Convention	Meaning
+ - * /	Arithmetic operators
:=	Value of an item on the left is replaced by value of an item on the right. If an item on the right is a parameter, it comes from the primitive shown as an input event.
=	A logical condition to indicate an item on the left is equal to the item on the right.
<	A logical condition to indicate an item on the left is less than the item on the right.
>	A logical condition to indicate an item on the left is greater than the item on the right.
<=	A logical condition to indicate an item on the left is less than or equal to the item on the right.
>=	A logical condition to indicate an item on the left is greater than or equal to the item on the right.
<>	A logical condition to indicate an item on the left is not equal to the item on the right.
&&	Logical "AND"
	Logical "OR"

4 Overview of DL-protocol

4.1 Characteristic feature of the DL-protocol

Table 4 shows the characteristic features of the DL protocol of Type 24.

Table 4 – Characteristic features of the fieldbus data-link protocol

Profiles	Description
Station type and max. stations	-C1 master (active station with bus access control, 1 station (mandatory)) -C2 master (active station with restricted bus access control, max.1 (optional)) -Slave (passive stations without bus access control, max.62)
Station addressing	1 to 255 (255 = global address for broad-cast messages), 8 bit-width address extension for integrated device
Transmission cycle	31,25 us to 64 ms
DLSDU size	8 to 64 octets
Transmission characteristic	-Cyclic data exchange and cyclic event, synchronized with accurate cycle time (jitter below 1 us) -Max 62 times (n times/1 station) retry within cycle time -Acyclic message transmission

There are three types of stations, the C1 master, the C2 master and the slave. Data exchange is executed between one master station (C1 master or C2 master) and N slave stations. This protocol supports 2 communication modes, cyclic transmission and acyclic transmission.

In the cyclic transmission mode, transmission is executed cyclically with an accurate period. The transmission cycle is set by the C1 master to a value within a range of 31,25 [µs] to 64 [ms]. Since the set value of the transmission cycle is specific to the transmission line, all of the connected slaves shall support that value. It is not permitted to set different transmission cycle values for the slaves connected in the same network.

The transmission cycle has the I/O data exchange band to transmit process data and the message communication band to transmit message. The protocol machine in the C1 master controls transmission sequence in the cyclic transmission mode. The time period for a master station to exchange with one slave station is called time slot. There are two types of communication sequence, one is "fixed-width time slot type" whose time slot is same width for all stations and the other is "configurable time slot type" whose time slot can be defined for each station. All stations shall use the same-data-length frame when fixed-width time slot type. The width of the time slot is static in both types, and the value is set by the DL-management during initialization. Once the cyclic communication starts, it shall not be changed.

The acyclic transmission mode is used by the DLS-user that operates in the event driven mode. In the acyclic transmission mode, transmissions are executed sporadically. The same transmission sequence and message communication may be executed in the acyclic transmission, as in the cyclic transmission mode without fixing the transmission cycle.

4.2 DL layer component

The DL layer is composed of three sublayers, the CTC (Cyclic transmission control), the SRC (Send Receive Control) and the DLM (Data-link management). The SRC is positioned at lower layer of the CTC and the DLM covers both the CTC sublayer and the SRC sublayer. The data-link layer component is show in Figure 1.

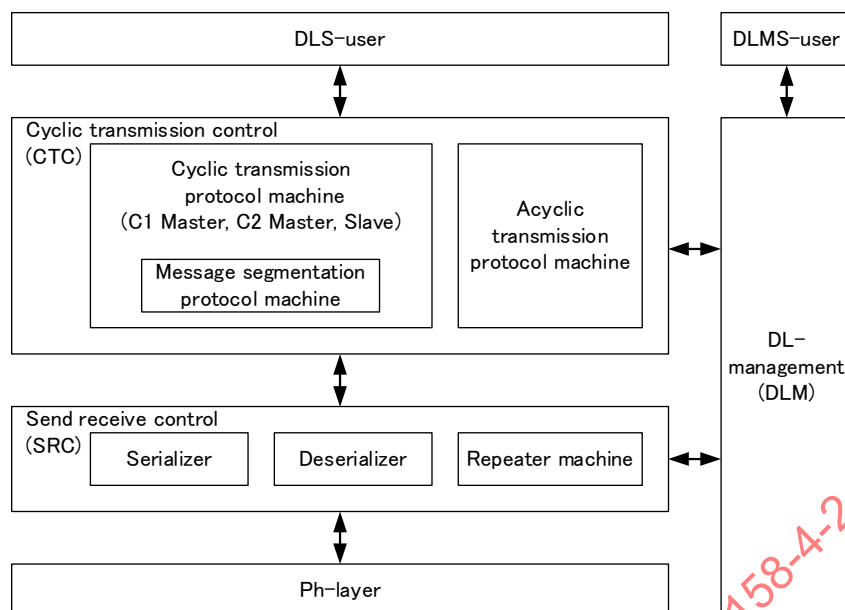


Figure 1 – Data-link layer component

4.2.1 Cyclic transmission control (CTC)

This is a sublayer that builds the DLPDU and executes a protocol machine. It has 2 communication modes, i.e. cyclic transmission mode and acyclic transmission mode. The CTC executes either of them according to a request from the DLMS user.

4.2.2 Send Receive Control (SRC)

The SRC sends or receives frames by request of the CTC sublayer. It is serialized or de-serialized according to corresponding PHY. When the SRC implements two or more PHY port, the SRC provides frame repeat function between the implemented PHY ports.

4.2.3 DL-management

This is a sublayer that configures the DLE operation by setting the internal variables and manages errors detected by each sublayer.

4.3 Timing sequence

4.3.1 Overview

There are two types of transmission mode, the cyclic transmission mode and the acyclic transmission mode. The cyclic transmission has two types, one is “fixed-width time slot type” whose time slot is same width for all stations and the other is “configurable time slot type” whose time slot can be defined for each station.

The width of the time slot is static for both types, and the value is set by the DL-management during initialization. Once cyclic communication starts, it shall not be changed.

4.3.2 Cyclic transmission mode

4.3.2.1 Fixed-width time slot type

4.3.2.1.1 Overview

Figure 2 shows the transmission sequence of fixed-width time slot type. In this type, the width of all time slots is the same.

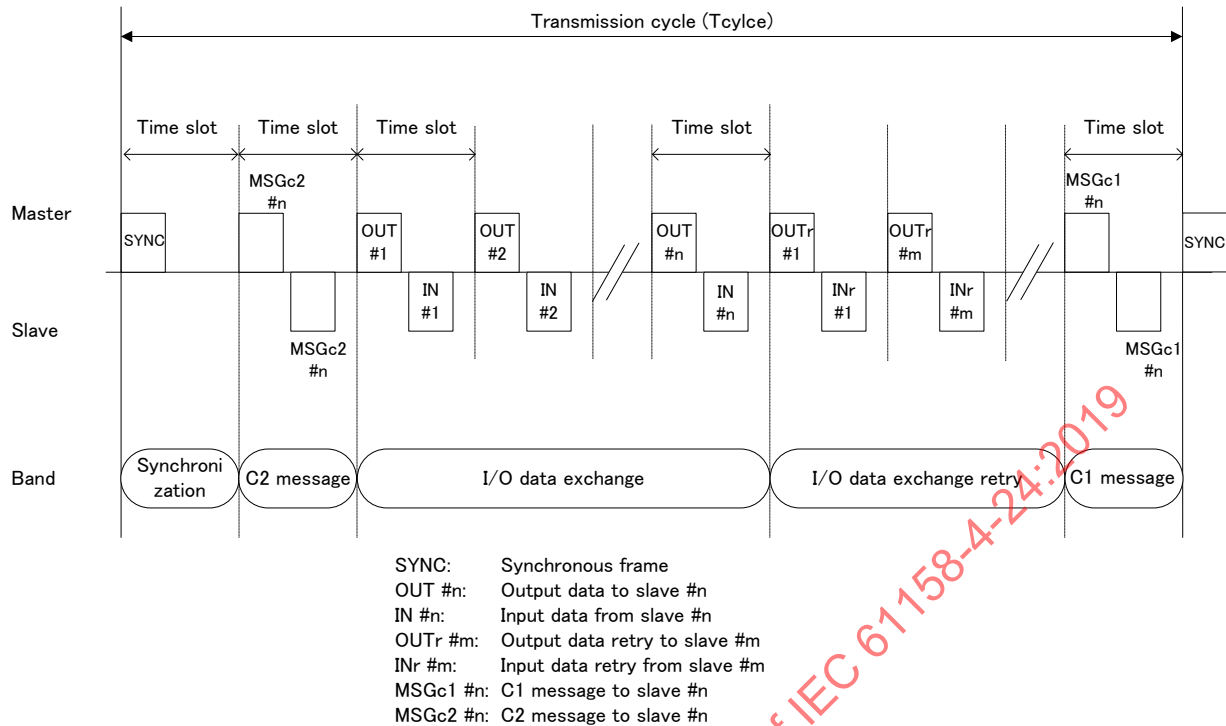


Figure 2 – Timing chart of fixed-width time slot type cyclic communication

4.3.2.1.2 Detailed description of communication band

4.3.2.1.2.1 Synchronization

This is the band through which the C1 master broadcasts a synchronous frame to the slave and the C2 master. One time slot shall be allocated to this band. Within this band, only the transition of the synchronous frame from the C1 master is allowed; the slave and the C2 master are prohibited from transmitting any frame.

4.3.2.1.2.2 C2 message

This is an optional band for a message transmission (C2 message transmission) where the C2 master is the client (primary station) and the C1 master or slave is the server (secondary station). One time slot may be allocated to this band, and request and response may be transmitted once, respectively.

4.3.2.1.2.3 I/O data exchange

This is the band in which the C1 master exchanges the I/O data with all the slaves that are connected to the network. The time slots of the number of slaves shall be allocated to this band. The C1 master and one slave shall execute the I/O data exchange once within one time slot.

The I/O data exchange retry band is optional. When the I/O data exchange retry band is configured in the transmission cycle, the C1 master shall create a retry list of the slave that failed the I/O data exchange.

4.3.2.1.2.4 I/O data exchange retry

The I/O data exchange retry band is an optional band where the C1 master retries the I/O data exchanges according to the retry list. The C1 master may re-execute the I/O exchange

with the retry target slave that has been registered into the retry list in the I/O data exchange band. In this band, some time slots are allocated before cyclic transmission starts.

The C1 master may retry according to the registered order of the retry list for up to the number of the allocated time slots. The DLE shall quit retry when it uses all allocated time slots even if a slave that is waiting for retry is registered in the retry list.

4.3.2.1.2.5 C1 message

This is an optional band for a message transmission (C1 message transmission) where the C1 master is the client (initiator) and the C2 master or the slave is the server (responder). One time slot may be configured in this band. This band may be configured to be shared with the I/O data exchange retry band. When this band is shared and used for the I/O data exchange retry, the C1 message transmission shall be postponed to the C1 message band of the next transmission cycle.

4.3.2.1.3 Estimation of cycle time

The transmission cycle of the fixed-width slot type T_{cycle} is calculated as the sum of the bandwidths described in 4.3.2.2.

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{C2msg} + T_{io} + T_{retry} + T_{C1msg} \quad (1)$$

where

- T_{sync} is the Sync band;
- T_{C2msg} is the C2 message band;
- T_{io} is the I/O data exchange band;
- T_{retry} is the I/O data exchange retry band;
- T_{C1msg} is the C1 message band.

The width of each band shall be allocated with an integral multiple of time slots. The formula shown above can be transformed by indicating the time slot with T_{slot} , the number of slave stations connected to the network with N , and the number of retry with N_r .

$$T_{cycle} = T_{slot} + T_{slot} + N \times T_{slot} + N_r \times T_{slot} + T_{slot} = (N + N_r + 3) \times T_{slot} \quad (2)$$

The I/O data exchange retry band and the C1 message band may be configured to be shared. When they are shared, the formula becomes:

$$T_{cycle} = (N + N_r + 2) \times T_{slot} \quad (3)$$

And, the I/O data exchange retry band, the C1 message band and the C2 message band are optional. When the configuration doesn't assign all of them, the transmission cycle is minimum and is calculated as shown in the following formula:

$$T_{cycle} = (N + 1) \times T_{slot} \quad (4)$$

Time slot T_{slot} can be calculated as shown in the following formula:

$$\begin{aligned}
 T_{slot} &= \max(T_{tr_c}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap} + T_{tr_r}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap}) \\
 &= 2 \times \max(T_{tr_c}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap})
 \end{aligned}
 \quad (5)$$

where

$T_{tr_c}(n)$ is the output (command) transmission time from C1 master to the slave #n;

$T_{tr_r}(n)$ is the input (response) transmission time from slave #n to C1 master, it is equal to $T_{tr_c}(n)$ in case of the fixed-width time slot type;

T_{gap} is the gap between the frames;

$T_{dly}(n)$ is the frame transmission delay time between C1 master and slave #n.

4.3.2.2 Configurable time slot type

4.3.2.2.1 Overview

Figure 3 shows the transmission sequence of configurable time slot type. In this type, the width of time slots that are allocated to exchange the data one by one between the master and the slave is different for each slave. The DLE manages the residual time of the transmission cycle by using the width of the time slots configured for each slave by the DLMS user. Details of each transmission band are described in the following subclauses.

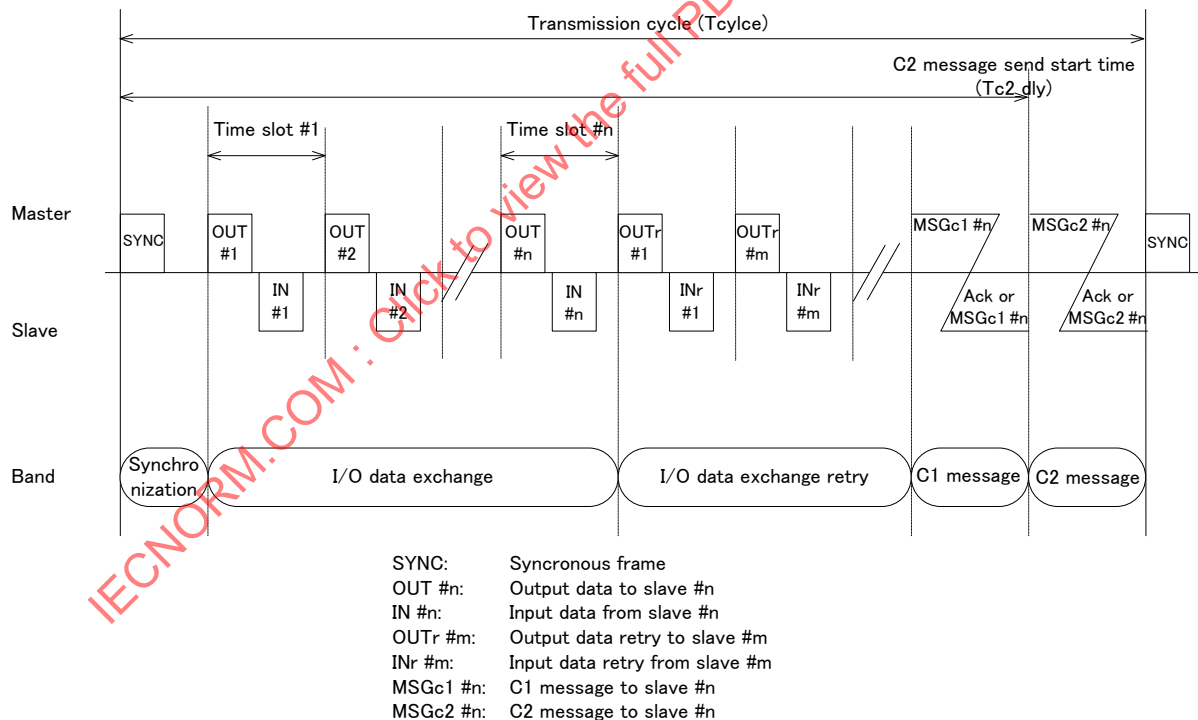


Figure 3 – Timing chart of configurable time slot type cyclic communication

4.3.2.2.2 Detailed description of communication phase

4.3.2.2.2.1 Synchronization

See 4.3.2.1.2.1.

4.3.2.2.2.2 IO data exchange

This is the band where the C1 master executes the I/O data exchange with all slaves connected to the network. The width of this band shall be set in the C1 master before starting cyclic transmission. The C1 master and one slave execute a I/O data exchange which consists of a pair of input and output for each other in each time slot.

When the I/O data exchange retry band which is optional is configured in the transmission cycle, the C1 master shall register the slaves that have failed the I/O data exchange within this band into the retry list as re-transmission targets within the succeeding the I/O data exchange retry band.

4.3.2.2.2.3 IO data exchange retry

This band is basically the same as the case of fixed-width time slot (see 4.3.2.1.2.4). Subclause 4.3.2.2.3 describes the differences.

The width of this band shall be set in the C1 master before starting the cyclic transmission. The C1 master may execute the retry for the slaves registered in the retry list in the order of registration, and when the retry succeeds, the C1 master clears the registration. Before executing retry, the C1 master shall compare the time required to complete the I/O data exchange with the slave and the residual time until the end of this band (until C2 message starts). If the residual time is longer than the required time, the C1 master shall execute the retry. If the residual time is equal to or shorter than the required time, the C1 master shall end this band.

When the retry that is executed for a registered the slave does not complete successfully, the C1 master shall clear the registration and then register the slave again at the end of the retry list. The C1 master may repeat retry for the same slaves within the residual time of the band. When the retries for all of the retry targets in the retry list are executed once, the C1 master may execute the retry according to the registered order of the retry list again. The C1 master shall end the band when all of the slaves are cleared from the retry list.

4.3.2.2.2.4 C1 message

This is an optional band for a message transmission (C1 message transmission) where the C1 master is the client (primary station) and the C2 master or the slave is the server (secondary station). The residual time from the end of the I/O data exchange retry band to the start of the C2 message transmission may be assigned to this band.

The C1 master may execute the C1 message transmission within the residual time. The C1 master may repeat the C1 message transmission that consists of one pair of request and response within this band. However, the C1 master shall not execute the C1 message transmission if there is no residual time enough for one pair of transmission.

This band may be configured to be shared with the I/O data exchange retry band. When this band is shared and used for the I/O data exchange retry, the C1 message transmission shall be postponed to the C1 message band of the next transmission cycle.

4.3.2.2.2.5 C2 message

This is an optional band for a message transmission (C2 message transmission) where the C2 master is the client (primary station) and the C1 master or the slave is the server (secondary station). The start time of this band shall be set both in the C1 master and the C2 master before starting cyclic transmission.

The C2 master may execute the C2 message transmission within the allocated bandwidth. The C2 master may repeat the C2 message transmission that consists of one pair of request

and response within this band. However, the C2 master shall not execute the C2 message transmission if there is no residual time enough for one pair of transmission.

This band may be configured to be shared with the I/O data exchange retry band and the C1 message band. When this band is shared and used for the I/O data exchange retry or the C1 message, the C2 message shall be postponed to the C2 message band of the next transmission cycle. When this band is shared and the C1 master has finished the I/O data exchange retry and the C1 message before the start time of this band, the C1 master shall send a message token to the C2 master. After the C2 master receives the message token, the C2 master may execute the C2 message transmission immediately.

4.3.2.2.3 Estimation of cycle time

In order for all multiple slaves to synchronize with the C1 master, the C1 master shall measure the transmission delay time of each slave during initialization. The measured delay time shall be locally retained by the C1 master and each slave.

Based on the measured transmission delay time, the C1 master can calculate the response monitoring time and the delay time of cyclic event for each slave to match cyclic event timing in the system.

The cyclic event delay time (T_{idly} in Figure 4) is delivered with the synchronous frame (SYN frame in the Figure 4). The C1 master and the each slave generate a cyclic event according to the cyclic event delay time and the transmission delay time retained locally. As a result, cyclic event occurs at the same time throughout the system.

By processing the output data and the input data simultaneously in the all slaves at the cycle event timing, the system can operate synchronously.

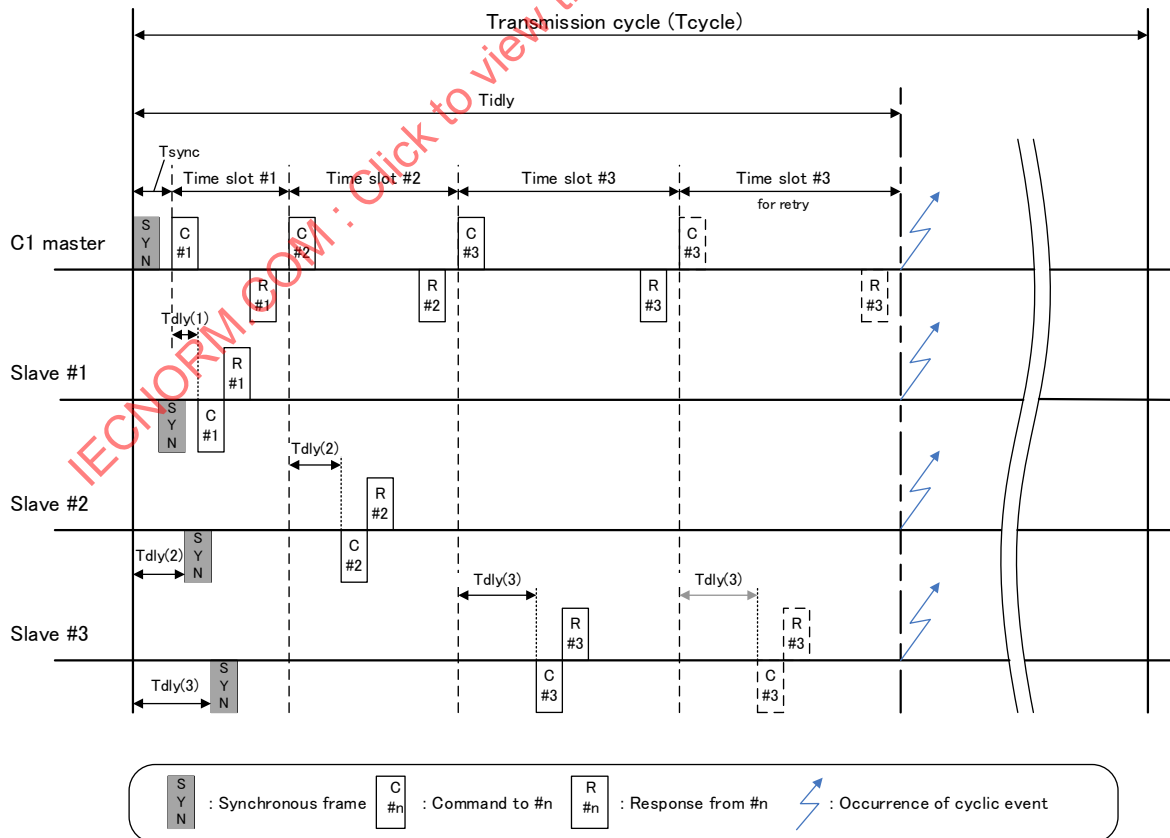


Figure 4 – Schematic diagram of cyclic event occurrence

The transmission cycle of the variable time slot type T_{cycle} is calculated as an aggregation of the band described in 4.3.2.3.2, as shown in the following formula:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{io} + T_{retry} + T_{C1msg} + T_{C2msg} \quad (6)$$

where

T_{sync} is the Synchronization band;

T_{io} is the I/O data exchange band;

T_{retry} is the I/O data exchange retry band;

T_{C1msg} is the C1 message band;

T_{C2msg} is the C2 message band.

The I/O data exchange retry band and the C1 message band may be configured to be shared. When they are shared, the formula becomes:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{io} + \max(T_{retry}, T_{C1msg}) + T_{C2msg} \quad (7)$$

And, the I/O data exchange retry band, the C1 message band and the C2 message band are optional. When the configuration doesn't assign all of them, the transmission cycle is minimum and is calculated as shown in the following formula:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{io} \quad (8)$$

The calculation method for the bands mentioned above is shown in the following.

a) Synchronization band

The Sync band T_{sync} is calculated as follows: where T_{tr_s} is the transmission time of the synchronous frame, and T_{gap} is the gap between the frames:

$$T_{sync} = T_{tr_s} + T_{gap} \quad (9)$$

b) I/O data exchange band

The I/O data exchange band T_{io} is calculated as follows: where N is the number of slaves, $T_{tr_c}(n)$ is the output (command) transmission time from the C1 master to the slave #n, $T_{tr_r}(n)$ is the input (response) transmission time from the slave #n, $T_{dly}(n)$ is the frame transmission delay time between the C1 master and the slave #n, and T_{gap} is the inter-packet gap:

$$\begin{aligned} T_{io} &= \sum_{n=1}^N \{T_{tr_c}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap} + T_{tr_r}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap}\} \\ &= \sum_{n=1}^N \{T_{tr_c}(n) + T_{tr_r}(n) + 2 \times T_{dly}(n)\} + 2 \times N \times T_{gap} \end{aligned} \quad (10)$$

c) I/O data exchange retry band

The I/O data exchange retry band T_{retry} is calculated as follows: where N_r is the maximum number of the retry:

$$T_{retry} = \sum_{r=1}^{Nr} \{T_{tr_c}(r) + T_{dly}(r) + T_{gap} + T_{tr_r}(r) + T_{dly}(r) + T_{gap}\} \quad (11)$$

$$= \sum_{r=1}^{Nr} \{T_{tr_c}(r) + T_{tr_r}(r) + 2 \times T_{dly}(r)\} + 2 \times Nr \times T_{gap}$$

d) C1 message band

The C1 message band T_{c1msg} is calculated as follows: where $T_{tr_c1c}(m_1)$ is the request transmission time from the primary station (C1 master) to the secondary station m_1 (m_1 is the station number of slaves or the C2 master that becomes the secondary station), $T_{tr_c1r}(m_1)$ is the response transmission time from the secondary station to the primary station, $T_{dly}(m_1)$ is the transmission delay between the primary station and the secondary station, N_{c1msg} is the number of the C1 messages:

$$T_{C1msg} = N_{c1msg} \times \{T_{tr_c1c}(m_1) + T_{dly}(m_1) + T_{gap} + T_{tr_c1r}(m_1) + T_{dly}(m_1) + T_{gap}\} \quad (12)$$

$$= N_{c1msg} \times \{T_{tr_c1c}(m_1) + T_{tr_c1r}(m_1) + 2 \times T_{dly}(m_1) + 2 \times T_{gap}\}$$

e) C2 message band

The C2 message band T_{c2msg} is calculated as follows: where $T_{tr_c2c}(m_2)$ is the request transmission time from the primary station (C2 master) to the secondary station m_2 (m_2 is the station number of the slave or the C1 master that becomes the secondary station), $T_{tr_c2r}(m_2)$ is the response transmission time from the secondary station to the primary station, $T_{dly}(m_2)$ is the transmission delay between the primary station and the secondary station, N_{c2msg} is the number of the C2 messages:

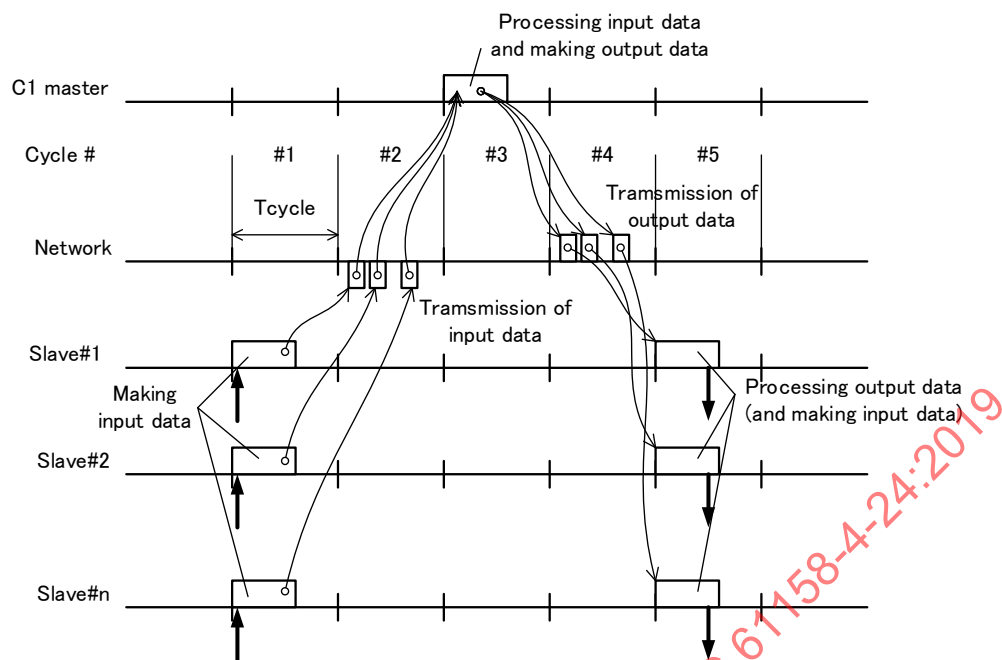
$$T_{c2msg} = N_{c2msg} \times \{T_{tr_c2c}(m_2) + T_{dly}(m_2) + T_{gap} + T_{tr_c2r}(m_2) + T_{dly}(m_2) + T_{gap}\} \quad (13)$$

$$= N_{c2msg} \times \{T_{tr_c2c}(m_2) + T_{tr_c2r}(m_2) + 2 \times T_{dly}(m_2) + 2 \times T_{gap}\}$$

4.3.2.3 Timing relationship between cyclic transmission and data processing

Subclause 4.3.2.3 explains the timing relationship between the cyclic transmission and the data processing by using Figure 5. In cycle #1, the slaves latch input and make the input data to be sent. The input data that the each slave made is transmitted to the C1 master in cycle #2. Though it is received by the C1 master, it is not processed by the C1 master at this time. The C1 master starts to process it at the top of the cycle #3. Therefore, the delay from the timing of the slave's latched input to the timing of the master processing it is two transmission cycles.

Similarly, the output data that the C1 master made at cycle #3 is transmitted to all the slaves, slave by slave, in cycle #4. Though it is received by each slave in cycle #4, it is not processed by the slave at this time. All the slaves start to process it all together at the top of cycle #5. Therefore, the delay from the timing of the master's making the output data to the timing of the slave processing it is two transmission cycles, that is same as the input data.



NOTE Output data and input data are transmitted in every cycle, but these drawings are omitted in this figure to explain easily. Data processing by C1 master and slaves in every cycle are also omitted.

Figure 5 – Timing relationship between cyclic transmission and data processing

4.3.3 Acyclic transmission mode

The acyclic transmission may be used in a system that does not require real-time communication or cyclical data exchange. In the acyclic transmission mode, it is possible to execute the same transmission sequence as a cyclic transmission mode without fixing the transmission cycle. Although the C2 message communication is also possible, the DLS-user shall execute the arbitration of the transmission timing. In the acyclic transmission mode, the data length is fixed at 64 octets.

Since the acyclic transmission may not use the synchronous frame, slaves execute processing of the output data sent by the master and processing of the data to send the input data at its own timing. The slaves do not operate simultaneously.

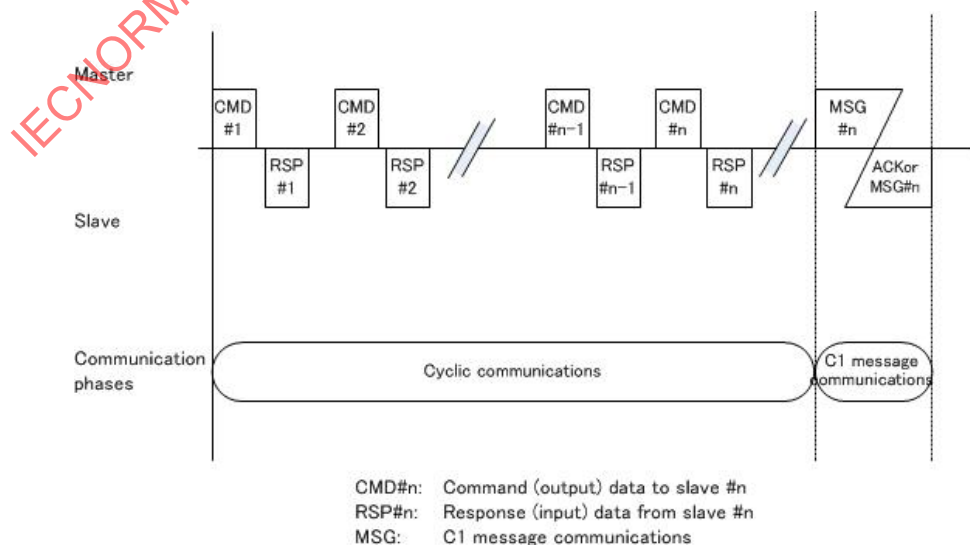


Figure 6 – Timing chart example of acyclic communication

4.4 Service assumed from the PhL

4.4.1 General requirement

There are two types of Ph-service which DLE requires. One is defined in IEC 61158-2, Type 24 and the other is defined in ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017, Clause 6.

Both types require the following interface elements:

- Transmit Machine,
- Receive Machine,
- Serializer,
- Deserializer.

4.4.2 DL_Symbols

The PhL Interface Data Units present at the DLL-PhL interface shall be the DL_symbols. The DL_symbol shall have one of the following values:

- a) ZERO corresponds to a binary "0";
- b) ONE corresponds to a binary "1".

4.4.3 Assumed primitives of the PhS

The PhS is assumed to provide the following two categories of primitives to the Type 24 DL-protocol.

- a) Service primitives for transmitting and receiving frames to / from other peer DLEs.
- b) Service primitives that provide information needed by the local DLE to perform the media access functions.

The assumed primitives of the PhS are grouped into these two categories:

- c) Transfer of Data to the corresponding DLE
 - 1) PLS_DATA request
 - 2) PLS_DATA indication.
- d) Indication from the local PhL
 - 3) PLS_CARRIER indication
 - 4) PLS_SIGNAL indication
 - 5) PLS_DATA_VALID indication

4.5 Local parameters, variables, counters, timers

4.5.1 Overview

This specification uses the DLS-user request parameters P(...) and local variables V(...) as a means of clarifying the effect of certain actions and the conditions under which those actions are valid, local timers T(...) as a means of monitoring actions of the distributed DLS-provider and of ensuring a local DLE response to the absence of those actions. It also uses local queues Q(...) as a means of ordering certain activities, of clarifying the effects of certain actions, and of clarifying the conditions under which those activities are valid.

Unless otherwise specified, at the moment of their creation or of DLE activation:

- a) all variables shall be initialized to their default value, or to their minimum permitted value if no default is specified;
- b) all timers shall be initialized to inactive;

c) all queues shall be initialized to empty.

DL-management may change the values of configuration variables.

4.5.2 Variables, parameters, counters and timers to support DLE function

4.5.2.1 V(MA), P(MA)

This variable is used by the CTC to record station address of this station. This variable shall be implemented by all stations. Its range is 1 to $2^{16}-1$. When the station adopts short format of the DLPDU, the lower 8 bits of this variable is effective.

4.5.2.2 V(Tcycle), P(Tcycle)

This variable is used by the CTC to record transmission period of cyclic communication. This variable shall be implemented by all stations. The value of time depends on V(Tunit). Its range is 1 000 to 64 000.

4.5.2.3 V(Nmax_slaves), P(Nmax_slaves)

This variable is used by the CTC to record the number of connectable slave stations. Its range is 1 to 62.

4.5.2.4 V(Cyc_sel), P(Cyc_sel)

This variable is used by the DLM to record the selection of transmission mode, which is cyclic or acyclic. The value is listed at Table 5.

Table 5 – List of the values of the variable Cyc_sel

Value	Symbol	Description
0	CMode_Cyclic	Cyclic transmission mode
1	CMode_Acyclic	Acyclic transmission mode

4.5.2.5 V(Nmax_dly_cnt), P(Nmax_dly_cnt)

This variable is used by the DLM to record maximum-measurement-count, which limits the number of delay measurement execution. This variable is implemented only by the C1 master adopts configurable time slot. Its default value is 2. Its range is 2 to 31.

4.5.2.6 V(IO_sz), P(IO_sz)

This variable is used by the CTC to hold and designate the data size of send and receive frame, which is transferred in the I/O data exchange band. Its range is 8 to 64. When the CTC adopts fixed-width time slot, its value shall be same for all stations.

4.5.2.7 V(Pkt_sz), P(Pkt_sz)

This variable is used by message segmentation machine to record the message packet size of the cyclic transmission. Its range is 4 to 500. When CTC adopts fixed-width time slot, its value shall be equal to V(IO_sz).

4.5.2.8 V(Nmax_retry), P(Nmax_retry)

This variable is used by the CTC to record maximum-retry-count, which limits the number of retries in the I/O data exchange retry band. This variable is implemented only by the C1 master. Its default value is 0, meaning retry are not permitted. Its range is 0 to 62.

4.5.2.9 V(Tslot), P(Tslot)

This variable is used by the CTC to hold and designate the value of the timeout time for the I/O data exchange to each station. This variable shall be implemented by the C1 master and the C2 master. Its range is 0 to less than V(Tcycle). The time that a set value indicates depends on V(Tunit). When the CTC adopts fixed-width time slot, its value shall be same for all stations.

4.5.2.10 V(Tunit), P(Tunit)

This variable is used by the CTC to record the unit of a set value of the variable concerning time, when the CTC adopts configurable time slot. Table 6 shows its range. This variable shall be implemented only by the CTC which adopts configurable time slot. The CTC which adopts fixed-width time slot shall not this variable, and shall use 250 ns as time unit for all variables concerning time.

Table 6 – List of the values of the variable Tunit

Value	Definition	Tcycle
0	10 ns	31,25 µs to 500 µs
1	100 ns	More than 500 µs to 4 ms
2	1 µs	More than 4 ms to 64 ms
NOTE Value 0 is default.		

4.5.2.11 V(Tidly), P(Tidly)

This variable is used by the CTC to record the timing of event, which is issued periodically to synchronize the DLS-user. This variable shall be implemented by all stations, which adopt configurable time slot. The value is delay time from the start of cyclic transmission. Its range is 0 to less than V(Tcycle). The time that a set value indicates depends on V(Tunit).

4.5.2.12 V(Tc2_dly), P(Tc2_dly)

This variable is used by the CTC to record the timing to start the C2 message communication. This variable shall be implemented by the C1 master and the C2 master, which adopt configurable time slot. The value is delay time from the end of cyclic transmission. Its range is 0 to less than V(Tcycle). The time that a set value indicates depends on V(Tunit).

4.5.2.13 V(Tmsg), P(Tmsg)

This variable is used by the CTC to record the time period for message communication. This variable shall be implemented by the C1 master and the C2 master. Its range is 0 to less than V(Tcycle). The time that a set value indicates depends on V(Tunit). When the CTC adopts fixed-width time slot, its value shall be same for all stations.

4.5.2.14 V(Twrpt)

This variable is used by the SRC to record the time period for transmission delay measurement. This variable shall be implemented by the C2 master and the slave. Its range is V(Tslot) x 3 to less than 64 ms. The default value is 500 µs. The time that a set value indicates depends on V(Tunit).

4.5.2.15 V(IO_MAP), P(IO_MAP)

This variable is used by the DLM and the CTC to record the information of the slaves and the C2 master which to be connected in the network. See IEC 61158-3-24, 5.3.2.2.13 for the details.

4.5.2.16 V(Sts_STI), P(Sts_STI)

This variable is used by the DLM to hold the connection status of the stations which to be connected in the network. See IEC 61158-3-24, 5.3.3.2.2.1 for the details.

4.5.2.17 V(Sts_Err), P(Sts_Err)

This variable is used by the DLM to hold the error factor which occurred in the DLE.

4.5.2.18 V(Fc2msg)

This variable is used by the CTC to hold the presence of the C2 message communication band in cyclic transmission mode. This variable shall be implemented by the C1 master and the C2 master. Its value is 0 or 1. The value shall be set to 1 when the C2 message communication band is assigned, and set to 0 when it is not assigned.

4.5.2.19 V(Nslave)

This variable is used by the CTC to hold and designate slave number, which is being processed in the current time slot. This variable shall be implemented by the C1 master and the C2 master. Its range is 0 to V(Nmax_slaves). The value is reset to zero at the start of each cycle of the cyclic transmission. And it is incremented when the I/O data exchange to a slave is executed.

4.5.2.20 V(Nretry)

This variable is used by the CTC to hold and designate the element of retry list, which is being processed in the current time slot. The value is reset to zero at the beginning of the each transmission cycle. And it is incremented when the I/O data exchange to a slave is fault, and decremented when the I/O data exchange retry is executed.

4.5.2.21 V(Nrest_slot)

This variable is used by the CTC to hold and designate the number of rest time slot for retry within the end of this cycle. Its range is 0 to V(Nmax_retry). This variable shall be implemented by the C1 master. The value is decremented in the range of V(Nmax_retry) to 0.

4.5.2.22 V(Ndly_cnt)

This variable is used by the DLM to hold and designate the count of executed delay measurement. This variable shall be implemented by the C1 master, which adopt configurable time slot. The value is reset to zero at the start of each cycle of cyclic transmission, and incremented when delay measurement is executed. Its range is 0 to V(Nmax_dly_cnt).

4.5.2.23 V(PDUType)

This variable is used by the CTC and the DLM to hold and designate the selection of the DLPDU type, which is basic format of the DLPDU or short format of the DLPDU. When the DLE adopts each of them, it may not implement this variable. The value is listed at Table 7.

