

System MICRO

CPU | M13-CCF0001 | Handbuch

HB400 | CPU | M13-CCF0001 | de | 23-02

SPEED7 CPU M13C











YASKAWA Europe GmbH
Hauptstraße 185
65760 Eschborn
Deutschland
Tel.: +49 6196 569-300
Fax: +49 6196 569-398
E-Mail: info@yaskawa.eu.com
Internet: www.yaskawa.eu.com

Inhaltsverzeichnis

| | | |
|----------|--|-----------|
| 1 | Allgemein | 9 |
| | 1.1 Copyright © YASKAWA Europe GmbH..... | 9 |
| | 1.2 Über dieses Handbuch..... | 10 |
| | 1.3 Sicherheitshinweise..... | 11 |
| 2 | Grundlagen und Montage | 12 |
| | 2.1 Sicherheitshinweise für den Benutzer..... | 12 |
| | 2.2 Systemvorstellung..... | 13 |
| | 2.3 Abmessungen..... | 14 |
| | 2.4 Montage..... | 16 |
| | 2.4.1 Montage CPU..... | 16 |
| | 2.4.2 Montage Erweiterungsmodul..... | 19 |
| | 2.4.3 Montage Peripheriemodul..... | 20 |
| | 2.5 Verdrahtung..... | 21 |
| | 2.5.1 Verdrahtung CPU..... | 21 |
| | 2.5.2 Verdrahtung Peripheriemodul..... | 25 |
| | 2.6 Demontage..... | 27 |
| | 2.6.1 Demontage CPU..... | 27 |
| | 2.6.2 Demontage Erweiterungsmodul..... | 31 |
| | 2.6.3 Demontage Peripheriemodul..... | 32 |
| | 2.7 Industrielle Sicherheit und Aufbaurichtlinien..... | 35 |
| | 2.7.1 Industrielle Sicherheit in der Informationstechnologie..... | 35 |
| | 2.7.2 Aufbaurichtlinien..... | 37 |
| | 2.8 Allgemeine Daten für das System MICRO..... | 40 |
| | 2.8.1 Einsatz unter erschwerten Betriebsbedingungen..... | 41 |
| 3 | Hardwarebeschreibung | 42 |
| | 3.1 Leistungsmerkmale..... | 42 |
| | 3.2 Aufbau..... | 43 |
| | 3.2.1 System MICRO CPU M13C..... | 43 |
| | 3.2.2 Schnittstellen..... | 44 |
| | 3.2.3 LEDs..... | 49 |
| | 3.2.4 Speichermanagement..... | 53 |
| | 3.2.5 Steckplatz für Speichermedien..... | 53 |
| | 3.2.6 Pufferungsmechanismen..... | 53 |
| | 3.2.7 Betriebsartenschalter..... | 54 |
| | 3.3 Optional: Erweiterungsmodul EM M09 - 2x Serielle Schnittstelle | 55 |
| | 3.4 Technische Daten..... | 57 |
| | 3.4.1 Technische Daten CPU..... | 57 |
| | 3.4.2 Technische Daten EM M09..... | 70 |
| 4 | Einsatz CPU M13-CCF0001 | 71 |
| | 4.1 Bitte beachten!..... | 71 |
| | 4.2 Montage..... | 71 |
| | 4.3 Anlaufverhalten..... | 71 |
| | 4.4 Adressierung..... | 72 |
| | 4.4.1 Übersicht..... | 72 |
| | 4.4.2 Default-Adressbelegung des E/A-Teils..... | 72 |
| | 4.4.3 Optional: Adressierung Peripheriemodule..... | 73 |
| | 4.5 Hardware-Konfiguration - CPU..... | 74 |

| | | |
|----------|--|------------|
| 4.6 | Hardware-Konfiguration - System MICRO Module..... | 76 |
| 4.7 | Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal..... | 77 |
| 4.7.1 | <i>IP-Adress-Parameter in Projekt übernehmen</i> | 78 |
| 4.8 | Einstellung Standard CPU-Parameter..... | 83 |
| 4.8.1 | Parametrierung über Siemens CPU..... | 83 |
| 4.8.2 | Parameter CPU..... | 83 |
| 4.9 | Einstellung produktspezifische CPU-Parameter..... | 87 |
| 4.9.1 | Free Module Mapping (FMM)..... | 89 |
| 4.9.2 | Zugriffseinstellung..... | 94 |
| 4.10 | Projekt transferieren..... | 95 |
| 4.10.1 | Transfer über Ethernet..... | 95 |
| 4.10.2 | Transfer über Speicherkarte..... | 95 |
| 4.10.3 | Optional: Transfer über MPI..... | 96 |
| 4.11 | Zugriff auf den Webserver..... | 98 |
| 4.11.1 | Geräte-Webseite CPU..... | 98 |
| 4.12 | Betriebszustände..... | 106 |
| 4.12.1 | Übersicht..... | 106 |
| 4.12.2 | Funktionssicherheit..... | 108 |
| 4.13 | Urlöschen..... | 109 |
| 4.14 | Firmwareupdate..... | 111 |
| 4.14.1 | Firmwareupdate online..... | 112 |
| 4.14.2 | Firmwareupdate mittels Speicherkarte..... | 113 |
| 4.15 | Rücksetzen auf Werkseinstellung..... | 114 |
| 4.16 | Einsatz Speichermedien - VSD, VSC..... | 115 |
| 4.17 | Erweiterter Know-how-Schutz..... | 118 |
| 4.18 | CMD - Autobefehle..... | 119 |
| 4.19 | Mit Testfunktionen Variablen steuern und beobachten..... | 121 |
| 4.20 | Diagnose-Einträge..... | 122 |
| 5 | Einsatz E/A-Peripherie..... | 123 |
| 5.1 | Übersicht..... | 123 |
| 5.2 | Adressbelegung..... | 124 |
| 5.3 | Analoge Eingabe..... | 124 |
| 5.3.1 | Eigenschaften..... | 124 |
| 5.3.2 | Analogwert-Darstellung..... | 125 |
| 5.3.3 | Beschaltung..... | 126 |
| 5.3.4 | Parametrierung..... | 127 |
| 5.4 | Digitale Eingabe..... | 129 |
| 5.4.1 | Eigenschaften..... | 129 |
| 5.4.2 | Beschaltung..... | 130 |
| 5.4.3 | Parametrierung..... | 131 |
| 5.4.4 | Statusanzeige..... | 132 |
| 5.5 | Digitale Ausgabe..... | 134 |
| 5.5.1 | Eigenschaften..... | 134 |
| 5.5.2 | Beschaltung..... | 134 |
| 5.5.3 | Parametrierung..... | 135 |
| 5.5.4 | Statusanzeige..... | 135 |
| 5.6 | Zählen..... | 137 |
| 5.6.1 | Eigenschaften..... | 137 |
| 5.6.2 | Beschaltung..... | 137 |

| | | |
|----------|---|------------|
| 5.6.3 | Vorgehensweise..... | 139 |
| 5.6.4 | Parametrierung..... | 140 |
| 5.6.5 | Zählerbetriebsarten..... | 145 |
| 5.6.6 | Zähler - Zusatzfunktionen..... | 150 |
| 5.6.7 | Diagnose und Alarm..... | 156 |
| 5.7 | Frequenzmessung..... | 157 |
| 5.7.1 | Eigenschaften..... | 157 |
| 5.7.2 | Beschaltung..... | 158 |
| 5.7.3 | Vorgehensweise..... | 159 |
| 5.7.4 | Parametrierung..... | 159 |
| 5.7.5 | Statusanzeige..... | 161 |
| 5.8 | Pulsweitenmodulation - PWM..... | 163 |
| 5.8.1 | Eigenschaften..... | 163 |
| 5.8.2 | Beschaltung..... | 163 |
| 5.8.3 | Vorgehensweise..... | 164 |
| 5.8.4 | Parametrierung..... | 164 |
| 5.8.5 | Statusanzeige..... | 166 |
| 5.9 | Pulse Train..... | 168 |
| 5.9.1 | Eigenschaften..... | 168 |
| 5.9.2 | Beschaltung..... | 169 |
| 5.9.3 | Vorgehensweise..... | 169 |
| 5.9.4 | Parametrierung..... | 170 |
| 5.9.5 | Statusanzeige..... | 172 |
| 5.10 | Diagnose und Alarm..... | 173 |
| 5.10.1 | Übersicht..... | 173 |
| 5.10.2 | Prozessalarm..... | 173 |
| 5.10.3 | Diagnosealarm..... | 175 |
| 6 | Einsatz OPC UA..... | 181 |
| 6.1 | Allgemeines..... | 181 |
| 6.2 | Grundlagen OPC UA..... | 182 |
| 6.2.1 | OPC UA..... | 182 |
| 6.2.2 | Informationsmodellierung..... | 184 |
| 6.2.3 | OPC UA-Datentypen und deren Konvertierung..... | 186 |
| 6.2.4 | Integriertes Sicherheitskonzept..... | 187 |
| 6.3 | OPC UA-Funktionalität aktivieren..... | 190 |
| 6.4 | Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> | 191 |
| 6.5 | Einsatz im Siemens SIMATIC Manager..... | 191 |
| 6.5.1 | Voraussetzung..... | 191 |
| 6.5.2 | Installation <i>OPC UA Configurator</i> | 191 |
| 6.5.3 | Schritte der <i>OPC UA</i> -Konfiguration..... | 193 |
| 6.6 | Einsatz im Siemens TIA Portal..... | 194 |
| 6.6.1 | Voraussetzung..... | 194 |
| 6.6.2 | Installation <i>OPC UA Configurator</i> | 194 |
| 6.6.3 | Schritte der <i>OPC UA</i> -Konfiguration..... | 196 |
| 6.7 | Einsatz <i>OPC UA Configurator</i> | 198 |
| 6.7.1 | <i>OPC UA Configurator</i> | 198 |
| 6.7.2 | Projektbaum  | 199 |
| 6.7.3 | Geräteeigenschaften  | 200 |
| 6.7.4 | Servereinstellungen - Verbindung  | 203 |