Table 7 – List of the values of the variable PDUType

Value	Symbol	Description
0	PDUBasic	Basic format DLPDU
1	PDUShort	Short format DLPDU

4.5.2.24 V(SlotType)

This variable is used by the CTC and the DLM to hold and designate the selection of time slot type, which is fixed-width or configurable. When the DLE adopts each of them, it may not implement this variable. The value is listed at Table 8.

Table 8 – List of the values of the variable SlotType

Value	Symbol	Description
0	TSFixed	Fixed-width time slot
1	TSConfig	Configurable time slot

4.5.2.25 V(Nms_1), V(Nms_2)

This variable is used by the CTC to hold the number of segmentations to be sent in the message communication using basic format of the DLPDU. The suffix “_1” and “_2” show the band of the message communication, and indicate the C1 message communication and the C2 message communication respectively. This variable shall be implemented by all stations which execute message communication. The value is reset to zero at the first segment of each message and it is incremented by one every time CTC received acknowledge of one segment normally from peer station. Its range is 0 to 127.

4.5.2.26 V(Nmr_1), V(Nmr_2)

This variable is used by the CTC to hold the number of segments to be received in message communication using basic format of the DLPDU. The suffix “_1” and “_2” show the band of the message communication, and indicate the C1 message communication and the C2 message communication respectively. This variable shall be implemented by all stations which execute message communication. The value is reset to zero at the first segment of each message. And it is incremented when one segment is received from peer station. Its range is 0 to 127.

4.5.2.27 V(Fmp_1), V(Fmp_2)

This variable is used by the CTC to hold and designate the flag of the polling request in message communication using basic format of the DLPDU. The suffix “_1” and “_2” show the band of the message communication, and indicate the C1 message communication and the C2 message communication respectively. This variable shall be implemented by all stations which execute message communication. Its range is 0 or 1. The value 1 means the polling request and 0 (default) means the other.

4.5.2.28 V(Fmf_1), V(Fmf_2)

This variable is used by the CTC to hold and designate the flag of the last segment in message communication using basic format of the DLPDU. The suffix “_1” and “_2” show the band of message communication, and indicate the C1 message communication and the C2 message communication respectively. This variable shall be implemented by all stations, which execute the message communication. Its range is 0 or 1. The value is reset to zero at the first segment of each message, and set one when the last segment of the message is sent or received.

4.5.2.29 V(Ten)

This variable is used by the DLM to hold the timestamp of delay measurement end when the DLE adopts configurable time slot. The DLE shall implement this variable only when the DLE adopts configurable time slot.

4.5.2.30 V(Tdly)

This variable is used by the DLM to hold the transmission delay measured in CompDly state of the DLM when the DLE adopts configurable time slot. The DLE shall implement this variable only when the DLE adopts configurable time slot.

4.5.2.31 V(Tmax_dly)

This variable is used by the DLM to hold the transmission delay measured in CompDly state of the DLM when the DLE adopts configurable time slot. The DLE shall implement this variable only when the DLE adopts configurable time slot.

4.5.2.32 V(Tst)

This variable is used by the DLM to hold the timestamp of delay measurement start time when the DLE adopts configurable time slot. The DLE shall implement this variable only when the DLE adopts configurable time slot.

4.5.2.33 T(Tcycle)

T(Tcycle) is used by the CTC to measure the cyclic transmission period. The value is decremented in the range of V(Tcycle) to 0.

4.5.2.34 T(Tslot)

T(Tslot) is used by the CTC to measure the time elapsed since last sending a frame. The value is decremented in the range of V(Tslot) to 0.

4.5.2.35 T(Tmsg)

T(Tmsg) is used by the CTC to measure the time period of message communication band. The value is decremented in the range of V(Tmsg) to 0.

4.5.2.36 T(Twrpt)

T(Twrpt) is used by the SRC to watch repeat function. The value is decremented in the range of V(Twrpt) to 0.

4.5.2.37 Q(MSGc1s), Q(MSGc2s)

The queue buffer is implemented in message segmentation protocol machine to transfer the send message. The CTC enqueues the message to be sent, then MSM dequeues the message to build the DLPDU and send it.

4.5.2.38 Q(MSGc1r), Q(MSGc2r)

The queue buffer is implemented in message segmentation protocol machine to transfer the received message. MSM builds the message from the received DLPDU and enqueues it, then CTC dequeues the message to transfer it to the DLS-user.

5 DLPDU structure**5.1 Overview****5.1.1 Transfer syntax for bit sequences**

For transmission across Type 24 DL a bit sequence is reordered into a sequence of octets. Hexadecimal notation is used for octets as specified in ISO/IEC 9899. Let $b = b_0 \dots b_{n-1}$ be a bit sequence. Denote k as a non-negative integer such that $8(k - 1) \leq n < 8k$. Then b is

transferred in k octets assembled as shown in Table 9. The bits b_i , $i > n$ of the highest numbered octet shall be ignored.

Table 9 – Transfer syntax for bit sequences

Octet number	1	2	k
	$b_7 \dots b_0$	$b_{15} \dots b_8$	$b_{8k-1} \dots b_{8k-8}$

When the DLE implemented over the PHY defined in IEC 61158-2, Type 24, octet 1 is transmitted first and octet k is transmitted last. Hence the bit sequence is transferred as follows across the network:

$$b_0, b_1, \dots, b_7, b_8, \dots, b_{15}, \dots$$

5.1.2 Data type encodings

Data of basic data type Unsigned n has values in the non-negative integers. The value range is 0, ..., 2^n-1 . The data is represented as bit sequences of length n. The bit sequence

$$b = b_0 \dots b_{n-1}$$

is assigned the value

$$\text{Unsigned}(b) = b_{n-1} \times 2^{n-1} + \dots + b_1 \times 2^1 + b_0 \times 2^0$$

The bit sequence starts on the left with the least significant octet.

For example, the value 266 = 0x10A with data type Unsigned16 is transferred in two octets, first 0x0A and then 0x01.

Table 10 – Bit order

Octet number	1	2	3	4	5	6	7	8
Unsigned8	$b_7 \dots b_0$							
Unsigned16	$b_7 \dots b_0$	$b_{15} \dots b_8$						
Unsigned32	$b_7 \dots b_0$	$b_{15} \dots b_8$	$b_{23} \dots b_{16}$	$b_{31} \dots b_{24}$				
Unsigned64	$b_7 \dots b_0$	$b_{15} \dots b_8$	$b_{23} \dots b_{16}$	$b_{31} \dots b_{24}$	$b_{39} \dots b_{32}$	$b_{47} \dots b_{40}$	$b_{55} \dots b_{48}$	$b_{63} \dots b_{56}$

The Unsigned n data types are transferred as specified in Table 10. Unsigned data types as Unsigned1 to Unsigned7 and Unsigned 9 to Unsigned15 will be used too. In this case the next element will start at the first free bit position as denoted in 5.1.1.

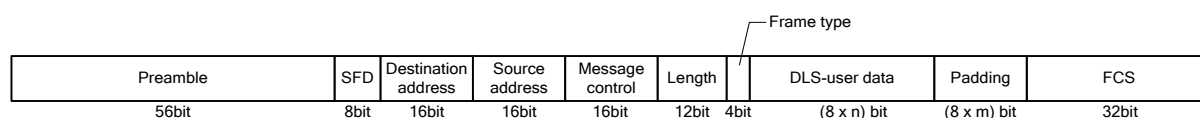
5.1.3 Frame format

There are two types of frame format. One is basic format and the other is short format that based on ISO/IEC 13239:2002 (HDLC).

5.2 Basic format DLPDU structure

5.2.1 General

Figure 7 shows the structure of the basic frame format.

**Figure 7 – Basic format DLPDU structure****5.2.1.1 Preamble**

The preamble field is identical to Clause 3 of ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017. The preamble field is a 56-bit field that is used to allow the physical signaling part circuitry to reach its steady state synchronization with the receiving frame timing.

The preamble pattern is:

“10101010 10101010 10101010 10101010 10101010 10101010 10101010.”

5.2.1.2 Start frame delimiter (SFD)

The Start Frame Delimiter (SFD) is identical to Clause 3 of ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017. The SFD field is the sequence of bit pattern “10101011”. It immediately follows the preamble pattern and indicates the start of a frame.

5.2.1.3 Destination address (DA)

The destination address shall contain the node address of the destination DLE.

The higher 8 bits of a 16-bit address is used as an extended address and the lower 8 bits is used as a station address (see Table 11).

For both station addresses and extension address, the usable addresses are specified in Table 12 and Table 13.

Table 11 – Destination and Source address format

Octet number	Size	Contents
1	Unsigned8	Station address
2	Unsigned8	Extended address

Table 12 – Station address

Station address	Contents
0x00	Reserved
0x01	C1 master
0x02	C2 master
0x03 to 0xEF	Slave, Gateway
0xF0 to 0xFE	Reserved
0xFF	Broadcast address

Table 13 – Extended address

Extended address	Contents
0x00 to 0xFEh	Device address for the node that has multiple device, or remote address for gateway node
0xFF	Broadcast address ^a
^a Only the synchronous frame may use broadcast address.	

5.2.1.4 Source address (SA)

The source address shall contain the node address of the source DLE. See 5.2.1.3 for its format and its range.

5.2.1.5 Message control

The message control field is used for sending data with acknowledge service. This field is effective only when the frame type which follows this field is a message frame. This field shall be zero except when the frame type is a message frame.

This field has two formats. One is Information transfer format and the other is supervisory format (see Table 14 and Table 15). Each field shall have the same function as the field with the same name in ISO/IEC 13239:2000 (HDLC).

NOTE In HDLC and this specification, the order of transmitting the bit is reverse.

Table 14 – Message control field format (Information transfer format)

Octet number	Bit number	Size	Symbol	Contents
1	b ₆ to b ₀	Unsigned7	N(R)	Transmitting receive sequence number
	b ₇	Unsigned1	P/F	Poll bit – primary transmissions Final bit – secondary transmission
2	b ₁₄ to b ₈	Unsigned7	N(S)	Transmitting send sequence number
	b ₁₅	Unsigned1	-	Reserved (0) ^a
^a This bit shall be zero.				

Table 15 – Message control field format (Supervisory format)

Octet number	Bit number	Size	Symbol	Contents
1	b ₆ .. to b ₀	Unsigned7	N(R)	Transmitting receive sequence number
	b ₇	Unsigned1	-	Reserved (1) ^a
2	b ₁₁ .. to b ₈	Unsigned4	-	Reserved (0) ^b
	b ₁₃ .. to b ₁₂	Unsigned2	S	Supervisory function bits
	b ₁₄	Unsigned1	-	Reserved (0) ^b
	b ₁₅	Unsigned1	-	Reserved (1) ^a
^a This bit shall be one.				
^b This bit shall be zero.				

Table 16 – The list of Supervisory function bits

Value	Symbol	Description	Note
0	RR	Receive ready (RR) command or RR response	
1	REJ	Reject (REJ) command or REJ response	
2	RNR	Receive not ready (RNR) response	
3	–	Reserved	

5.2.1.6 Frame type and data length field

The frame type and data length field consists of a higher 4-bit area where the frame type is set and a lower 12-bit area where the data length is set (see Table 17).

The frame type is used for identifying the contents of a frame and also for identifying the type of the protocol for message communication. Table 18 shows the definition of the frame type. The data length indicates the size of the data stored in a frame in terms of the number of octets.

Table 17 – Frame type and data length format

Octet number	Bit number	Size	Contents
1	b ₁₁ .. to b ₀	Unsigned12	Data length (lower 8 bits)
2			Data length (higher 4 bits)
	b ₁₅ .. to b ₁₂	Unsigned4	Frame type

Table 18 – The list of Frame type

Value	Symbol	Description
0	–	Reserved
1	FT_SYNC	Synchronous Frame
2	FT_IO	Output data and Input data frame
3	FT_DLST	Delay measurement start frame
4	FT_DLMS	Delay measurement frame
5	FT_MTKN	Message token frame
6	FT_STS	Status frame
7	FT_CINF	Cyclic information frame
8 to 11	–	Reserved
12	FT_MSG	Message frame
13 to 15	–	Reserved

5.2.1.7 DLS-user data field

The data format varies according to the frame type. When the application data cannot be set in one frame which type is the message frame, it is possible to set and send the data in multiple frames using the message control.

5.2.1.8 Frame check sequence field (FCS)

The frame check sequence (FCS) uses 32-bit CRC-CCITT. The FCS is calculated in the range from the destination address to the end of the data except the FCS itself.

5.2.2 Synchronous frame

The C1 master uses this frame to synchronize the slaves and the C2 master. Only the C1 master may send this frame. The C1 master shall set the station address as the broadcast address (0xFF), and the slaves and the C2 master shall receive this frame.

When the slaves and the C2 master receive this frame, they shall refresh the local clock with the time calculated by adding the transmission delay measured in advance (notified with delay measurement frame) to the current time stored this frame.

Table 19 and Table 20 show detailed the data format of this frame.

Table 19 – Data format of the Synchronous frame

Octet number	Size	Contents
1 to 4	Unsigned32	Timestamp
5 to 6	Unsigned16	Cyclic event delay time
7 to 8	Unsigned16	Reserved

Table 20 – The field list of the Synchronous frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Timestamp	Time stamp of the C1 master at the frame is sent	0 to $2^{32}-1$	–	The unit is defined according to the setting of the variable V(Tunit).
Cyclic event delay time	Delay time from the current time stored in this frame to the time when the cyclic event is indicated	0 to $2^{16}-1$	0	The unit is defined according to the setting of the variable V(Tunit).

5.2.3 Output data or Input data frame

The C1 master uses this frame for the output data to be sent to slaves, and slaves use this frame for the input data to be sent to the C1 master, within the I/O data exchange band of the cyclic transmission mode. The C2 master may only receive this frame and shall not send this frame.

Either of the destination address or the source address of this frame shall be C1 master because this frame is exchanged between the C1 master and the slaves. The data length shall not be changed during normal operation.

Table 21 and Table 22 show the data format of this frame.

Table 21 – Data format of the Output data or the Input data frame

Octet number	Size	Contents
1 to n	Unsigned8n	Output data or Input data
(n+1) to (n+m)	Unsigned8m	Padding

Table 22 – The field list of the Output data or the Input data frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Output data or Input data	Output data from C1 master to slave or input data from slave to C1 master	0 to maximum value that can be represented with the octet length of the specified data length	–	
Padding	Area adjusted to become multiple in 32 bits in data length	Don't care	0	

5.2.4 Delay measurement start frame

The C1 master uses this frame to specify the targeted station of the delay measurement to measure the transmission delay from the C1 master to each slave or C2 master. Only the C1 master transmits this frame. After the station receives this frame, the station returns the receipt frame till the number of times that specified with this frame.

Table 23 and Table 24 show detailed the data format of this frame.

Table 23 – Data format of Delay measurement start frame

Octet number	Size	Contents
1 to 2	Unsigned16	Measurement number
3 to 4	Unsigned16	Reserved

Table 24 – The field list of Delay measurement start frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Measurement number	Number of times for sending the transmission delay measurement frame	1 to 32	1	

5.2.5 Delay measurement frame

The C1 master uses this frame to measure the transmission delay and to notify the slaves and the C2 master of the result. Only the C1 master transmits this frame. The C1 master shall send this frame to the station to which the delay measurement start frame is sent, and send this frame till the times specified with the delay measurement start frame. The C1 master shall notify of the result of the measurement by using this frame.

The slaves and the C2 master that received delay measurement start frame shall receive and return this frame. They shall stop returning the receipt frame after receiving this frame till the number of times notified with the delay measurement start frame.

Table 25 and Table 26 show detailed the data format of this frame.

Table 25 – Data format of Delay measurement frame

Octet number	Size	Contents
1 to 4	Unsigned32	Timestamp
5 to 6	Unsigned16	Transmission delay
7 to 8	Unsigned16	Reserved

Table 26 – The field list of Delay measurement frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Transmission delay	Time from sending a frame of C1 master to reception of slave or C2 master of it.	0 to $2^{16}-1$	–	The unit is defined according to the setting of the time unit. The default unit is 10 ns.

5.2.6 Message token frame

The C1 master sends this frame to permit the C2 master to start the C2 message communication before the C2 message communication band starts. The C1 master shall send this frame only when the C1 master exchanges the command data/response data with all the slaves and the C1 message communication ends before the C2 message communication start time. However, the C1 master shall not send this frame when the time from the current time of the local clock to the start time of the C2 message communication is shorter than the transmission delay between the C1 master and the C2 master.

The C2 master that receives this frame may start the C2 message communication unless the C2 message communication start time has come.

Only the C1 master may send this frame. The destination and the source addresses are fixed because only the C2 master may receive this frame. This frame contains no data.

5.2.7 Status frame

The C1 master uses this frame to inquire the status of the slaves and the C2 master. The station that received this frame from the C1 master shall send this frame to notify of the current status. The slaves and the C2 master shall return this frame also when receiving a cycle information frame contains their own address as the destination. The slave and the C2 master may return this frame to request the C1 master to execute the transmission delay measurement even when they receive the other frame than the synchronous frame from the C1 master.

Broadcast address or multicast address shall not be specified as the destination of this frame.

Table 27 to Table 30 show detailed the data format of this frame.

Table 27 – Data format of Status frame

Octet number	Size	Contents
1 to 2	Unsigned16	Status
3 to 4	Unsigned16	Repeater status

Table 28 – The field list of Status frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Status	Current value of the DLE status	(See Table 29)	–	Refreshed by slave or C2 master
Repeater status	Current value of repeater status	(See Table 30)	–	Refreshed by slave or C2 master

Table 29 – The list of the DLE status

Status code	Description
0x0000	Station not exist
0x0002	Waiting for the parameters setting by the DLS-user
0x0021	Searching for a packet with the duplicate Node_ID
0x0024	Waiting for the delay measurement request by the DLS-user
0x0025	Waiting for delay measurement start indication from C1 master
0x0026	Measuring transmission delay
0x0027	Waiting for cyclic information frame from C1 master
0x0030	Waiting for communication start request by the DLS-user
0x0031	Operating in cyclic transmission mode
0x0060	Operating in acyclic transmission mode

Table 30 – The list of Repeater status

Send status			
bit	Symbol	Description	Initial
b ₀	–	Reserved	0
b ₁	MII_RXTXE	Send request detected while receiving data from PhL	0
b ₂	MII_TXRXE	Receive data from PhL detected while sending data to PhL	0
b ₃	MII_RXRXE	Receive data from PhL detected while receiving data from PhL	0
b ₄ to b ₁₅	–	Reserved	0

5.2.8 Cycle Information frame

The C1 master uses this frame to notify the slave and the C2 master of the transmission mode. Only the C1 master may send this frame.

The C1 master may broadcast this frame or send it to the slaves or the C2 master individually. The slaves and the C2 master shall return a status frame when they receive this frame that contains their own address as the destination.

Table 31 and Table 32 show detailed the data format of this frame.

Table 31 – Data format of Delay measurement frame

Octet number	Size	Contents
1 to 2	Unsigned16	Transmission cycle
3 to 4	Unsigned16	C2 message delay
5 to 6	Unsigned16	Maximum delay
7	Unsigned8	Communication mode
8	Unsigned8	Time unit

Table 32 – The field list of Cycle Information frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Note
Transmission cycle	Transmission cycle of the cyclic transmission mode	3 125 to 64 000	^a
C2 message delay	Delay time from the current time stored in the synchronous frame to the time of C2 message communication start	0 to $2^{16}-1$	
Maximum delay	Maximum value among the transmission delay measured by the C1 master.	0 to $2^{16}-1$	^a
Communication mode	Selection of transmission mode to be executed after initialization	0: Cyclic 1: Acyclic	
Time unit	Selection code of time unit	0 : 10 ns 1 : 100 ns 2 : 1 μ s	^b
^a The unit is defined by the value of the time unit field in this frame. ^b When the transmission cycle T_{cycle} is $31,25 \mu s \leq T_{MCYC} \leq 500 \mu s$, set to 10 ns. In the case of $500 \mu s < T_{MCYC} \leq 4 ms$, set to 100 ns. When $4 ms < T_{MCYC} \leq 64 ms$, set to 1 μs .			

5.2.9 Message frame

This frame is used for message transmission. All stations may send this frame. When the DLSDU that requested to send is beyond the size that may contained within one frame, the DLSDU shall be divided by using the message control field in this frame.

Table 33 and Table 34 show detailed the data format of this frame.

Table 33 – Data format of Message frame

Octet number	Size	Contents
1 to n	Unsigned8n	Message data
(n+1) to (n+m)	Unsigned8m	Padding

Table 34 – The field list of Message frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Message data	Arbitrary data except output data or input data	0 to maximum value that can be represented with the octet length of the specified data length	–	
Padding	Area adjusted to become multiple in 32 bits in data length	Don't care	0	

5.3 Short format DLPDU structure

5.3.1 General

The short format DLPDU is shown in Figure 8. Transmission sequence shall be from left to right as shown in Figure 8, i.e. station address first, followed by control, DLS-user data and finally CRC.

Preamble	Start flag	Station address	Control	DLS-user data	CRC	End flag
16 bit	8 bit	8 bit	8 bit	(8 × n) bit	16 bit	8 bit

Figure 8 – Short format DLPDU structure

5.3.1.1 Preamble

The preamble field is identical to ISO/IEC 13239:2002 (HDLC). The preamble field is a 16-bits field that is used to allow the physical signaling part circuitry to reach its steady state synchronization with the receiving frame timing.

The preamble pattern is:

“10101010 10101010”

5.3.1.2 Start flag

The start flag is identical to ISO/IEC 13239:2002 (HDLC). This field is the sequence of bit pattern “01111110”. It immediately follows the preamble pattern and indicates the start of a frame.

Due to bit-stuffing, this bit sequence is prevented from occurring inside the DLSDU sequence. The DLE shall only accept a received signal burst as a DLPDU after verifying this sequence and shall remove this sequence before transferring the DLSDU sequence to the DLS-user.

5.3.1.3 Station address field

Table 35 shows the range of the station address field.

Table 35 – Range of Station address field

Station Address	Contents
0x00	Reserved
0x01	C1 master
0x02	C2 master
0x03 to 0xDE	Slaves
0xDF	Not connected (default)
0xE0 to 0xFE	Reserved
0xFF	Broadcast address

5.3.1.4 Control field (CTL)

The Control field is used to identify the frame type. This field has two formats. One is an I/O data exchange format and the other is a Message format. Table 36 to Table 38 show in detail this field.

Table 36 – Control field format (I/O data exchange format)

Octet number	Bit number	Size	Symbol	Contents
1	$b_{3..}$ to b_0	Unsigned4	CMD	Input data or Output data flag; 1: Input data (response) 3: Output data (command) 8: Synchronous frame
	$b_{7..}$ to b_4	Unsigned4	-	Reserved (0) ^a

^a This bit shall be zero.

Table 37 – Control field format (Message format)

Octet number	Bit number	Size	Symbol	Contents
1	$b_{3..}$ to b_0	Unsigned4	S(n)	Sequence number
	b_4	Unsigned1	-	Reserved (1) ^a
	b_5	Unsigned1	C1/C2	Primary node flag
	b_6	Unsigned1	END	End flag
	b_7	Unsigned1	S/D	Sync / data flag

^a This bit shall be one.

Table 38 – The field list of Message format

Symbol	Description
S(n)	Transmitting send or receive sequence number.
C1/C2	0: C1 master 1: C2 master
END	When S/D is 0, 0: Data transfer from primary node to secondary node 1: Data transfer from secondary node to primary node When S/D is 1, 0: Following data exists 1: This data is last data
S/D	0: Handshake frame 1: Data frame

5.3.1.5 DLS-user data field

The length of the DLS-user data field is from 8 octets to 64 octets.

5.3.1.6 CRC field

The CRC field uses a 16-bit CRC-CCITT. The CRC is calculated based on the following formula.

$$P(x) = X^{16} + X^{12} + X^5 + 1 \quad (14)$$

5.3.1.7 End flag

The sequence of symbols in this field is identical to the start flag (see 5.3.1.2).

5.3.2 Synchronous frame

The C1 master uses this frame to synchronize the slaves and the C2 master. Only the C1 master may send this frame. The C1 master shall set the station address to the broadcast address (0xFF), and the slaves and the C2 master shall receive this frame. When they receive this frame, they shall check the CRC field contained in this frame, and then issue a cyclic event if the result of the check has no error.

Table 39 and Table 40 show detailed the data format of this frame.

Table 39 – Data format of the Synchronous frame

Octet number	Size	Contents
1 to 2	Unsigned16	Transmission cycle
3 to 4	Unsigned16	Time slot width
5 to 16 or 31	-	Reserved

Table 40 – The field list of the Synchronous frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Note
Transmission cycle	Transmission cycle notified C2 master	0 to $2^{16}-1$	The unit is 0,25 us
Time slot width	Time slot	0 to $2^{16}-1$	The unit is 0,25 us

5.3.3 Output data or Input data frame

5.3.3.1 Output data frame

The C1 master uses this frame for the output data to be sent to slave within the I/O data exchange band of cyclic transmission mode. The C2 master may only receive this frame. The length of the output data shall be 16 or 31 octets.

Table 41 and Table 42 show detailed the data format of this frame.

Table 41 – Data format of the Output data frame

Octet number	Size	Contents
1 to 16 or 31	Unsigned8n	Output data

Table 42 – The field list of the Output data frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Output data	Output data from C1 master to slave	0 to Maximum value according to the data length	–	

5.3.3.2 Input data frame

Slaves use this frame for the input data to be sent to C1 master within the I/O data exchange band of cyclic transmission mode. The C2 master may only receive this frame. The length of the input data shall be 16 or 31 octets.

Table 43 and Table 44 show detailed the data format of this frame.

Table 43 – Data format of the Input data frame

Octet number	Size	Contents
1 to 16 or 31	Unsigned8n	Input data

Table 44 – The field list of the Input data frame

Field	Contents	Maximum and minimum value	Recommended value	Note
Input data	Input data from slave to C1 master	0 to Maximum value according to the data length	–	

5.3.4 Message frame

This frame is used for message transmission. All stations may send this frame. When the DLSDU that requested to send is beyond the size that can be contained within one frame, the DLSDU shall be divided by using the message control field in this frame.

6 DLE element procedure

6.1 Overview

In following subclause, the operation of CTC and SRC is described. Although DL-management is a component of DLE, it is described in the next clause.

6.2 Cyclic transmission control sublayer

6.2.1 General

CTC provides the following functions:

- Control of communication sequence and communication band (C1 master);
- Monitoring of all the I/O data exchanged between the C1 master and the slaves (C2 master);
- Sending response as a server (Slave);
- Message communication in cyclic communication;
- Sporadic data exchange.

6.2.2 DLS-user interface

6.2.2.1 Primitive definitions

The primitives exchanged between the DLS-user and CTC are shown below. Table 45 shows the primitives and parameters issued by the DLS-user and Table 46 shows the primitives and parameters issued by CTC.

Table 45 – Primitives and parameters for the DLS-user interface issued by the DLS-user

Primitive	Source	Parameter	Function
DL-WRITE-DATA.req	DLS-user	SAP_ID, DLS-user-data	Send data writing request
DL-READ-DATA.req	DLS-user	SAP_ID	Receive data reading request
DL-SDA.req	DLS-user	SAP_ID, Node_ID, Length, DLS-user-data	Send data request with transmission confirmation
DL-SDN.req	DLS-user	SAP_ID, Node_ID, Length, DLS-user-data	Send data request without transmission confirmation
DL_GET_STATUS.req	DLS-user	Sts_ID	DL parameter referring request

Table 46 – Primitives and parameters for the DLS-user interface issued by the CTC

Primitive	Source	Parameter
DL-WRITE-DATA.cnf	CTC	Result
DL-READ-DATA.cnf	CTC	Result, DLS-user-data
DL-SDA.ind	CTC	Node_ID, Length, DLS-user-data
DL-SDA.cnf	CTC	Result
DL-SDN.ind	CTC	Node_ID, Length, DLS-user-data
DL-SDN.cnf	CTC	Result
DL_GET_STATUS.cnf	CTC	Result, Cur_Status
DL_EVENT.ind	CTC	Event_ID

6.2.2.2 Overview of the interactions

See IEC 61158-3-24, 4.3.

6.2.2.3 Detailed definitions of the primitives and parameters

See IEC 61158-3-24, 4.4.

6.2.3 Protocol machines in CTC

6.2.3.1 Overview

There are three protocol machines in CTC:

- 1) Cyclic transmission protocol machine.
- 2) Message segmentation protocol machine.
- 3) Acyclic transmission protocol machine.

The cyclic communication protocol machine has two kinds of protocol machines corresponding to the adopted frame format. One is “fixed-width time slot type” whose transmission sequence is composed of same-width time slot, and the other is “configurable time slot type” whose transmission sequence for each station may be different time slot. In addition, each of two protocol machines of “fixed-width time slot type” and “fixed-width time slot type” has three kinds of protocol machines corresponding to the station type (the C1 master, the C2 master, and the slave).

The cyclic communication protocol machine has two protocol machine, sender and receiver.

The message communication protocol machine works only while the cyclic transmission protocol machine is active.

6.2.3.2 Cyclic transmission protocol machine

6.2.3.2.1 Protocol machine for cyclic communication consists of fixed-width time slot

6.2.3.2.1.1 C1 master

Figure 9 and Table 47 show the state diagram and the state table of the C1 master that adopts fixed-width time slot.

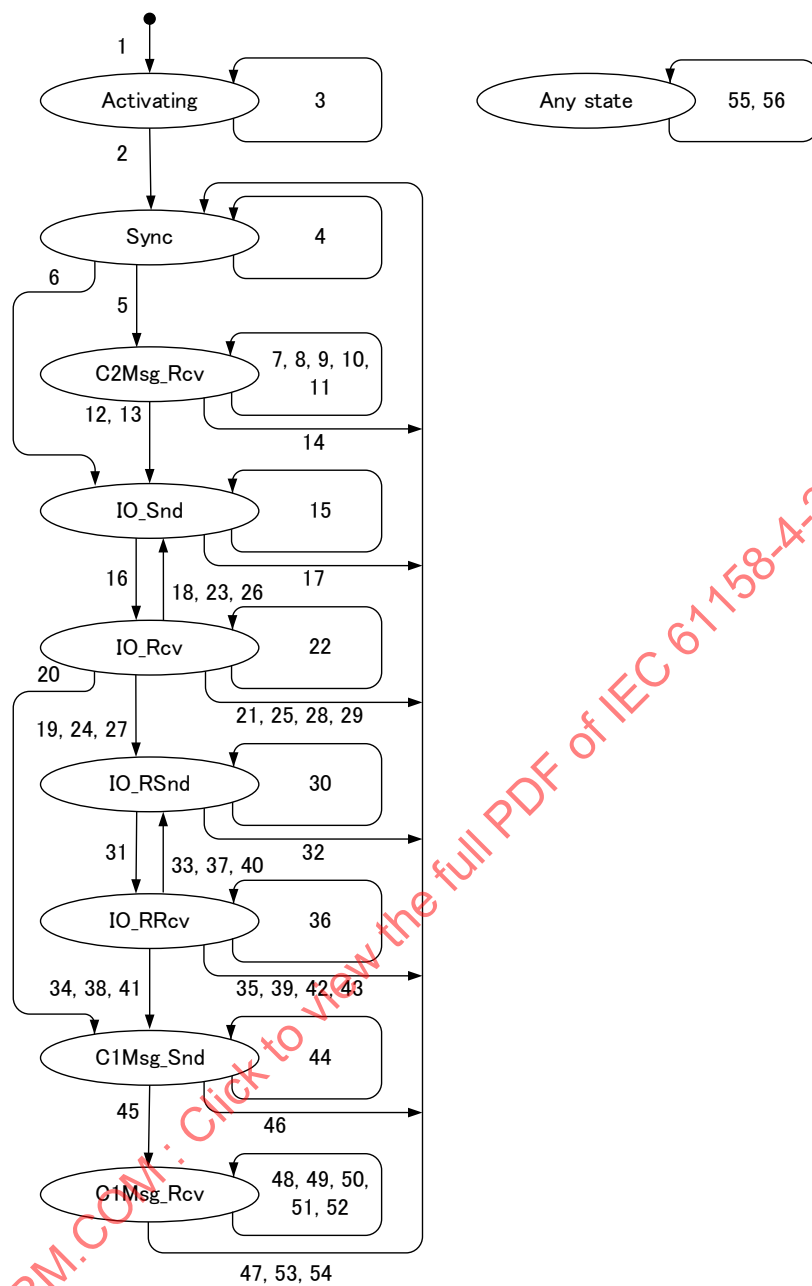


Figure 9 – The state diagram of the C1 master for fixed-width time slot

Table 47 – The state table of the C1 master for fixed-width time slot

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or CTC_Reset.req => (none)	Activating
2	Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf { OK }	Sync
3	Activating	CTC_Start.req => CTC_Start.cnf { NG }	Activating
4	Sync	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() Node_ID := GET_DA(SRCSDU) Length := GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU} START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave) := 1 V(Nretry) := 0 V(Nrest_slot) := V(Nmax_retry)	Sync
5	Sync	SRC_Send_Frame.cnf { Result } / V(Fc2msg) = "True" => (none)	C2Msg_Rcv
6	Sync	SRC_Send_Frame.cnf { Result } / V(Fc2msg) = "False" => (none)	IO_Snd
7	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID := GET_DA(SndSRCSDU) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	C2Msg_Rcv
8	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => (none)	C2Msg_Rcv
9	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C2Msg_Rcv
10	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C2Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
11	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2Msg_Rcv
12	C2Msg_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { Result } => (none)	IO_Snd
13	C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID := GET_DA(SndSRCSDU) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU }	IO_Snd
14	C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind { DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
15	IO_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID := GET_DA(SndSRCSDU) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU }	IO_Snd
16	IO_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	IO_Rcv
17	IO_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind { DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
18	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, SRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave))) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave) := V(Nslave) + 1	IO_Snd
19	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, SRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	IO_RSnd
20	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, SRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) = 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C1Msg_Snd
21	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, SRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	Sync

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
22	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) <> GET_NODE_ID(V(Nslave)))) => (none)	IO_Rcv
23	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave) := V(Nslave) + 1	IO_Snd
24	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave) := V(Nslave) + 1	IO_RSnd
25	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave) := V(Nslave) + 1	Sync
26	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nslave) < V(Nmax_slave) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) If V(Nrest_slot) > 0 then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) endif V(Nslave) := V(Nslave) + 1	IO_Snd
27	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave) := GET_RETRY_LIST() SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID := GET_DA(SRCSDU) Length := GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	IO_RSnd
28	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) = 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync
29	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
30	IO_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => V(Nslave) := GET_RETRY_LIST() SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID := GET_DA(SRCSDU) Length := GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU }	IO_RSnd
31	IO_RSnd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	IO_RRcv
32	IO_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
33	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave))) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1	IO_RSnd
34	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave))) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C1Msg_Snd
35	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave))) && (V(Nrest_slot) < 1)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	Sync
36	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) <> GET_NODE_ID(V(Nslave)))) => (none)	IO_RRcv
37	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1	IO_RSnd
38	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1	C1Msg_Snd
39	IO_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) < 1)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	Sync

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
40	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / ((V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), None, TOUT) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1 V(Nslave) := GET_RETRY_LIST() SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID := GET_DA(SRCSDU) Length := GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	IO_RSnd
41	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / ((V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), None, TOUT) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1 EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SRCSDU) Node_ID := GET_DA(SRCSDU) Length := GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	C1Msg_Snd
42	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) < 1) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), None, TOUT)	Sync
43	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, TOUT)	Sync
44	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) Node_ID := GET_DA(SndSRCSDU) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU}	C1Msg_Snd
45	C1Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C1Msg_Rcv
46	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
47	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => STOP_TIMER(T(Tslot)) EXEC_MSPM_IR(E1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU)	Sync
48	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => (none)	C1Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
49	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => (none)	C1Msg_Rcv
50	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C1Msg_Rcv
51	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C1Msg_Rcv
52	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) => (none)	C1Msg_Rcv
53	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
54	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
55	Any state	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	Same state
56	Any state	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Same state

6.2.3.2.1.2 C2 master

Figure 10 and Table 48 show the state diagram and the state table of the C2 master that adopts fixed-width time slot.

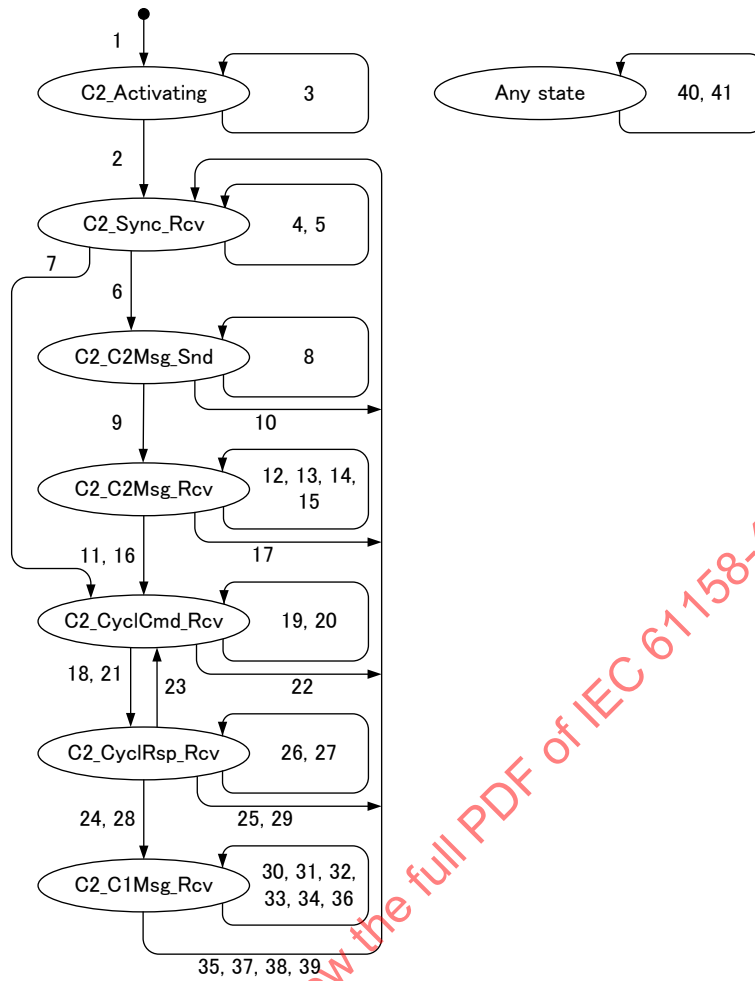


Figure 10 – The state diagram of the C2 master for fixed-width time slot

Table 48 – The state table of the C2 master for fixed-width time slot

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or CTC_Reset.req => (none)	C2_Activating
2	C2_Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf { OK }	C2_Sync_Rcv
3	C2_Activating	CTC_Start.req => CTC_Start.cnf { NG }	C2_Activating
4	C2_Sync_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> Cgaddr)) => (none)	C2_Sync_Rcv
5	C2_Sync_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2_Sync_Rcv
6	C2_Sync_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" / V(Fc2msg) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave) := 1	C2_C2Msg_Snd
7	C2_Sync_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" / V(Fc2msg) = "False" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave) := 1	C2_Out_Rcv
8	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => EXEC_MSPM_IS(Ec2msg, SndSRCSDU) Node_ID := GET_DA(SndSRCSDU) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU }	C2_C2Msg_Snd
9	C2_C2Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2_C2Msg_Rcv
10	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
11	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => EXEC_MSPM_IR(E1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU)	C2_Out_Rcv
12	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => (none)	C2_C2Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
13	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C2_C2Msg_Rcv
14	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C2_C2Msg_Rcv
15	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2_C2Msg_Rcv
16	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => (none)	C2_Out_Rcv
17	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
18	C2_Out_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_OUT)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C2_In_Rcv
19	C2_Out_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_OUT)) => (none)	C2_Out_Rcv
20	C2_Out_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (Rcv_sts <> OK) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C2_Out_Rcv
21	C2_Out_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => (none)	C2_In_Rcv
22	C2_Out_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
23	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_IN) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave))) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave) := V(Nslave) + 1	C2_Out_Rcv
24	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_IN) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave) := V(Nslave) + 1 V(Nretry) := V(Nmax_retry)	C2_C1Msg_Rcv
25	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_IN) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave) := V(Nslave) + 1	C2_Sync_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
26	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_IN)) => (none)	C2_In_Rcv
27	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave))) => (none)	C2_In_Rcv
28	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) > 0)) => V(Nretry) := V(Nmax_retry)	C2_C1Msg_Rcv
29	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) <= 0)) => (none)	C2_Sync_Rcv
30	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && (GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID := GET_DA(SndSRCSDU) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	C2_C1Msg_Rcv
31	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && (GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
32	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
33	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
34	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
35	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2_Sync_Rcv
36	C2_C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nretry) > 0 => V(Nretry) := V(Nmax_retry) - 1	C2_C1Msg_Rcv
37	C2_C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nretry) <= 0 => STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
38	C2_C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
39	Any state	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_SYNC)) => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } RESTART_TIMER(T(Tcycle)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave) := 1	C2_Sync_Rcv
40	Any state	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_SYNC)) => (none)	Same state
41	Any state	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Same state

6.2.3.2.1.3 Slave

Figure 11 and Table 49 show the state diagram and the state table of the slave that adopts fixed-width time slot.