| | | |
|----------|--|------------|
| 6.7.5 | Servereinstellungen - Zertifikat  | 204 |
| 6.7.6 | Datenzugriff  | 205 |
| 6.7.7 | Benutzerverwaltung  | 206 |
| 6.7.8 | Rollenverwaltung  | 207 |
| 6.7.9 | Ausgabe  | 208 |
| 7 | Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung | 209 |
| 7.1 | WebVisu-Editor | 209 |
| 7.1.1 | Arbeitsumgebung | 210 |
| 7.1.2 | WebVisu-Projekt erstellen | 210 |
| 7.2 | WebVisu-Funktionalität aktivieren | 212 |
| 7.3 | WebVisu-Projekt starten | 212 |
| 7.4 | Zugriff auf die WebVisu | 213 |
| 7.4.1 | Status der WebVisu | 213 |
| 8 | Einsatz PG/OP-Kommunikation - Produktiv | 214 |
| 8.1 | Grundlagen - Industrial Ethernet in der Automatisierung | 214 |
| 8.2 | Grundlagen - ISO/OSI-Schichtenmodell | 215 |
| 8.3 | Grundlagen - Begriffe | 217 |
| 8.4 | Grundlagen - Protokolle | 218 |
| 8.5 | Grundlagen - IP-Adresse und Subnetz | 219 |
| 8.6 | Schnelleinstieg | 221 |
| 8.7 | Hardware-Konfiguration | 221 |
| 8.8 | Siemens S7-Verbindungen projektieren | 221 |
| 8.9 | Offene Kommunikation projektieren | 227 |
| 9 | Einsatz PG/OP-Kommunikation - PROFINET | 230 |
| 9.1 | Grundlagen PROFINET | 230 |
| 9.2 | PROFINET Aufbaurichtlinien | 232 |
| 9.3 | Einsatz als PROFINET-IO-Controller | 233 |
| 9.3.1 | Schritte der Projektierung | 233 |
| 9.3.2 | Inbetriebnahme und Urtaufe | 234 |
| 9.3.3 | Projektierung PROFINET-IO-Controller | 235 |
| 9.3.4 | Projektierung PROFINET-IO-Device | 237 |
| 9.4 | Einsatz als PROFINET I-Device | 238 |
| 9.4.1 | Schritte der Projektierung | 238 |
| 9.4.2 | Installation der GSDML-Dateien | 239 |
| 9.4.3 | Projektierung als I-Device | 240 |
| 9.4.4 | Projektierung im übergeordnetem IO-Controller | 241 |
| 9.4.5 | Fehlverhalten und Alarmer | 242 |
| 9.5 | MRP | 245 |
| 9.6 | Topologie | 246 |
| 9.7 | Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG | 247 |
| 9.8 | Inbetriebnahme und Anlaufverhalten | 248 |
| 9.9 | PROFINET Diagnose | 249 |
| 9.9.1 | Übersicht | 249 |
| 9.9.2 | Diagnose mit dem Projektier- und Engineering-Tool | 249 |
| 9.9.3 | Diagnose zur Laufzeit im Anwenderprogramm | 250 |
| 9.9.4 | Diagnose über OB-Startinformationen | 252 |
| 9.9.5 | Diagnose Statusanzeige über SZLs | 252 |
| 9.10 | PROFINET Systemgrenzen | 254 |

| | | |
|-----------|--|------------|
| 10 | Optional: PtP-Kommunikation | 255 |
| 10.1 | Schnelleinstieg..... | 255 |
| 10.2 | Prinzip der Datenübertragung..... | 256 |
| 10.3 | PtP-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09..... | 257 |
| 10.4 | Parametrierung..... | 260 |
| 10.4.1 | FC/SFC 216 - SER_CFG - Parametrierung PtP..... | 260 |
| 10.5 | Kommunikation..... | 261 |
| 10.5.1 | FC/SFC 217 - SER_SND - Senden an PtP..... | 261 |
| 10.5.2 | FC/SFC 218 - SER_RCV - Empfangen von PtP..... | 261 |
| 10.6 | Protokolle und Prozeduren | 261 |
| 10.7 | Modbus - Funktionscodes | 266 |
| 11 | Optional: Einsatz PROFIBUS-Kommunikation | 271 |
| 11.1 | Schnelleinstieg..... | 271 |
| 11.2 | PROFIBUS-Kommunikation..... | 272 |
| 11.3 | PROFIBUS-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09..... | 273 |
| 11.4 | Einsatz als PROFIBUS-DP-Slave..... | 275 |
| 11.4.1 | Diagnosefunktionen..... | 277 |
| 11.5 | PROFIBUS-Aufbau Richtlinien..... | 280 |
| 12 | Projektierung im SPEED7 Studio | 283 |
| 12.1 | SPEED7 Studio - Übersicht..... | 283 |
| 12.2 | SPEED7 Studio - Arbeitsumgebung..... | 284 |
| 12.2.1 | Projektbaum | 286 |
| 12.2.2 | Katalog | 287 |
| 12.3 | SPEED7 Studio - Hardware-Konfiguration - CPU..... | 289 |
| 12.4 | SPEED7 Studio - Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal..... | 290 |
| 12.5 | SPEED7 Studio - Hardware-Konfiguration - I/O-Module..... | 293 |
| 12.6 | Einsatz E/A-Peripherie..... | 294 |
| 12.6.1 | Übersicht..... | 294 |
| 12.6.2 | Analoge Eingabe..... | 294 |
| 12.6.3 | Digitale Eingabe..... | 295 |
| 12.6.4 | Digitale Ausgabe..... | 295 |
| 12.6.5 | Zählen..... | 296 |
| 12.6.6 | Frequenzmessung..... | 300 |
| 12.6.7 | Pulsweitenmodulation - PWM..... | 302 |
| 12.6.8 | Pulse Train..... | 304 |
| 12.7 | Einsatz OPC UA..... | 306 |
| 12.8 | Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung..... | 306 |
| 12.9 | SPEED7 Studio - Projekt transferieren..... | 306 |
| 12.9.1 | Transfer über MPI..... | 306 |
| 12.9.2 | Transfer über Ethernet..... | 308 |
| 12.9.3 | Transfer über Speicherkarte..... | 309 |
| 13 | Projektierung im TIA Portal | 311 |
| 13.1 | TIA Portal - Arbeitsumgebung | 311 |
| 13.1.1 | Allgemein..... | 311 |
| 13.1.2 | Arbeitsumgebung des TIA Portals..... | 312 |
| 13.2 | TIA Portal - Funktionseinschränkungen..... | 313 |
| 13.3 | TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU..... | 313 |
| 13.4 | TIA Portal - Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal..... | 316 |
| 13.4.1 | IP-Adress-Parameter in Projekt übernehmen..... | 317 |

| | | |
|---------|--|------------|
| 13.5 | TIA Portal - Hardware-Konfiguration - I/O-Module..... | 320 |
| 13.6 | TIA Portal - Einsatz PG/OP-Kommunikation - PROFINET..... | 321 |
| 13.6.1 | Einsatz als PROFINET-IO-Controller..... | 321 |
| 13.6.2 | Einsatz als PROFINET I-Device..... | 326 |
| 13.7 | TIA Portal - Optional: Einsatz PROFIBUS-Kommunikation..... | 333 |
| 13.7.1 | Schnelleinstieg..... | 333 |
| 13.7.2 | PROFIBUS-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09..... | 334 |
| 13.7.3 | Hardware-Konfiguration - CPU..... | 335 |
| 13.7.4 | Einsatz als PROFIBUS-DP-Slave..... | 336 |
| 13.8 | Einsatz <i>OPC UA</i> | 337 |
| 13.9 | TIA Portal - Controls Library einbinden..... | 338 |
| 13.10 | TIA Portal - Projekt transferieren..... | 339 |
| 13.10.1 | Transfer über Ethernet..... | 339 |
| 13.10.2 | Transfer über Speicherkarte..... | 339 |
| 13.10.3 | Optional: Transfer über MPI..... | 340 |
| | Anhang | 342 |
| A | Systemspezifische Ereignis-IDs..... | 344 |
| B | Integrierte Bausteine..... | 396 |
| C | SZL-Teillisten..... | 399 |

1 Allgemein

1.1 Copyright © YASKAWA Europe GmbH

All Rights Reserved

Dieses Dokument enthält geschützte Informationen von Yaskawa und darf außer in Übereinstimmung mit anwendbaren Vereinbarungen weder offengelegt noch benutzt werden.

Dieses Material ist durch Urheberrechtsgesetze geschützt. Ohne schriftliches Einverständnis von Yaskawa und dem Besitzer dieses Materials darf dieses Material weder reproduziert, verteilt, noch in keiner Form von keiner Einheit (sowohl Yaskawa-intern als auch -extern) geändert werden, es sei denn in Übereinstimmung mit anwendbaren Vereinbarungen, Verträgen oder Lizenzen.

Zur Genehmigung von Vervielfältigung oder Verteilung wenden Sie sich bitte an:
YASKAWA Europe GmbH, European Headquarters, Hauptstraße 185, 65760 Eschborn, Germany

Tel.: +49 6196 569 300
Fax.: +49 6196 569 398
E-Mail: info@yaskawa.eu.com
Internet: www.yaskawa.eu.com

EG-Konformitätserklärung

Hiermit erklärt YASKAWA Europe GmbH, dass die Produkte und Systeme mit den grundlegenden Anforderungen und den anderen relevanten Vorschriften übereinstimmen. Die Übereinstimmung ist durch CE-Zeichen gekennzeichnet.

Informationen zur Konformitätserklärung

Für weitere Informationen zur CE-Kennzeichnung und Konformitätserklärung wenden Sie sich bitte an Ihre Landesvertretung der YASKAWA Europe GmbH.