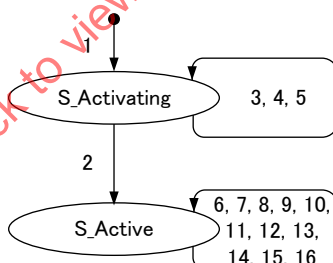


Figure 11 – The state diagram of the slave for fixed-width time slot

Table 49 – The state table of the slave for fixed-width time slot

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any states	Power on or CTC_Reset.req => (none)	S_Activating
2	S_Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf { OK }	S_Active
3	S_Activating	CTC_Start.req => CTC_Start.cnf { NG }	S_Activating
4	S_Activating	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	S_Activating
5	S_Activating	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	S_Activating
6	S_Active	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind { DL_Ev_Tcycle }	S_Active
7	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_SYNC)) => DL_Event.ind { DL_Ev_Tcycle } RESTART_TIMER(T(Tcycle))	S_Active
8	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_SYNC)) => (none)	S_Active
9	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_OUT)) => SndSRCSDU := BUILD_PDU_IN(1) Node_ID := V(MA) Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU } STORE_PDU_OUT(1, RcvSRCSDU, Rcv_sts)	S_Active
10	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID := MA Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU }	S_Active

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
11	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID := MA Length := GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU }	S_Active
12	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_OUT)) => (none)	S_Active
13	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	S_Active
14	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	S_Active
15	S_Active	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	S_Active
16	S_Active	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	S_Active

6.2.3.2.2 Protocol machine for cyclic communication consists of configurable time slot

6.2.3.2.2.1 C1 master

Figure 12 and Table 50 show the state diagram and the state table of C1 master that adopts configurable time slot.

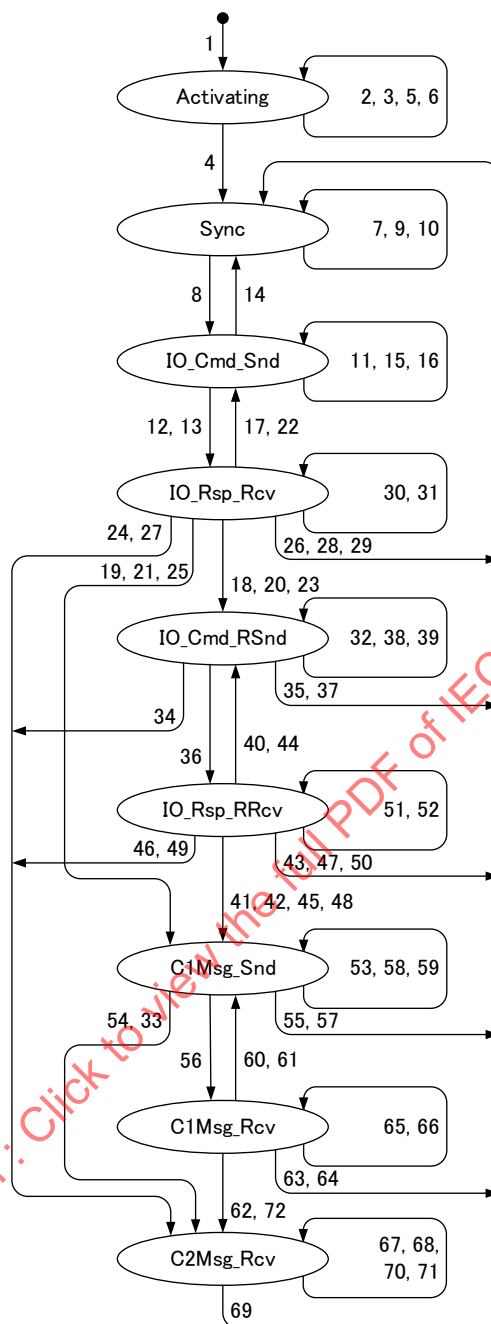


Figure 12 – The state diagram of the C1 master for configurable time slot

Table 50 – The state table of the C1 master for configurable time slot

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or CTC_Reset.req => (none)	Activating
2	Activating	CTC_Set_Par.req { Par_ID, Val } => CTC_SET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Set_Par.cnf { Result }	Activating
3	Activating	CTC_Get_Par.req { Par_ID } => CTC_GET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Get_Par.cnf { Result, Par_ID, Val }	Activating
4	Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf	Sync
5	Activating	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	Activating
6	Activating	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Activating
7	Sync	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync
8	Sync	SRC_Send_Frame.cnf { } => V(Nslave) := 1 V(Nretry) := 0 V(Nrest_slot) := 0	IO_Cmd_Snd
9	Sync	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	Sync
10	Sync	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Sync
11	IO_Cmd_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	IO_Cmd_Snd
12	IO_Cmd_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } / V(Nslave) < V(Nmax_slave) => (none)	IO_Rsp_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
13	IO_Cmd_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } / V(Nslave) >= V(Nmax_slave) => V(Nrest_slot) := V(Nmax_retry)	IO_Rsp_Rcv
14	IO_Cmd_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle} STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync
15	IO_Cmd_Snd	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Cmd_Snd
16	IO_Cmd_Snd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Cmd_Snd
17	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && V(Nslave) < V(Nmax_slave)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) If ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) > 0)) then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) Endif V(Nslave) := V(Nslave) + 1	IO_Cmd_Snd
18	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) If (Result <> OK) then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) Endif	IO_Cmd_RSnd
19	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) = 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C1Msg_Snd
20	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = NG) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) = 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave))	IO_Cmd_RSnd
21	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result) SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
22	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nslave) < V(Nmax_slave) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) If V(Nrest_slot) > 0 then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) Endif V(Nslave) := V(Nslave) + 1 SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	IO_Cmd_Snd
23	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) > 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave) := GET_RETRY_LIST() SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(slave)))))	IO_Cmd_RSnd
24	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	C2Msg_Rcv
25	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0) && CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot)) SND_MSG_TOKEN()	C1Msg_Snd
26	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
27	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
28	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync
29	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
30	IO_Rsp_Rcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Rsp_Rcv
31	IO_Rsp_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Rsp_Rcv
32	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_CUR_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) > 0 => V(Nslave) := GET_RETRY_LIST() SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(slave)))))	IO_Cmd_RSnd
33	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) = 0 => (none)	C2Msg_Rcv
34	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
35	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
36	IO_Cmd_RSnd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	IO_Rsp_RRcv
37	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync
38	IO_Cmd_RSnd	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Cmd_RSnd
39	IO_Cmd_RSnd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Cmd_RSnd
40	IO_Rsp_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) > 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1	IO_Cmd_RSnd
41	IO_Rsp_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) <= 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result)	C1Msg_Snd
42	IO_Rsp_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (V(Nrest_slot) <= 1) => STORE_PDU_CYCR(V(Nslave), SRCSDU, Result)	C1Msg_Snd
43	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
44	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_CUR_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) > 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) V(Nrest_slot) := V(Nrest_slot) – 1 V(Nslave) := GET_RETRY_LIST() SRCSDU := BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU}	IO_Cmd_RSnd
45	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) <= 1) && CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot)	C1Msg_Snd
46	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) <= 1) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
47	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) <= 1) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => (none)	Sync
48	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) <= 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot)	C1Msg_Snd
49	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" /CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
50	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" /CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
51	IO_Rsp_RRcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Rsp_RRcv
52	IO_Rsp_RRcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Rsp_RRcv
53	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) > 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C1Msg_Snd
54	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
55	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
56	C1Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C1Msg_Rcv
57	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync
58	C1Msg_Snd	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	C1Msg_Snd
59	C1Msg_Snd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C1Msg_Snd
60	C1Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Result, RcvSRCSDU} => STOP_TIMER(T(Tslot)) EXEC_MSPM_IR(Ec1msg, Result, RcvSRCSDU)	C1Msg_Snd

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
61	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) > 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot)	C1Msg_Snd
62	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
63	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
64	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
65	C1Msg_Rcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	C1Msg_Rcv
66	C1Msg_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C1Msg_Rcv
67	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Result, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU }	C2Msg_Rcv
68	C2Msg_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2Msg_Rcv
69	C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU := BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave) := 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
70	C2Msg_Rcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	C2Msg_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
71	C2Msg_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C2Msg_Rcv
72	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) = 0 => (none)	C2Msg_Rcv

6.2.3.2.2.2 C2 Master

Figure 13 and Table 51 show the state diagram and the state table of the C2 master that adopts configurable time slot.

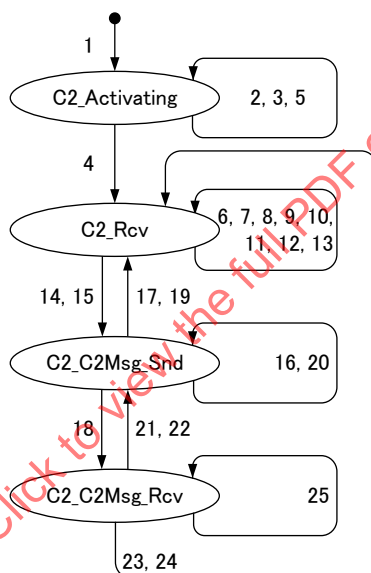


Figure 13 – The state diagram of the C2 master for configurable time slot

Table 51 – The state table of the C2 master for configurable time slot

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or CTC_Reset.req => (none)	C2_Activating
2	C2_Activating	CTC_Set_Par.req { Par_ID, Val } => CTC_SET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Set_Par.req { Result }	C2_Activating
3	C2_Activating	CTC_Get_Par.req { Par_ID } => CTC_GET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Get_Par.cnf { Result, Par_ID, Val }	C2_Activating
4	C2_Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) START_TIMER(T(Tmsg), V(Tmsg)) CTC_Start.cnf	C2_Rcv
5	C2_Activating	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C2_Activating
6	C2_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Result, SRCSDU } / (SRCSDU.TYPLEN = TYP1) => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } RESTART_TIMER(T(Tcycle)) RESTART_TIMER(T(Tmsg))	C2_Rcv
7	C2_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tcycle)) STOP_TIMER(T(Tmsg)) START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) START_TIMER(T(Tmsg), V(Tmsg))	C2_Rcv
8	C2_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / RcvSRCSDU. SA = C1 RcvSRCSDU. TYPLEN = TYP2 => V(Nslave) := EX_ADD(DA) STORE_PDU_OUT(V(Nslave), SRCSDU, Result)	C2_Rcv
9	C2_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / RcvSRCSDU. SA = Slave RcvSRCSDU. TYPLEN = TYP2 => V(Nslave) := EX_ADD(DA) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result)	C2_Rcv
10	C2_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / SRCSDU. SA = C1 SRCSDU.TYPLEN = TYP12 => EXEC_MSPM_R(Ec1msg, Result, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU }	C2_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
11	C2_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2_Rcv
12	C2_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tmsg)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => (none)	C2_Rcv
13	C2_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C2_Rcv
14	C2_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / RcvSRCSDU. SA = V(MA) RcvSRCSDU. TYPLEN = TYP5 => EXEC_MSPM_IS(Ec2msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C2) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C2_C2Msg_Snd
15	C2_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tmsg)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec2msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C2_C2Msg_Snd
16	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec2msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C2) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C2_C2Msg_Snd
17	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => (none)	C2_Rcv
18	C2_C2Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2_C2Msg_Rcv
19	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STOP_TIMER(T(Tcycle)) STOP_TIMER(T(Tmsg)) START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) START_TIMER(T(Tmsg), V(Tmsg))	C2_Rcv

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
20	C2_C2Msg_Snd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C2_C2Msg_Snd
21	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } => EXEC_MSPM_IR(Ec2msg, Result, RcvSRCSDU)	C2_C2Msg_Snd
22	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec2msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot := GET_MSG_SLOT(C2) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C2_C2Msg_Snd
23	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => (none)	C2_Rcv
24	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STOP_TIMER(T(Tcycle)) STOP_TIMER(T(Tmsg)) START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) START_TIMER(T(Tmsg), V(Tmsg))	C2_Rcv
25	C2_C2Msg_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C2_C2Msg_Rcv

6.2.3.2.2.3 Slave

Figure 14 and Table 52 show the state diagram and the state table of slave which adopts configurable time slot.

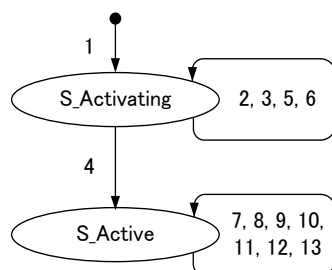


Figure 14 – The state diagram of slave for configurable time slot

Table 52 – The state table of slave for configurable time slot

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any states	Power on or CTC_Reset.req => (none)	S_Activating
2	S_Activating	CTC_Set_Par.req { Par_ID, Val } => CTC_SET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Set_Par.cnf { Result }	S_Activating
3	S_Activating	CTC_Get_Par.req { Par_ID } => CTC_GET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Get_Par.cnf { Result, Par_ID, Val }	S_Activating
4	S_Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf	S_Active
5	S_Activating	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	S_Activating
6	S_Activating	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	S_Activating
7	S_Active	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind { DL_Ev_Tcycle }	S_Active
8	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / (SRCSDU.TYPLEN = TYP1) => DL_Event.ind { DL_Ev_Tcycle } RESTART_TIMER(T(Tcycle))	S_Active
9	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / RcvSRCSDU.DA = V(MA) && RcvSRCSDU.TYPLEN = TYP2 => STORE_PDU_OUT(1, SRCSDU, Result) SndSRCSDU := BUILD_PDU_IN(V(MA)) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU }	S_Active
10	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / RcvSRCSDU.DA = V(MA) RcvSRCSDU.SA = C1 && RcvSRCSDU.TYPLEN = TYP12 => EXEC_MSPM_R(Ec1msg, Result, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU }	S_Active
11	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } / RcvSRCSDU.DA = V(MA) RcvSRCSDU.SA = C2 && RcvSRCSDU.TYPLEN = TYP12 => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Result, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU }	S_Active
12	S_Active	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result := SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	S_Active
13	S_Active	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result := GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	S_Active

6.2.3.2.3 Functions used by cyclic transmission machine

All the functions used by the fixed-width time slot protocol machine are summarized in Table 53.

Table 53 – The list of functions used by cyclic transmission machine

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
BUILD_PDU_SYNC	none	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to send the synchronous frame.
BUILD_PDU_OUT	Slave_index,	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to the output data frame. Slave_Index is the number of slave and its range is 1 to V(Nmax_slave).
BUILD_PDU_IN	Slave_index,	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to the input data frame. Slave_Index is the number of slave and its range is 1 to V(Nmax_slave).
STORE_PDU_OUT	Slave_index, SRCSDU, Rcv_Sts	None	None	This function stores SRCSDU retrieved from SRC and receives status Rcv_Sts as received the output data. Slave_Index is the number of slave and its range is 1 to V(Nmax_slave).
STORE_PDU_IN	Slave_index, SRCSDU, Rcv_Sts	None	None	This function stores SRCSDU retrieved from SRC and receives status Rcv_Sts as received the input data. Slave_Index is the number of slave and its range is 1 to V(Nmax_slave).
GET_DA	SRCPDU	None	Node_ID	This function takes out the value of the destination address field of the specified SRCSDU.
GET_FT	SRCSDU	None	frame_type	This function takes out the value of the type field of the specified SRCSDU.
GET_MC	SRCSDU	None	Flag	This function takes out the flag of the C1/C2 in the message control field of the specified SRCSDU.
GET_LEN	SRCSDU	None	Length	This function takes out the value of the length field of the specified SRCSDU.
GET_NODE_ID	Slave_index	None	Node_ID	This function retrieves a Node_ID corresponding to slave number.
PUT_RETRY_LIST	Slave_index	None	None	This function registers the slave number specified with Slave_index to retry list, and increments the value of V(Nretry) that contains the number of registered slave number.
GET_RETRY_LIST	none	None	Slave_index	This function retrieves a slave number from retry list, and decrements the value of V(Nretry) that contains the number of registered slave number.

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
GET_CUR_RETRY_LIST	None	None	Slave_index	This function retrieves a slave number from retry list.
EXEC_MSPM_R	Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU	SndSRCSDU	none	This function calls the message segmentation machine for the responder of message communication. The parameter Fc1c2 is flag to specify C1 message or C2 message. Rcv_sts and RcvSRCSDU are receive status and received SRCSDU respectively that has been passed by SRC. SndSRCSDU is SRCSDU to be sent.
EXEC_MSPM_IS	Ec1c2	SndSRCSDU	None	This function calls the message segmentation protocol machine for the initiator of message communication to process a sending frame. The parameters of this function are same as the parameters with the same name of the function EXEC_MSPM_R.
EXEC_MSPM_IR	Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU	None	None	This function calls the message segmentation protocol machine for the initiator of message communication to process a received frame. The parameters of this function are same as the parameters with the same name of the function EXEC_MSPM_R.
START_TIMER	Tim_ID, Val	None	None	This function starts the timer specified with Tim_ID in set value Val. The timer is auto-reload type, which load the set value again when the timer is timed up.
STOP_TIMER	Tim_ID	None	None	This function stops the timer specified with Tim_ID.
RESTART_TIMER	Tim_ID	None	None	This function restarts the timer specified with Tim_ID with the set value specified by START_TIMER.
EXPIRED_TIMER	Tim_ID	None	Flag	This function indicates the status of the timer specified with Tim_ID.
CTC_SET_PAR	Var_ID, Val	Result	None	This function updates the variable specified with Var_ID in the DLE in the value specified with Val.
CTC_GET_PAR	Var_ID	Val, Result	None	This function reads the current value of the variable specified with Var_ID in the DLE.
SET_CYC_DATA	SAP_ID, Node_ID, DLSDU	None	None	This function updates the send buffer for the I/O data exchange that exists in CTC in the specified data.
GET_CYC_DATA	SAP_ID, Node_ID	DLSDU	Result	This function updates the receive buffer for the I/O data exchange that exists in CTC in the specified data.

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
CMP_RTIM	Tim_ID, Val	None	Flag	This function compares the remainder time of the timer specified with Tim_ID with set value Val. If the remainder time is large, True is returned and if it is small, False is returned.
CHECK_MSG_EN	Msg_mst	None	Enable_flag	This function judges whether the message communication that the station specified with Msg_mst operates as an initiator may be executed. When the following three conditions are satisfied, enable_flag is turned on: - The message communication band is configured; - DLS-user issued a request; - Time for message communication remains.
GET_MSG_SLOT	Msg_mst	None	msg_slot	This function outputs the period of time slot for the message communication that the station specified with Msg_mst operates as an initiator.
EX_ADD	Node_address	None	Slave_index	This function converts the station address to slave number.
SND_MSG_TOKEN	None	None	None	This function transmits the token frame when time that Message Token frame can be transmitted remains by the C2 message beginning time.

6.2.3.3 Message segmentation protocol machine

6.2.3.3.1 General

Message segmentation and the assembly specification of the message for the message segmentation machine have two types of frame formats. They are described in the following subclause.

The message communication is classified into two types according to the allocated band. The first type is C1 message communication in which the C1 master operates as primary station (initiator) and the slave or the C2 master operates as secondary station (responder). The second type is C2 message communication in which the C2 master operates a primary station and the slave or the C1 master becomes a secondary station. The operation of the primary station and the secondary station is the same although they are different with respect to the allocated band.

Message segmentation protocol machine is executed by the cyclic transmission protocol machine with the function call whose name is prefixed by "EXEC_MSPM_". In the state table of the following subclause, the event "Call" means the function calls.

6.2.3.3.2 Segmentation for basic format DLPDU

6.2.3.3.2.1 Initiator for basic format DLPDU

Figure 15 and Table 54 show the state diagram and the state table of an initiator of the message segmentation machine when DLE adopts the basic format DLPDU.

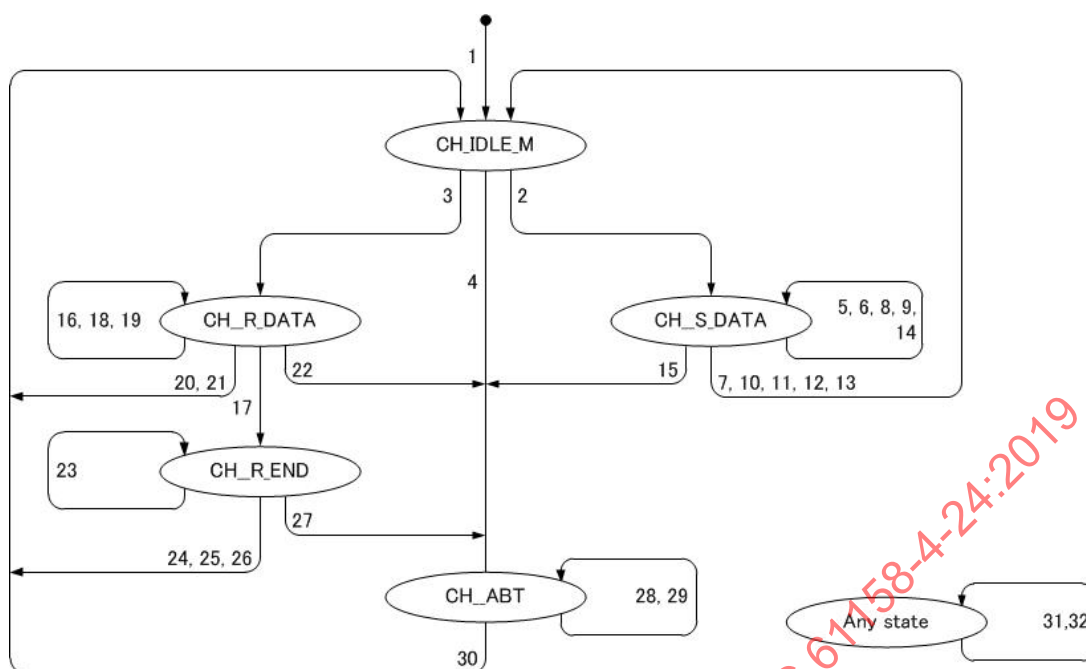


Figure 15 – The state diagram of message initiator for basic format

Table 54 – The state table of message initiator for basic format

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any states	Power on or CTC_Reset.req => V(Nms_n) := 0 V(Nmr_n) := 0	CH_IDLE_M
2	CH_IDLE_M	DL-SDA.req{SAP_ID,Node_ID,Length,SndDLSDU} => V(Nms_n) := 0 STORE_DLSDU(Ec1c2, Node_ID, SndDLSDU) V(Nmsg_len_n) := Length V(Nmsg_rem_len_n) := Length V(Fmsg_sending_n) := True	CH_S_DATA
3	CH_IDLE_M	EXEC_MSPM_IS(Ec1c2, SndSRCSDU) => V(Nmr_n) := 0 V(Fmsg_sending_n) := False V(Nmp_n) := 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RR, 0, V(Nmr_n), V(Nmp_n))	CH_R_DATA
4	CH_IDLE_M	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => V(Fmsg_sending_n) := False	CH_ABT
5	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IS(Ec1c2, SndSRCSDU) / V(Npkt_len_n) >= V(Nmsg_rem_len_n) => V(Nmp_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_I, V(Nms_n), V(Nmr_n), V(Nmp_n))	CH_S_DATA
6	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IS(Ec1c2, SndSRCSDU) / V(Npkt_len_n) < V(Nmsg_rem_len_n) => V(Nmp_n) = 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_I, V(Nms_n), V(Nmr_n), V(Nmp_n)) V(Nmsg_rem_len_n) := V(Nmsg_rem_len_n) - V(Npkt_len_n)	CH_S_DATA

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
7	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n)+1 && V(Nmp_n) = 1 => V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1 DL-SDA.cnf{ SND_OK }	CH_IDLE_M
8	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n)+1 && V(Nmp_n) = 0 => V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1	CH_S_DATA
9	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n)+1 => (none)	CH_S_DATA
10	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n)+1 && V(Nmp_n) = 1 => V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1 DL-SDA.cnf{ SND_OK }	CH_IDLE_M
11	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n)+1 && V(Nmp_n) = 0 => DL-SDA.cnf{ SND_BUSY }	CH_IDLE_M
12	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n)+1 => DL-SDA.cnf{ SND_BUSY }	CH_IDLE_M
13	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_REJ => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0 DL-SDA.cnf{ SND_ABT }	CH_IDLE_M
14	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I => (none)	CH_S_DATA
15	CH_S_DATA	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => (none)	CH_ABT

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
16	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IS(Ec1c2, SndSRCSDU) => V(Nmp_n) := 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmp_n))	CH_R_DATA
17	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) = V(Nmr_n) && GET_MC_F(RcvSRCSDU) = 1 => V(Nmr_n) := V(Nmr_n) + 1 STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU)	CH_R_END
18	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) = V(Nmr_n) && GET_MC_F(RcvSRCSDU) = 0 => V(Nmr_n) := V(Nmr_n) + 1 STORE_PDU_BMSG(RcvSRCSDU)	CH_R_DATA
19	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) <> V(Nmr_n) => (none)	CH_R_DATA
20	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && { (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR) (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR) } => (none)	CH_IDLE_M
21	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_REJ => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0	CH_IDLE_M
22	CH_R_DATA	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => (none)	CH_ABT
23	CH_R_END	EXEC_MSPM_IS(Ec1c2, SndSRCSDU) => V(Nmp_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmp_n))	CH_R_END
24	CH_R_END	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && { (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR) (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR) } => Node_ID := GET_SA(RcvSRCSDU) DLSDU := GET_DLSDU(Ec1c2) Length := GET_DLSDU_LEN(DLSDU) DL-SDA.ind{ SAP_ID, Rcv_sts, Node_ID, Length, DLSDU}	CH_IDLE_M

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
25	CH_R_END	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_REJ => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0	CH_IDLE_M
26	CH_R_END	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I => (none)	CH_R_END
27	CH_R_END	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => (none)	CH_ABT
28	CH_ABT	EXEC_MSPM_IS(Ec1c2, SndSRCSDU) => V(Nmp_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_REJ,0,0,V(Nmp_n))	CH_ABT
29	CH_ABT	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && { (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR) (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I) } => (none)	CH_ABT
30	CH_ABT	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && { (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR) (GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_REJ) } => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0 DL-ABORT-SDA.cnf if (V(Fmsg_sending_n) = True) then DL-SDA.cnf { SND_ABT } endif	CH_IDLE_M
31	Any state	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG => (none)	Same state
32	Any state	EXEC_MSPM_IR(Ec1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts <> OK => (none)	Same state

6.2.3.3.2.2 Responder for basic format DLPDU

Figure 16 and Table 55 show the state diagram and the state table of a responder of the message segmentation machine when DLE adopts basic format DLPLDU.

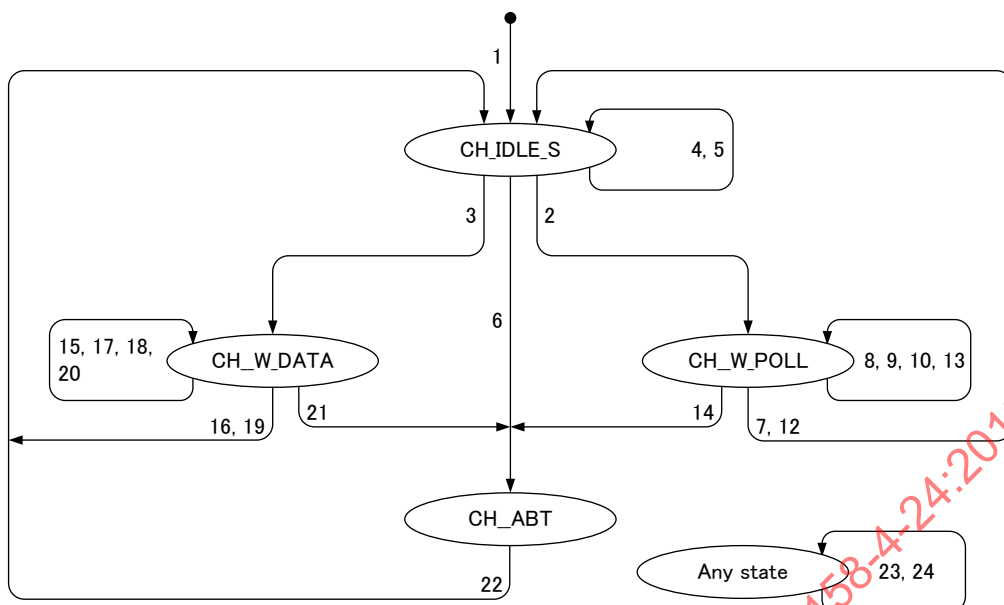


Figure 16 – The state diagram of message responder for basic format

Table 55 – The state table of message responder for basic format

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any states	Power on or CTC_Reset.req => V(Nms_n) := 0 V(Nmr_n) := 0	CH_IDLE_S
2	CH_IDLE_S	DL-SDA.req{SAP_ID,Node_ID,Length,SndDLSDU} => V(Nms_n) := 0 STORE_DLSDU(Ec1c2, Node_ID, SndDLSDU) V(Nmsg_len_n) := Length V(Nmsg_rem_len_n) := Length V(Fmsg_sending_n) := True	CH_W_POLL
3	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) = 0 && GET_MC_F(RcvSRCSDU) = 0 => V(Nmr_n) := 1 V(Fmsg_sending_n) := False STORE_PDU_BMSG(Ec1c2, RcvSRCSDU) V(Nmr_n) := 1 V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_DATA

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
4	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) = 0 && GET_MC_F(RcvSRCSDU) = 1 => V(Nmr_n) := 1 V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RNR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n)) STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU) Node_ID := GET_SA(RcvSRCSDU) DLSDU := GET_DLSDU(Ec1c2) Length := GET_DLSDU_LEN(DLSDU) DL-SDA.ind{ SAP_ID, Rcv_sts, Node_ID, Length, DLSDU}	CH_IDLE_S
5	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && CHK_MCTL_IS(RcvSRCSDU,MF_I) <> OK => V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RNR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_IDLE_S
6	CH_IDLE_S	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => V(Fmsg_sending_n) := False	CH_ABT
7	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Nmsg_rem_len_n) = 0 => V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RNR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n)) DL-SDA.cnf{ SND_OK }	CH_IDLE_S
8	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Npkt_len_n) >= V(Nmsg_rem_len_n) => V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_I,V(Nms_n),V(Nmr_n),V(Nmf_n)) V(Nmsg_rem_len_n) := 0	CH_W_POLL
9	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Npkt_len_n) < V(Nmsg_rem_len_n) => V(Nmf_n) = 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_I,V(Nms_n),V(Nmr_n),V(Nmf_n)) V(Nms_n) = V(Nms_n) + 1 V(Nmsg_rem_len_n) := V(Nmsg_rem_len_n) - V(Npkt_len_n)	CH_W_POLL

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
10	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR && GET_MC_NR(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n) => SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_I,V(Nms_n)-1,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_POLL
11	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR => SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_I,V(Nms_n)-1,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_POLL
12	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_REJ => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0, V(Nmf_n) = 1 DL-SDA.cnf{ SND_ABT } SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RNR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_IDLE_S
13	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I => V(Nmf) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_BMSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_POLL
14	CH_W_POLL	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => (none)	CH_ABT
15	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) = V(Nmr_n) && GET_MC_F(RcvSRCSDU) = 0 => STORE_PDU_BMSG(Ec1c2, RcvSRCSDU) V(Nmr_n) := V(Nmr_n) + 1 V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_DATA
16	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) = V(Nmr_n) && GET_MC_F(RcvSRCSDU) = 1 => V(Nmr_n) := V(Nmr_n) + 1 V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_RNR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n)) STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU) Node_ID := GET_SA(RcvSRCSDU) DLSDU := GET_DLSDU(Ec1c2) Length := GET_DLSDU_LEN(DLSDU) DL-SDA.ind{ SAP_ID, Rcv_sts, Node_ID, Length, DLSDU }	CH_IDLE_S

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
17	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_I && GET_MC_NS(RcvSRCSDU) <> V(Nmr_n) =>V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_DATA
18	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RR => V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_W_DATA
19	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_REJ => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0, V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_RNR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_IDLE_S
20	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG && GET_MC_FMT(RcvSRCSDU) = MF_S_RNR => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0, V(Nmf_n) = 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_RR,0,V(Nmr_n),V(Nmf_n))	CH_IDLE_S
21	CH_W_DATA	DL-ABORT-SDA.req { SAP_ID } => (none)	CH_ABT
22	CH_ABT	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK => V(Nms_n) := 0, V(Nmr_n) := 0, V(Nmf_n) = 1 DL-ABORT-SDA.cnf if (V(Fmsg_sending_n) = True) then DL-SDA.cnf{SND_ABT} endif SndSRCSDU := BUILD_PDU_MSG(MF_S_REJ,0,0,V(Nmf_n))	CH_IDLE_S
23	Any state	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG => (none)	Same state
24	Any state	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts <> OK => (none)	Same state

6.2.3.3.3 Segmentation for short format DLPDU

6.2.3.3.3.1 Initiator for short format DLPDU

Figure 17 and Table 56 show the state diagram and the state table of an initiator of the message segmentation machine when DLE adopts the short format DLPDU.

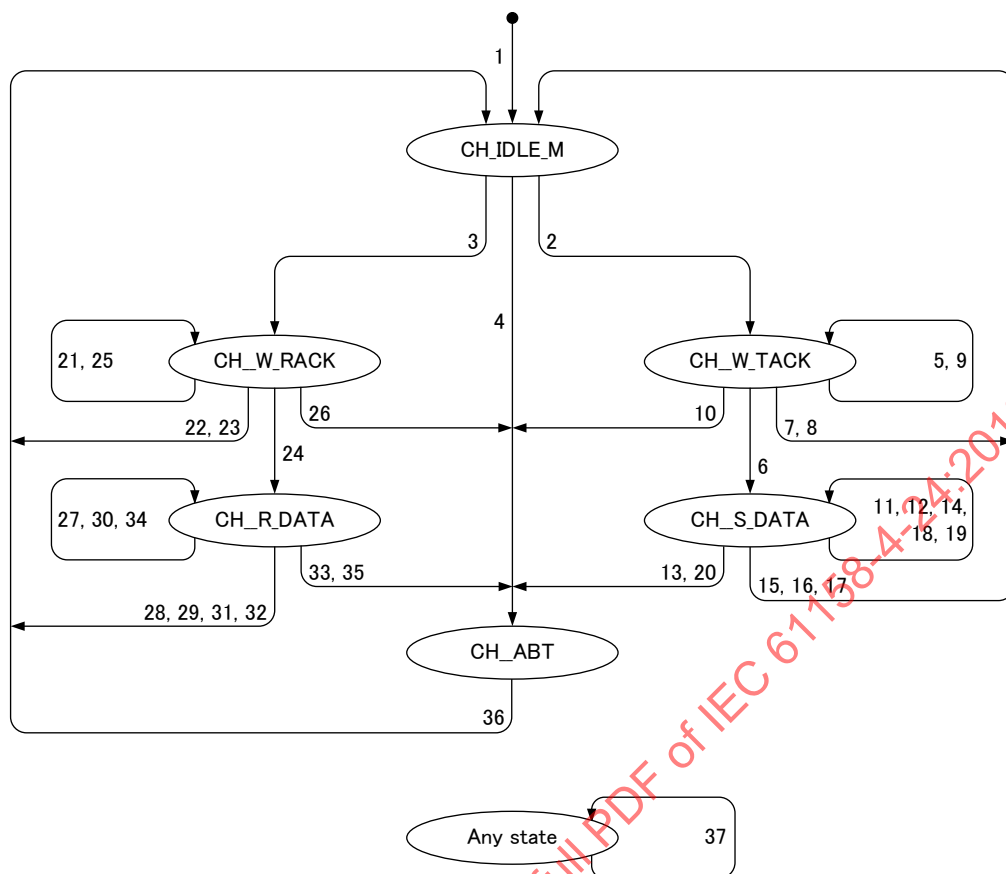


Figure 17 – The state diagram of message initiator for short format

Table 56 – The state table of message initiator for short format

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any states	Power on or CTC_Reset.req => (none)	CH_IDLE_M
2	CH_IDLE_M	DL-SDA.req{SAP_ID,Node_ID,Length,SndDLSDU} => V(Nmno_n) = GET_SMSG_NUM(Length) STORE_DLSDU(Ec1c2, Node_ID, SndDLSDU) V(Fmsg_sending_n) := True	CH_W_TACK
3	CH_IDLE_M	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) V(Fmsg_sending_n) := False	CH_W_RACK
4	CH_IDLE_M	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => V(Fmsg_sending_n) := False	CH_ABT
5	CH_W_TACK	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 0, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_W_TACK
6	CH_W_TACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => (none)	CH_S_DATA

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
7	CH_W_TACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => DL-SDA.cnf{ SND_ABT }	CH_IDLE_M
8	CH_W_TACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => DL-SDA.cnf{ SND_ERR }	CH_IDLE_M
9	CH_W_TACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) => (none)	CH_W_TACK
10	CH_W_TACK	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT
11	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) / (V(Nmno_n)) > 1 => V(Nmsd_n) := 1, V(Nmend_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_S_DATA
12	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) / (V(Nmno_n)) = 1 => V(Nmsd_n) := 1, V(Nmend_n) := 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_S_DATA
13	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) / (V(Nmno_n)) < 1 => (none)	CH_ABT
14	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => (none)	CH_S_DATA
15	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => DL-SDA.cnf{ SND_ABT }	CH_IDLE_M
16	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => DL-SDA.cnf{ SND_ERR }	CH_IDLE_M

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
17	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Nmno_n) = 1 => DL-SDA.cnf{ SND_OK }	CH_IDLE_M
18	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) => V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1 V(Nmno_n) := V(Nmno_n) – 1	CH_S_DATA
19	CH_S_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n) => (none)	CH_S_DATA
20	CH_S_DATA	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT
21	CH_W_RACK	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_W_RACK
22	CH_W_RACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => (none)	CH_IDLE_M
23	CH_W_RACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => (none)	CH_IDLE_M
24	CH_W_RACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => (none)	CH_R_DATA
25	CH_W_RACK	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) => (none)	CH_W_RACK
26	CH_W_RACK	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT
27	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_R_DATA

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
28	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => (none)	CH_IDLE_M
29	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => (none)	CH_IDLE_M
30	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => (none)	CH_R_DATA
31	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && (CHK_END(RcvSRCSDU) = 1) => Node_ID := RcvSRCSDU.SA STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU) DLSDU := GET_DLSDU(Ec1c2)) Length := GET_DLSDU_LEN(DLSDU) DL-SDA.ind{ SAP_ID, Rcv_sts , Node_ID, Length, DLSDU}	CH_IDLE_M
32	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && (CHK_END(RcvSRCSDU) = 0) && CHK_MRBUF() = OK => V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1 STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU)	CH_IDLE_M
33	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && (CHK_END(RcvSRCSDU) = 0) && CHK_MRBUF() <> OK => (none)	CH_ABT
34	CH_R_DATA	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1) && CHK_S(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n)) => (none)	CH_R_DATA
35	CH_R_DATA	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
36	CH_ABT	EXEC_MSPM_IS(Fc1c2, SndSRCSDU) => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) DL-ABORT-SDA.cnf if (V(Fmsg_sending_n) = True) then DL-SDA.cnf{SND_ABT} endif	CH_IDLE_M
37	Any state	EXEC_MSPM_IR(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU) / Rcv_sts <> OK => (none)	Same state

6.2.3.3.2 Responder for short format DLPDU

Figure 18 and Table 57 show the state diagram and the state table of a responder of the message segmentation machine when DLE adopts short format DLPDU.