Warenzeichen

MICRO und SPEED7 sind eingetragene Warenzeichen der YASKAWA Europe GmbH.

SIMATIC, STEP, TIA Portal, S7-300 und S7-400 sind eingetragene Warenzeichen der Siemens AG.

Alle genannten Microsoft Windows, Office und Server-Produkte sind eingetragene Warenzeichen von Microsoft Inc., USA.

Alle anderen erwähnten Firmennamen und Logos sowie Marken- oder Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen ihrer jeweiligen Eigentümer.

Allgemeine Nutzungsbedingungen

Es wurden alle Anstrengungen unternommen, um sicherzustellen, dass die in diesem Dokument enthaltenen Informationen zum Zeitpunkt der Veröffentlichung vollständig und richtig sind. Fehlerfreiheit kann nicht garantiert werden, das Recht auf Änderungen der Informationen bleibt jederzeit vorbehalten. Eine Informationspflicht gegenüber dem Kunden über etwaige Änderungen besteht nicht. Der Kunde ist aufgefordert, seine Dokumente aktiv aktuell zu halten. Der Einsatz der Produkte mit zugehöriger Dokumentation hat immer in Eigenverantwortung des Kunden unter Berücksichtigung der geltenden Richtlinien und Normen zu erfolgen.

Die vorliegende Dokumentation beschreibt alle heute bekannten Hard- und Software-Einheiten und Funktionen. Es ist möglich, dass Einheiten beschrieben sind, die beim Kunden nicht vorhanden sind. Der genaue Lieferumfang ist im jeweiligen Kaufvertrag beschrieben.

Dokument-Support

Wenden Sie sich an Ihre Landesvertretung der YASKAWA Europe GmbH, wenn Sie Fehler anzeigen oder inhaltliche Fragen zu diesem Dokument stellen möchten. Sie können YASKAWA Europe GmbH über folgenden Kontakt erreichen:

E-Mail: Documentation.HER@yaskawa.eu.com

Technischer Support

Wenden Sie sich an Ihre Landesvertretung der YASKAWA Europe GmbH, wenn Sie Probleme mit dem Produkt haben oder Fragen zum Produkt stellen möchten. Ist eine solche Stelle nicht erreichbar, können Sie den Yaskawa Kundenservice über folgenden Kontakt erreichen:

YASKAWA Europe GmbH,
European Headquarters, Hauptstraße 185, 65760 Eschborn, Germany
Tel.: +49 6196 569 500 (Hotline)
E-Mail: support@yaskawa.eu.com

1.2 Über dieses Handbuch**Zielsetzung und Inhalt**

Das Handbuch beschreibt die CPU M13-CCF0001 aus dem System MICRO.

- Beschrieben wird Aufbau, Projektierung und Anwendung.
- Das Handbuch ist geschrieben für Anwender mit Grundkenntnissen in der Automatisierungstechnik.
- Das Handbuch ist in Kapitel gegliedert. Jedes Kapitel beschreibt eine abgeschlossene Thematik.
- Als Orientierungshilfe stehen im Handbuch zur Verfügung:
 - Gesamt-Inhaltsverzeichnis am Anfang des Handbuchs.
 - Verweise mit Seitenangabe.

Gültigkeit der Dokumentation

| Produkt | Best.-Nr. | ab Version: | |
|----------|-------------|-------------|-----------------|
| CPU M13C | M13-CCF0001 | CPU-HW: 01 | CPU-FW: V3.0.13 |

Piktogramme Signalwörter

Wichtige Textteile sind mit folgenden Piktogrammen und Signalworten hervorgehoben:

**GEFAHR!**

Unmittelbare oder drohende Gefahr. Personenschäden sind möglich.

**VORSICHT!**

Bei Nichtbefolgen sind Sachschäden möglich.



Zusätzliche Informationen und nützliche Tipps.

1.3 Sicherheitshinweise

Bestimmungsgemäße Verwendung

Das System ist konstruiert und gefertigt für:

- Kommunikation und Prozesskontrolle
- Allgemeine Steuerungs- und Automatisierungsaufgaben
- den industriellen Einsatz
- den Betrieb innerhalb der in den technischen Daten spezifizierten Umgebungsbedingungen
- den Einbau in einen Schaltschrank



GEFAHR!

Das Gerät ist nicht zugelassen für den Einsatz

- in explosionsgefährdeten Umgebungen (EX-Zone)

Dokumentation

Handbuch zugänglich machen für alle Mitarbeiter in

- Projektierung
- Installation
- Inbetriebnahme
- Betrieb



VORSICHT!

Vor Inbetriebnahme und Betrieb der in diesem Handbuch beschriebenen Komponenten unbedingt beachten:

- Änderungen am Automatisierungssystem nur im spannungslosen Zustand vornehmen!
- Anschluss und Änderung nur durch ausgebildetes Elektro-Fachpersonal
- Nationale Vorschriften und Richtlinien im jeweiligen Verwenderland beachten und einhalten (Installation, Schutzmaßnahmen, EMV ...)

Entsorgung

Zur Entsorgung des Geräts nationale Vorschriften beachten!

2 Grundlagen und Montage

2.1 Sicherheitshinweise für den Benutzer



GEFAHR!

Schutz vor gefährlichen Spannungen

- Beim Einsatz von System MICRO Baugruppen muss der Anwender vor dem Berühren von gefährlicher Spannung geschützt werden.
- Sie müssen daher ein Isolationskonzept für Ihre Anlage erstellen, das eine sichere Trennung der Potentialbereiche von ELV und von gefährlicher Spannung umfasst.
- Beachten Sie dabei, die bei den System MICRO Baugruppen angegebenen Isolationsspannungen zwischen den Potentialbereichen und treffen Sie geeignete Maßnahmen, wie z.B. die Verwendung von PELV/SELV Stromversorgungen für System MICRO Baugruppen.

Handhabung elektrostatisch gefährdeter Baugruppen

Die Baugruppen sind mit hochintegrierten Bauelementen in MOS-Technik bestückt. Diese Bauelemente sind hoch empfindlich gegenüber Überspannungen, die z.B. bei elektrostatischer Entladung entstehen. Zur Kennzeichnung dieser gefährdeten Baugruppen wird nachfolgendes Symbol verwendet:



Das Symbol befindet sich auf Baugruppen, Baugruppenträgern oder auf Verpackungen und weist so auf elektrostatisch gefährdete Baugruppen hin. Elektrostatisch gefährdete Baugruppen können durch Energien und Spannungen zerstört werden, die weit unterhalb der Wahrnehmungsgrenze des Menschen liegen. Hantiert eine Person, die nicht elektrisch entladen ist, mit elektrostatisch gefährdeten Baugruppen, können Spannungen auftreten und zur Beschädigung von Bauelementen führen und so die Funktionsweise der Baugruppen beeinträchtigen oder die Baugruppen unbrauchbar machen. Auf diese Weise beschädigte Baugruppen werden in den wenigsten Fällen sofort als fehlerhaft erkannt. Der Fehler kann sich erst nach längerem Betrieb einstellen. Durch statische Entladung beschädigte Bauelemente können bei Temperaturänderungen, Erschütterungen oder Lastwechseln zeitweilige Fehler zeigen. Nur durch konsequente Anwendung von Schutzmaßnahmen und verantwortungsbewusste Beachtung der Handlungsregeln lassen sich Funktionsstörungen und Ausfälle an elektrostatisch gefährdeten Baugruppen wirksam vermeiden.

Versenden von Baugruppen

Verwenden Sie für den Versand immer die Originalverpackung.

Messen und Ändern von elektrostatisch gefährdeten Baugruppen

Bei Messungen an elektrostatisch gefährdeten Baugruppen sind folgende Dinge zu beachten:

- Potenzialfreie Messgeräte sind kurzzeitig zu entladen.
- Verwendete Messgeräte sind zu erden.

Bei Änderungen an elektrostatisch gefährdeten Baugruppen ist darauf zu achten, dass ein geerdeter Lötkolben verwendet wird.

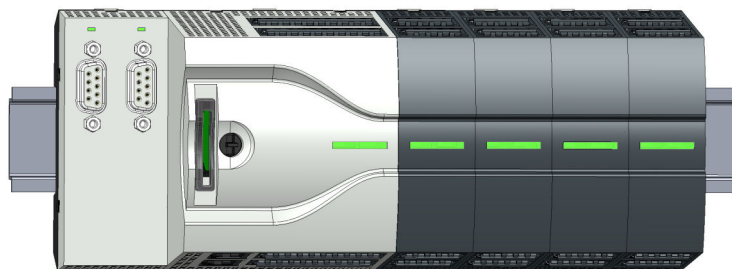


VORSICHT!

Bei Arbeiten mit und an elektrostatisch gefährdeten Baugruppen ist auf ausreichende Erdung des Menschen und der Arbeitsmittel zu achten.

2.2 Systemvorstellung

Übersicht

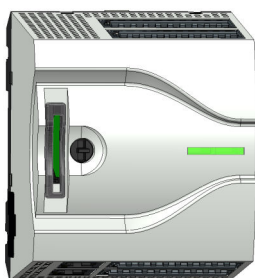


Das System MICRO ist ein modular aufgebautes Automatisierungssystem für die Montage auf einer 35mm Tragschiene. Mittels Peripheriemodule können Sie dieses System an Ihre Automatisierungsaufgaben adaptieren. Zusätzlich besteht die Möglichkeit Ihre CPU um entsprechende Schnittstellen zu erweitern. Der Verdrahtungsaufwand ist gering gehalten, da die DC 24V Elektronikversorgung im Rückwandbus integriert ist und einen Austausch bei stehender Verdrahtung ermöglicht.