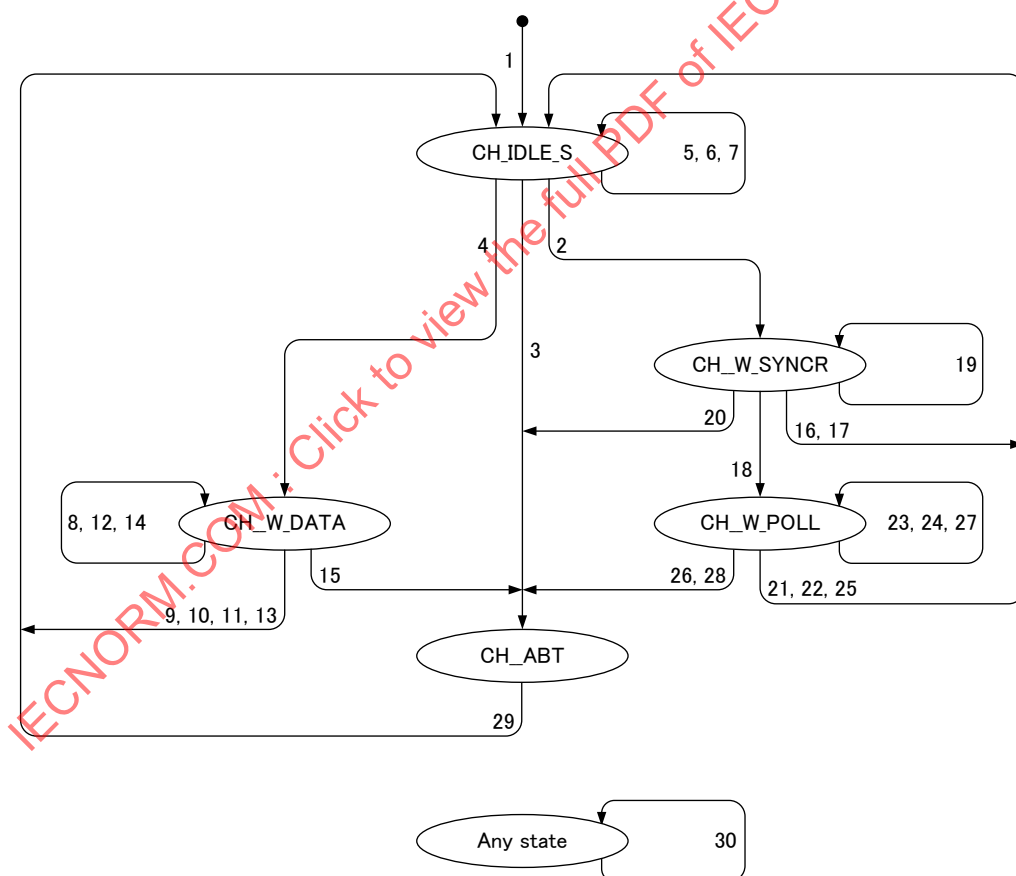


Figure 18 – The state diagram of message responder for short format

Table 57 – The state table of message responder for short format

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any states	Power on or CTC_Reset.req => (none)	CH_IDLE_S
2	CH_IDLE_S	DL-SDA.req{SAP_ID,Node_ID,Length,SndDLSDU} => V(Nmno) = GET_SMSG_NUM(Length) STORE_DLSDU(Ec1c2, Node_ID, SndDLSDU) V(Fmsg_sending_n) := True	CH_W_SYNCR
3	CH_IDLE_S	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => V(Fmsg_sending_n) := False	CH_ABT
4	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 0, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) V(Fmsg_sending_n) := False	CH_W_DATA
5	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_IDLE_S
6	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 0, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_IDLE_S
7	CH_IDLE_S	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 0, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_IDLE_S
8	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG()	CH_W_DATA
9	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_IDLE_S

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
10	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG()	CH_IDLE_S
11	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 => V(Nmsd_n) := CHK_SD(RcvSRCSDU) V(Nmend_n) := CHK_END(RcvSRCSDU) V(Nms_n) := CHK_S(RcvSRCSDU) SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU) Node_ID := RcvSRCSDU.SA DLSDU := GET_DLSDU(Ec1c2)) Length := GET_DLSDU_LEN(DLSDU) DL-SDA.ind{ SAP_ID, Rcv_sts, Node_ID, Length, DLSDU}	CH_IDLE_S
12	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_MRBUF() = OK => V(Nmsd_n) := CHK_SD(RcvSRCSDU) V(Nmend_n) := CHK_END(RcvSRCSDU) V(Nms_n) := CHK_S(RcvSRCSDU) SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1 STORE_PDU_MSG(Ec1c2, RcvSRCSDU)	CH_W_DATA
13	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_MRBUF() <> OK => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_IDLE_S
14	CH_W_DATA	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n) => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG()	CH_W_DATA
15	CH_W_DATA	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT
16	CH_W_SYNCR	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG() DL-SDA.cnf{ SND_ERR }	CH_IDLE_S

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
17	CH_W_SYNCNCR	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) DL-SDA.cnf{ SND_ABT }	CH_IDLE_S
18	CH_W_SYNCNCR	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_W_POLL
19	CH_W_SYNCNCR	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := 0 SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n))	CH_W_SYNCNCR
20	CH_W_SYNCNCR	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT
21	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 0 => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG() DL-SDA.cnf{ SND_ERR }	CH_IDLE_S
22	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && (CHK_S(RcvSRCSDU) = ABT_NUM => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) DL-SDA.cnf{ SND_ABT }	CH_IDLE_S
23	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 0 && CHK_END(RcvSRCSDU) = 1 && (CHK_S(RcvSRCSDU) <> ABT_NUM => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG()	CH_W_POLL
24	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Nmno_n) > 1 => V(Nmsd_n) := CHK_SD(RcvSRCSDU) V(Nmend_n) := CHK_END(RcvSRCSDU) V(Nms_n) := CHK_S(RcvSRCSDU) BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) V(Nms_n) := V(Nms_n) + 1 V(Nmno_n) := V(Nmno_n) - 1	CH_W_POLL

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
25	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Nmno_n) = 1 => V(Nmsd_n) := CHK_SD(RcvSRCSDU) V(Nmend_n) := 0 V(Nms_n) := CHK_S(RcvSRCSDU) BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) DL-SDA.cnf{ SND_OK }	CH_IDLE_S
26	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) = V(Nms_n) && V(Nmno_n) < 1 => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) DL-SDA.cnf{ SND_ERR }	CH_ABT
27	CH_W_POLL	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts = OK && CHK_SD(RcvSRCSDU) = 1 && CHK_S(RcvSRCSDU) <> V(Nms_n) => SndSRCSDU := BUILD_PDU_LAST_SMSG()	CH_W_POLL
28	CH_W_POLL	DL-ABORT-SDA.req{SAP_ID,Node_ID} => (none)	CH_ABT
29	CH_ABT	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) => V(Nmsd_n) := 0, V(Nmend_n) := 1, V(Nms_n) := ABT_NUM SndSRCSDU := BUILD_PDU_SMSG(V(Nmsd_n),V(Nmend_n),V(Nms_n)) DL-ABORT-SDA.cnf if (V(Fmsg_sending_n) = True) then DL-SDA.cnf{SND_ABT} endif	CH_IDLE_S
30	Any state	EXEC_MSPM_R(Fc1c2, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) / Rcv_sts <> OK => (none)	Same state

6.2.3.3.4 Functions used by message segmentation protocol machine

Table 58 shows the list of functions which is used by the message segmentation machine.

Table 58 – List of functions used by the message segmentation machine

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
STORE_DLSDU	Ec1c2, Node_ID, DLS-user_message	none	none	This function stores the DLS-user data of the message into the internal buffer.
GET_DLSDU	Ec1c2	none	DLS-user_message	This function retrieves the DLS-user message received from the remote station.
GET_DLSDU_LEN	DLS-user_message	none	length	This function retrieves the data length of the DLS-user message received from the remote station.
BUILD_PDU_BMSG	mframe_type, Ns, Nr, flag	none	SRCSDU	This function builds the SRCSDU to be sent. The input parameters are the value that to be contained the MCTL field of the message frame.
STORE_PDU_BMSG	Ec1c2, SRCSDU	none	none	This function stores the received SRCSDU into the internal buffer to assemble DLSPDU.
GET_SA	SRCPDU	None	Node_ID	This function takes out the value of the source address field of the specified SRCSDU.
GET_MC_FMT	SRCSDU	none	mframe_type	This function takes out the message type from the MCTL field of the specified SRCSDU.
GET_MC_NR	SRCSDU	none	Nr	This function takes out the value of Nr from the MCTL field of the specified SRCSDU.
GET_MC_NS	SRCSDU	none	Ns	This function takes out the value of Ns from the MCTL field of the specified SRCSDU.
GET_MC_F	SRCSDU	none	Flag	This function takes out the value of P/F from the MCTL field of the specified SRCSDU.
GET_SMSG_NUM	length	none	msg_packet_number	This function calculates the number of message segments.
CHK_SD	SRCSDU	none	Result	This function returns the value of S/D flag out of the received message frame.
CHK_END	SRCSDU	none	Result	This function returns the value of END flag out of the received message frame.
CHK_S	SRCSDU	none	s_number	This function returns the value of S(n) field out of the received message frame.

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
CHK_MRBUF	none	none	Result	This function checks whether there is a free space in the receive buffer.
BUILD_PDU_SMSG	SD_flag, END_flag, S_number	none	SRCSDU	This function builds a message frame to be sent from the specified data.
BUILD_PDU_LAST_SMSG	none	none	SRCSDU	This function builds a message frame that is sent at the previous cycle.

6.2.3.4 Acyclic transmission protocol machine

6.2.3.4.1 Overview

Subclause 6.2.3.4 describes the protocol machine that works in the acyclic transmission mode. When entering the operational state, CTC starts this protocol machine on request from DLM instead of the cyclic transmission protocol machine. There is only one kind of protocol machine regardless of whether the station type is C1 master, C2 master, and slave.

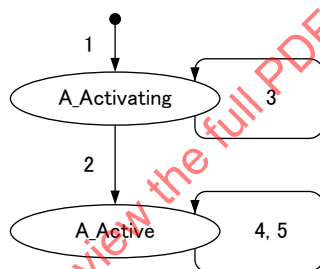


Figure 19 – The state diagram of the acyclic transmission protocol machine

Table 59 – The state table of the acyclic transmission protocol machine

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or CTC_Reset.req => (none)	A_Activating
2	A_Activating	CTC_Start.req { } / ((V(Cyc_Sel) = CMode_Ayclic)) && (V(PDUType) = PDUBasic)) => CTC_Start.cnf { OK }	A_Active
3	A_Activating	CTC_Start.req / ((V(Cyc_Sel) <> CMode_Ayclic)) (V(PDUType) <> PDUBasic)) => CTC_Start.cnf { NG }	A_Activating
4	A_Active	DL-SDN.req {SAP_ID, Node_ID, Length, DLSDU } / (V(Cyc_Sel) = CMode_Ayclic)) => SRCSDU := BUILD_PDU_ACYC(Node_ID, Length, DLSDU) Len := GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Len, SRCSDU } DL-SDN.cnf { OK }	A_Active
5	A_Active	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) =>Node_ID := GET_DA(RcvSRCSDU) Len := GET_LEN(SRCSDU) DLSDU := GET_DATA(SRCSDU) DL-SDN.ind {SAP_ID, Node_ID, Len, DLSDU }	A_Active

6.2.3.4.2 Functions used by acyclic transmission protocol machine

All the functions used by acyclic transmission protocol machine are summarized in Table 60.

Table 60 – The list of functions used acyclic transmission protocol machine

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
BUILD_PDU_ACYC	Node_ID, Length, DLSDU	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC from the DLS-user data.

6.2.4 CTC-DLM interface**6.2.4.1 Overview**

Subclause 6.2.4 describes the interface between the CTC and the DL-management.

The CTC provides the following services for the DL-management.

- Reset service (CTC_Reset)
- Start transmission (CTC_Start)
- Error event service (CTC_Err_Event)

6.2.4.2 Detailed definition of the primitives and parameters

Table 61 indicates the primitives and parameters exchanged between CTC and DLM. Details of these parameters will be shown in the following sections.

Table 61 – Primitives and parameters exchanged between CTC and DLM

Primitive	Source	Parameter	Function
CTC_Reset.req	DLM		Reset CTC
CTC_Reset.cnf	CTC	Result	
CTC_Start.req	DLM		Start cyclic or acyclic transmission
CTC_Start.cnf	CTC	Result	
CTC_Err_Event.ind	CTC	ErrEvent_ID	Error event

6.2.4.2.1 CTC_Reset

None

6.2.4.2.2 CTC_Start

None

6.2.4.2.3 CTC_Err_Event

Table 62 indicates the primitives and parameters of event service.

Table 62 – Error event primitive and parameters

CTC_Err_Even Parameter name	Indication
	Output
Err_Event_ID	M

6.3 Send Receive Control

6.3.1 General

SRC provides the following functions:

- Send frame
- Receive frame
- Repeater or loop back of received frame

6.3.1.1 Send frame

SRC executes the transmission of one frame by one request from CTC and DLM. When they request to send a frame, SRC serializes the frame to be sent and outputs to PHY. When two PHY interfaces or more are implemented in DLE, SRC outputs it to all ports.

6.3.1.2 Receive frame

When SRC receives the data from PHY, SRC assembles the frame from received data and notifies CTC or DLM of the receipt.

6.3.1.3 Repeater or loop back of received frame

Repeater and loop back are functions that operate exclusively. Repeater is a default active function. DLM issues the request for SRC to toggle these functions. When DLM activates loop back function, SRC repeater function becomes inactive.

When two PHY interfaces or more are implemented in the DLE and repeater function is active, SRC repeats the received data from one PHY interface to others. When loop back function is active, SRC return the received data to the PHY interface that input it.

6.3.2 SRC-CTC interface

6.3.2.1 Overview

SRC provides the following services to CTC.

- Send frame service (SRC_Send_Frame)
- Receive frame service (SRC_Recv_Frame)

6.3.2.2 Detailed definitions of the service primitives and parameters

Table 63 indicates the primitives and parameters which exchanged between SRC and CTC. Details of these parameters will be shown in the following sections.

Table 63 – primitives and parameters for SRC-CTC interface

Primitives	Source	Parameters
SRC_Send_Frame.req	CTC	Length, SRCSDU
SRC_Send_Frame.cnf	SRC	Result
SRC_Recv_Frame.ind	SRC	Rcv_Sts, Length, SRCSDU

6.3.2.2.1 SRC_Send_Frame

Table 64 indicates the primitives and parameters of send frame service.

Table 64 – Send frame primitive and parameters

SRC_Send_Frame Parameter name	Request	Confirm
	Input	Output
Length	M	
SRCSDU	M	
Result		M

6.3.2.2.2 SRC_Recv_Frame

Table 65 indicates the primitives and parameters of receive frame service.

Table 65 – Receive frame primitives and parameters

SRC_Recv_Frame Parameter name	indication
	Output
Rcv_Sts	M
Length	M
SRCSDU	M

6.3.3 Detailed specification of SRC

6.3.3.1 Overview

There are two kinds of SRC according to the number of PHY interfaces that the SRC entity mounts. Figure 20 shows the internal architecture of the SRC entity when it has one PHY interface, and Figure 21 shows that when it has two or more. When two PHY interfaces or more are mounted, repeater function shall be mounted in SRC entity.

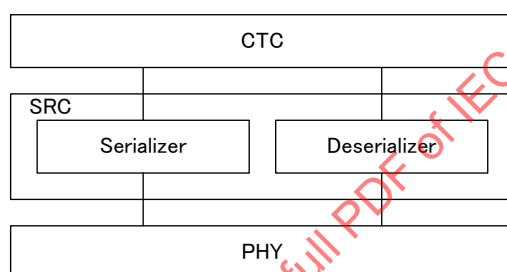


Figure 20 – Internal architecture of one-port SRC

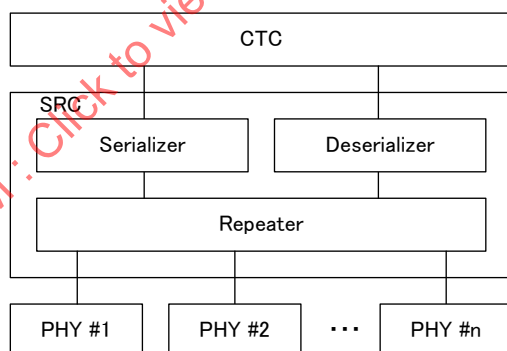


Figure 21 – Internal architecture of multi-port SRC

6.3.3.2 Serializer

6.3.3.2.1 Internal architecture

Figure 22 shows internal structure of the serializer. There are five function blocks in the serializer.

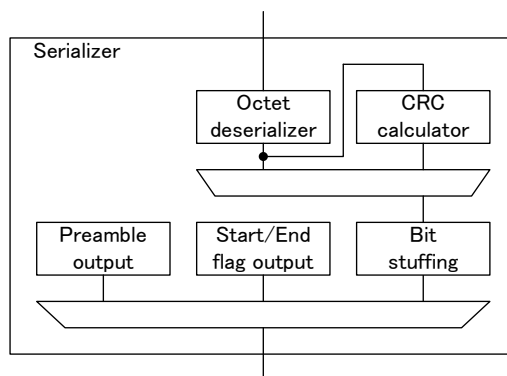


Figure 22 – Internal architecture of serializer

6.3.3.2.2 Behaviour

6.3.3.2.2.1 Overview

When the SRC received a SRC_Send_Frame request primitive to send a frame, the serializer is activated and transmitted it. After the serializer finishes transmitting, the SRC sends SRC_Send_Frame.cnf to notify the requester of the result.

The serializer uses the following procedure to transmit a frame:

- 1) The preamble output block issues the Ph_data request
- 2) The start/end flag output block issues the Ph_data request to output the start flag
- 3) Enable the bit stuffing block and the CRC calculator block
- 4) The octet serializer serializes all octets of SRCSDU.
- 5) The CRC calculator issues the Ph_data request
- 6) Disable the bit stuffing block and the CRC calculator block
- 7) The start/end flag output block issues the Ph_data request to output end flag.

The serializer shall set the Ph_frame request to true when it issues the Ph_data request.

The following subclause describes the requirements for the behaviour of each of the function blocks which are included in the serializer. The requirements are different depending on the DLPDU format.

6.3.3.2.2.2 Serializer for basic format frame

a) Preamble output

This function block outputs the preamble pattern (see 5.2.1.1).

b) Start flag and End flag output

This function block outputs the sequence of bit pattern (see 5.2.1.2). The function outputs nothing when the end flag output is requested.

c) Octet serializer

This function block serializes SRCSDU from LSB to MSB by one octet, and outputs the processed data to the bit stuffing block and the CRC calculator block. It notifies the CRC calculator of the end of SRCSDU when the serialization for the length specified by the parameter of request is finished. During the processing, the serializer detects that the length of input SRCSDU is not equal to that specified by the parameter of request, it aborts processing and notifies the CRC calculator of this failure.

d) CRC calculator

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, it executes the CRC calculation (see 5.2.1.8) from input bit stream. It outputs the calculation result as a bit stream from MSB to LSB when notified of the end of SRCSDU by the octet serializer. In the disable state, it doesn't work.

e) Bit stuffing

This function block outputs the input bit stream as it is.

6.3.3.2.2.3 Serializer for short format frame

a) Preamble output

This function block outputs the preamble pattern (see 5.3.1.1).

b) Start flag and End flag output

This function block outputs the sequence of bit pattern (see 5.3.1.2). The function outputs the same bit pattern when the end flag output is requested (see 5.3.1.7).

c) Octet serializer

See 6.3.3.2.2.2.

d) CRC calculator

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, it executes the CRC calculation (see 5.3.1.6) from input bit stream. It outputs the calculation result as a bit stream from MSB to LSB when notified of the end of SRCSDU by the octet serializer. In the disable state, it doesn't work.

e) Bit stuffing

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, its behaviour is identical to that of HDLC serializer. When it detects 5 consecutive "1"s from the input bit stream, it inserts a "0" immediately after them. Otherwise it outputs the input bit stream as it is. In the disable state, it doesn't work.

6.3.3.3 Deserializer

6.3.3.3.1 Internal architecture

Figure 23 shows internal structure of the deserializer. There are two functions in the deserializer.

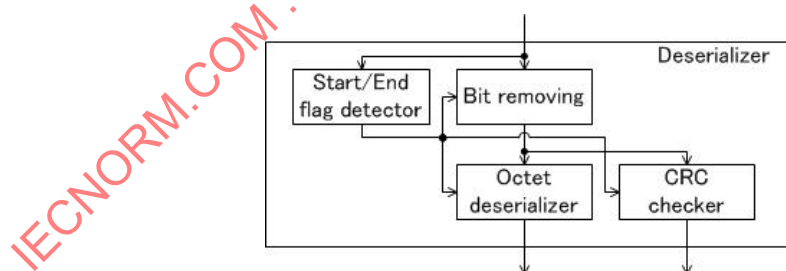


Figure 23 – Internal architecture of deserializer

6.3.3.3.2 Behaviour

6.3.3.3.2.1 Overview

When the SRC received Ph_lock indication primitive from the PHY entity, the deserializer is activated and receiving the input stream. After the deserializer finishes receiving, the SRC issues SRC_Recv_Frame.ind to pass the SRCPDU and the receive status. The receive status is OK only when both the CRC check is OK and the Ph_status is Normal, otherwise NG.

The deserializer uses the following procedure to receive data:

- 1) The start/end start flag detector begins to accept the Ph_data indication as the input stream when it receives Ph_lock indication.
- 2) The start/end flag detector enables all other blocks in the deserializer, when it detects the start flag from the input stream.
- 3) The octet deserializer reassembles a SRCSDU from the input stream while the Ph_frame indication is True.
- 4) The start/end flag detector notifies all other blocks in the deserializer of the end of stream, when it detects the end flag from the input stream or the Ph_frame indication become False.
- 5) The CRC checker checks the CRC field and notifies of the result when it is notified of the end of stream.

The destination of SRC_Recv_Frame.ind is CTC only while the state of DLM is idle. Otherwise, the destination is DLM.

6.3.3.3.2.2 Deserializer for basic format frame

a) Start flag and End flag detector

This function block begins to accept the Ph_data indication as the input stream when it receives Ph_lock indication. It enables all other blocks in the deserializer, when it detects the SFD (see 5.2.1.2) from the input stream. It notifies all other blocks in the deserializer of the end of stream, when the Ph_frame indication becomes False.

b) Bit removing

This function block outputs the input bit stream as it is.

c) Octet deserializer

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, it assembles the octet row from the input bit stream to build a SRCSDU. At this time, each octet is assembled in order of LSB to MSB. When it is notified of the end of stream by the start/end flag detector, it changes the state into disable. In the disable state, it doesn't work.

d) CRC checker

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, it executes the CRC calculation (see 5.2.1.8) from input bit stream. When it is notified of the end of stream by the start/end flag detector, it compares the calculated value and the last 32-bits data of the input stream, and notifies of the result.

6.3.3.3.2.3 Deserializer for short format frame

a) Start flag and End flag detector

This function block begins to accept the Ph_data indication as the input stream when it receives Ph_lock indication. It enables all other blocks in the deserializer, when it detects the start flag (see 5.3.1.2) from the input stream. It notifies all other blocks in the deserializer of the end of stream when it detects the end flag from the input stream. Or, it notifies of the abort when the Ph_frame indication is false before the end flag.

b) Bit removing

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, its behaviour is identical to that of HDLC deserializer. When this function block detects the pattern of "0" following 5 consecutive "1" from the input bit stream, it removes "0" from the output. When it is notified of the end of stream by the start/end flag detector, it changes the state into disable.

c) Octet deserializer

See 6.3.3.3.2.2 c).

d) CRC checker

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, it executes the CRC calculation (see 5.3.1.6) from input bit stream. When it is notified of the end of

stream by the start/end flag detector, it compares the calculated value and the last 16-bits data of the input stream, and notifies of the result. When it is notified of the abort by the start/end flag detector, it notifies of failure.

This function block has two states, enable and disable. In the enable state, it executes the CRC calculation (see 5.3.1.6) from input bit stream. It outputs the calculation result as a bit stream from MSB to LSB when notified of the end of SRCSDU by the octet serializer. In the disable state, it doesn't work.

During the processing, the serializer detects that the length of input SRCSDU is not equal to that specified by the parameter of request, it aborts processing and notifies the CRC calculator of this failure.

6.3.3.4 Repeater

The repeater has two states, normal state and loop back state. Normal state is default state. In normal state, the repeater transmit incoming stream from one PHY interface to all others.

The repeater changes its state into loop back and start repeat-watch timer when it receives SRC_Enable_Loopback request primitive from DL-management. In loop back state, the repeater returns the incoming stream to the PHY interface which inputted it, instead of transmitting to other PHY interfaces. The repeater changes its state into normal, when the number of execution which is specified by the parameter of the request primitive is finished or repeat-watch timer is expired. Then the repeater passes SRC_Enable_Loopback confirm primitive to the DL-management to indicate the success of the corresponding service request.

6.3.4 SRC-DLM interface

6.3.4.1 Overview

Subclause 6.3.4 describes the interface between CTC and DL-management.

The CTC provides the following services for DL-management:

- Reset service (SRC_Reset)
- Send frame (SRC_Send_Frame)
- Recv frame (SRC_Recv_Frame)
- Enable loopback (SRC_Enable_Loopback)
- Error Event service (SRC_Err_Event)

6.3.4.2 Detailed definition of the primitive and parameters

Table 66 shows the primitives exchanged between SRC and DLM. The following subclauses describe the primitives and the parameters.

Table 66 – Primitives and parameters exchanged between SRC and DLM

Primitive	Source	parameters
SRC_Reset.req	DLM	<none>
SRC_Reset.cnf	SRC	Result
SRC_Send_Frame.req	DLM	Length, SRCSDU
SRC_Send_Frame.cnf	SRC	Result
SRC_Recv_Frame.ind	SRC	Rcv_Sts, Length, SRCSDU
SRC_Enable_Loopback.req	DLM	LB_Cnt
SRC_Enable_Loopback.cnf	SRC	Result
SRC_Err_Event.ind	SRC	Err_Event_ID

6.3.4.2.1 SRC_Reset

None

6.3.4.2.2 SRC_Send_Frame

See 6.3.2.2.1.

6.3.4.2.3 SRC_Recv_Frame

See 6.3.2.2.2.

6.3.4.2.4 SRC_Enable_Loopback

Table 67 indicates the primitives and parameters of event service.

Table 67 – Get value primitive and parameters

SRC_Enable_Loopback Parameter name	Request	Confirm
	Input	Output
LB_Cnt	M	
Result		M

6.3.4.2.5 SRC_Err_Event

Table 68 indicates the primitives and parameters of event service.

Table 68 – Error event primitive and parameters

SRC_Err_Event Parameter name	Indication
	Output
Err_Event_ID	M

7 DL-management layer (DLM)**7.1 Overview**

The interface protocol between the DLM and the DLMS-user is described in Clause 7. This Clause of the DL-management protocol provides the DL-management services specified in IEC 61158-3-24, Clause 5 by making use of the services available by the DLMS-user. DLM provide the services for DLMS-user to initialize stations.

In this Clause 7, fully implementation matters and local matters are intentionally excluded.

7.2 Primitive definitions**7.2.1 Primitives exchanged between DLMS-user and DLM**

The primitives exchanged with the DLMS-user between DLM are shown below. Table 69 is for the case that issued by DLMS-user and Table 70 is for the case that issued by DLM.

Table 69 – The list of primitives and parameters (DLMS-user source)

Primitive	Source	Parameters
DLM-RESET.req	DLMS-user	
DLM-SET-VALUE.req	DLMS-user	Var_ID, Val
DLM-GET-VALUE.req	DLMS-user	Var_ID
DLM-MEAS-DELAY.req	DLMS-user	
DLM-SET-COMMOD.req	DLMS-user	
DLM-START.req	DLMS-user	
DLM-CLR-ERR.req	DLMS-user	Err_Status

Table 70 – The list of primitives and parameters (DLM source)

Primitive	Source	Parameters
DLM-RESET.cnf	DLM	Result
DLM-SET-VALUE.cnf	DLM	Result
DLM-GET-VALUE.cnf	DLM	Result, Val
DLM-MEAS-DELAY.cnf	DLM	Result
DLM-MEAS-DELAY.ind	DLM	Delay_time
DLM-SET-COMMOD.cnf	DLM	Result
DLM-START.cnf	DLM	Result
DLM-START.ind	DLM	Com_Mode, Cycle_time, C2_stime, Max_Delay, TM_unit
DLM-CLR-ERR.cnf	DLM	Result
DLM-EVENT.ind	DLM	Event_ID

7.2.2 Parameters used with DLM primitives

See IEC 61158-3-24, 5.3 for parameters of service primitive.

7.3 DLM protocol machine

7.3.1 C1 master

The DLM state transition diagrams for the C1 master are shown in Figure 24 and Table 71.

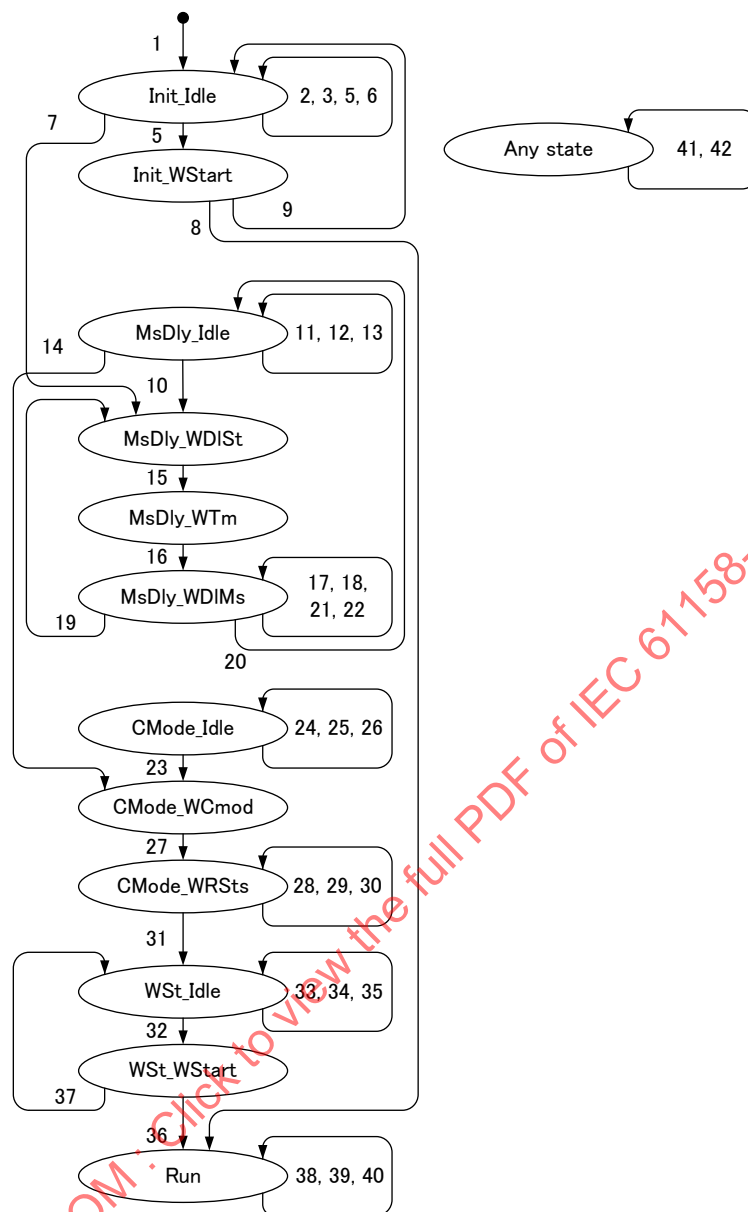


Figure 24 – State diagram of the C1 master DLM

Table 71 – State table of the C1 Master DLM

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or DLM-RESET.req => DLM-RESET.cnf CTC_Reset.req { } SRC_Reset.req { }	Init_Idle
2	Init_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	Init_Idle
3	Init_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	Init_Idle
4	Init_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	Init_Idle
5	Init_Idle	DLM-START.req { } / (((V(Cyc_Sel) = CMode_Cyclic) && (V(SlotType) = TSFixed)) (V(Cyc_Sel) = CMode_Ayclic)) => CTC_Start.req { }	Init_WStart
6	Init_Idle	DLM-START.req { } / (Result = OK) && (V(Cyc_Sel) = CMode_Cyclic) && (V(SlotType) = TSConfig) => DLM-START.cnf { NG }	Init_Idle
7	Init_Idle	DLM-MEAS-DELAY.req { } => V(Nslave) := 0 SRCSDU := BUILD_PDU_DLST(V(Nslave), V(Nmax_dl_cnt)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU } START_TIMER_FR()	MsDly_WDlSt
8	Init_WStart	CTC_Start.cnf { Result } / (Result = OK) => DLM-START.cnf { Result }	Run
9	Init_WStart	CTC_Start.cnf { Result } / (Result <> OK) => DLM-START.cnf { Result }	Init_Idle
10	MsDly_Idle	DLM-MEAS-DELAY.req { } => V(Nslave) := 0 SRCSDU := BUILD_PDU_DLST(V(Nslave), V(Nmax_dl_cnt)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU } START_TIMER_FR()	MsDly_WDlSt
11	MsDly_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	MsDly_Idle
12	MsDly_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	MsDly_Idle

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
13	MsDly_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	MsDly_Idle
14	MsDly_Idle	DLM-SET-COMMOD.req { } => SRCSDU := BUILD_PDU_COMMOD(V(Cyc_Sel), V(Tcycle), V(Tc2_dly), V(Tidly), V(Tunit)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU }	CMode_WCmod
15	MsDly_WDISt	SRC_Send_Frame.cnf { } => START_TIMER(T(Tdl_dlms), V(Tdl_dlms))	MsDly_WTm
16	MsDly_WTm	EXPIRED_TIMER (T(Tdl_dlms)) = True => V(Ndly_cnt) = 0 V(Ten) := LATCH_TSTAMP() SRCSDU := BUILD_PDU_DLMS(V(Nslave), 0) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU } V(Tst) := LATCH_TSTAMP()	MsDly_WDIMs
17	MsDly_WDIMs	SRC_Send_Frame.cnf { } => (None)	MsDly_WDIMs
18	MsDly_WDIMs	SRC_Rev_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_NODE_ID(V(Nslave)) = RcvSRCSDU.SA) && (V(Ndly_cnt) <= V(Nmax_dly_cnt))) => V(Ten) := LATCH_TSTAMP() V(Tdly) := COMP_DELAY(V(Tst), V(Ten)) SRCSDU := BUILD_PDU_DLMS(V(Nslave), V(Tdly)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU } V(Tst) := LATCH_TSTAMP() V(Ndly_cnt) = V(Ndly_cnt) + 1	MsDly_WDIMs
19	MsDly_WDIMs	SRC_Rev_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_NODE_ID(V(Nslave)) = RcvSRCSDU.SA) && (V(Ndly_cnt) > V(Nmax_dly_cnt)) && (V(Nslave) <= V(Nmax_slave)))) => V(Nslave) := V(Nslave) + 1 SRCSDU := BUILD_PDU_DLST(V(Nslave), V(Nmax_dl_cnt)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU }	MsDly_WDISt
20	MsDly_WDIMs	SRC_Rev_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_NODE_ID(V(Nslave)) = RcvSRCSDU.SA) && (V(Ndly_cnt) > V(Nmax_dly_cnt)) && (V(Nslave) > V(Nmax_slave)))) => STOP_TIMER_FR() DLM-MEAS-DELAY.cnf { }	MsDly_Idle
21	MsDly_WDIMs	SRC_Rev_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } /((Rcv_sts = OK) && (GET_NODE_ID(V(Nslave)) <> RcvSRCSDU.SA)) => SRCSDU := BUILD_PDU_DLMS(V(Nslave), V(Tdly)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU } V(Tst) := LATCH_TSTAMP()	MsDly_WDIMs

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
22	MsDly_WDIMs	SRC_Rev_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => SRCSDU := BUILD_PDU_DLMS(V(Nslave), V(Tdly)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU } V(Tst) := LATCH_TSTAMP()	MsDly_WDIMs
23	CMode_Idle	DLM-SET-COMMOD.req { } => SRCSDU := BUILD_PDU_COMMOD(V(Cyc_Sel), V(Tcycle), V(Tc2_dly), V(Tidly), V(Tunit)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU }	CMode_WCmod
24	CMode_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	CMode_Idle
25	CMode_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	CMode_Idle
26	CMode_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	CMode_Idle
27	CMode_WCmod	SRC_Send_Frame.cnf { } => V(Nslave) := 0 SRCSDU := BUILD_PDU_STS(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU }	CMode_WRSts
28	CMode_WRSts	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	CMode_WRSts
29	CMode_WRSts	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) <= V(Nmax_slave)) => UPDATE_STI(V(Nslave), RcvSRCSDU.ST_NO) V(Nslave) := V(Nslave) + 1 SRCSDU := BUILD_PDU_STS(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU }	CMode_WRSts
30	CMode_WRSts	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) > V(Nmax_slave)) => UPDATE_STI(V(Nslave), RcvSRCSDU.ST_NO) DLM-SET-COMMOD.ind { }	CMode_Idle
31	CMode_WRSts	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => SRCSDU := BUILD_PDU_STS(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req { SRCSDU }	CMode_WRSts
32	WSt_Idle	DLM-START.req { } => CTC_Start.req	WSt_WStart
33	WSt_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	WSt_Idle

No.	Current state	Event /condition =>action	Next state
34	WSt_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	WSt_Idle
35	WSt_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	WSt_Idle
36	WSt_WStart	CTC_Start.cnf { Result } / (Result = OK) => DLM-START.cnf { Result }	Run
37	WSt_WStart	CTC_Start.cnf { Result } / (Result <> OK) => DLM-START.cnf { Result }	WSt_Idle
38	Run	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	Run
39	Run	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	Run
40	Run	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	Run
41	CMode_Idle	DLM-START.req { } => CTC_Start.req	WSt_WStart
42	Any state	CTC_Err_Event.ind => FsendEvent := UPDATE_ERR_STS (Err_Event_ID) If (FsendEvent = True) then DLM-EVENT.ind { Err_Event_ID } Endif	Same state (No transition)
43	Any state	SRC_Err_Event.ind => FsendEvent := UPDATE_ERR_STS (Err_Event_ID) If (FsendEvent = True) then DLM-EVENT.ind { Err_Event_ID } Endif	Same state (No transition)

7.3.2 Slave and C2 master

The DLM state transition diagrams for Slave and C2 master are shown in Figure 25 and Table 72.

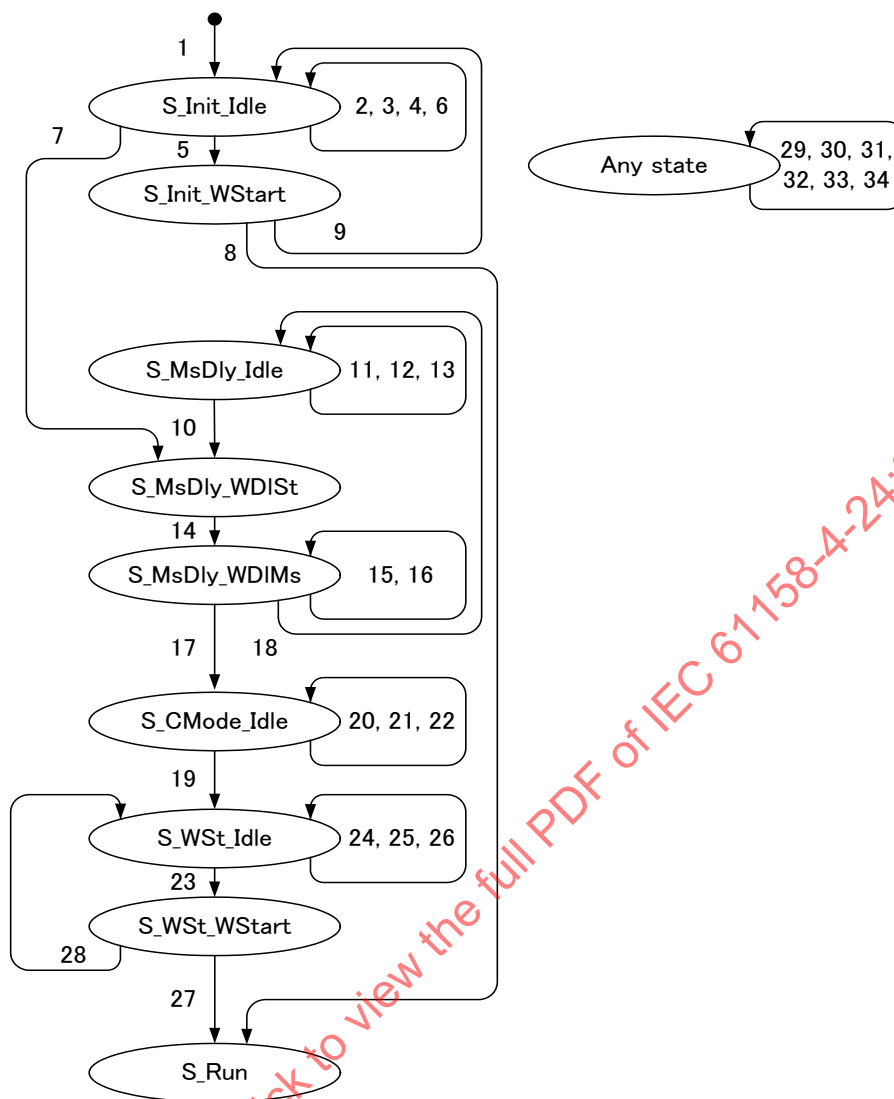


Figure 25 – State diagram of the Slave and the C2 master DLM

Table 72 – State table of the Slave and the C2 master DLM

No.	Current stat	Event /condition =>action	Next state
1	Any state	Power on or DLM-RESET.req => DLM-RESET.cnf CTC_Reset.req { } SRC_Reset.req { }	S_Init_Idle
2	S_Init_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	S_Init_Idle
3	S_Init_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	S_Init_Idle
4	S_Init_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	S_Init_Idle
5	S_Init_Idle	DLM-START.req { } / (((V(Cyc_Sel) = CMode_Cyclic) && (V(SlotType) = TSFixed)) (V(Cyc_Sel) = CMode_Ayclic)) => CTC_Start.req { }	S_Init_WStart
6	S_Init_Idle	DLM-START.req { } / ((V(Cyc_Sel) = CMode_Cyclic) && (V(SlotType) = TSConfig)) => DLM-START.cnf { NG }	S_Init_Idle
7	S_Init_Idle	DLM-MEAS-DELAY.req { } => (none)	S_MsDly_WDist
8	S_Init_WStart	CTC_Start.cnf { Result } / (Result = OK) => DLM-START.cnf { Result }	S_Run
9	S_Init_WStart	CTC_Start.cnf { Result } / (Result <> OK) => DLM-START.cnf { Result }	S_Init_Idle
10	S_MsDly_Idle	DLM-MEAS-DELAY.req { } => (None)	S_MsDly_WDist
11	S_MsDly_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	S_MsDly_Idle
12	S_MsDly_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	S_MsDly_Idle
13	S_MsDly_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	S_MsDly_Idle

No.	Current stat	Event /condition =>action	Next state
14	S_MsDly_WDISt	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = DLST)) => V(Ndly_cnt) := 0 V(Nmax_dly_cnt) := GET_DLY_CNT(RcvSRCSDU) CTC_Enable_LB.req { True, V(Nmax_dly_cnt) } START_TIMER(T(Twrpt), V(Twrpt))	S_MsDly_WDIMs
15	S_MsDly_WDIMs	CTC_Enable_LB.cnf { } => (none)	S_MsDly_WDIMs
16	S_MsDly_WDIMs	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = DLMS) && (V(Ndly_cnt) <= V(Nmax_dly_cnt)) => SAVE_DELAY(RcvSRCSDU) V(Ndly_cnt) := V(Ndly_cnt) + 1	S_MsDly_WDIMs
17	S_MsDly_WDIMs	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = DLMS) && (V(Ndly_cnt) > V(Nmax_dly_cnt)) => STOP_TIMER(T(Twrpt), V(Twrpt)) DLM-MEAS-DELAY.cnf { OK }	S_CMode_WCMod
18	S_MsDly_WDIMs	EXPIRED_TIMER(T(Twrpt)) => STOP_TIMER(T(Twrpt), V(Twrpt)) CTC_Enable_LB.req { False, 0 } DLM-MEAS-DELAY.cnf { NG }	S_MsDly_Idle
19	S_CMode_Idle	DLM-SET-COMMOD.ind { } => V(Cyc_Sel) := P(Cyc_Sel) V(Tcycle) := P(Tcycle) V(Tc2_dly) := P(Tc2_dly) V(Tidly) := P(Tc2_dly) V(Tunit) := P(Tunit)	S_WSt_Idle
20	S_CMode_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	S_CMode_Idle
21	S_CMode_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	S_CMode_Idle
22	S_CMode_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	S_CMode_Idle
23	S_WSt_Idle	DLM-START.req { } => CTC_Start.req	S_WSt_WCTC
24	S_WSt_Idle	DLM-SET-VALUE.req { Var_ID, Val } => Result := SET_VALUE(Var_ID, Val) DLM-SET-VALUE.cnf { Result }	S_WSt_Idle

No.	Current stat	Event /condition =>action	Next state
25	S_WSt_Idle	DLM-GET-VALUE.req { Par_ID } => Result := GET_VALUE(Var_ID, CurVal) DLM-GET-VALUE.cnf { Result, CurVal }	S_WSt_Idle
26	S_WSt_Idle	DLM-CLR-ERR.req { Err_ID } => CLR_ERR_STS (Err_ID) DLM-CLR-ERR.cnf { OK }	S_WSt_Idle
27	S_WSt_WCTC	CTC_Start.cnf { Result } / (Result = OK) => DLM-START.cnf { Result }	S_Run
28	S_WSt_WCTC	CTC_Start.cnf { Result } / (Result = OK) => DLM-START.cnf { Result }	S_WSt_Idle
29	Any state	SRC_Err_Event.ind => FsendEvent := UPDATE_ERR_STS (Err_Event_ID) If (FsendEvent = True) then DLM-EVENT.ind { Err_Event_ID } Endif	Same state (No transition)
30	Any state	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = STS)) => SndSRCSDU := BUILD_RDU_STS() SRC_Send_Frame.req { Node_ID_C1, Len_Sts, SndSRCSDU }	Same state
31	Any state	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (RcvSRCSDU.TYPE <> STS)) => (none)	Same state
32	Any state	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && ((GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA)) => (none)	Same state
33	Any state	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	Same state
34	Any state	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts <> OK) => (none)	Same state

7.4 Functions

The list of the functions which used by DLM protocol machine is shown in Table 73.

Table 73 – The list of the functions used by DLM protocol machine

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
GET_VALUE	Var_ID	CurVal	Result	This function reads the current value of the specified variable.
SET_VALUE	Var_ID, Val	None	Result	This function stores the specified value into the specified variable.
BUILD_PDU_DLST	Node_ID, Nmax_dl_cnt	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to send delay measurement start frame.
BUILD_PDU_DLMS	Node_ID, Tdly	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to send delay measurement frame.
BUILD_PDU_COMMOD	Cyc_Sel, Tcycle, Tc2_dly, Tidly, Tunit	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to send cyclic information frame.
BUILD_PDU_STS	Node_ID	None	SRCSDU	This function builds SRCSDU to request SRC to send status frame.
START_TIMER	Tim_ID, Val	None	None	(See Table 53)
STOP_TIMER	Tim_ID	None	None	(See Table 53)
START_TIMER_FR	None	None	None	This function starts free-run timer.
STOP_TIMER_FR	None	None	None	This function stops free-run timer.
LATCH_TSTAMP	None	None	Timestamp	This function returns the current value of free-run timer.
COMP_DELAY	Timestamp1, Timestamp2	None	Time	This function calculates the time difference between Timestamp1 and Timestamp2 considering timer round up.
UPDATE_STI	Node_ID	None	None	This function updates the connection status of the specified station.
UPDATA_ERR_STS	Err_Event_ID	None	FSendEvent	This function saves the error factors that notified by CTC and SRC. It returns True when the notified error is a new error and returns False when detected error by the return value.
GET_DA	SRCPDU	None	Node_ID	(See Table 53)
GET_FT	SRCSDU	None	frame_type	(See Table 53)
GET_DLY_CNT	SRCSDU	None	Max_dly_cnt	This function takes out the value of the measured delay field of the specified SRCSDU.
SAVE_DLY	SRCSDU	None	None	This function updates V(Tdly) with the value of the measured delay field of the specified SRCSDU.

Function name	Parameter		Return Value	Operation
	Input	Output		
CLR_ERR_STS	Err_ID	None	None	This function clears the error factor specified with Err_ID. Even if this function is executed, the error for which power on or reset is necessary cannot be cleared.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019

Bibliography

IEC 61158-1, *Industrial communication networks – Fieldbus specifications – Part 1: Overview and guidance for the IEC 61158 and IEC 61784 series*

IEC 61784-1, *Industrial communication networks – Profiles – Part 1: Fieldbus profiles*

IEC 61784-2, *Industrial communication networks – Profiles – Part 2: Additional fieldbus profiles for real-time networks based on ISO/IEC/IEEE 8802-3*

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019

SOMMAIRE

AVANT-PROPOS	129
INTRODUCTION.....	131
1 Domaine d'application	133
1.1 Généralités	133
1.2 Spécifications	133
1.3 Procédures	133
1.4 Applicabilité	134
1.5 Conformité	134
2 Références normatives	134
3 Termes, définitions, symboles, abréviations et conventions	135
3.1 Termes et définitions du modèle de référence	135
3.2 Termes, définitions et conventions des services	136
3.3 Termes et définitions communs	136
3.4 Symboles et abréviations	139
3.5 Symboles et abréviations supplémentaires de type 24	140
3.6 Conventions générales	140
3.7 Conventions de type 24 supplémentaires	141
3.7.1 Conventions pour les primitives	141
3.7.2 Conventions pour les diagrammes d'états	141
4 Présentation du protocole DL	143
4.1 Fonctionnalité caractéristique du protocole DL	143
4.2 Composant de couche DL	144
4.2.1 Commande de transmission cyclique (CTC)	145
4.2.2 Commande d'envoi et réception (SRC)	145
4.2.3 DL-management (Gestion DL)	145
4.3 Séquence chronologique	145
4.3.1 Présentation	145
4.3.2 Mode de transmission cyclique	145
4.3.3 Mode transmission acyclique	155
4.4 Service présumé provenant de PhL	156
4.4.1 Exigences générales	156
4.4.2 Symboles DL	157
4.4.3 Primitives présumées du PhS	157
4.5 Paramètres locaux, variables, compteurs, temporisateurs	157
4.5.1 Présentation	157
4.5.2 Variables, paramètres, compteurs et temporisateurs supportant la fonction DLE	157
5 Structure de la DLPDU	163
5.1 Présentation	163
5.1.1 Syntaxe de transfert des séquences de bits	163
5.1.2 Codages des types de données	163
5.1.3 Format de trame	164
5.2 Structure de la DLPDU au format de base	164
5.2.1 Généralités	164
5.2.2 Trame synchrone	168
5.2.3 Trame de données de sortie ou de données d'entrée	168
5.2.4 Trame de début de mesure de retard	169

5.2.5	Trame de mesure de retard	170
5.2.6	Trame de jeton de message	170
5.2.7	Trame de statut	171
5.2.8	Trame d'information de cycle	172
5.2.9	Trame de message	173
5.3	Structure de la DLPDU de format court	174
5.3.1	Généralités	174
5.3.2	Trame synchrone	176
5.3.3	Trame de données de sortie ou de données d'entrée	177
5.3.4	Trame de message	178
6	Procédure d'élément DLE	178
6.1	Présentation	178
6.2	Sous-couche de commande de transmission cyclique	178
6.2.1	Généralités	178
6.2.2	Interface d'utilisateur de DLS	178
6.2.3	Machines protocolaires de la CTC	179
6.2.4	Interface CTC-DLM	232
6.3	Commande d'envoi et réception	233
6.3.1	Généralités	233
6.3.2	Interface SRC-CTC	234
6.3.3	Spécification détaillée de la SRC	235
6.3.4	Interface SRC-DLM	240
7	Couche de gestion de DL (DLM)	241
7.1	Présentation	241
7.2	Définitions des primitives	241
7.2.1	Primitives échangées entre l'utilisateur de DLMS et la DLM	241
7.2.2	Paramètres utilisés avec les primitives de la DLM	242
7.3	Machine protocolaire DLM	242
7.3.1	Maître C1	242
7.3.2	Esclave et maître C2	247
7.4	Fonctions	251
	Bibliographie	254
	Figure 1 – Composant de la couche liaison de données	144
	Figure 2 – Chronogramme de la communication cyclique de type à intervalle de temps de largeur fixe	146
	Figure 3 – Chronogramme de la communication cyclique de type à intervalle de temps configurable	150
	Figure 4 – Schéma de principe de l'occurrence d'un événement cyclique	152
	Figure 5 – Relation chronologique entre la transmission cyclique et le traitement des données	155
	Figure 6 – Exemple de chronogramme de communication acyclique	156
	Figure 7 – Structure de la DLPDU au format de base	164
	Figure 8 – Structure de la DLPDU de format court	174
	Figure 9 – Schéma d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe ...	181
	Figure 10 – Schéma d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe .	188
	Figure 11 – Schéma d'états de l'esclave utilisant des créneaux temporels de largeur fixe ...	192

Figure 12 – Schéma d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels configurables	195
Figure 13 – Schéma d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels configurables	204
Figure 14 – Schéma d'états de l'esclave utilisant des intervalles de temps configurables	207
Figure 15 – Schéma d'états de l'initiateur de message utilisant le format de base	212
Figure 16 – Schéma d'états du répondeur de message utilisant le format de base	216
Figure 17 – Schéma d'états de l'initiateur de message utilisant le format court	221
Figure 18 – Schéma d'états du répondeur de message utilisant le format court	225
Figure 19 – Schéma d'états de la machine protocolaire de transmission acyclique	231
Figure 20 – Architecture interne de la SRC à un port	235
Figure 21 – Architecture interne de la SRC à plusieurs ports	235
Figure 22 – Architecture interne du sérialiseur	236
Figure 23 – Architecture interne du désérialiseur	238
Figure 24 – Schéma d'états de la DLM avec maître C1	243
Figure 25 – Schéma d'états de la DLM avec esclave et maître C2	248
Tableau 1 – Descriptions des transitions d'état	142
Tableau 2 – Description des éléments d'un diagramme d'états	142
Tableau 3 – Conventions utilisées dans les diagrammes d'états	142
Tableau 4 – Fonctionnalités caractéristiques du protocole de liaison de données de bus de terrain	143
Tableau 5 – Liste des valeurs de la variable Cyc_sel	158
Tableau 6 – Liste des valeurs de la variable Tunit	159
Tableau 7 – Liste des valeurs de la variable PDUType	161
Tableau 8 – Liste des valeurs de la variable SlotType	161
Tableau 9 – Syntaxe de transfert des séquences de bits	163
Tableau 10 – Ordre des bits	164
Tableau 11 – Format d'adresse de source et de destination	165
Tableau 12 – Adresse de station	165
Tableau 13 – Adresse étendue	165
Tableau 14 – Format du champ Contrôle de message (Format de transfert d'informations)	166
Tableau 15 – Format du champ Contrôle de message (Format superviseur)	166
Tableau 16 – Liste des bits de fonction de superviseur	167
Tableau 17 – Format du champ Type de trame et longueur de données	167
Tableau 18 – Liste des types de trame	167
Tableau 19 – Format des données de la trame synchrone	168
Tableau 20 – Liste des champs de la trame synchrone	168
Tableau 21 – Format des données de la trame de données de sortie ou de données d'entrée	169
Tableau 22 – Liste des champs de la trame de données de sortie ou de données d'entrée	169
Tableau 23 – Format des données de la trame de début de mesure de retard	169

Tableau 24 – Liste des champs de la trame de début de mesure de retard	169
Tableau 25 – Format des données de la trame de mesure de retard	170
Tableau 26 – Liste des champs de la trame de mesure de retard	170
Tableau 27 – Format des données de la trame de statut	171
Tableau 28 – Liste des champs de la trame de statut	171
Tableau 29 – Liste des statuts de DLE	171
Tableau 30 – Liste des statuts de répétition	172
Tableau 31 – Format des données de la trame de mesure de retard	172
Tableau 32 – Liste des champs de la trame d'information de cycle	173
Tableau 33 – Format des données de la trame de message	173
Tableau 34 – Liste des champs de la trame de message	173
Tableau 35 – Plage de valeurs du champ Adresse de station	175
Tableau 36 – Format du champ Commande (Format d'échange de données d'E/S)	175
Tableau 37 – Format du champ Commande (Format du message)	175
Tableau 38 – Liste des champs du format de message	176
Tableau 39 – Format des données de la trame synchrone	176
Tableau 40 – Liste des champs de la trame synchrone	177
Tableau 41 – Format des données de la trame de données de sortie	177
Tableau 42 – Liste des champs de la trame de données de sortie	177
Tableau 43 – Format des données de la trame de données d'entrée	177
Tableau 44 – Liste des champs de la trame de données d'entrée	178
Tableau 45 – Primitives et paramètres de l'interface d'utilisateur de DLS émis par l'utilisateur de DLS	179
Tableau 46 – Primitives et paramètres de l'interface d'utilisateur de DLS émis par la CTC ..	179
Tableau 47 – Table d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe ..	182
Tableau 48 – Table d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe ..	189
Tableau 49 – Table d'états de l'esclave utilisant des créneaux temporels de largeur fixe	193
Tableau 50 – Table d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels configurables	196
Tableau 51 – Table d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels configurables	205
Tableau 52 – Table d'états de l'esclave utilisant des intervalles de temps configurables	208
Tableau 53 – Liste des fonctions utilisées par la machine de transmission cyclique	209
Tableau 54 – Table d'états de l'initiateur de message utilisant le format de base	213
Tableau 55 – Table d'états du répondeur de message utilisant le format de base	217
Tableau 56 – Table d'états de l'initiateur de message utilisant le format court	221
Tableau 57 – Table d'états du répondeur de message utilisant le format court	226
Tableau 58 – Liste des fonctions utilisées par la machine de segmentation de messages	230
Tableau 59 – Table d'états de la machine protocolaire de transmission acyclique	232
Tableau 60 – Liste des fonctions utilisées par la machine protocolaire de transmission acyclique	232
Tableau 61 – Primitives et paramètres échangés entre la CTC et la DLM	233
Tableau 62 – Primitive et paramètres d'événement d'erreur	233
Tableau 63 – Primitives et paramètres pour l'interface SRC-CTC	234

Tableau 64 – Primitive et paramètres d'envoi de trame	234
Tableau 65 – Primitive et paramètres de réception de trame	235
Tableau 66 – Primitives et paramètres échangés entre la CTC et la DLM	240
Tableau 67 – Primitives et paramètres d'obtention de valeur.....	241
Tableau 68 – Primitive et paramètres d'événement d'erreur	241
Tableau 69 – Liste des primitives et des paramètres (source utilisateur de DLMS)	241
Tableau 70 – Liste des primitives et des paramètres (source DLM).....	242
Tableau 71 – Table d'états de la DLM avec maître C1	244
Tableau 72 – Table d'états de la DLM avec esclave et maître C2	249
Tableau 73 – Liste des fonctions utilisées par la machine protocolaire DLM	252

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019

COMMISSION ÉLECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE

**RÉSEAUX DE COMMUNICATION INDUSTRIELS –
SPÉCIFICATIONS DES BUS DE TERRAIN –****Partie 4-24: Spécification du protocole de la couche liaison de données –
Éléments de type 24**

AVANT-PROPOS

- 1) La Commission Electrotechnique Internationale (IEC) est une organisation mondiale de normalisation composée de l'ensemble des comités électrotechniques nationaux (Comités nationaux de l'IEC). L'IEC a pour objet de favoriser la coopération internationale pour toutes les questions de normalisation dans les domaines de l'électricité et de l'électronique. A cet effet, l'IEC – entre autres activités – publie des Normes internationales, des Spécifications techniques, des Rapports techniques, des Spécifications accessibles au public (PAS) et des Guides (ci-après dénommés "Publication(s) de l'IEC"). Leur élaboration est confiée à des comités d'études, aux travaux desquels tout Comité national intéressé par le sujet traité peut participer. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'IEC, participent également aux travaux. L'IEC collabore étroitement avec l'Organisation Internationale de Normalisation (ISO), selon des conditions fixées par accord entre les deux organisations.
- 2) Les décisions ou accords officiels de l'IEC concernant les questions techniques représentent, dans la mesure du possible, un accord international sur les sujets étudiés, étant donné que les Comités nationaux de l'IEC intéressés sont représentés dans chaque comité d'études.
- 3) Les Publications de l'IEC se présentent sous la forme de recommandations internationales et sont agréées comme telles par les Comités nationaux de l'IEC. Tous les efforts raisonnables sont entrepris afin que l'IEC s'assure de l'exactitude du contenu technique de ses publications; l'IEC ne peut pas être tenue responsable de l'éventuelle mauvaise utilisation ou interprétation qui en est faite par un quelconque utilisateur final.
- 4) Dans le but d'encourager l'uniformité internationale, les Comités nationaux de l'IEC s'engagent, dans toute la mesure possible, à appliquer de façon transparente les Publications de l'IEC dans leurs publications nationales et régionales. Toutes divergences entre toutes Publications de l'IEC et toutes publications nationales ou régionales correspondantes doivent être indiquées en termes clairs dans ces dernières.
- 5) L'IEC elle-même ne fournit aucune attestation de conformité. Des organismes de certification indépendants fournissent des services d'évaluation de conformité et, dans certains secteurs, accèdent aux marques de conformité de l'IEC. L'IEC n'est responsable d'aucun des services effectués par les organismes de certification indépendants.
- 6) Tous les utilisateurs doivent s'assurer qu'ils sont en possession de la dernière édition de cette publication.
- 7) Aucune responsabilité ne doit être imputée à l'IEC, à ses administrateurs, employés, auxiliaires ou mandataires, y compris ses experts particuliers et les membres de ses comités d'études et des Comités nationaux de l'IEC, pour tout préjudice causé en cas de dommages corporels et matériels, ou de tout autre dommage de quelque nature que ce soit, directe ou indirecte, ou pour supporter les coûts (y compris les frais de justice) et les dépenses découlant de la publication ou de l'utilisation de cette Publication de l'IEC ou de toute autre Publication de l'IEC, ou au crédit qui lui est accordé.
- 8) L'attention est attirée sur les références normatives citées dans cette publication. L'utilisation de publications référencées est obligatoire pour une application correcte de la présente publication.
- 9) L'attention est attirée sur le fait que certains des éléments de la présente Publication de l'IEC peuvent faire l'objet de droits de brevet. L'IEC ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de brevets et de ne pas avoir signalé leur existence.

L'attention est attirée sur le fait que l'utilisation du type de protocole associé est restreinte par les détenteurs des droits de propriété intellectuelle. En tout état de cause, l'engagement de renonciation partielle aux droits de propriété intellectuelle pris par les détenteurs de ces droits autorise l'utilisation d'un type de protocole de couche avec les autres protocoles de couche du même type, ou dans des combinaisons avec d'autres types autorisés explicitement par les détenteurs des droits de propriété intellectuelle pour ce type.

NOTE Les combinaisons de types de protocole sont spécifiées dans l'IEC 61784-1 et l'IEC 61784-2.

La Norme internationale IEC 61158-4-24 a été établie par le sous-comité 65C: Réseaux industriels, du comité d'études 65 de l'IEC: Mesure, commande et automation dans les processus industriels.

Cette deuxième édition annule et remplace la première édition parue en 2014. Cette édition constitue une révision technique.

Cette édition inclut les modifications techniques majeures suivantes par rapport à l'édition précédente:

- déclaration de brevet dans l'introduction;
- corrections à la séquence de transmission du type de créneau temporel de largeur fixe en 4.3.2;
- extension technique pour le partage de bande entre l'échange de données d'E/S et la communication de messages; et
- orthographe et grammaire.

La présente version bilingue (2020-12) correspond à la version anglaise monolingue publiée en 2019-04.

La version française de cette norme n'a pas été soumise au vote.

Cette publication a été rédigée selon les Directives ISO/IEC, Partie 2.

Une liste de toutes les parties de la série IEC 61158, publiées sous le titre général *Réseaux de communication industriels – Spécifications des bus de terrain*, peut être consultée sur le site web de l'IEC.

Le comité a décidé que le contenu de cette publication ne sera pas modifié avant la date de stabilité indiquée sur le site web de l'IEC sous "<http://webstore.iec.ch>" dans les données relatives à la publication recherchée. A cette date, la publication sera

- reconduite,
- supprimée,
- remplacée par une édition révisée, ou
- amendée.

IMPORTANT – Le logo "colour inside" qui se trouve sur la page de couverture de cette publication indique qu'elle contient des couleurs qui sont considérées comme utiles à une bonne compréhension de son contenu. Les utilisateurs devraient, par conséquent, imprimer cette publication en utilisant une imprimante couleur

INTRODUCTION

La présente partie de l'IEC 61158 est l'une d'une série produite pour faciliter l'interconnexion de composants d'un système d'automatisation. Elle est liée à d'autres normes de la série telle que définie par le modèle de référence des bus de terrain "à trois couches" décrit dans l'IEC 61158-1.

Le protocole de liaison de données assure un service de liaison de données en s'appuyant sur les services offerts par la couche physique. Le présent document a pour principal objet de préciser un ensemble de règles de communication, exprimées sous la forme de procédures que doivent réaliser des entités de liaison de données (DLE) homologues au moment de la communication. Ces règles de communication visent à fournir une base saine pour le développement, dans divers buts:

- a) en tant que guide pour les développeurs et les concepteurs;
- b) dans une optique d'utilisation lors de l'essai et de l'achat de matériel;
- c) dans le cadre d'un accord pour l'admission de systèmes dans l'environnement de systèmes ouverts;
- d) en tant que précision apportée à la compréhension des communications prioritaires dans le modèle OSI.

Le présent document traite, en particulier, de la communication et de l'interaction des capteurs, effecteurs et autres appareils d'automatisation. Du fait de l'utilisation conjointe du présent document avec d'autres normes entrant dans les modèles de référence de l'OSI ou des bus de terrain, des systèmes auparavant incompatibles peuvent fonctionner ensemble dans toute combinaison.

NOTE L'attention est attirée sur le fait que l'utilisation de certains types de protocole associés est limitée par leurs détenteurs de droit à la propriété intellectuelle. Dans tous les cas, l'engagement pris par les détenteurs quant à une diffusion limitée des droits de propriété intellectuelle permet d'utiliser un type particulier de protocole de couche liaison de données avec des protocoles de couche physique et de couche application dans les combinaisons de types explicitement spécifiées dans les séries de profils. L'utilisation des divers types de protocole dans d'autres combinaisons peut exiger une autorisation de la part de leurs détenteurs de droits à la propriété intellectuelle respectifs.

La Commission Electrotechnique Internationale (IEC) attire l'attention sur le fait qu'il est déclaré que la conformité avec les dispositions du présent document peut impliquer l'utilisation de brevets comme décrit ci-dessous, la notation [xx] indiquant le détenteur des droits de brevet:

US 8223804 JP 4760978 CN 200880002225.3 DE 602008046644.2	[YE]	APPAREIL DE COMMUNICATION, SYSTÈME SYNCHRONISE ET PROCÉDE DE COMMUNICATION SYNCHRONISE
--	------	--

US 7769935 JP 4683346 US 8046512 DE 602007041530.6	[YE]	SYSTÈME DE COMMUNICATION MAÎTRE ESCLAVE ET PROCÉDE DE COMMUNICATION MAÎTRE ESCLAVE
---	------	--

JP 4356698	[YE]	APPAREIL DE COMMUNICATION, SYSTÈME DE COMMUNICATION SYNCHRONISE ET PROCÉDE DE COMMUNICATION SYNCHRONISE
------------	------	---

L'IEC ne prend pas position quant à la preuve, à la validité et à la portée de ces droits de propriété.

Les détenteurs de ces droits de propriété ont donné l'assurance à l'ISO [et/ou] à l'IEC qu'ils consentent à négocier des licences avec des demandeurs du monde entier, soit sans frais soit à des termes et conditions raisonnables et non discriminatoires. A ce propos, la déclaration du détenteur des droits de propriété est enregistrée à l'IEC. Des informations peuvent être demandées à:

[YE] YASKAWA ELECTRIC CORPORATION
2-1 Kurosakishiroishi, Yahatanishi-ku, Kitakyushu 806-0004, Japon
A l'attention du Service des droits de propriété intellectuelle.

L'attention est d'autre part attirée sur le fait que certains des éléments du présent document peuvent faire l'objet de droits de propriété autres que ceux qui ont été mentionnés ci-dessus. L'IEC ne saurait être tenue pour responsable de l'identification de ces droits de propriété en tout ou partie.

L'ISO (www.iso.org/patents) et l'IEC (<http://patents.iec.ch>) maintiennent des bases de données, consultables en ligne, des droits de propriété pertinents à leurs normes. Les utilisateurs sont encouragés à consulter ces bases de données pour obtenir l'information la plus récente concernant les droits de propriété.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019

RÉSEAUX DE COMMUNICATION INDUSTRIELS – SPÉCIFICATIONS DES BUS DE TERRAIN –

Partie 4-24: Spécification du protocole de la couche liaison de données – Eléments de type 24

1 Domaine d'application

1.1 Généralités

La Couche liaison de données assure les communications de messagerie élémentaires prioritaires entre les appareils d'un environnement d'automatisation.

Ce protocole offre à toutes les entités de liaison de données participantes:

- a) des opportunités de communication cyclique à démarrage synchrone, selon un ordre préétabli, ou
- b) de manière acyclique, de la façon requise par chacune de ces entités de liaison de données.

Ainsi, ce protocole peut être qualifié de protocole offrant un accès cyclique et acyclique asynchrone, mais avec un redémarrage synchrone de chaque cycle.

1.2 Spécifications

Le présent document spécifie

- a) les procédures de transfert en temps opportun des données et des informations de commande entre une entité utilisateur de liaison de données et une entité utilisateur homologue et, parmi les entités de liaison de données formant le fournisseur de services distribués de liaison de données;
- b) les procédures pour donner des opportunités de communication à toutes les entités DL participantes, séquentiellement et de manière cyclique pour le transfert déterministe et synchronisé à intervalles cycliques pouvant aller jusqu'à 64 ms;
- c) les procédures pour donner les opportunités de communication disponibles pour la transmission de données prioritaires ainsi que pour la transmission de données non prioritaires, sans nuire à la transmission de données prioritaire;
- d) les procédures pour donner des opportunités de communication cyclique et acyclique pour la transmission de données prioritaires avec accès hiérarchisés;
- e) les procédures pour donner des opportunités de communication selon le contrôle d'accès au support physique normalisé par l'ISO/IEC/IEEE 8802-3, avec des dispositions pour les nœuds à ajouter ou à retirer lors du fonctionnement normal;
- f) la structure des DLPDU de bus de terrain utilisées par le protocole du présent document pour le transfert des données et des informations de commande, et leur représentation sous forme d'unités de données d'interface physique.

1.3 Procédures

Les procédures sont définies en termes

- a) d'interactions entre les entités DL homologues par l'échange de DLPDU de bus de terrain;
- b) d'interactions entre un fournisseur de service de DL (DLS) et un utilisateur de DLS au sein du même système par l'échange de primitives DLS;

- c) d'interactions entre un fournisseur DLS et un fournisseur de service Ph au sein du même système par l'échange de primitives de service Ph.

1.4 Applicabilité

Ces procédures s'appliquent aux instances de communication entre des systèmes qui prennent en charge des services de communications prioritaires dans la Couche liaison de données des modèles de référence OSI ou de bus de terrain, et qui exigent d'être connectés dans un environnement d'interconnexion de systèmes ouverts.

Les profils sont un moyen simple à plusieurs attributs de récapituler les capacités d'une mise en œuvre, et donc son applicabilité à différents besoins de communications prioritaires.

1.5 Conformité

Le présent document spécifie également les exigences relatives aux systèmes mettant en œuvre ces procédures. Le présent document ne fournit pas d'essais destinés à démontrer la conformité à ces exigences.

2 Références normatives

Les documents suivants cités dans le texte constituent, pour tout ou partie de leur contenu, des exigences du présent document. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

NOTE Toutes les parties de la série IEC 61158, ainsi que l'IEC 61784-1 et l'IEC 61784-2 font l'objet d'une maintenance simultanée. Les références croisées à ces documents dans le texte se rapportent par conséquent aux éditions datées dans la présente liste de références normatives.

IEC 61158-2, *Réseaux de communication industriels – Spécifications des bus de terrain – Partie 2: Spécifications et définition des services de la couche physique*

IEC 61158-3-24:2014, *Réseaux de communication industriels – Spécifications des bus de terrain – Partie 3-24: Définition des services de la couche liaison de données – Eléments de type 24*

ISO/IEC 7498-1, *Technologies de l'information – Interconnexion de systèmes ouverts (OSI) – Modèle de référence de base: Le modèle de base*

ISO/IEC 7498-3, *Technologies de l'information – Interconnexion de systèmes ouverts (OSI) – Modèle de référence de base: Dénomination et adressage*

ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017, *Technologies de l'information – Télécommunications et échange d'information entre systèmes – Réseaux locaux et métropolitains – exigences spécifiques – Partie 3: Définitions pour l'Ethernet*

ISO/IEC 9899, *Information technology – Programming languages – C* (disponible en anglais seulement)

ISO/IEC 10731, *Technologies de l'information – Interconnexion de systèmes ouverts – Modèle de référence de base – Conventions pour la définition des services OSI*

ISO/IEC 13239:2002, *Information technology – Telecommunications and information exchange between systems – High-level data link control (HDLC) procedures* (disponible en anglais seulement)

ISO/IEC 19501:2005, *Information technology – Open Distributed Processing – Unified Modelling Language (UML) Version 1.4.2* (disponible en anglais seulement)

3 Termes, définitions, symboles, abréviations et conventions

Pour les besoins du présent document, les termes, définitions, symboles, abréviations et conventions suivants s'appliquent.

L'ISO et l'IEC tiennent à jour des bases de données terminologiques destinées à être utilisées en normalisation, consultables aux adresses suivantes:

- IEC Electropedia: disponible à l'adresse <http://www.electropedia.org/>
- ISO Online browsing platform: disponible à l'adresse <https://www.iso.org/obp/ui/fr/>

3.1 Termes et définitions du modèle de référence

Le présent document repose en partie sur les concepts développés dans l'ISO/IEC 7498-1 et l'ISO/IEC 7498-3; elle utilise les termes suivants qui y sont définis.

3.1.1	acquiescement	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.2	entités (N) correspondantes	[ISO/IEC 7498-1]
	entités DL correspondantes (N=2)	
	entités Ph correspondantes (N=1)	
3.1.3	adresse DL	[ISO/IEC 7498-3]
3.1.4	protocole DL	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.5	unité de données de protocole DL	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.6	unité de données de service DL	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.7	Utilisateur de DLS	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.8	données d'utilisateur de DLS	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.9	Événement	[ISO/IEC 19501]
3.1.10	gestion de couche	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.11	nom de primitive	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.12	réinitialisation	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.13	segmentation	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.14	état	[ISO/IEC 19501]
3.1.15	diagramme d'états	[ISO/IEC 19501]
3.1.16	gestion-système	[ISO/IEC 7498-1]
3.1.17	transition	[ISO/IEC 19501]
3.1.18	entité (N)	[ISO/IEC 7498-1]
	entité DL (N=2)	
	entité Ph (N=1)	

3.1.19	couche (N)	[ISO/IEC 7498-1]
	couche DL (N=2)	
	couche Ph (N=1)	
	service (N)	[ISO/IEC 7498-1]
	service DL (N=2)	
	service Ph (N=1)	
	point d'accès au service (N)	[ISO/IEC 7498-1]
	point d'accès au service DL (N=2)	
	point d'accès au service Ph (N=1)	

3.2 Termes, définitions et conventions des services

Le présent document utilise également les termes suivants définis dans l'ISO/IEC 10731 dans la mesure où ils s'appliquent à la couche liaison de données:

- 3.2.1** (primitive de) confirmation
- 3.2.2** primitive de service DL;
- 3.2.3** fournisseur de service DL
- 3.2.4** utilisateur de service DL
- 3.2.5** (primitive d') indication
- 3.2.6** (primitive de) demande
- 3.2.7** demandeur
- 3.2.8** (primitive de) réponse

3.3 Termes et définitions communs

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions suivants s'appliquent.

3.3.1

transmission acyclique

échange non périodique de télégrammes

3.3.2

Maître C1

un des types de station qui lance et contrôle la transmission cyclique

3.3.3

message C1

communication de message dont le maître C1 est à l'origine pour échanger des messages avec l'esclave ou le maître C2

3.3.4

maître C2

un des types de station ayant pour fonction de surveiller toutes les données de processus transmises sur le réseau et qui peut générer une communication de message

3.3.5**C2 message (message C2)**

communication de message dont le maître C2 est à l'origine pour échanger des messages avec l'esclave ou le maître C1

3.3.6**transmission cyclique**

échange périodique de télégrammes

3.3.7**données**

terme générique utilisé pour désigner toute information transmise via un bus de terrain

3.3.8**appareil**

entité physique connectée au bus de terrain, constituée d'au moins un élément de communication (l'élément réseau) et qui peut être un élément de commande et/ou un élément final (transducteur, actionneur, etc.)

3.3.9**mode événementiel**

mode de transmission du protocole de couche d'application du type de communication 24 dans lequel une transaction commande-réponse-échange se déroule au fur et à mesure des demandes de l'utilisateur

3.3.10**trame**

synonyme de DLPDU

3.3.11**initiateur**

station à l'origine de l'échange des données de processus ou du message

3.3.12**interface**

frontière commune entre deux unités fonctionnelles, définie par des caractéristiques fonctionnelles, des caractéristiques de signal ou d'autres caractéristiques appropriées

3.3.13**données d'entrée**

données de processus envoyées par l'esclave et reçues par le maître C1

3.3.14**message**

série ordonnée d'octets destinée à communiquer des informations

Note 1 à l'article: En principe, utilisé pour acheminer des informations entre des homologues au niveau de la couche d'application.

3.3.15**esclave de surveillance**

esclave chargé de la surveillance de toutes les données de processus transmises sur le réseau

3.3.16**réseau**

ensemble de nœuds reliés par un certain type de support de communication, avec d'éventuels répéteurs, ponts, routeurs et passerelles de couche inférieure intermédiaires

3.3.17

nœud

<protocol> entité DL simple telle qu'elle apparaît sur une liaison locale

3.3.18

nœud

<networking> point d'extrémité d'une liaison dans un réseau ou point de rencontre d'au moins deux liaisons

3.3.19

données de sortie

données de processus envoyées par le maître C1 et reçues par les esclaves

3.3.20

protocole

convention à l'égard des formats de données, des suites chronologiques et de la correction d'erreurs dans le cadre de l'échange de données des systèmes de communication

3.3.21

communication en temps réel

transfert de données en temps réel

3.3.22

utilisateur de DLS destinataire

utilisateur de service DL auquel sont destinées les données utilisateur DL

Note 1 à l'article: un utilisateur de service DL peut être à la fois un utilisateur DLS expéditeur et destinataire.

3.3.23

répondeur

station qui envoie des données de processus ou des messages après avoir été amorcée par l'initiateur

3.3.24

transmission de données avec acquittement

service de transfert de données avec acquittement de la part de la DLE correspondante

3.3.25

transmission de données sans acquittement

service de transfert de données sans acquittement de la part de la DLE correspondante

3.3.26

esclave

un des types de station qui accède au support uniquement après avoir été initialisé par le maître C1 ou le maître C2

3.3.27

utilisateur DLS expéditeur

utilisateur du service DL à la source des données utilisateur DL

3.3.28

station

nœud

3.3.29

topologie

architecture de réseau physique relative à la connexion entre les stations du système de communication

3.3.30**cycle de transmission**

période fixe de transmission cyclique

3.3.31**intervalle de temps**

période réservée pour que l'initiateur et le répondeur puissent échanger une trame respectivement

3.4 Symboles et abréviations

3.4.1	DA	Adresse destination
3.4.2	DL-	Data-link layer (Couche liaison de données) (préfixe)
3.4.3	DLE	DL-entity (Entité DL) (instance active locale de la couche liaison de données)
3.4.4	DLL	DL-layer (Couche liaison de données)
3.4.5	DLM	DL-management (Gestion DL)
3.4.6	DLME	DL-management entity (Entité de gestion de DL) (instance active locale de la gestion de DL)
3.4.7	DLMS	DL-management service (Service de gestion de DL)
3.4.8	DLPDU	unité de données de protocole DL
3.4.9	DLS	DL-service (Service DL)
3.4.10	DLSAP	DL-service-access-point (Point d'accès au service DL)
3.4.11	DLSDU	unité de données de service DL
3.4.12	FIFO	First-in first-out (premier entré, premier sorti) (méthode de mise en file d'attente)
3.4.13	ID	Identifiant
3.4.14	OSI	Open Systems Interconnection (Interconnexion de systèmes ouverts)
3.4.15	PDU	Protocol Data Unit (Unité de données de protocole)
3.4.16	Ph-	Physical layer (Couche physique) (préfixe)
3.4.17	PhE	Ph-entity (Entité Ph) (instance locale active de la couche physique)
3.4.18	PhL	Couche Ph
3.4.19	PHY	Physical layer device (Appareil de couche physique (spécifié dans l'ISO/IEC/IEEE 8802-3))
3.4.20	QoS	Quality of service (Qualité de service)
3.4.21	RT	Real-time (Temps réel)
3.4.22	SAP	Service access point (Point d'accès au service)
3.4.23	SDU	Service data unit (Unité de données de service)

3.5 Symboles et abréviations supplémentaires de type 24

3.5.1	ACK	Acknowledge (Acquittement)
3.5.2	C1MSG	message C1
3.5.3	C2MSG	C2 message (message C2)
3.5.4	E/S	Entrée et/ou sortie
3.5.5	MSG	Message
3.5.6	Rx	Réception
3.5.7	SDA	Send data with acknowledge (Transmission de données avec acquittement)
3.5.8	SDN	Send data with no-acknowledge (Transmission de données sans acquittement)
3.5.9	SM	State machine (Diagramme d'états)
3.5.10	Tcycle	Transmission cycle (Cycle de transmission)
3.5.11	Tslot	Intervalle de temps
3.5.12	Tx	Transmission

3.6 Conventions générales

Le présent document utilise les conventions de description données dans l'ISO/IEC 10731.

Le modèle de service, les primitives de service et les diagrammes de temps-séquence utilisés sont des descriptions totalement abstraites; ils ne constituent pas une spécification pour une mise en œuvre.

Les primitives de service sont utilisées pour représenter les interactions entre utilisateur de service et fournisseur de service (ISO/IEC 10731). Elles acheminent des paramètres qui indiquent des informations disponibles dans l'interaction entre utilisateur et fournisseur.

Le présent document utilise un format de tableau pour décrire les paramètres de composants des primitives de DLS. Les paramètres qui s'appliquent à chaque groupe de primitives de DLS sont consignés en tableaux dans toute la suite du présent document. Chaque tableau comporte jusqu'à six colonnes, contenant le nom du paramètre de service, avec une colonne pour ces primitives et pour les directions de transfert de paramètres utilisés par le DLS:

- les paramètres d'entrée de la primitive de demande;
- les paramètres de sortie de la primitive d'indication;
- les paramètres d'entrée de la primitive de réponse;
- les paramètres de sortie de la primitive de confirmation.

NOTE Les primitives de demande, d'indication, de réponse et de confirmation sont également connues respectivement comme les primitives requestor.submit, acceptor.deliver, acceptor.submit et requestor.deliver (voir ISO/IEC 10731).