Komponenten

- CPU
- Erweiterungsmodul
- Spannungsversorgung
- Peripheriemodul

CPU



Bei der CPU sind CPU-Elektronik, Ein-/Ausgabe-Komponenten und Spannungsversorgung in ein Gehäuse integriert. Zusätzlich können am Rückwandbus bis zu 8 Peripheriemodule aus dem System MICRO angebunden werden. Als Kopfmodul werden über die integrierte Spannungsversorgung sowohl die CPU-Elektronik, die Ein-/Ausgabe-Komponenten als auch die Elektronik der über den Rückwandbus angebunden Peripheriemodule versorgt. Zum Anschluss der Spannungsversorgung, der Ein-/Ausgabe-Komponenten und zur DC 24V Elektronikversorgung der über Rückwandbus angebunden Peripheriemodule besitzt die CPU abnehmbare Steckverbinder. Durch Montage von bis zu 8 Peripheriemodulen am Rückwandbus der CPU werden diese elektrisch verbunden, d.h. sie sind am Rückwandbus eingebunden und an die DC 24V Elektronikversorgung angeschlossen.

Erweiterungsmodul



Durch Einsatz von Erweiterungsmodulen können Sie die Schnittstellen der CPU erweitern. Die Anbindung an die CPU erfolgt durch Stecken auf der linken Seite der CPU. Sie können immer nur ein Erweiterungsmodul an die CPU anbinden.

Spannungsversorgung



Die Spannungsversorgung kann zusammen mit den System MICRO-Komponenten auf die Tragschiene montiert werden. Sie dient zur Elektronik- und Leistungsversorgung.

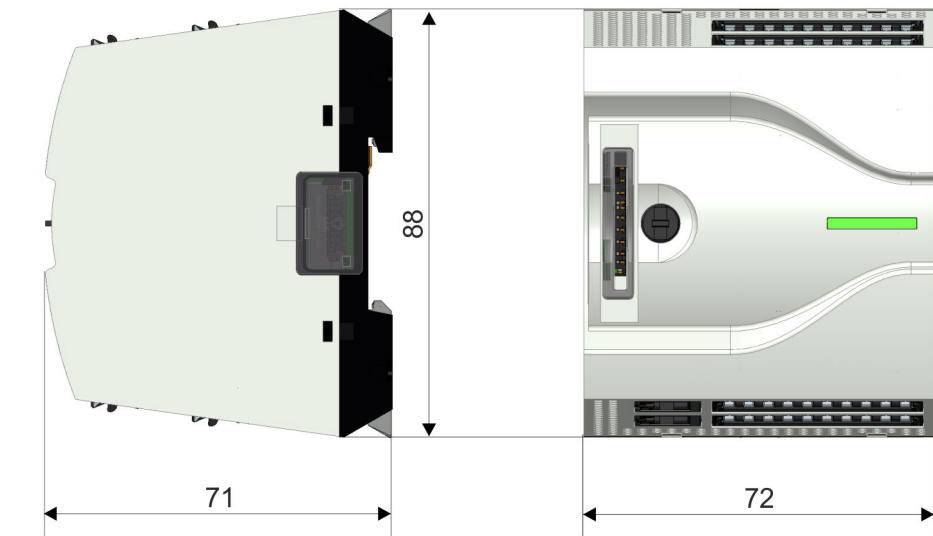
Peripheriemodul



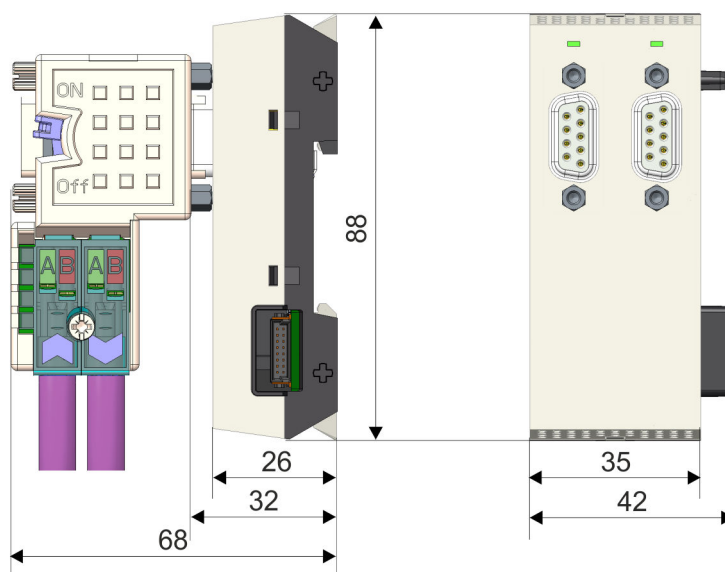
Durch Einsatz von bis zu 8 Peripheriemodulen können Sie die internen E/A-Bereiche erweitern. Die Anbindung an die CPU erfolgt durch Stecken auf der rechten Seite der CPU.