Un paramètre (ou un composant de celui-ci) est énuméré dans chaque rangée de chaque tableau. Dans les colonnes appropriées de la primitive de service, un code est utilisé pour spécifier le type d'usage du paramètre sur la primitive spécifiée dans la colonne:

M	Le paramètre est obligatoire pour la primitive.
U	Le paramètre est une option de l'utilisateur et peut ou peut ne pas être fourni, cela dépendant de l'usage dynamique de l'utilisateur DLS. Lorsqu'il n'est pas fourni, une valeur par défaut est supposée pour le paramètre.
C	Le paramètre est conditionné à d'autres paramètres ou à l'environnement de l'utilisateur DLS.
(Blanc/Vide)	Le paramètre n'est jamais présent.

Certaines entrées sont en plus qualifiées par des éléments entre parenthèses. Ceux-ci peuvent être une contrainte spécifique au paramètre:

(=)	le paramètre équivaut du point de vue de la sémantique au paramètre de la primitive de service située immédiatement à sa gauche dans le tableau.
-----	--

Dans une interface particulière, il n'est pas indispensable d'énoncer tous les paramètres de façon explicite. Certains paramètres peuvent être implicitement associés à la primitive.

Dans les diagrammes qui illustrent ces interfaces, des traits discontinus indiquent les relations cause-effet ou temps-séquence, alors que des lignes ondulées indiquent que les événements sont approximativement contemporains.

3.7 Conventions de type 24 supplémentaires

3.7.1 Conventions pour les primitives

La notation suivante, forme raccourcie des classes de primitive définies en 3.2, est utilisée dans les figures.

req	primitive de demande
ind	primitive d'indication
cnf	primitive de confirmation

3.7.2 Conventions pour les diagrammes d'états

Les séquences de protocole sont décrites au moyen de diagrammes d'états.

Dans les diagrammes d'état, les états sont représentés par des cases et les transitions d'état par des flèches.

Les noms des états et des transitions du diagramme d'état correspondent aux noms indiqués dans la table d'états. Cette liste de transitions d'états est structurée comme indiqué dans le Tableau 1.

Tableau 1 – Descriptions des transitions d'état

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant

La description des éléments d'un diagramme d'états est donnée dans le Tableau 2.

Tableau 2 – Description des éléments d'un diagramme d'états

Elément de description	Signification
N°	Numéro de la transition.
Etat courant, Etat suivant	Noms de l'état de départ et de l'état de transition cible.
Evénement	Nom ou description de l'événement déclencheur qui provoque la transition.
/ conditions	Expression booléenne, qui doit être vraie pour que la transition ait lieu.
=>action	Liste des affectations et des appels de service ou de fonction. Il convient que l'action soit atomique. Le signe "=>" qui précède ne fait pas partie de l'action.
NOTE "/ conditions" peut être omis.	

Les conventions utilisées dans les diagrammes d'états sont indiquées dans le Tableau 3.

Tableau 3 – Conventions utilisées dans les diagrammes d'états

Convention	Signification
+ - * /	Opérateurs arithmétiques
:=	La valeur d'une entité de gauche est remplacée par celle d'une entité de droite. Si une entité de droite est un paramètre, celui-ci provient de la primitive identifiée comme un événement d'entrée.
=	Condition logique indiquant qu'une entité de gauche est égale à une entité de droite.
<	Condition logique indiquant qu'une entité de gauche est inférieure à une entité de droite.
>	Condition logique indiquant qu'une entité de gauche est supérieure à une entité de droite.
<=	Condition logique indiquant qu'une entité de gauche est inférieure ou égale à une entité de droite.
>=	Condition logique indiquant qu'une entité de gauche est supérieure ou égale à une entité de droite.
<>	Condition logique indiquant qu'une entité de gauche n'est pas égale à une entité de droite.
&&	"ET" logique
	"OU" logique

4 Présentation du protocole DL

4.1 Fonctionnalité caractéristique du protocole DL

Le Tableau 4 indique les fonctionnalités caractéristiques du protocole DL de type 24.

Tableau 4 – Fonctionnalités caractéristiques du protocole de liaison de données de bus de terrain

Profils	Description
Type de station et nombre maximal de stations	- maître C1 (station active avec commande d'accès au bus, 1 station (obligatoire)) - maître C2 (station active avec commande d'accès restreint au bus, max. 1 station (facultative)) - esclave (stations passives sans commande d'accès au bus, max. 62)
Adressage des stations	1 à 255 (255 = adresses globales pour les messages de diffusion), extension d'adresse de largeur 8 bits pour appareil intégré
Transmission cycle (Cycle de transmission)	31,25 s à 64 ms
Taille DLSDU	8 à 64 octets
Caractéristique de transmission	- Echange de données cycliques et événement cyclique, synchronisé avec une durée de cycle précise (gigue inférieure à 1 s) - Nombre maximal de nouvelles tentatives: 62 (n fois / 1 station), à l'intérieur de la durée de cycle - Transmission de messages acyclique

Il existe trois types de station: maître C1, maître C2 et esclave. L'échange de données est exécuté entre une station maître (maître C1 ou maître C2) et N stations esclaves. Ce protocole supporte deux modes de communication, la transmission cyclique et la transmission acyclique.

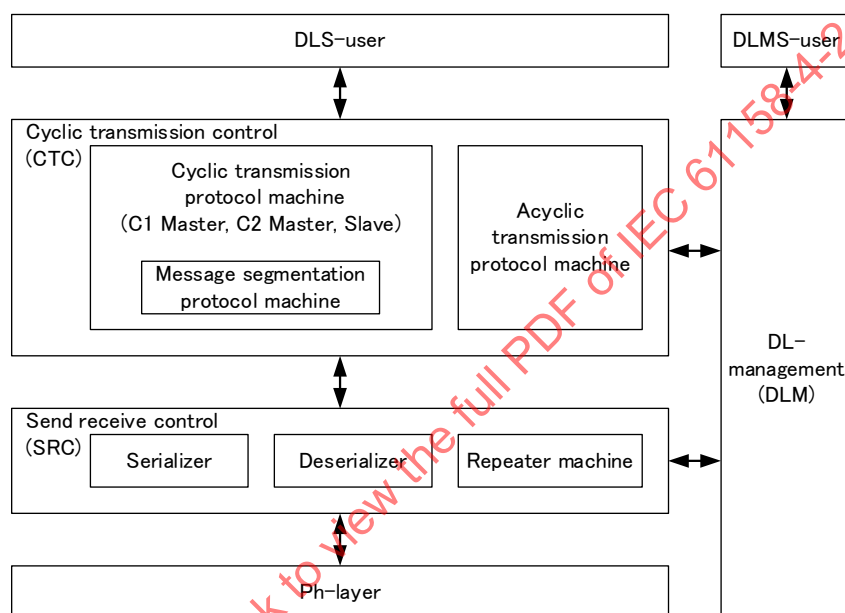
En mode de transmission cyclique, la transmission est exécutée de manière cyclique avec une période précise. Le cycle de transmission prend une valeur fixée par le maître C1, située dans la plage allant de 31,25 [µs] à 64 [ms]. Etant donné que la valeur fixée pour le cycle de transmission est spécifique à la ligne de transmission, tous les esclaves connectés doivent supporter cette valeur. Il n'est pas permis de fixer différentes valeurs de cycles de transmission pour les esclaves connectés au même réseau.

Le cycle de transmission dispose d'une bande d'échange de données d'E/S pour émettre les données de procédé et d'une bande de communication de messages pour la transmission des messages. La machine protocolaire du maître C1 commande la séquence de transmission du mode de transmission cyclique. La période de temps utilisée par une station maître pour les échanges avec une station esclave s'appelle un intervalle de temps. Il existe deux types de séquence de communication; l'un est le "type à intervalle de temps de largeur fixe", dont l'intervalle de temps est de même largeur pour toutes les stations, l'autre est le "type à intervalle de temps configurable", dont l'intervalle de temps peut être défini pour chaque station. Toutes les stations doivent utiliser des trames de même longueur de données lorsqu'elles utilisent le type à intervalle de temps de largeur fixe. La largeur de l'intervalle de temps est statique dans les deux types, et la largeur est définie par la gestion de DL durant l'initialisation. Une fois que la communication cyclique a commencé, elle ne doit pas être modifiée.

Le mode de transmission acyclique est utilisé par l'utilisateur de DLS qui fonctionne en mode commandé par événement. En mode de transmission acyclique, les transmissions sont exécutées sporadiquement. La même séquence de transmission et la même communication de messages peuvent être exécutées en transmission acyclique, comme en mode de transmission cyclique mais sans que l'on fixe le cycle de transmission.

4.2 Composant de couche DL

La couche DL se compose de trois sous-couches: CTC (Cyclic transmission control – commande de transmission cyclique), SRC (Send Receive Control – commande d'envoi et réception) et DLM (Data-link management – gestion de liaison de données). La SRC se positionne sur la couche inférieure de la CTC; la DLM couvre à la fois la sous-couche CTC et la sous-couche SRC. Le composant de la couche liaison de données est présenté à la Figure 1.



Anglais	Français
DLS-user	Utilisateur de DLS
DLMS-user	Utilisateur de DLMS
Cyclic transmission control (CTC)	Commande de transmission cyclique (CTC)
Cyclic transmission protocol machine (C1 Master, C2 Master, Slave)	Machine protocolaire de transmission cyclique (maître C1, maître C2, esclave)
Message segmentation protocol machine	Machine protocolaire de segmentation de message
Acyclic transmission protocol machine	Machine protocolaire de transmission acyclique
DL-Management (DLM)	Gestion DL (DLM)
Send receive control (SRC)	Commande d'envoi et réception (SRC)
Serializer	Sérialiseur (convertisseur parallèle-série)
Deserializer	Désérialiseur (convertisseur série-parallèle)
Repeater machine	Machine de répétition
Ph-layer	Couche Ph

Figure 1 – Composant de la couche liaison de données

4.2.1 Commande de transmission cyclique (CTC)

Il s'agit de la sous-couche qui construit la DLPDU et exécute une machine protocolaire. Elle possède deux modes de communication: le mode de transmission cyclique et le mode de transmission acyclique. La CTC exécute l'un ou l'autre, selon la demande émise par l'utilisateur du DLMS.

4.2.2 Commande d'envoi et réception (SRC)

La SRC envoie ou reçoit des trames sur demande de la sous-couche CTC. Elle est sérialisée ou désérialisée en fonction du PHY correspondant. Lorsque la SRC met en œuvre deux ports PHY ou plus, elle fournit une fonction de répétition de trame entre les ports PHY mis en œuvre.

4.2.3 DL-management (Gestion DL)

Il s'agit d'une sous-couche qui configure le fonctionnement des DLE en positionnant des variables internes et gère les erreurs détectées par chaque sous-couche.

4.3 Séquence chronologique

4.3.1 Présentation

Il existe deux types de mode de transmission, le mode de transmission cyclique et le mode de transmission acyclique. La transmission cyclique est de deux types; l'un est le "type à intervalle de temps de largeur fixe", dont l'intervalle de temps est de même largeur pour toutes les stations, l'autre est le "type à intervalle de temps configurable", dont l'intervalle de temps peut être défini pour chaque station.

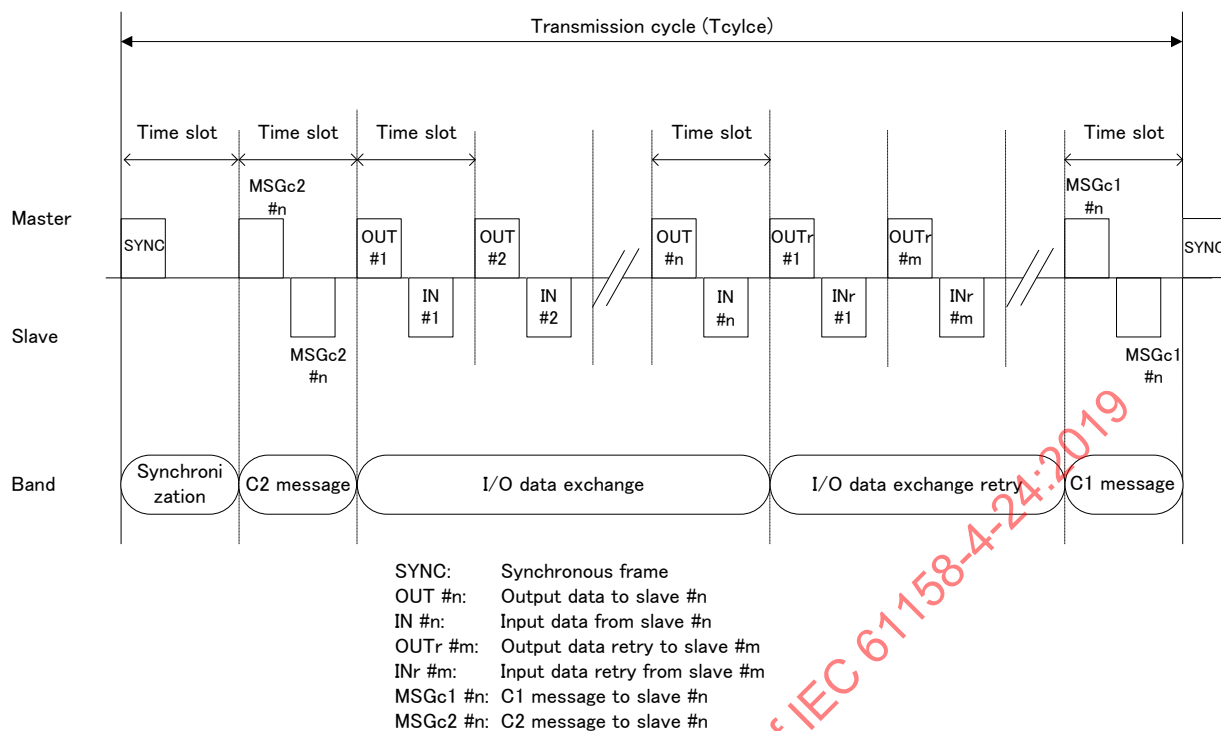
La largeur du créneau temporel est statique dans les deux types, et la valeur est définie par la gestion de DL durant l'initialisation. Une fois que la communication cyclique a commencé, elle ne doit pas être modifiée.

4.3.2 Mode de transmission cyclique

4.3.2.1 Type à intervalle de temps de largeur fixe

4.3.2.1.1 Présentation

La Figure 2 montre la séquence de transmission du type à créneau temporel de largeur fixe. Dans ce type, la largeur de tous les créneaux temporels est la même.



Anglais	Français
Transmission cycle (Tcycle)	Cycle de transmission (Tcycle)
Master	Maître
Slave	Esclave
Band	Bande
Time slot	Intervalle de temps
Synchronization	Synchronisation
C2 message	Message C2
I/O data exchange	Echange de données d'E/S
I/O data exchange retry	Nouvelle tentative d'échange de données d'E/S
C1 message	Message C1
Synchronous frame	Trame synchrone
Output data to slave #n	Données de sortie vers l'esclave n° n
Input data from slave #n	Données d'entrée provenant de l'esclave n° n
Output data retry to slave #m	Nouvelle tentative de données de sortie vers l'esclave n° m
Input data retry from slave #m	Nouvelle tentative de données d'entrée provenant de l'esclave n° m
C1 message to slave #n	Message C1 vers l'esclave n° n
C2 message to slave #n	Message C2 vers l'esclave n° n

Figure 2 – Chronogramme de la communication cyclique de type à intervalle de temps de largeur fixe

4.3.2.1.2 Description détaillée de la bande de communication

4.3.2.1.2.1 Synchronisation

Il s'agit d'une bande à travers laquelle le maître C1 diffuse une trame synchrone vers l'esclave et le maître C2. Un créneau temporel doit être alloué à cette bande. A l'intérieur de cette bande, seule la transition de synchronisation de la trame émise par le maître C1 est admise; ni l'esclave ni le maître C2 n'ont le droit d'émettre de trame.

4.3.2.1.2.2 C2 message (message C2)

Il s'agit d'une bande facultative pour la transmission d'un message (transmission de message C2), le maître C2 étant le client (station principale), le maître C1 ou l'esclave étant le serveur (station secondaire). Un créneau temporel peut être alloué à cette bande, et la demande et la réponse sont respectivement émises une fois.

4.3.2.1.2.3 Echange de données d'E/S

Il s'agit de la bande dans laquelle le maître C1 échange des données d'E/S avec tous les esclaves qui sont connectés au réseau. Les créneaux temporels du nombre d'esclaves configuré doivent être affectés à cette bande. Le maître C1 et un esclave doivent exécuter une fois l'échange de données d'E/S au sein d'un créneau temporel.

La bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S est facultative. Lorsque la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S est configurée dans le cycle de transmission, le maître C1 doit créer une liste de nouvelles tentatives de l'esclave qui a échoué à l'échange de données d'E/S.

4.3.2.1.2.4 Nouvelle tentative d'échange de données d'E/S

La bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S est une bande facultative dans laquelle le maître C1 retente les échanges de données d'E/S selon la liste des nouvelles tentatives. Le maître C1 peut réexécuter l'échange d'E/S avec l'esclave cible qui a été inscrit dans la liste de tentatives dans la bande d'échange de données d'E/S en vue d'une nouvelle tentative. Dans cette bande, certains créneaux temporels sont alloués avant le début de la transmission cyclique.

Le maître C1 effectue une nouvelle tentative en fonction de l'ordre d'inscription dans la liste de nouvelles tentatives, en allant jusqu'au nombre de créneaux temporels alloués. La DLE cesse toute nouvelle tentative lorsqu'il utilise tous les intervalles de temps alloués, même si un esclave en attente d'une nouvelle tentative est inscrit dans la liste de nouvelles tentatives.

4.3.2.1.2.5 message C1

Il s'agit d'une bande facultative pour la transmission de message (transmission de message C1), le maître C1 étant le client (initiateur), le maître C2 ou l'esclave étant le serveur (répondeur). Un créneau temporel peut être configuré dans cette bande. Cette bande peut être configurée pour être partagée avec la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S. Lorsque cette bande est partagée et utilisée pour la nouvelle tentative d'échange de données d'E/S, la transmission de messages C1 doit être reportée à la bande de messages C1 du cycle de transmission suivant.

4.3.2.1.3 Estimation de la durée de cycle

Le cycle de transmission du type à créneau de largeur fixe T_{cycle} calculé est la somme des largeurs de bande décrites en 4.3.2.2, c'est-à-dire:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{C2msg} + T_{io} + T_{retry} + T_{C1msg} \quad (1)$$

où

T_{sync} est la Bande de synchronisation;

T_{C2msg} est la Bande de message C2;

T_{io} est la Bande d'échange de données d'E/S;

T_{retry} est la Bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S;

T_{C1msg} est la Bande de message C1.

La largeur de chaque bande doit être allouée avec un multiple entier de créneaux temporels. On peut transformer la formule représentée ci-dessus en indiquant l'intervalle de temps par T_{slot} , le nombre de stations esclaves connectées au réseau par N , et le nombre de nouvelles tentatives par N_r .

$$T_{cycle} = T_{slot} + T_{slot} + N \times T_{slot} + N_r \times T_{slot} + T_{slot} = (N + N_r + 3) \times T_{slot} \quad (2)$$

La bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S et la bande de messages C1 peuvent être configurées pour être partagées. Lorsqu'elles sont partagées, la formule devient:

$$T_{cycle} = (N + N_r + 2) \times T_{slot} \quad (3)$$

Et la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S, la bande de messages C1 et la bande de messages C2 sont facultatives. Lorsque la configuration n'affecte pas la totalité d'entre elles, le cycle de transmission est minimal et est calculé comme indiqué dans la formule suivante:

$$T_{cycle} = (N + 1) \times T_{slot} \quad (4)$$

Le créneau temporel T_{slot} peut être calculé comme indiqué dans la formule suivante:

$$\begin{aligned} T_{slot} &= \max(T_{tr_c}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap} + T_{tr_r}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap}) \\ &= 2 \times \max(T_{tr_c}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap}) \end{aligned} \quad (5)$$

où

$T_{tr_c}(n)$ est la durée de transmission de sortie (instruction) du maître C1 à l'esclave #n;

$T_{tr_r}(n)$ est le temps de transmission d'entrée (réponse) entre l'esclave #n et le maître C1, il est égal à $T_{tr_c}(n)$ dans le cas du type à créneau temporel de largeur fixe;

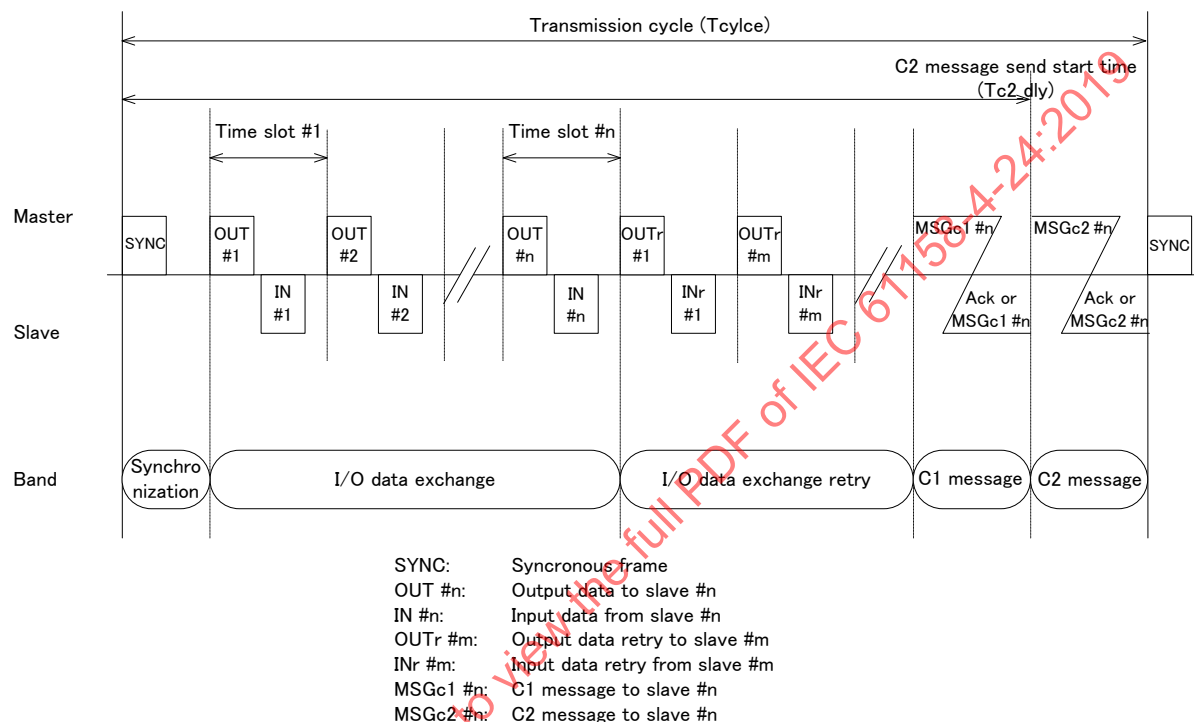
T_{gap} est l'espacement entre les trames;

$T_{dly}(n)$ est le délai de transmission des trames entre le maître C1 et l'esclave n.

4.3.2.2 Type à intervalle de temps configurable

4.3.2.2.1 Présentation

La Figure 3 montre la séquence de transmission du type à créneau temporel configurable. Dans ce type, la largeur des créneaux temporels qui sont alloués pour l'exécution des échanges de données une par une entre le maître et l'esclave est différente pour chaque esclave. La DLE gère le temps résiduel du cycle de transmission en utilisant les créneaux temporels configurés pour chaque esclave par l'utilisateur du DLMS. Les détails de chaque bande de transmission sont décrits dans les paragraphes suivants.



Anglais	Français
Transmission cycle (Tcycle)	Cycle de transmission (Tcycle)
C2 message send start time (Tc2-dly)	Instant de début d'envoi de message C2 (Tc2-dly)
Time slot #1	Intervalle de temps n° 1
Time slot #n	Intervalle de temps n° n
Ack or	Acc. ou
Master	Maître
Slave	Esclave
Band	Bande
Synchronization	Synchronisation
I/O data exchange	Echange de données d'E/S
I/O data exchange retry	Nouvelle tentative d'échange de données d'E/S
C1 message	Message C1
C2 message	Message C2
Synchronous frame	Trame synchrone
Output data to slave #n	Données de sortie vers l'esclave n° n
Input data from slave #n	Données d'entrée provenant de l'esclave n° n

Anglais	Français
Output data retry to slave #m	Nouvelle tentative de données de sortie vers l'esclave n° m
Input data retry from slave #m	Nouvelle tentative de données d'entrée provenant de l'esclave n° m
C1 message to slave #n	Message C1 vers l'esclave n° n
C2 message to slave #n	Message C2 vers l'esclave n° n

Figure 3 – Chronogramme de la communication cyclique de type à intervalle de temps configurable

4.3.2.2.2 Description détaillée de la phase de communication

4.3.2.2.2.1 Synchronisation

Voir 4.3.2.1.2.1.

4.3.2.2.2.2 Echange de données d'E/S

Il s'agit de la bande où le maître C1 exécute l'échange de données d'E/S avec tous les esclaves connectés au réseau. La largeur de cette bande doit être définie dans le maître C1 avant le début de la transmission cyclique. Le maître C1 et un esclave exécutent un échange de données d'E/S qui consiste en une paire d'entrée et de sortie l'une pour l'autre dans chaque créneau temporel.

Lorsque la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S qui est facultative est configurée dans le cycle de transmission, le maître C1 doit enregistrer les esclaves qui ont échoué à l'échange de données d'E/S dans cette bande dans la liste des nouvelles tentatives comme cible de retransmission dans la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S suivante.

4.3.2.2.2.3 Nouvelle tentative d'échange de données d'E/S

Cette bande est essentiellement la même que dans le cas de l'intervalle de temps de largeur fixe (voir 4.3.2.1.2.4). Le paragraphe 4.3.2.2.2.3 décrit les différences.

La largeur de cette bande doit être définie dans le maître C1 avant de lancer la transmission cyclique. Le maître C1 peut exécuter la nouvelle tentative pour les esclaves inscrits dans la liste des nouvelles tentatives dans l'ordre d'inscription, et le maître C1 efface l'inscription si la nouvelle tentative réussit. Avant d'exécuter une nouvelle tentative, le maître C1 doit comparer le temps exigé pour terminer l'échange de données d'E/S avec l'esclave et le temps restant jusqu'à la fin de cette bande (jusqu'au début du message C2). Si le temps restant est inférieur au temps exigé, le maître C1 doit exécuter la nouvelle tentative. Si le temps restant est inférieur ou égal au temps exigé, le maître C1 doit mettre fin à cette bande.

Lorsque la nouvelle tentative exécutée pour un esclave inscrit ne réussit pas, le maître C1 doit annuler l'enregistrement puis enregistrer de nouveau l'esclave à la fin de la liste des nouvelles tentatives. Le maître C1 peut répéter de nouvelles tentatives pour les mêmes esclaves dans le temps restant de la bande. Lorsque les nouvelles tentatives de toutes les cibles de la liste des nouvelles tentatives ont été exécutées une fois, le maître C1 peut de nouveau exécuter la nouvelle tentative conformément à l'ordre enregistré de la liste des nouvelles tentatives. Le maître C1 doit mettre fin à la bande lorsque tous les esclaves ont été effacés de la liste des nouvelles tentatives.

4.3.2.2.2.4 message C1

Il s'agit d'une bande facultative pour la transmission de message (transmission de message C1), le maître C1 étant le client (station principale), le maître C2 ou l'esclave étant le serveur (station secondaire). Le temps restant entre la fin de la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S et le début de la transmission de message C2 peut être alloué à cette bande.

Le maître C1 peut exécuter la transmission de messages C1 dans le temps restant. Le maître C1 peut répéter la transmission de message C1 qui consiste en une paire de demandes et de réponses dans cette bande. Cependant, le maître C1 ne doit pas exécuter la transmission de message C1 s'il n'y a pas de temps restant suffisant pour une paire de transmissions.

Cette bande peut être configurée pour être partagée avec la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S. Lorsque cette bande est partagée et utilisée pour la nouvelle tentative d'échange de données d'E/S, la transmission de messages C1 doit être reportée à la bande de messages C1 du cycle de transmission suivant.

4.3.2.2.2.5 C2 message (message C2)

Il s'agit d'une bande facultative pour la transmission de message (transmission de message C2), le maître C2 étant le client (station principale), le maître C1 ou l'esclave étant le serveur (station secondaire). Le moment de début de cette bande doit être défini à la fois dans le maître C1 et dans le maître C2 avant le début de la transmission cyclique.

Le maître C2 peut exécuter la transmission de message C2 à l'intérieur de cette largeur de bande allouée. Le maître C2 peut répéter la transmission de message C2 qui consiste en une paire de demandes et de réponses dans cette bande. Cependant, le maître C2 ne doit pas exécuter la transmission de message C2 s'il n'y a pas de temps restant suffisant pour une paire de transmissions.

Cette bande peut être configurée pour être partagée avec la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S et la bande de messages C1. Lorsque cette bande est partagée et utilisée pour la nouvelle tentative d'échange de données d'E/S ou le message C1, le message C2 doit être reporté à la bande de messages C2 du cycle de transmission suivant. Lorsque cette bande est partagée et que le maître C1 a terminé la nouvelle tentative d'échange de données d'E/S et le message C1 avant le moment de début de cette bande, le maître C1 doit envoyer un jeton de message au maître C2. Après que le maître C2 a reçu le jeton de message, le maître C2 peut exécuter immédiatement la transmission de message C2.

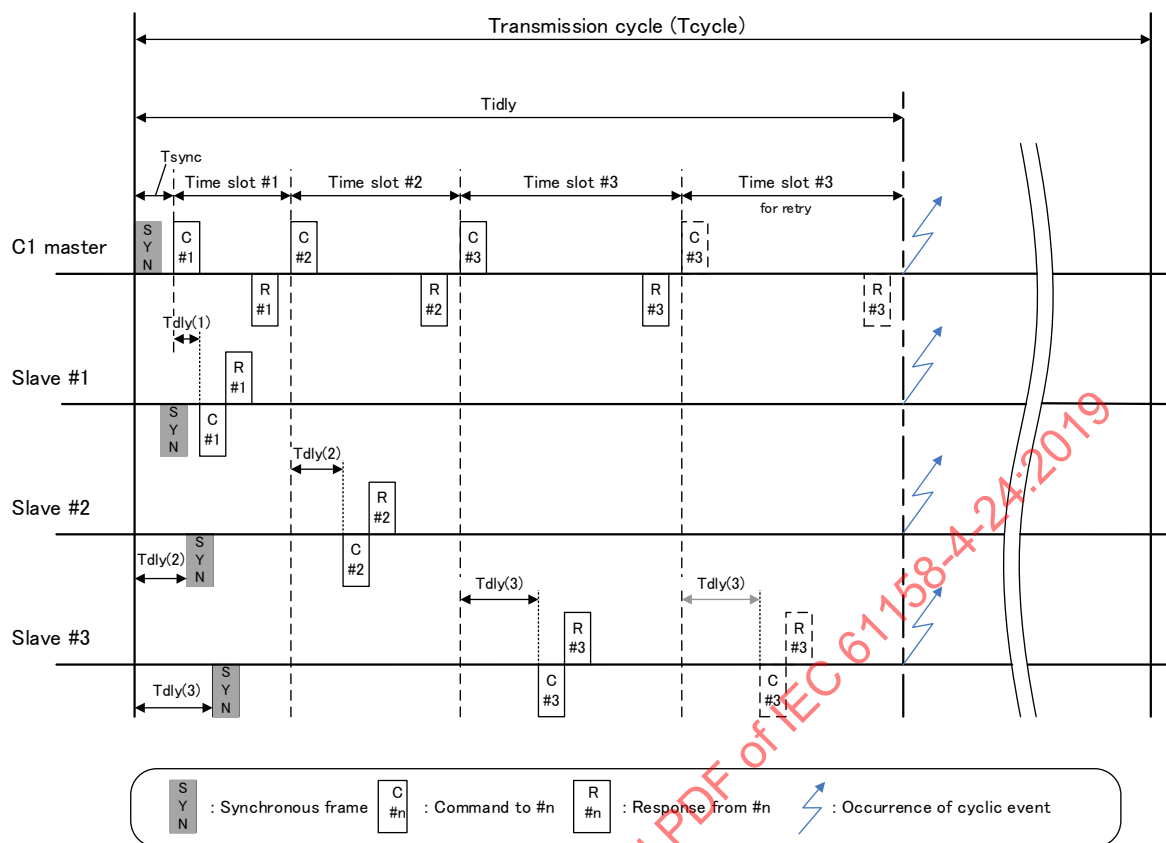
4.3.2.2.3 Estimation de la durée de cycle

Afin que tous les esclaves multiples se synchronisent avec le maître C1, le maître C1 doit mesurer le temps de retard de transmission de chaque esclave pendant l'initialisation. Le temps de retard mesuré doit être conservé localement par le maître C1 et chaque esclave.

Selon le temps de retard de transmission mesuré, le maître C1 peut calculer le temps de surveillance de réponse et le temps de retard d'événement cyclique pour chaque esclave, pour l'adapter au cadencement des événements cycliques dans le système.

Le temps de retard d'événement cyclique (T_{idly} dans la Figure 4) est fourni avec la trame synchrone (trame SYN dans la Figure 4). Le maître C1 et chaque esclave génèrent un événement cyclique en fonction du temps de retard d'événement cyclique et du temps de retard de transmission conservé localement. Il en résulte que l'événement cyclique se produit au même moment sur l'ensemble du système.

En traitant simultanément les données de sortie et les données d'entrée dans tous les esclaves au moment de l'événement cyclique, le système peut fonctionner de manière synchrone.



Anglais	Français
Transmission cycle T _{mcyc}	Cycle de transmission T _{mcyc}
C1 master	Maître C1
Slave #1	Esclave n° 1
Slave #2	Esclave n° 2
Slave #3	Esclave n° 3
For retry	Pour nouvelle tentative
Synchronous frame	Trame synchrone
Command to slave #n	Commande vers l'esclave n° n
Response from slave #n	Réponse de l'esclave n° n
Occurrence of communication interruption	Occurrence des interruptions de communication.
Tidly	Tidly

Figure 4 – Schéma de principe de l'occurrence d'un événement cyclique

Le cycle de transmission du créneau temporel de type variable T_{cycle} est calculé en tant que regroupement de la bande décrite en 4.3.2.3.2, comme indiqué dans la formule suivante:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{io} + T_{retry} + T_{C1msg} + T_{C2msg} \quad (6)$$

où

T_{sync} est la bande de synchronisation;

T_{io} est la Bande d'échange de données d'E/S;

T_{retry} est la Bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S;

T_{c1msg} est la Bande de message C1;

T_{c2msg} est la Bande de message C2.

La bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S et la bande de messages C1 et C2 peuvent être configurées pour être partagées. Lorsqu'elles sont partagées, la formule devient:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{io} + \max(T_{retry}, T_{C1msg}) + T_{C2msg} \quad (7)$$

Et la bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S, la bande de messages C1 et la bande de messages C2 sont facultatives. Lorsque la configuration n'affecte pas la totalité d'entre elles, le cycle de transmission est minimal et est calculé comme indiqué dans la formule suivante:

$$T_{cycle} = T_{sync} + T_{io} \quad (8)$$

Le procédé de calcul des largeurs de bande mentionnées ci-dessus est indiqué dans ce qui suit.

a) Bande de synchronisation

La bande de synchronisation T_{sync} est calculée de la façon suivante: où T_{tr_s} est le temps de transmission de la trame synchrone, et T_{gap} est l'espacement entre les trames:

$$T_{sync} = T_{tr_s} + T_{gap} \quad (9)$$

b) Bande d'échange de données d'E/S

La bande d'échange de données d'E/S T_{io} est calculée comme suit: où N est le nombre d'esclaves, $T_{tr_c}(n)$ est le temps de transmission de sortie (instruction) du maître C1 vers l'esclave #n, $T_{tr_r}(n)$ est le temps de transmission d'entrée (réponse) depuis l'esclave #n, $T_{dly}(n)$ est le temps de retard de transmission de trame entre le maître C1 et l'esclave #n, et T_{gap} est l'espace entre paquets:

$$T_{io} = \sum_{n=1}^N \{ T_{tr_c}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap} + T_{tr_r}(n) + T_{dly}(n) + T_{gap} \} \quad (10)$$

$$= \sum_{n=1}^N \{ T_{tr_c}(n) + T_{tr_r}(n) + 2 \times T_{dly}(n) \} + 2 \times N \times T_{gap}$$

c) Bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S

La bande de nouvelle tentative d'échange de données d'E/S T_{retry} est calculée comme suit: où N_r est le nombre maximal de nouvelles tentatives:

$$T_{retry} = \sum_{r=1}^{N_r} \{ T_{tr_c}(r) + T_{dly}(r) + T_{gap} + T_{tr_r}(r) + T_{dly}(r) + T_{gap} \} \quad (11)$$

$$= \sum_{r=1}^{N_r} \{ T_{tr_c}(r) + T_{tr_r}(r) + 2 \times T_{dly}(r) \} + 2 \times N_r \times T_{gap}$$

d) Bande de message C1

La bande de message C1 T_{c1msg} est calculée comme suit: où $T_{tr_c1c}(m_1)$ est le temps de transmission de demande entre la station principale (maître C1) et la station secondaire m_1 (m_1 est le numéro de station des esclaves ou du maître C2 qui devient la station secondaire), $T_{tr_c1r}(m_1)$ est le temps de transmission de la réponse de la station secondaire à la station principale, $T_{dly}(m_1)$ est le retard de transmission entre la station principale et la station secondaire, N_{c1msg} est le nombre de messages C1:

$$T_{C1msg} = N_{c1msg} \times \{T_{tr_c1c}(m_1) + T_{dly}(m_1) + T_{gap} + T_{tr_c1r}(m_1) + T_{dly}(m_1) + T_{gap}\} \quad (12)$$

$$= N_{c1msg} \times \{T_{tr_c1c}(m_1) + T_{tr_c1r}(m_1) + 2 \times T_{dly}(m_1) + 2 \times T_{gap}\}$$

e) Bande de message C2

La bande de message C2 T_{c2msg} est calculée comme suit: où $T_{tr_c2c}(m_2)$ est le temps de transmission de demande entre la station principale (maître C2) et la station secondaire m_2 (m_2 est le numéro de station de l'esclave ou du maître C1 qui devient la station secondaire), $T_{tr_c2r}(m_2)$ est le temps de transmission de la réponse de la station secondaire à la station principale, $T_{dly}(m_2)$ est le retard de transmission entre la station principale et la station secondaire, N_{c2msg} est le nombre de messages C2:

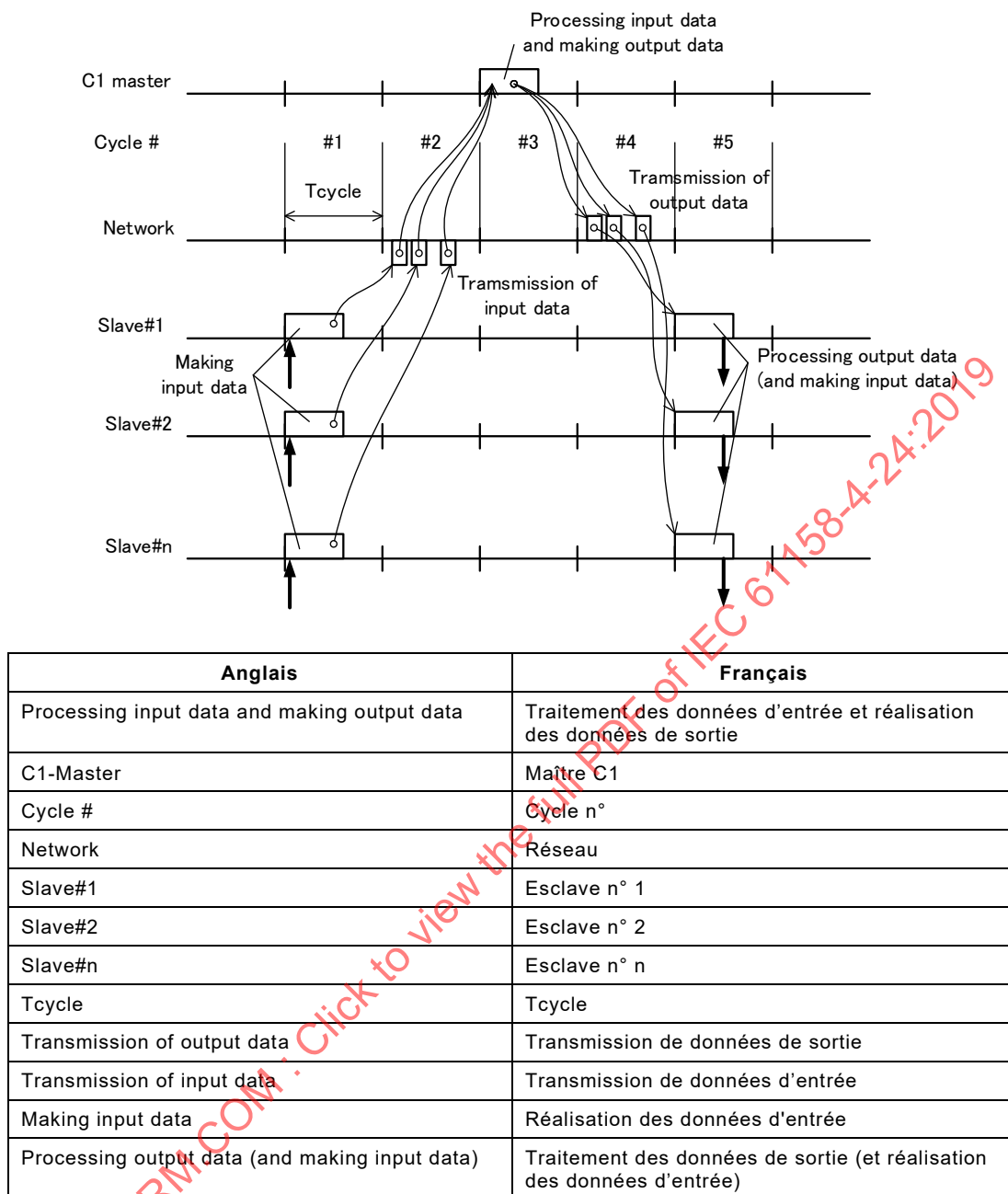
$$T_{c2msg} = N_{c2msg} \times \{T_{tr_c2c}(m_2) + T_{dly}(m_2) + T_{gap} + T_{tr_c2r}(m_2) + T_{dly}(m_2) + T_{gap}\} \quad (13)$$

$$= N_{c2msg} \times \{T_{tr_c2c}(m_2) + T_{tr_c2r}(m_2) + 2 \times T_{dly}(m_2) + 2 \times T_{gap}\}$$

4.3.2.3 Relation chronologique entre la transmission cyclique et le traitement des données

Le paragraphe 4.3.2.3 explique la relation chronologique entre la transmission cyclique et le traitement des données à l'aide de la Figure 5. Dans le cycle n° 1, les esclaves verrouillent l'entrée et réalisent les données d'entrée à émettre. Les données d'entrée réalisées par chaque esclave sont envoyées au maître C1 dans le cycle n° 2. Elles sont reçues par le maître C1, mais ne sont pas traitées par lui à ce moment-là. Le maître C1 commence à les traiter à la fin du cycle n° 3. Le retard entre le verrouillage de l'entrée par l'esclave et l'instant prévu pour le traitement par le maître est donc de deux cycles de transmission.

De même, les données de sortie réalisées par le maître C1 au cycle n° 3 sont envoyées à tous les esclaves, l'un après l'autre, dans le cycle n° 4. Elles sont reçues par chacun des esclaves au cours du cycle n° 4, mais ne sont pas traitées par eux à ce moment-là. Les esclaves commencent à les traiter dans leur ensemble à la fin du cycle n° 5. Le retard entre la réalisation des données de sortie par le maître et l'instant prévu pour le traitement par les esclaves est donc de deux cycles de transmission, ce qui est la même chose que pour les données d'entrée.



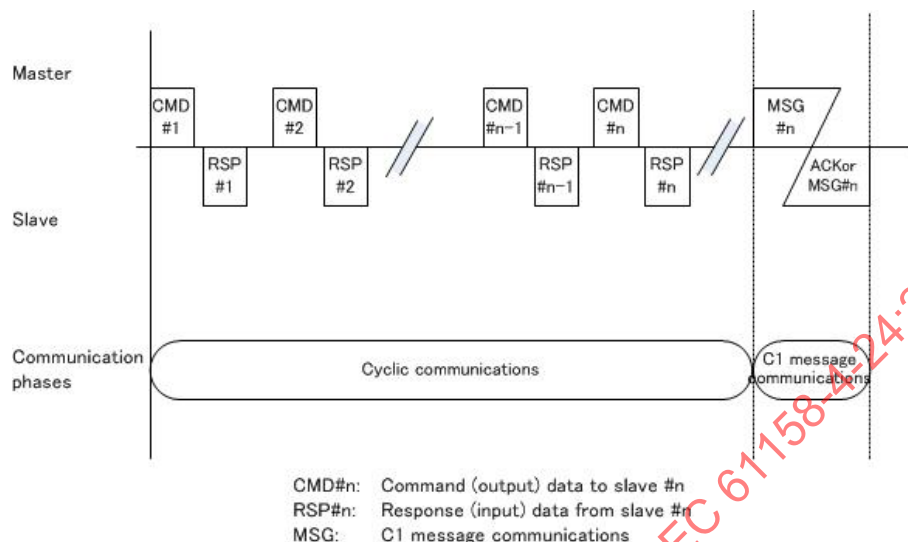
NOTE Les données de sortie et les données d'entrée sont émises dans chaque cycle, mais ces schémas ont été omis dans cette figure pour plus de clarté. Le traitement des données effectué par le maître C1 et les esclaves à chaque cycle est également omis.

Figure 5 – Relation chronologique entre la transmission cyclique et le traitement des données

4.3.3 Mode transmission acyclique

La transmission acyclique peut être utilisée dans un système qui ne nécessite pas de communication en temps réel ou d'échange de données cyclique. En mode de transmission acyclique, on peut exécuter la même séquence de transmission qu'en mode de transmission cyclique, mais sans que l'on fixe le cycle de transmission. Bien que la communication de messages C2 soit également possible, l'utilisateur DLS doit exécuter l'arbitrage de la chronologie de transmission. En mode de transmission acyclique, la longueur des données est fixée à 64 octets.

Etant donné que la transmission acyclique peut ne pas utiliser la trame synchrone, les esclaves exécutent le traitement des données de sortie envoyées par le maître et le traitement des données pour envoyer les données d'entrée à l'instant prévu pour elles. Les esclaves ne fonctionnent pas simultanément.



Anglais	Français
Master	Maître
Slave	Esclave
Communication phases	Phases de communication
ACK or	ACC. ou
Command/response communication	Communication commande/réponse
C1 message communication	Communication message C1
Command (output) data to slave #n	Données de commande (sortie) vers l'esclave n° n
Response (input) data from slave #n	Données de réponse (entrée) provenant de l'esclave n° n

Figure 6 – Exemple de chronogramme de communication acyclique

4.4 Service présumé provenant de PhL

4.4.1 Exigences générales

Il existe deux types de service Ph exigés par la DLE. L'un est défini dans l'IEC 61158-2, Type 24, l'autre est défini à l'Article 6 de l'ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017.

Tous deux exigent les éléments d'interface suivants:

- Machine de transmission
- Machine de réception
- Sérialiseur (convertisseur parallèle-série)
- Désérialiseur (convertisseur série-parallèle)

4.4.2 Symboles DL

Les unités de données de l'interface PhL, présentes sur l'interface DLL-PhL, doivent être des symboles DL. Le symbole DL doit prendre l'une des valeurs suivantes:

- a) ZERO, qui correspond à un "0" binaire;
- b) UN, qui correspond à un "1" binaire.

4.4.3 Primitives présumées du PhS

Le PhS est censé fournir les deux catégories suivantes de primitives au protocole DL de type 24.

- a) Primitives de service pour la transmission et la réception de trames en direction/provenance d'autres DLE homologues.
- b) Primitives de service fournissant les informations dont la DLE locale a besoin pour exécuter les fonctions d'accès aux supports.

Les primitives présumées du PhS sont groupées dans les deux catégories suivantes:

- c) Transfert de données vers la DLE correspondante
 - 1) Demande PLS_DATA
 - 2) Indication PLS_DATA
- d) Indication de la PhL locale
 - 3) Indication PLS_CARRIER
 - 4) Indication PLS_SIGNAL
 - 5) Indication PLS_DATA_VALID

4.5 Paramètres locaux, variables, compteurs, temporisateurs

4.5.1 Présentation

La présente spécification utilise les paramètres de demande d'utilisateur de DLS P(...) et les variables locales V(...) comme moyen pour clarifier l'effet de certaines actions et les conditions sous lesquelles ces actions sont valides, les temporisateurs locaux T(...) comme moyen de surveiller les actions du fournisseur de DLS distribué et de garantir une réponse DLE locale en cas d'absence de ces actions. Elle utilise également les files d'attente locales Q(...) comme moyen pour ordonner certaines activités, clarifier les effets de certaines actions et clarifier les conditions sous lesquelles ces activités sont valides.

Sauf spécification contraire, au moment de leur création ou de l'activation de la DLE:

- a) toutes les variables doivent être initialisées à leur valeur par défaut, ou à leur valeur minimale autorisée si aucune valeur par défaut n'est spécifiée;
- b) tous les temporisateurs doivent être initialisés à l'état inactif;
- c) toutes les files d'attente doivent être initialisées à l'état vide.

La gestion de DL peut modifier les valeurs des variables de configuration.

4.5.2 Variables, paramètres, compteurs et temporisateurs supportant la fonction DLE

4.5.2.1 V(MA), P(MA)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer l'adresse de station de cette station. Cette valeur doit être mise en œuvre par toutes les stations. Elle prend des valeurs de 1 à $2^{16}-1$. Lorsque la station adopte des DLPDU de format court, les bits utiles de cette variable sont les 8 bits de poids faible.

4.5.2.2 V(Tcycle), P(Tcycle)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer la période de transmission de la communication cyclique. Cette valeur doit être mise en œuvre par toutes les stations. La valeur du temps dépend de V(Tunit). Elle prend des valeurs comprises entre 1 000 et 64 000.

4.5.2.3 V(Nmax_slaves), P(Nmax_slaves)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer le nombre de stations esclaves connectables. Elle prend des valeurs comprises entre 1 et 62.

4.5.2.4 V(Cyc_sel), P(Cyc_sel)

Cette variable est utilisée par la DLM pour enregistrer la sélection du mode de transmission, qui est cyclique ou acyclique. La liste des valeurs est indiquée dans le Tableau 5.

Tableau 5 – Liste des valeurs de la variable Cyc_sel

Valeur	Symbole	Description
0	CMode_Cyclic	Mode de transmission cyclique
1	CMode_Acyclic	Mode transmission acyclique

4.5.2.5 V(Nmax_dly_cnt), P(Nmax_dly_cnt)

Cette variable est utilisée par la DLM pour enregistrer le comptage de mesure maximal, qui limite le nombre d'exécutions de mesures de retard. Cette variable n'est mise en œuvre que par le maître C1 adoptant les intervalles de temps configurables. Sa valeur par défaut est de 2. Elle prend des valeurs comprises entre 2 et 31.

4.5.2.6 V(IO_sz), P(IO_sz)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner la taille des données des trames d'envoi et de réception, qui sont transférées dans la bande d'échange de données d'E/S. Elle prend des valeurs comprises entre 8 et 64. Lorsque la CTC adopte des intervalles de temps de largeur fixe, sa valeur doit être identique pour toutes les stations.

4.5.2.7 V(Pkt_sz), P(Pkt_sz)

Cette variable est utilisée par la machine de segmentation de messages pour enregistrer la taille des paquets de message de la communication cyclique. Elle prend des valeurs comprises entre 4 et 500. Lorsque la CTC adopte des intervalles de temps de largeur fixe, sa valeur doit être égale à V(IO_sz).

4.5.2.8 V(Nmax_retry), P(Nmax_retry)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer le nombre maximal de nouvelles tentatives, qui limite le nombre de nouvelles tentatives dans la bande des nouvelles tentatives d'échange de données d'E/S. Cette variable n'est mise en œuvre que par le maître C1. Sa valeur par défaut est 0, qui signifie qu'aucune nouvelle tentative n'est autorisée. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et 62.

4.5.2.9 V(Tslot), P(Tslot)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner la valeur de la temporisation pour l'échange de données d'E/S avec chacune des stations. Cette valeur doit être mise en œuvre par le maître C1 et le maître C2. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et une valeur ne dépassant pas V(Tcycle). Le temps indiqué par une valeur définie dépend de V(Tunit). Lorsque la CTC adopte des intervalles de temps de largeur fixe, sa valeur doit être identique pour toutes les stations.

4.5.2.10 V(Tunit), P(Tunit)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer l'unité d'une valeur définie pour une variable liée au temps, lorsque la CTC adopte des intervalles de temps configurables. Le Tableau 6 indique les valeurs qu'elle prend. Cette variable ne doit être mise en œuvre que par une CTC qui adopte des intervalles de temps configurables. Une CTC qui adopte des intervalles de temps de largeur fixe ne doit pas utiliser cette variable; elle doit utiliser 250 ns comme unité de temps pour toutes les variables concernant le temps.

Tableau 6 – Liste des valeurs de la variable Tunit

Valeur	Définition	Tcycle
0	10 ns	31,25 μ s à 500 μ s
1	100 ns	De plus de 500 μ s à 4 ms
2	1 μ s	De plus de 4 ms à 64 ms
NOTE Valeur 0 par défaut.		

4.5.2.11 V(Tidly), P(Tidly)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer la chronologie de l'événement, qui est émise périodiquement pour synchroniser l'utilisateur de DLS. Cette variable doit être mise en œuvre par toutes les stations qui adoptent des intervalles de temps configurables. La valeur est le temps de retard à partir du début de la transmission cyclique. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et une valeur ne dépassant pas V(Tcycle). Le temps indiqué par une valeur définie dépend de V(Tunit).

4.5.2.12 V(Tc2_dly), P(Tc2_dly)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer l'instant de la communication du message C2. Cette variable doit être mise en œuvre par le maître C1 et le maître C2 qui adoptent des intervalles de temps configurables. La valeur est le temps de retard à partir de la fin de la transmission cyclique. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et une valeur ne dépassant pas V(Tcycle). Le temps indiqué par une valeur définie dépend de V(Tunit).

4.5.2.13 V(Tmsg), P(Tmsg)

Cette variable est utilisée par la CTC pour enregistrer la période de temps pour la communication de messages. Cette valeur doit être mise en œuvre par le maître C1 et le maître C2. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et une valeur ne dépassant pas V(Tcycle). Le temps indiqué par une valeur définie dépend de V(Tunit). Lorsque la CTC adopte des intervalles de temps de largeur fixe, sa valeur doit être identique pour toutes les stations.

4.5.2.14 V(Twrpt)

Cette variable est utilisée par la SRC pour enregistrer la période de temps pour la mesure de retard de transmission. Cette valeur doit être mise en œuvre par le maître C2 et l'esclave. Elle prend des valeurs comprises entre $V(Tslot) \times 3$ et une valeur ne dépassant pas 64 ms. La valeur par défaut est de 500 μ s. Le temps indiqué par une valeur définie dépend de V(Tunit).

4.5.2.15 V(IO_MAP), P(IO_MAP)

Cette variable est utilisée par la DLM et la CTC pour enregistrer les informations des esclaves et du maître C2 qui doivent être connectés au réseau. Voir 5.3.2.2.13 de l'IEC 61158-3-24 pour les détails.

4.5.2.16 V(Sts_STI), P(Sts_STI)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver le statut de connexion des stations qui doivent être connectées au réseau. Voir 5.3.3.2.2.1 de l'IEC 61158-3-24 pour les détails.

4.5.2.17 V(Sts_Err), P(Sts_Err)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver le facteur d'erreur qui s'est produit dans la DLE.

4.5.2.18 V(Fc2msg)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver la présence de la bande de communication de messages C2 dans le mode de transmission cyclique. Cette valeur doit être mise en œuvre par le maître C1 et le maître C2. Elle a pour valeur 0 ou 1. La valeur doit être fixée à 1 lorsque la largeur de bande de communication de messages C2 est affectée, à 0 sinon.

4.5.2.19 V(Nslave)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner le numéro de l'esclave en train d'être traité dans l'intervalle de temps courant. Cette valeur doit être mise en œuvre par le maître C1 et le maître C2. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et V(Nmax_slaves). La valeur est remise à zéro au début de chaque cycle de transmission cyclique. Elle est incrémentée lorsque l'échange de données d'E/S vers un esclave est exécuté.

4.5.2.20 V(Nretry)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner l'élément de la liste des nouvelles tentatives en train d'être traitée dans l'intervalle de temps courant. La valeur est remise à zéro au début de chaque cycle de transmission. Elle est incrémentée lorsque l'échange de données d'E/S vers un esclave est en défaut, et décrétementée lorsque la nouvelle tentative d'échange de données d'E/S est exécutée.

4.5.2.21 V(Nrest_slot)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner le nombre de créneaux temporels restants pour de nouvelles tentatives jusqu'à la fin de ce cycle. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et V(Nmax_retry). Cette valeur doit être mise en œuvre par le maître C1. La valeur est décrétementée dans la plage allant de V(Nmax_retry) à 0.

4.5.2.22 V(Ndly_cnt)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver et désigner le nombre de mesures de retard exécutées. Cette variable doit être mise en œuvre par le maître C1, qui adopte des intervalles de temps configurables. La valeur est remise à zéro au début de chaque cycle de transmission cyclique, et incrémentée lorsque la mesure de retard est exécutée. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et V(Nmax__dly_cnt).

4.5.2.23 V(PDUType)

Cette variable est utilisée par la CTC et la DLM pour conserver et désigner la sélection de type de DLPDU, à savoir la DLPDU au format de base ou la DLPDU au format court. Lorsque la DLE adopte les deux types, elle peut ne pas mettre en œuvre cette variable. La liste des valeurs est indiquée dans le Tableau 7.

Tableau 7 – Liste des valeurs de la variable PDUType

Valeur	Symbole	Description
0	PDUBasic	DLPDU au format de base
1	PDUShort	DLPDU de format court

4.5.2.24 V(SlotType)

Cette variable est utilisée par la CTC et la DLM pour conserver et désigner la sélection de type d'intervalle de temps, à savoir le type de largeur fixe ou le type configurable. Lorsque la DLE adopte les deux types, elle peut ne pas mettre en œuvre cette variable. La liste des valeurs est indiquée dans le Tableau 8.

Tableau 8 – Liste des valeurs de la variable SlotType

Valeur	Symbole	Description
0	TsFixed	Intervalle de temps de largeur fixe
1	TsConfig	Intervalle de temps configurable

4.5.2.25 V(Nms_1), V(Nms_2)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver le nombre de segmentations à envoyer dans la communication de messages utilisant la DPLDU au format de base. Les suffixes "_1" et "_2" montrent la bande de la communication de messages et désignent respectivement la communication de messages C1 et la communication de messages C2. Cette valeur doit être mise en œuvre par toutes les stations qui exécutent la communication de messages. La valeur est remise à zéro au premier segment de chaque message et est incrémentée de un à chaque fois que la CTC reçoit un acquittement d'un segment, normalement issu de la station homologue. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et 127.

4.5.2.26 V(Nmr_1), V(Nmr_2)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver le nombre de segments à recevoir dans la communication de messages utilisant la DPLDU au format de base. Les suffixes "_1" et "_2" montrent la bande de la communication de messages et désignent respectivement la communication de messages C1 et la communication de messages C2. Cette valeur doit être mise en œuvre par toutes les stations qui exécutent la communication de messages. La valeur est remise à zéro au premier segment de chaque message. Elle est incrémentée lorsqu'un segment est reçu de la part d'une station homologue. Elle prend des valeurs comprises entre 0 et 127.

4.5.2.27 V(Fmp_1), V(Fmp_2)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner l'indicateur de demande de sondage dans la communication de messages utilisant la DPLDU au format de base. Les suffixes "_1" et "_2" montrent la bande de la communication de messages et désignent respectivement la communication de messages C1 et la communication de messages C2. Cette valeur doit être mise en œuvre par toutes les stations qui exécutent la communication de messages. Elle prend la valeur 0 ou 1. La valeur 1 correspond à la demande de sondage, la valeur 0 (par défaut) à l'autre.

4.5.2.28 V(Fmf_1), V(Fmf_2)

Cette variable est utilisée par la CTC pour conserver et désigner l'indicateur du dernier segment dans la communication de messages utilisant la DPLDU au format de base. Les suffixes "_1" et "_2" montrent la bande de la communication de messages et désignent respectivement la communication de messages C1 et la communication de messages C2. Cette valeur doit être mise en œuvre par toutes les stations qui exécutent la communication de messages. Elle prend la valeur 0 ou 1. La valeur est remise à zéro au premier segment de chaque message et mise à un lorsque le dernier segment du message est envoyé ou reçu.

4.5.2.29 V(Ten)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver l'horodatage de la fin de la mesure de retard lorsque la DLE adopte les intervalles de temps configurables. La DLE ne doit mettre en œuvre cette variable que si la DLE adopte des intervalles de temps configurables.

4.5.2.30 V(Tdly)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver le retard de transmission mesuré dans l'état CompDly de la DLM lorsque la DLE adopte les intervalles de temps configurables. La DLE ne doit mettre en œuvre cette variable que si la DLE adopte des intervalles de temps configurables.

4.5.2.31 V(Tmax_dly)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver le retard de transmission mesuré dans l'état CompDly de la DLM lorsque la DLE adopte les intervalles de temps configurables. La DLE ne doit mettre en œuvre cette variable que si la DLE adopte des intervalles de temps configurables.

4.5.2.32 V(Tst)

Cette variable est utilisée par la DLM pour conserver l'horodatage du début de mesure de retard lorsque la DLE adopte les intervalles de temps configurables. La DLE ne doit mettre en œuvre cette variable que si la DLE adopte des intervalles de temps configurables.

4.5.2.33 T(Tcycle)

T(Tcycle) est utilisée par la CTC pour mesurer la période de transmission cyclique. La valeur est décrémentée dans la plage allant de V(Tcycle) à 0.

4.5.2.34 T(Tslot)

T(Tslot) est utilisée par la CTC pour mesurer le temps écoulé depuis le dernier envoi d'une trame. La valeur est décrémentée dans la plage allant de V(Tslot) à 0.

4.5.2.35 T(Tmsg)

T(Tmsg) est utilisée par la CTC pour mesurer la période de temps de la bande de communication de messages. La valeur est décrémentée dans la plage allant de V(Tmsg) à 0.

4.5.2.36 T(Twrpt)

T(Twrpt) est utilisée par la SRC pour surveiller la fonction de répétition. La valeur est décrémentée dans la plage allant de V(Twrpt) à 0.

4.5.2.37 Q(MSGc1s), Q(MSGc2s)

Le tampon de file d'attente est mis en œuvre dans la machine protocolaire de segmentation de messages pour transférer le message d'envoi. La CTC met en file d'attente le message à envoyer, puis la MSM l'extrait de la file d'attente pour construire la DLPDU et l'envoyer.

4.5.2.38 Q(MSGc1r), Q(MSGc2r)

Le tampon de file d'attente est mis en œuvre dans la machine protocolaire de segmentation de messages pour transférer le message reçu. La MSM construit le message à partir de la DLPDU reçue et le met en file d'attente, puis la CTC l'extrait de la file d'attente pour le transférer vers l'utilisateur de DLS.

5 Structure de la DLPDU

5.1 Présentation

5.1.1 Syntaxe de transfert des séquences de bits

Pour la transmission sur des couches DL de type 24, une séquence de bits est réordonnée en une séquence d'octets. La notation hexadécimale est utilisée pour les octets de la façon spécifiée dans l'ISO/IEC 9899. Soit $b = b_0 \dots b_{n-1}$, une séquence de bits. Soit k un entier naturel tel que $8(k-1) \leq n < 8k$. La séquence b est convertie en k octets assemblés comme indiqué dans le Tableau 9. Les bits b_i , $i > n$, de l'octet portant le numéro le plus élevé doivent être ignorés.

Tableau 9 – Syntaxe de transfert des séquences de bits

Numéro d'octet	1	2	k
	$b_7 \dots b_0$	$b_{15} \dots b_8$	$b_{8k-1} \dots b_{8k-8}$

Lorsque la DLE est mise en œuvre sur la couche PHY définie dans l'IEC 61158-2, Type 24, l'octet 1 est émis en premier, l'octet k en dernier. Par conséquent, la séquence de bits est transférée comme suit sur le réseau:

$$b_0, b_1, \dots, b_7, b_8, \dots, b_{15}, \dots$$

5.1.2 Codages des types de données

Les données du type de données de base Unsigned $_n$ sont des valeurs entières naturelles. La plage de valeurs est $0, \dots, 2^n-1$. Les données sont représentées sous forme de séquences de bits de longueur n . La séquence de bits

$$b = b_0 \dots b_{n-1}$$

prend la valeur

$$\text{Unsigned}(b) = b_{n-1} \times 2^{n-1} + \dots + b_1 \times 2^1 + b_0 \times 2^0$$

La séquence de bits commence à gauche par l'octet de poids le plus faible.

EXEMPLE La valeur 266 = 0x10A de type de données Unsigned16 est transférée sous la forme de deux octets: d'abord 0x0A, puis 0x01.

Tableau 10 – Ordre des bits

Numéro d'octet	1	2	3	4	5	6	7	8
Unsigned8	b ₇ ..b ₀							
Unsigned16	b ₇ ..b ₀	b ₁₅ ..b ₈						
Unsigned32	b ₇ ..b ₀	b ₁₅ ..b ₈	b ₂₃ ..b ₁₆	b ₃₁ ..b ₂₄				
Unsigned64	b ₇ ..b ₀	b ₁₅ ..b ₈	b ₂₃ ..b ₁₆	b ₃₁ ..b ₂₄	b ₃₉ ..b ₃₂	b ₄₇ ..b ₄₀	b ₅₅ ..b ₄₈	b ₆₃ ..b ₅₆

Le transfert des types de données Unsigned_n s'effectue comme indiqué dans le Tableau 10. Les types de données Unsigned tels que Unsigned1 à Unsigned7 et Unsigned 9 à Unsigned15 sont également utilisés. Dans ce cas, l'élément suivant commence à la première position de bit libre indiquée en 5.1.1.

5.1.3 Format de trame

Il existe deux types de format de trame. L'un est le format de base, l'autre le format court défini par l'ISO/IEC 13239:2002 (HDLC).

5.2 Structure de la DLPDU au format de base

5.2.1 Généralités

La Figure 7 montre la structure du format de base des trames.

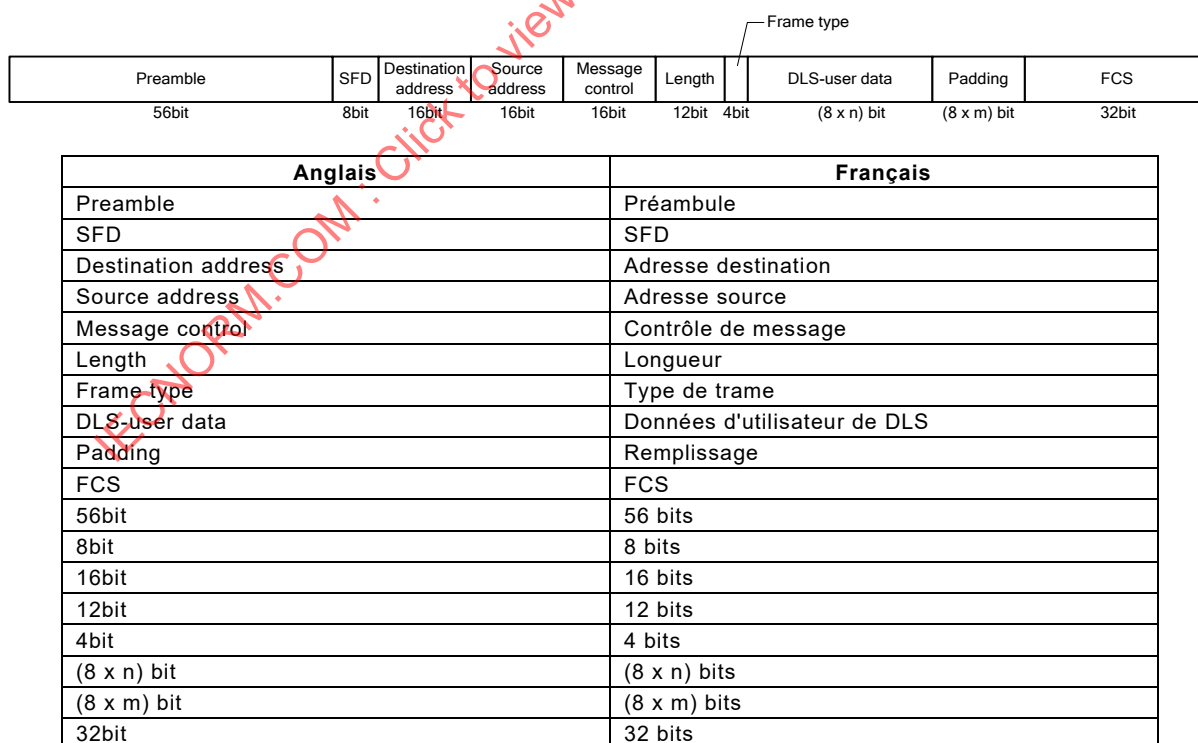


Figure 7 – Structure de la DLPDU au format de base

5.2.1.1 Préambule

Le champ de préambule est identique à celui de l'Article 3 de l'ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017. Le champ de préambule est un champ de 56 bits utilisé pour permettre aux circuits de la partie de signalisation physique d'atteindre leur synchronisation de régime établi avec la chronologie des trames de réception.

Le motif du préambule est:

“10101010 10101010 10101010 10101010 10101010 10101010 10101010.”

5.2.1.2 Délimiteur de début de trame (SFD)

Le délimiteur de début de trame (SFD) est identique à celui de l'Article 3 de l'ISO/IEC/IEEE 8802-3:2017. Le champ SFD est la séquence de motif binaire "10101011". Il suit immédiatement le motif du préambule et indique le début de la trame.

5.2.1.3 Adresse de destination (DA)

L'adresse de destination doit contenir l'adresse de nœud de la DLE de destination.

Les 8 bits de poids fort d'une adresse de 16 bits sont utilisés comme adresse étendue, les 8 bits de poids faible comme adresse de station (voir Tableau 11).

Pour les adresses de station comme pour l'adresse d'extension, les adresses utilisables sont spécifiées dans les Tableau 12 et Tableau 13.

Tableau 11 – Format d'adresse de source et de destination

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1	Unsigned8	Adresse station
2	Unsigned8	Adresse étendue

Tableau 12 – Adresse de station

Adresse station	Contenu
0x00	Réservé
0x01	Maître C1
0x02	Maître C2
0x03 à 0xEF	Esclave, passerelle
0xF0 à 0xFE	Réservé
0xFF	Adresse de diffusion

Tableau 13 – Adresse étendue

Adresse étendue	Contenu
0x00 à 0xFEh	Adresse d'appareil pour le nœud qui possède plusieurs appareils, ou adresse distante pour le nœud de passerelle
0xFF	Adresse de diffusion ^a
^a Seules les trames synchrones peuvent utiliser une adresse de diffusion.	

5.2.1.4 Adresse source (SA)

L'adresse source doit contenir l'adresse de nœud de la DLE source. Voir en 5.2.1.3 son format et les valeurs qu'elle peut prendre.

5.2.1.5 Contrôle de message

Le champ Contrôle de message sert à envoyer des données avec le service d'accusé de réception. Ce champ n'a d'effet que si le type de trame qui suit ce champ est Trame de message. Ce champ doit être zéro sauf si le type de trame est une trame de message.

Ce champ possède deux formats. L'un est le format transfert d'informations, l'autre le format superviseur (voir le Tableau 14 et le Tableau 15). Chaque champ doit avoir la même fonction que le champ de même nom de l'ISO/IEC 13239:2000 (HDLC).

NOTE Dans la HDLC, l'ordre de transmission des bits est l'inverse de celui de la présente spécification.

**Tableau 14 – Format du champ Contrôle de message
(Format de transfert d'informations)**

Numéro d'octet	Numéro de bit	Taille	Symbole	Contenu
1	b_6 à b_0	Unsigned7	N(R)	Transmission du numéro de séquence de réception
	b_7	Unsigned1	P/F	Bit de sondage – transmissions principales Bit final – transmission secondaire
2	b_{14} à b_8	Unsigned7	N(S)	Transmission du numéro de séquence d'envoi
	b_{15}	Unsigned1	-	Réservé (0) ^a

^a Ce bit doit être à zéro.

Tableau 15 – Format du champ Contrôle de message (Format superviseur)

Numéro d'octet	Numéro de bit	Taille	Symbole	Contenu
1	$b_{6..}$ à b_0	Unsigned7	N(R)	Transmission du numéro de séquence de réception
	b_7	Unsigned1	-	Réservé (1) ^a
2	$b_{11..}$ à b_8	Unsigned4	-	Réservé (0) ^b
	$b_{13..}$ à b_{12}	Unsigned2	S	Bits de fonction de superviseur
	b_{14}	Unsigned1	-	Réservé (0) ^b
	b_{15}	Unsigned1	-	Réservé (1) ^a

^a Ce bit doit être à un.
^b Ces bits doivent être à zéro.

Tableau 16 – Liste des bits de fonction de superviseur

Valeur	Symbole	Description	Note
0	RR	Commande Réception prête (RR) ou réponse RR	
1	REJ	Commande Rejet (REJ) ou réponse REJ	
2	RNR	Réponse Réception non prête (RNR)	
3	–	Réservé	

5.2.1.6 Champ Type de trame et longueur de données

Le champ Type de trame et longueur de données comprend une zone de 4 bits de poids fort servant à définir le type de trame et une zone de 12 bits de poids faible servant à définir la longueur des données (voir Tableau 17).

Le type de trame sert à identifier le contenu d'une trame ainsi qu'à identifier le type du protocole utilisé pour la communication de messages. Le Tableau 18 donne la définition des types de trame. La longueur de données indique la taille des données stockées dans la trame en ce qui concerne le nombre d'octets.

Tableau 17 – Format du champ Type de trame et longueur de données

Numéro d'octet	Numéro de bit	Taille	Contenu
1	b ₁₁ .. à b ₀	Unsigned12	Longueur de données (8 bits de poids faible)
2			Longueur de données (4 bits de poids fort)
	b ₁₅ .. à b ₁₂	Unsigned4	Type de trame

Tableau 18 – Liste des types de trame

Valeur	Symbole	Description
0	–	Réservé
1	FT_SYNC	Trame synchrone
2	FT_IO	Trame de données de sortie et de données d'entrée
3	FT_DLST	Trame de début de mesure de retard
4	FT_DLMS	Trame de mesure de retard
5	FT_MTKN	Trame de jeton de message
6	FT_STS	Trame de statut
7	FT_CINF	Trame d'information cyclique
8 à 11	–	Réservé
12	FT_MSG	Trame de message
13 à 15	–	Réservé

5.2.1.7 Champ Données d'utilisateur de DLS

Le format des données dépend du type de trame. Lorsque les données d'application ne peuvent pas tenir dans une seule trame de type qui est la trame de message, il est possible de définir et d'envoyer les données dans plusieurs trames à l'aide de la commande de message.

5.2.1.8 Champ Séquence de vérification de trame (FCS)

La séquence de vérification de trame (FCS) utilise le CRC-CCITT 32 bits. La FCS est calculée dans la plage comprise entre l'adresse de destination et la fin des données, à l'exception de la FCS elle-même.

5.2.2 Trame synchrone

Le maître C1 utilise cette trame pour synchroniser les esclaves et le maître C2. Seul le maître C1 peut envoyer cette trame. Le maître C1 doit définir l'adresse de station en tant qu'adresse de diffusion (0xFF), et les esclaves et le maître C2 doivent recevoir cette trame.

Lorsque l'esclave et le maître C2 reçoivent cette trame, ils doivent rafraîchir l'horloge locale avec le temps calculé par addition du retard de transmission mesuré à l'avance (indiqué au moyen de la trame de mesure de retard) et du temps courant stocké dans cette trame.

Le Tableau 19 et le Tableau 20 indiquent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 19 – Format des données de la trame synchrone

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 4	Unsigned32	Timestamp
5 à 6	Unsigned16	Temps de retard d'événement cyclique
7 à 8	Unsigned16	Réservé

Tableau 20 – Liste des champs de la trame synchrone

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Timestamp	L'horodatage du maître C1 dans la trame est envoyé	0 à $2^{32}-1$	–	L'unité est définie par le paramétrage de la variable V(Tunit).
Temps de retard d'événement cyclique	Temps de retard entre le temps courant stocké dans cette trame et l'instant où l'événement cyclique est indiqué	0 à $2^{16}-1$	0	L'unité est définie par le paramétrage de la variable V(Tunit).

5.2.3 Trame de données de sortie ou de données d'entrée

Le maître C1 utilise cette trame pour les données de sortie à envoyer aux esclaves, et les esclaves utilisent cette trame pour les données d'entrée à envoyer au maître C1, dans la bande d'échange de données d'E/S du mode de transmission cyclique. Le maître C2 ne peut que recevoir cette trame; il ne doit pas l'envoyer.

Au moins l'adresse de destination ou l'adresse de source de cette trame doit être le maître C1, car cette trame est échangée entre le maître C1 et l'esclave. La longueur des données ne doit pas être modifiée durant le fonctionnement normal.

Le Tableau 21 et le Tableau 22 indiquent le format des données de cette trame.

Tableau 21 – Format des données de la trame de données de sortie ou de données d'entrée

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à n	Unsigned8n	Données de sortie ou données d'entrée
(n+1) à (n+m)	Unsigned8m	Remplissage

Tableau 22 – Liste des champs de la trame de données de sortie ou de données d'entrée

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Données de sortie ou données d'entrée	Données de sortie transitant du maître C1 vers l'esclave ou données d'entrée transitant de l'esclave vers le maître C1	De 0 à la valeur maximale qui peut être représentée avec la longueur d'octet de la longueur de données spécifiée	–	
Remplissage	Zone ajustée pour faire en sorte que la longueur de données soit un multiple de 32 bits	Indifférentes	0	

5.2.4 Trame de début de mesure de retard

Le maître C1 utilise cette trame pour spécifier la station cible de la mesure de retard, afin de mesurer le retard de transmission entre le maître C1 et chaque esclave ou le maître C2. Seul le maître C1 émet cette trame. Lorsque la station reçoit cette trame, elle renvoie la trame de réception le nombre de fois spécifié dans cette trame.

Le Tableau 23 et le Tableau 24 indiquent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 23 – Format des données de la trame de début de mesure de retard

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 2	Unsigned16	Numéro de mesure
3 à 4	Unsigned16	Réservé

Tableau 24 – Liste des champs de la trame de début de mesure de retard

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Numéro de mesure	Nombre de fois pour l'envoi de la trame de mesure de retard de transmission	1 à 32	1	

5.2.5 Trame de mesure de retard

Le maître C1 utilise cette trame pour mesurer le retard de transmission et informer les esclaves et le maître C2 du résultat. Seul le maître C1 émet cette trame. Le maître C1 doit envoyer cette trame à la station à laquelle la trame de début de mesure de retard est envoyée, puis envoyer cette trame le nombre de fois spécifié dans la trame de début de mesure de retard. Le maître C1 doit informer du résultat de la mesure en utilisant cette trame.

Les esclaves et le maître C2 qui ont reçu la trame de début de mesure de retard doivent recevoir cette trame et la renvoyer. Ils doivent cesser de renvoyer la trame de réception lorsqu'ils ont reçu cette trame le nombre de fois spécifié dans la trame de début de mesure de retard.

Le Tableau 25 et le Tableau 26 indiquent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 25 – Format des données de la trame de mesure de retard

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 4	Unsigned32	Timestamp
5 à 6	Unsigned16	Retard de transmission
7 à 8	Unsigned16	Réservé

Tableau 26 – Liste des champs de la trame de mesure de retard

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Retard de transmission	Temps écoulé entre l'envoi d'une trame par le maître C1 et sa réception par l'esclave ou le maître C2.	0 à $2^{16}-1$	–	L'unité est définie par le paramétrage de l'unité de temps. L'unité par défaut est de 10 ns.

5.2.6 Trame de jeton de message

Le maître C1 envoie cette trame pour permettre au maître C2 de lancer la communication de messages C2 avant que la bande de communication de messages C2 ne commence. Le maître C1 ne doit envoyer cette trame que lorsqu'il est en train d'échanger les données de commande/données de réponse avec tous les esclaves et que la communication de messages C1 se termine avant l'instant de début de la communication de messages C2. Cependant, le maître C1 ne doit pas envoyer cette trame si le temps séparant l'heure courante donnée par l'horloge locale et l'instant de début de la communication de messages C2 est inférieur au retard de transmission entre le maître C1 et le maître C2.

Le maître C2 qui reçoit cette trame peut lancer la communication de messages C2, sauf si l'instant de début de la communication de messages C2 est échoué.

Seul le maître C1 peut envoyer cette trame. L'adresse de destination et l'adresse de source sont fixes car seul le maître C2 peut recevoir cette trame. Cette trame ne contient pas de données.

5.2.7 Trame de statut

Le maître C1 utilise cette trame pour demander le statut des esclaves et du maître C2. La station qui reçoit cette trame du maître C1 doit envoyer cette trame pour indiquer le statut courant. Les esclaves et le maître C2 doivent également renvoyer cette trame lorsqu'ils reçoivent une trame d'information de cycle dont l'adresse de destination est leur propre adresse. L'esclave et le maître C2 peuvent renvoyer cette trame pour demander au maître C1 d'exécuter la mesure de retard de transmission, même lorsqu'ils reçoivent du maître C1 une trame autre que la trame synchrone.

La destination spécifiée pour cette trame ne doit être ni une adresse de diffusion, ni une adresse de multidiffusion.

Les tableaux du Tableau 27 au Tableau 30 indiquent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 27 – Format des données de la trame de statut

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 2	Unsigned16	Statut
3 à 4	Unsigned16	Statut de répétition

Tableau 28 – Liste des champs de la trame de statut

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Statut	Valeur courante du statut de la DLE	(Voir Tableau 29)	–	Rafraîchi par l'esclave ou le maître C2
Statut de répétition	Valeur courante du statut de répétition	(Voir Tableau 30)	–	Rafraîchi par l'esclave ou le maître C2

Tableau 29 – Liste des statuts de DLE

Code de statut	Description
0x0000	Station inexistante
0x0002	Attente des paramétrages définis par l'utilisateur de DLS
0x0021	Recherche d'un paquet avec le doublon Node_ID
0x0024	Attente de la demande de mesure de retard de la part de l'utilisateur de DLS
0x0025	Attente de l'indication de début de mesure de retard de la part du maître C1
0x0026	Mesure du retard de transmission
0x0027	Attente de la trame d'information cyclique de la part du maître C1
0x0030	Attente de demande de début de communication par l'utilisateur de DLS
0x0031	Fonctionnement en mode de transmission cyclique
0x0060	Fonctionnement en mode de transmission acyclique

Tableau 30 – Liste des statuts de répétition

Statut d'envoi			
bit	Symbole	Description	Initial
b ₀	–	Réservé	0
b ₁	MII_RXTXE	Demande d'envoi détectée pendant la réception de données de la PhL	0
b ₂	MII_TXRXE	Réception de données sur la PhL, détectée pendant l'envoi de données sur la PhL	0
b ₃	MII_RXRXE	Réception de données sur la PhL, détectée pendant la réception de données de la PhL	0
b ₄ à b ₁₅	–	Réservé	0

5.2.8 Trame d'information de cycle

Le maître C1 utilise cette trame pour informer l'esclave et le maître C2 du mode de transmission. Seul le maître C1 peut envoyer cette trame.

Le maître C1 peut diffuser cette trame ou l'envoyer aux esclaves ou au maître C2 individuellement. Les esclaves et le maître C2 doivent renvoyer une trame de statut lorsqu'ils reçoivent cette trame et que celle-ci contient une adresse de destination qui est leur propre adresse.

Le Tableau 31 et le Tableau 32 indiquent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 31 – Format des données de la trame de mesure de retard

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 2	Unsigned16	Transmission cycle (Cycle de transmission)
3 à 4	Unsigned16	Retard de message C2
5 à 6	Unsigned16	Retard maximal
7	Unsigned8	Mode de communication
8	Unsigned8	Unité de temps

Tableau 32 – Liste des champs de la trame d'information de cycle

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Note
Transmission cycle (Cycle de transmission)	Cycle de transmission du mode de transmission cyclique	3 125 à 64 000	^a
Retard de message C2	Temps de retard entre l'heure courante stockée dans la trame synchrone et l'instant de début de la communication de messages C2	0 à $2^{16}-1$	
Retard maximal	Valeur maximale des retards de transmission mesurés par le maître C1.	0 à $2^{16}-1$	^a
Mode de communication	Sélection du mode de transmission à exécuter après l'initialisation	0: Cyclique 1: Acyclique	
Unité de temps	Code de sélection de l'unité de temps	0: 10 ns 1: 100 ns 2: 1 µs	^b
^a L'unité est définie par la valeur du champ d'unité de temps de cette trame. ^b Si le cycle de transmission T_{cycle} est $31,25 \mu s \leq T_{MCYC} \leq 500 \mu s$, régler sur 10 ns. Si $500 \mu s < T_{MCYC} \leq 4 ms$, régler sur 100 ns. Si $4 ms < T_{MCYC} \leq 64 ms$, régler sur 1 µs.			

5.2.9 Trame de message

Cette trame est utilisée pour la transmission de message. Toutes les stations peuvent envoyer cette trame. Si la taille de la DLSDU à envoyer dépasse ce que peut contenir une trame, la DLSDU doit être divisée au moyen du champ Contrôle de message de cette trame.

Le Tableau 33 et le Tableau 34 donnent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 33 – Format des données de la trame de message

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à n	Unsigned8n	Données de message
(n+1) à (n+m)	Unsigned8m	Remplissage

Tableau 34 – Liste des champs de la trame de message

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Données de message	Données arbitraires, sauf les données de sortie ou les données d'entrée	De 0 à la valeur maximale qui peut être représentée avec la longueur d'octet de la longueur de données spécifiée	–	
Remplissage	Zone ajustée pour faire en sorte que la longueur de données soit un multiple de 32 bits	Indifférentes	0	

5.3 Structure de la DLPDU de format court

5.3.1 Généralités

La DLPDU de format court est présentée sur la Figure 8. La séquence de transmission doit aller de gauche à droite, comme indiqué sur la Figure 8, c'est-à-dire d'abord l'adresse de la station, puis les données d'utilisateur de DLS, puis le CRC.

Preamble	Start flag	Station address	Control	DLS-user data	CRC	End flag
16 bit	8 bit	8 bit	8 bit	(8 x n) bit	16 bit	8 bit

Anglais	Français
Preamble	Préambule
Start flag	Indicateur de début
Station address	Adresse station
Control	Contrôle
DLS-user data	Données d'utilisateur de DLS
CRC	CRC
End flag	Indicateur de fin
16 bit	16 bits
8 bit	8 bits
(8 x n) bit	(8 x n) bits

Figure 8 – Structure de la DLPDU de format court

5.3.1.1 Préambule

Le champ de préambule est identique à celui de l'ISO/IEC 13239:2002 (HDLC). Le champ de préambule est un champ de 16 bits utilisé pour permettre aux circuits de la partie de signalisation physique d'attendre leur synchronisation de régime établi avec la chronologie des trames de réception.

Le motif du préambule est:

"10101010 10101010."

5.3.1.2 Indicateur de début

L'indicateur de début est identique à celui de l'ISO/IEC 13239:2002 (HDLC). Ce champ est la séquence du motif binaire "01111110". Il suit immédiatement le motif du préambule et indique le début de la trame.

En raison de l'insertion de bits de remplissage, on interdit la présence de cette séquence binaire dans la séquence de la DLSDU. La DLE ne doit accepter comme DLPDU une salve de signaux reçue qu'après avoir vérifié cette séquence, et doit retirer cette séquence avant de transférer la séquence de la DLSDU à l'utilisateur de DLS.

5.3.1.3 Champ Adresse de station

Le Tableau 35 indique la plage de valeurs du champ d'adresse de station.

Tableau 35 – Plage de valeurs du champ Adresse de station

Adresse de station	Contenu
0x00	Réservé
0x01	Maître C1
0x02	Maître C2
0x03 à 0xDE	Esclaves
0xDF	Non connecté (par défaut)
0xE0 à 0xFE	Réservé
0xFF	Adresse de diffusion

5.3.1.4 Champ Commande (CTL)

Le champ Commande sert à identifier le type de trame. Ce champ possède deux formats. L'un est le format d'échange d'E/S, l'autre est le format de message. Le Tableau 36 au Tableau 38 indiquent les détails de ce champ.

Tableau 36 – Format du champ Commande (Format d'échange de données d'E/S)

Numéro d'octet	Numéro de bit	Taille	Symbole	Contenu
1	$b_{3..} \text{ à } b_0$	Unsigned4	CMD	Indicateur de données d'entrée ou données de sortie; 1: Données d'entrée (réponse) 3: Données de sortie (commande) 8: Trame synchrone
	$b_{7..} \text{ à } b_4$	Unsigned4	-	Réservé (0) ^a

^a Ce bit doit être à zéro.

Tableau 37 – Format du champ Commande (Format du message)

Numéro d'octet	Numéro de bit	Taille	Symbole	Contenu
1	$b_{3..} \text{ à } b_0$	Unsigned4	S(n)	Numéro de séquence
	b_4	Unsigned1	-	Réservé (1) ^a
	b_5	Unsigned1	C1/C2	Indicateur de nœud principal
	b_6	Unsigned1	END	Indicateur de fin
	b_7	Unsigned1	S/D	Indicateur Sync / données

^a Ce bit doit être à un.

Tableau 38 – Liste des champs du format de message

Symbole	Description
S(n)	Transmission du numéro de séquence d'envoi ou de réception
C1/C2	0: Maître C1 1: Maître C2
END	Si S/D est à 0, 0: Transfert de données du nœud principal vers le nœud secondaire 1: Transfert de données du nœud secondaire vers le nœud principal Si S/D est à 1, 0: Il existe d'autres données 1: Ces données sont les dernières
S/D	0: Trame d'établissement de liaison 1: Trame de données

5.3.1.5 Champ Données d'utilisateur de DLS

La longueur du champ de données d'utilisateur de DLS est comprise entre 8 octets et 64 octets.

5.3.1.6 Champ de CRC

Le champ CRC utilise un CRC-CCITT de 16 bits. Le CRC est calculé d'après la formule suivante.

$$P(x) = X^{16} + X^{12} + X^5 + 1 \quad (14)$$

5.3.1.7 Indicateur de fin

La séquence de symboles de ce champ est identique à celle de l'indicateur de début (voir 5.3.1.2).

5.3.2 Trame synchrone

Le maître C1 utilise cette trame pour synchroniser les esclaves et le maître C2. Seul le maître C1 peut envoyer cette trame. Le maître C1 doit définir l'adresse de station en tant qu'adresse de diffusion (0xFF), et les esclaves et le maître C2 doivent recevoir cette trame. Lorsqu'ils reçoivent cette trame, ils doivent vérifier le champ de CRC contenu dans cette trame, puis émettre un événement cyclique si le résultat de la vérification ne contient pas d'erreur.

Le Tableau 39 et le Tableau 40 donnent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 39 – Format des données de la trame synchrone

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 2	Unsigned16	Transmission cycle (Cycle de transmission)
3 à 4	Unsigned16	Largeur d'intervalle de temps
5 à 16 ou 31	-	Réservé

Tableau 40 – Liste des champs de la trame synchrone

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Note
Transmission cycle (Cycle de transmission)	Cycle de transmission indiqué au maître C2	0 à $2^{16}-1$	L'unité est de 0,25 s
Largeur d'intervalle de temps	Intervalle de temps	0 à $2^{16}-1$	L'unité est de 0,25 s

5.3.3 Trame de données de sortie ou de données d'entrée

5.3.3.1 Trame de données de sortie

Le maître C1 utilise cette trame pour les données de sortie à envoyer à l'esclave dans la bande d'échange de données d'E/S du mode de transmission cyclique. Le maître C2 peut uniquement recevoir cette trame. La longueur des données de sortie doit être de 16 octets ou de 31 octets.

Le Tableau 41 et le Tableau 42 donnent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 41 – Format des données de la trame de données de sortie

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 16 ou 31	Unsigned8n	Données de sortie

Tableau 42 – Liste des champs de la trame de données de sortie

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Données de sortie	Données de sortie transitant du maître C1 vers l'esclave	De 0 à la valeur maximale correspondant à la longueur des données	–	

5.3.3.2 Trame de données d'entrée

Les esclaves utilisent cette trame pour les données d'entrée à envoyer au maître C1 dans la largeur de bande d'échange de données d'E/S du mode de transmission cyclique. Le maître C2 peut uniquement recevoir cette trame. La longueur des données d'entrée doit être de 16 octets ou de 31 octets.

Le Tableau 43 et le Tableau 44 donnent le détail du format des données de cette trame.

Tableau 43 – Format des données de la trame de données d'entrée

Numéro d'octet	Taille	Contenu
1 à 16 ou 31	Unsigned8n	Données d'entrée

Tableau 44 – Liste des champs de la trame de données d'entrée

Champ	Contenu	Valeurs maximale et minimale	Valeur recommandée	Note
Données d'entrée	Données d'entrée transitant de l'esclave vers le maître C1	De 0 à la valeur maximale correspondant à la longueur des données	–	

5.3.4 Trame de message

Cette trame est utilisée pour la transmission de message. Toutes les stations peuvent envoyer cette trame. Si la taille de la DLSDU à envoyer dépasse ce que peut contenir une trame, la DLSDU doit être divisée au moyen du champ Contrôle de message de cette trame.

6 Procédure d'élément DLE

6.1 Présentation

Le paragraphe suivant décrit le fonctionnement de la CTC et de la SRC. Bien que la gestion de DL fasse partie des DLE, elle est décrite dans le prochain article.

6.2 Sous-couche de commande de transmission cyclique

6.2.1 Généralités

La CTC comporte les fonctions suivantes.

- Commande de la séquence de communication et de la bande de communication (maître C1)
- Surveillance de toutes les données d'E/S échangées entre le maître C1 et les esclaves (maître C2);
- Envoi de réponse en tant que serveur (esclave)
- Communication de messages en communication cyclique
- Echange de données sporadique

6.2.2 Interface d'utilisateur de DLS

6.2.2.1 Définitions des primitives

Les primitives échangées entre l'utilisateur de DLS et la CTC sont indiquées ci-dessous. Le Tableau 45 indique les primitives et les paramètres émis par l'utilisateur de DLS et le Tableau 46 indique les primitives et les paramètres émis par la CTC.

Tableau 45 – Primitives et paramètres de l'interface d'utilisateur de DLS émis par l'utilisateur de DLS

Primitive	Source	Paramètre	Fonction
DL-WRITE-DATA.req	Utilisateur de DLS	SAP_ID, données d'utilisateur de DLS	Envoi de demande d'écriture de données
DL-READ-DATA.req	Utilisateur de DLS	SAP_ID	Réception de demande de lecture de données
DL-SDA.req	Utilisateur de DLS	SAP_ID, Node_ID, longueur, données d'utilisateur de DLS	Envoi de demande de données avec confirmation de transmission
DL-SDN.req	Utilisateur de DLS	SAP_ID, Node_ID, longueur, données d'utilisateur de DLS	Envoi de demande de données sans confirmation de transmission
DL_GET_STATUS.req	Utilisateur de DLS	Sts_ID	Demande faisant référence à un paramètre DL

Tableau 46 – Primitives et paramètres de l'interface d'utilisateur de DLS émis par la CTC

Primitive	Source	Paramètre
DL-WRITE-DATA.cnf	CTC	Result
DL-READ-DATA.cnf	CTC	Résultat, données d'utilisateur de DLS
DL-SDA.ind	CTC	Node_ID, longueur, données d'utilisateur de DLS
DL-SDA.cnf	CTC	Result
DL-SDN.ind	CTC	Node_ID, longueur, données d'utilisateur de DLS
DL-SDN.cnf	CTC	Result
DL_GET_STATUS.cnf	CTC	Résultat, Cur_Status
DL_EVENT.ind	CTC	Event_ID

6.2.2.2 Aperçu des interactions

Voir 4.3 de l'IEC 61158-3-24.

6.2.2.3 Définitions détaillées des primitives et des paramètres

Voir 4.4 de l'IEC 61158-3-24.

6.2.3 Machines protocolaires de la CTC

6.2.3.1 Présentation

Il existe trois machines protocolaires dans la CTC:

- 1) Machine protocolaire de transmission cyclique
- 2) Machine protocolaire de segmentation de message
- 3) Machine protocolaire de transmission acyclique

La machine protocolaire de transmission cyclique comprend deux sortes de machines protocolaires correspondant au format de trame adopté. L'une est le "type à intervalle de temps de largeur fixe", dont la séquence de transmission est composée d'intervalles de temps de largeur identique, l'autre est le "type à intervalle de temps configurable", dont la séquence de transmission peut comporter des intervalles de temps différents d'une station à l'autre. De plus, chacune de ces deux machines protocolaires, le "type à intervalle de temps de largeur fixe" et le "type à intervalle de temps configurable", possède trois sortes de machines protocolaires correspondant au type de station (le maître C1, le maître C2 et l'esclave).

La machine protocolaire de communication cyclique possède deux machines protocolaires: l'émetteur et le récepteur.

La machine protocolaire de communication de messages ne fonctionne que lorsque la machine protocolaire de communication cyclique est active.

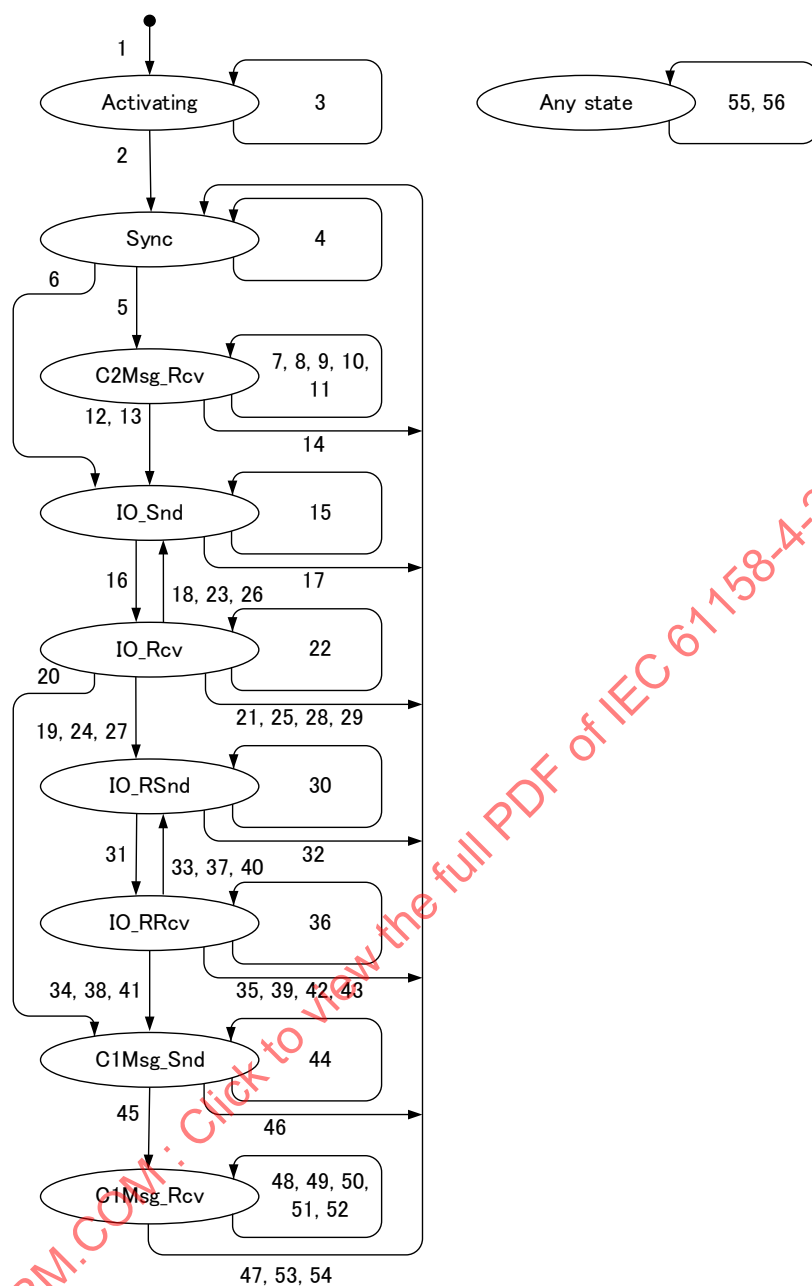
6.2.3.2 Machine protocolaire de transmission cyclique

6.2.3.2.1 La machine protocolaire utilisée pour la communication cyclique comprend des intervalles de temps de largeur fixe

6.2.3.2.1.1 Maître C1

La Figure 9 et le Tableau 47 indiquent le schéma d'états et la table d'états du maître C1 adoptant des intervalles de temps de largeur fixe.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 61158-4-24:2019



Anglais	Français
Activating	Activation en cours
Any state	N'importe quel état
Sync	Sync

Figure 9 – Schéma d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe

Tableau 47 – Table d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
1	N'importe quel état	Power on or CTC_Reset.req => (none)	Activation en cours
2	Activation en cours	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf { OK }	Sync
3	Activation en cours	CTC_Start.req => CTC_Start.cnf { NG }	Activation en cours
4	Sync	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() Node_ID:= GET_DA(SRCSDU) Length:= GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU} START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave):= 1 V(Nretry):= 0 V(Nrest_slot):= V(Nmax_retry)	Sync
5	Sync	SRC_Send_Frame.cnf { Result } / V(Fc2msg) = "True" => (none)	C2Msg_Rcv
6	Sync	SRC_Send_Frame.cnf { Result } / V(Fc2msg) = "False" => (none)	IO_Snd
7	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID:= GET_DA(SndSRCSDU) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	C2Msg_Rcv
8	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => (none)	C2Msg_Rcv
9	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C2Msg_Rcv
10	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C2Msg_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
11	C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2Msg_Rcv
12	C2Msg_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { Result } => (none)	IO_Snd
13	C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID:= GET_DA(SndSRCSDU) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU }	IO_Snd
14	C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
15	IO_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID:= GET_DA(SndSRCSDU) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU }	IO_Snd
16	IO_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	IO_Rcv
17	IO_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
18	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave):= V(Nslave) + 1	IO_Snd
19	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	IO_RSnd
20	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) = 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C1Msg_Snd
21	IO_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	Sync

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
22	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) <> GET_NODE_ID(V(Nslave)))) => (none)	IO_Rcv
23	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave):= V(Nslave) + 1	IO_Snd
24	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave):= V(Nslave) + 1	IO_RSnd
25	IO_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave) && (V(Nrest_slot) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave):= V(Nslave) + 1	Sync
26	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nslave) < V(Nmax_slave) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) If V(Nrest_slot) > 0 then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) endif V(Nslave):= V(Nslave) + 1	IO_Snd
27	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave):= GET_RETRY_LIST() SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID:= GET_DA(SRCSDU) Length:= GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	IO_RSnd
28	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) = 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync
29	IO_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync

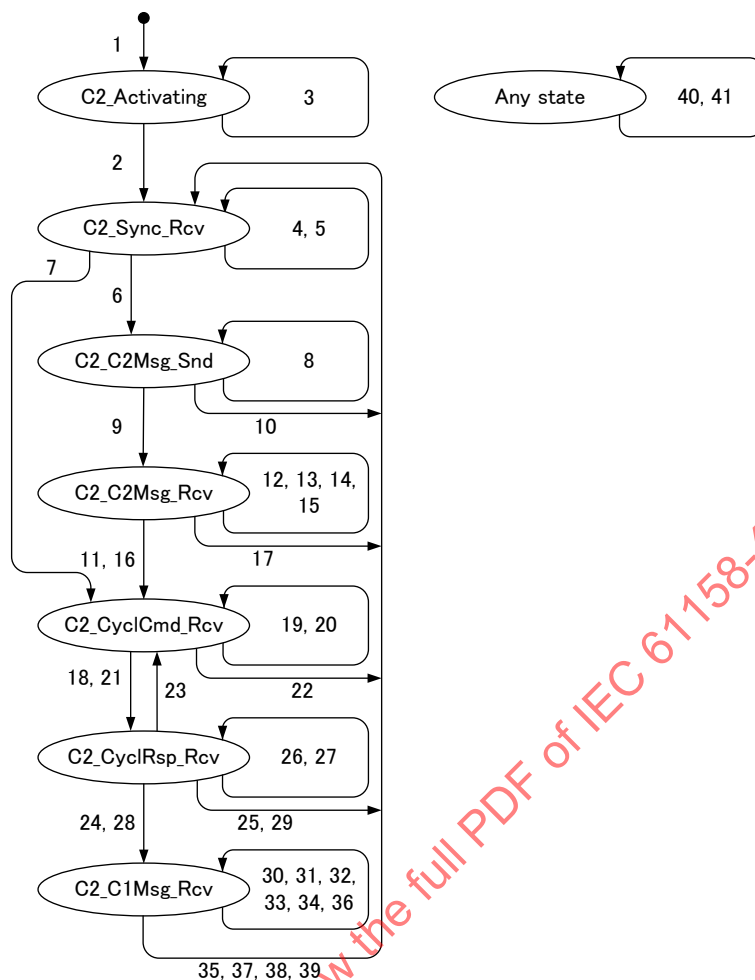
N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
30	IO_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => V(Nslave):= GET_RETRY_LIST() SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID:= GET_DA(SRCSDU) Length:= GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU }	IO_RSnd
31	IO_RSnd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	IO_RRcv
32	IO_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
33	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1	IO_RSnd
34	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C1Msg_Snd
35	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = GET_NODE_ID(V(Nslave)) && (V(Nrest_slot) < 1)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	Sync
36	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) <> GET_NODE_ID(V(Nslave))) => (none)	IO_RRcv
37	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1	IO_RSnd
38	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1	C1Msg_Snd
39	IO_RRcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) < 1)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	Sync

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
40	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / ((V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), None, TOUT) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1 V(Nslave):= GET_RETRY_LIST() SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) Node_ID:= GET_DA(SRCSDU) Length:= GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	IO_RSnd
41	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / ((V(Nrest_slot) >= 1) && (V(Nretry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), None, TOUT) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1 EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SRCSDU) Node_ID:= GET_DA(SRCSDU) Length:= GET_LEN(SRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	C1Msg_Snd
42	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) < 1) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), None, TOUT)	Sync
43	IO_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, TOUT)	Sync
44	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) Node_ID:= GET_DA(SndSRCSDU) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU}	C1Msg_Snd
45	C1Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C1Msg_Rcv
46	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
47	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => STOP_TIMER(T(Tslot)) EXEC_MSPM_IR(E1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU)	Sync
48	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => (none)	C1Msg_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
49	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => (none)	C1Msg_Rcv
50	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C1Msg_Rcv
51	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C1Msg_Rcv
52	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) => (none)	C1Msg_Rcv
53	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
54	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	Sync
55	N'importe quel état	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	Same state
56	N'importe quel état	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Same state

6.2.3.2.1.2 Maître C2

La Figure 10 et le Tableau 48 indiquent le schéma d'états et la table d'états du maître C2 adoptant des intervalles de temps de largeur fixe.



Anglais	Français
Any state	N'importe quel état

Figure 10 – Schéma d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe

Tableau 48 – Table d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels de largeur fixe

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
1	N'importe quel état	Power on or CTC_Reset.req => (none)	C2_Activating
2	C2_Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf { OK }	C2_Sync_Rcv
3	C2_Activating	CTC_Start.req => CTC_Start.cnf { NG }	C2_Activating
4	C2_Sync_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> Cgaddr)) => (none)	C2_Sync_Rcv
5	C2_Sync_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2_Sync_Rcv
6	C2_Sync_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" / V(Fc2msg) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave):= 1	C2_C2Msg_Snd
7	C2_Sync_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" / V(Fc2msg) = "False" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave):= 1	C2_Out_Rcv
8	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => EXEC_MSPM_IS(Ec2msg, SndSRCSDU) Node_ID:= GET_DA(SndSRCSDU) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU }	C2_C2Msg_Snd
9	C2_C2Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2_C2Msg_Rcv
10	C2_C2Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
11	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => EXEC_MSPM_IR(E1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU)	C2_Out_Rcv
12	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => (none)	C2_C2Msg_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
13	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C2_C2Msg_Rcv
14	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C2_C2Msg_Rcv
15	C2_C2Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2_C2Msg_Rcv
16	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => (none)	C2_Out_Rcv
17	C2_C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
18	C2_Out_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_OUT)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C2_In_Rcv
19	C2_Out_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_OUT)) => (none)	C2_Out_Rcv
20	C2_Out_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (Rcv_sts <> OK) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C2_Out_Rcv
21	C2_Out_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => (none)	C2_In_Rcv
22	C2_Out_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
23	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_IN) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave))) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave):= V(Nslave) + 1	C2_Out_Rcv
24	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_IN) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave):= V(Nslave) + 1 V(Nretry):= V(Nmax_retry)	C2_C1Msg_Rcv
25	C2_In_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_IN) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) V(Nslave):= V(Nslave) + 1	C2_Sync_Rcv

N°	Etat courant	Événement /condition => action	Etat suivant
26	C2_In_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_IN)) => (none)	C2_In_Rcv
27	C2_In_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) < V(Nmax_slave))) => (none)	C2_In_Rcv
28	C2_In_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) > 0)) => V(Nretry):= V(Nmax_retry)	C2_C1Msg_Rcv
29	C2_In_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nmax_retry) <= 0)) => (none)	C2_Sync_Rcv
30	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && (GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID:= GET_DA(SndSRCSDU) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SRCSDU}	C2_C1Msg_Rcv
31	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && (GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
32	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG)) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
33	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(SRCSDU) <> V(MA))) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
34	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (Rcv_sts <> OK) => (none)	C2_C1Msg_Rcv
35	C2_C1Msg_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2_Sync_Rcv
36	C2_C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nretry) > 0 => V(Nretry):= V(Nmax_retry) – 1	C2_C1Msg_Rcv
37	C2_C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nretry) <= 0 => STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
38	C2_C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot))	C2_Sync_Rcv
39	N'importe quel état	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_SYNC)) => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } RESTART_TIMER(T(Tcycle)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot)) V(Nslave):= 1	C2_Sync_Rcv
40	N'importe quel état	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_SYNC)) => (none)	Same state
41	N'importe quel état	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Same state

6.2.3.2.1.3 Esclave

La Figure 11 et le Tableau 49 indiquent le schéma d'états et la table d'états de l'esclave adoptant des intervalles de temps de largeur fixe.

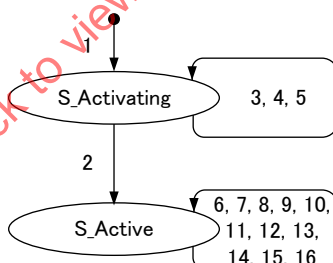


Figure 11 – Schéma d'états de l'esclave utilisant des créneaux temporels de largeur fixe

Tableau 49 – Table d'états de l'esclave utilisant des créneaux temporels de largeur fixe

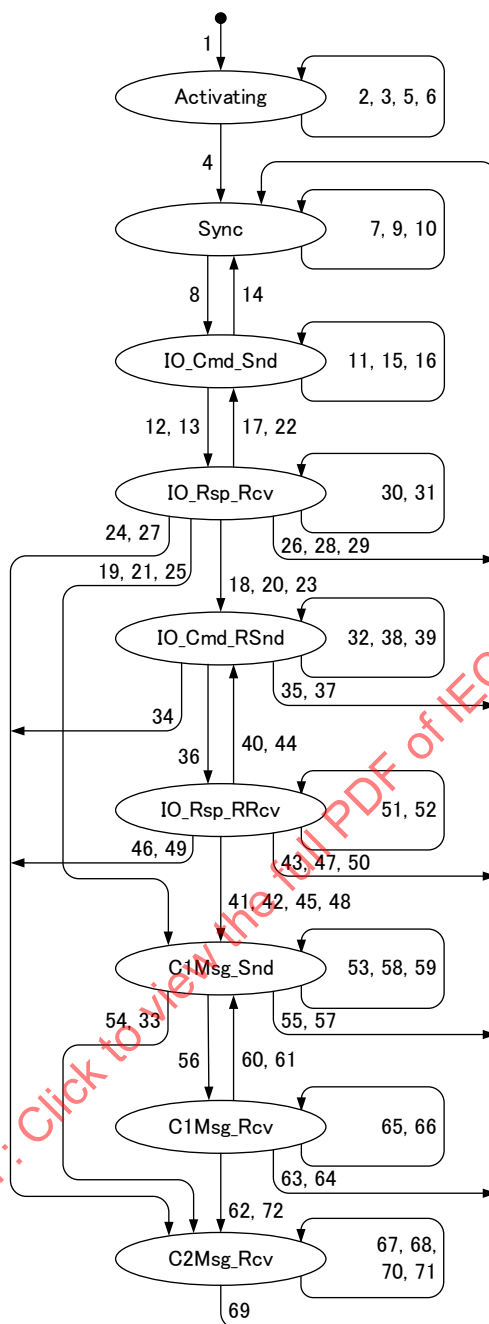
N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
1	N'importe quel état	Power on or CTC_Reset.req => (none)	S_Activating
2	S_Activating	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf { OK }	S_Active
3	S_Activating	CTC_Start.req => CTC_Start.cnf { NG }	S_Activating
4	S_Activating	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	S_Activating
5	S_Activating	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	S_Activating
6	S_Active	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle }	S_Active
7	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_SYNC)) => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } RESTART_TIMER(T(Tcycle))	S_Active
8	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = Cgaddr) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_SYNC)) => (none)	S_Active
9	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_OUT)) => SndSRCSDU:= BUILD_PDU_IN(1) Node_ID:= V(MA) Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU} STORE_PDU_OUT(1, RcvSRCSDU, Rcv_sts)	S_Active
10	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec1msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec1msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID:= MA Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU}	S_Active

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
11	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) = FT_MSG) && GET_MC(RcvSRCSDU) = Ec2msg)) => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Rcv_sts, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) Node_ID:= MA Length:= GET_LEN(SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { Node_ID, Length, SndSRCSDU}	S_Active
12	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) = V(MA)) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_MSG) && (GET_FT(RcvSRCSDU) <> FT_OUT)) => (none)	S_Active
13	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / ((Rcv_sts = OK) && (GET_DA(RcvSRCSDU) <> V(MA))) => (none)	S_Active
14	S_Active	SRC_Recv_Frame.ind { Rcv_sts, Length, RcvSRCSDU } / (Rcv_sts <> OK) => (none)	S_Active
15	S_Active	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	S_Active
16	S_Active	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	S_Active

6.2.3.2.2 La machine protocolaire utilisée pour la communication cyclique comprend des intervalles de temps configurables

6.2.3.2.2.1 Maître C1

La Figure 12 et le Tableau 50 indiquent le schéma d'états et la table d'états du maître C1 adoptant des intervalles de temps configurables.



Anglais	Français
Activating	Activation en cours
Sync	Sync

Figure 12 – Schéma d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels configurables

Tableau 50 – Table d'états du maître C1 utilisant des créneaux temporels configurables

N°	Etat courant	Événement /condition => action	Etat suivant
1	N'importe quel état	Power on or CTC_Reset.req => (none)	Activation en cours
2	Activation en cours	CTC_Set_Par.req { Par_ID, Val } => CTC_SET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Set_Par.cnf { Result }	Activation en cours
3	Activation en cours	CTC_Get_Par.req { Par_ID } => CTC_GET_PAR(Par_ID, Val, Result) CTC_Get_Par.cnf { Result, Par_ID, Val }	Activation en cours
4	Activation en cours	CTC_Start.req => START_TIMER(T(Tcycle), V(Tcycle)) CTC_Start.cnf	Sync
5	Activation en cours	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	Activation en cours
6	Activation en cours	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Activation en cours
7	Sync	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
8	Sync	SRC_Send_Frame.cnf { } => V(Nslave):= 1 V(Nretry):= 0 V(Nrest_slot):= 0	IO_Cmd_Snd
9	Sync	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => Result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	Sync
10	Sync	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => Result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	Sync
11	IO_Cmd_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" => SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	IO_Cmd_Snd
12	IO_Cmd_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } / V(Nslave) < V(Nmax_slave) => (none)	IO_Rsp_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
13	IO_Cmd_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } / V(Nslave) >= V(Nmax_slave) => V(Nrest_slot):= V(Nmax_retry)	IO_Rsp_Rcv
14	IO_Cmd_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle} STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
15	IO_Cmd_Snd	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Cmd_Snd
16	IO_Cmd_Snd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Cmd_Snd
17	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && V(Nslave) < V(Nmax_slave)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) If ((Rcv_sts <> OK) && (V(Nrest_slot) > 0)) then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) Endif V(Nslave):= V(Nslave) + 1	IO_Cmd_Snd
18	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) > 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) If (Result <> OK) then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) Endif	IO_Cmd_RSnd
19	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) = 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts)	C1Msg_Snd
20	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && (V(Nretry) = 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Rcv_sts) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave))	IO_Cmd_RSnd
21	IO_Rsp_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / ((Rcv_sts = OK) && (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0)) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result) SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv

N°	Etat courant	Événement /condition => action	Etat suivant
22	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / V(Nslave) < V(Nmax_slave) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) If V(Nrest_slot) > 0 then PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) Endif V(Nslave):= V(Nslave) + 1 SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	IO_Cmd_Snd
23	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) > 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) PUT_RETRY_LIST(V(Nslave)) V(Nslave):= GET_RETRY_LIST() SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(slave))))	IO_Cmd_RSnd
24	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	C2Msg_Rcv
25	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0) && CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot:= GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot)) SND_MSG_TOKEN()	C1Msg_Snd
26	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
27	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
28	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nslave) >= V(Nmax_slave)) && (V(Nrest_slot) <= 0) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG)	Sync
29	IO_Rsp_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
30	IO_Rsp_Rcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Rsp_Rcv
31	IO_Rsp_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Rsp_Rcv
32	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_CUR_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) > 0 => V(Nslave):= GET_RETRY_LIST() SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(slave)))))	IO_Cmd_RSnd
33	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) = 0 => (none)	C2Msg_Rcv
34	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_CUR_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
35	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
36	IO_Cmd_RSnd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	IO_Rsp_RRcv
37	IO_Cmd_RSnd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync
38	IO_Cmd_RSnd	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Cmd_RSnd
39	IO_Cmd_RSnd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Cmd_RSnd
40	IO_Rsp_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) > 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1	IO_Cmd_RSnd
41	IO_Rsp_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) <= 0) => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, Result)	C1Msg_Snd
42	IO_Rsp_RRcv	SRC_Recv_Frame.ind {Rcv_sts, Length, SRCSDU} / (V(Nrest_slot) <= 1) => STORE_PDU_CYCR(V(Nslave), SRCSDU, Result)	C1Msg_Snd
43	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
44	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) > 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_CUR_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) > 0 => STORE_PDU_IN(V(Nslave), SRCSDU, NG) V(Nrest_slot):= V(Nrest_slot) – 1 V(Nslave):= GET_RETRY_LIST() SRCSDU:= BUILD_PDU_OUT(V(Nslave)) SRC_Send_Frame.req {SRCSDU}	IO_Cmd_RSnd
45	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) <= 1) && CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot:= GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C1Msg_Snd
46	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) <= 1) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
47	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) <= 1) && CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
48	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / (V(Nrest_slot) > 1) && (V(Nretry) <= 0) && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot:= GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C1Msg_Snd
49	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" /CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
50	IO_Rsp_RRcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" /CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tslot(V(GET_RETRY_LIST))) + V(Tc2_dly)) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
51	IO_Rsp_RRcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	IO_Rsp_RRcv
52	IO_Rsp_RRcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	IO_Rsp_RRcv
53	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) > 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot:= GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C1Msg_Snd
54	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
55	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
56	C1Msg_Snd	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C1Msg_Rcv
57	C1Msg_Snd	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave))))	Sync
58	C1Msg_Snd	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	C1Msg_Snd
59	C1Msg_Snd	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C1Msg_Snd
60	C1Msg_Rcv	SRC_Recv_Frame.ind {Result, RcvSRCSDU} => STOP_TIMER(T(Tslot)) EXEC_MSPM_IR(Ec1msg, Result, RcvSRCSDU)	C1Msg_Snd

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
61	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) > 0 => EXEC_MSPM_IS(Ec1msg, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU } slot:= GET_MSG_SLOT(C1) STOP_TIMER(T(Tslot)) START_TIMER(T(Tslot),slot))	C1Msg_Snd
62	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) <> 0 => SND_MSG_TOKEN()	C2Msg_Rcv
63	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) = 0 && CHECK_MSG_EN(C2) = 0 =>(none)	Sync
64	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
65	C1Msg_Rcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	C1Msg_Rcv
66	C1Msg_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C1Msg_Rcv
67	C2Msg_Rcv	SRC_Rcv_Frame.ind { Result, RcvSRCSDU } => EXEC_MSPM_R(Ec2msg, Result, RcvSRCSDU, SndSRCSDU) SRC_Send_Frame.req { SndSRCSDU }	C2Msg_Rcv
68	C2Msg_Rcv	SRC_Send_Frame.cnf { } => (none)	C2Msg_Rcv
69	C2Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tcycle)) = "True" => DL_Event.ind {DL_Ev_Tcycle } STOP_TIMER(T(Tslot)) SRCSDU:= BUILD_PDU_SYNC() SRC_Send_Frame.req {SRCSDU} V(Nslave):= 0 START_TIMER(T(Tslot), V(Tslot(V(Nslave)))))	Sync
70	C2Msg_Rcv	DL-WRITE-DATA.req(SAP_ID, DLSDU) => result:= SET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-WRITE-DATA.cnf (Result)	C2Msg_Rcv

N°	Etat courant	Evénement /condition => action	Etat suivant
71	C2Msg_Rcv	DL-READ-DATA.req(SAP_ID) => result:= GET_CYC_DATA(SAP_ID, Node_ID, DLSDU) DL-READ-DATA.cnf (Result, DLSDU)	C2Msg_Rcv
72	C1Msg_Rcv	EXPIRED_TIMER (T(Tslot)) = "True" / CHECK_MSG_EN(C1) <> 0 && CMP_RTIM(T(Tcycle), V(Tc2_dly)) = 0 => (none)	C2Msg_Rcv

6.2.3.2.2.2 Maître C2

La Figure 13 et le Tableau 51 indiquent le schéma d'états et la table d'états du maître C2 adoptant des intervalles de temps configurables.

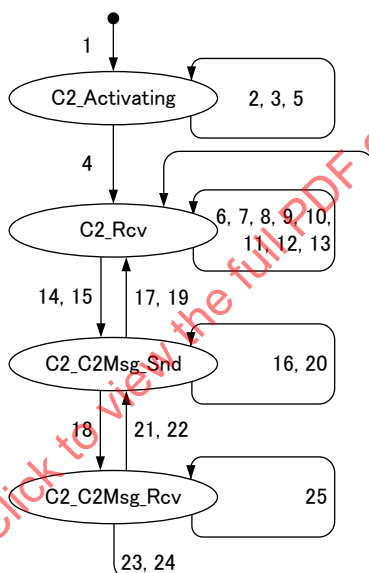


Figure 13 – Schéma d'états du maître C2 utilisant des créneaux temporels configurables