2.3 Abmessungen

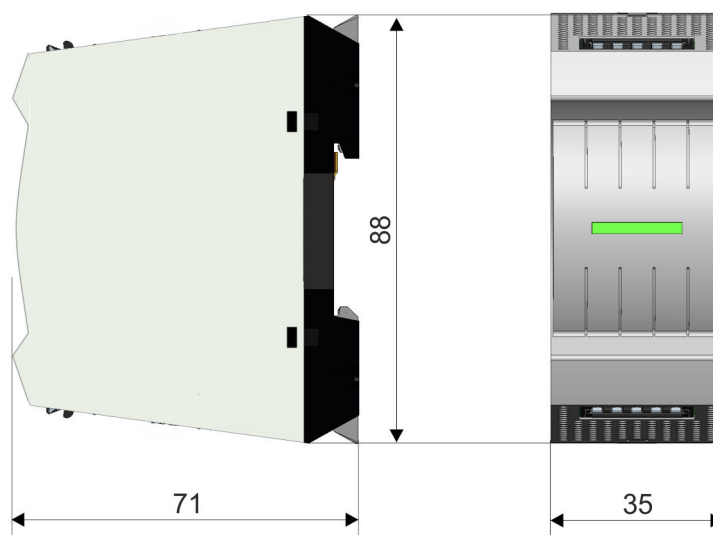
Maße CPU M13C



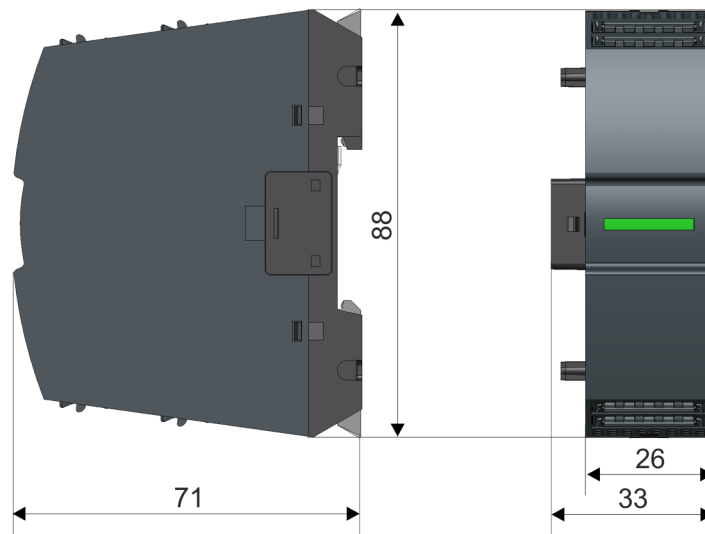
Maße in mm

**Maße Erweiterungsmodul
EM M09**

Maße in mm

Maße Spannungsversorgung

Maße Peripheriemodul



Maße in mm

2.4 Montage



VORSICHT!

Voraussetzungen für den UL-konformen Betrieb

- Verwenden Sie für die Spannungsversorgung ausschließlich SELV/PELV-Netzteile.

2.4.1 Montage CPU

2.4.1.1 Montage CPU ohne Tragschiene

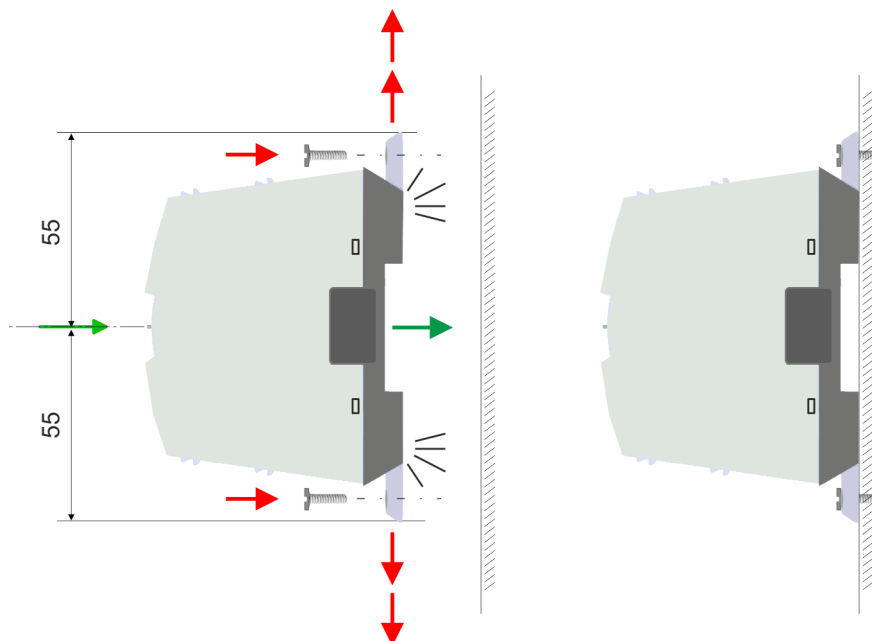


VORSICHT!

Ein Montage ohne Tragschiene ist nur zulässig, wenn Sie ausschließlich die CPU ohne Erweiterungs- und Peripheriemodule verwenden möchten. Ansonsten ist aus EMV-technischen Gründen immer eine Tragschiene zu verwenden.

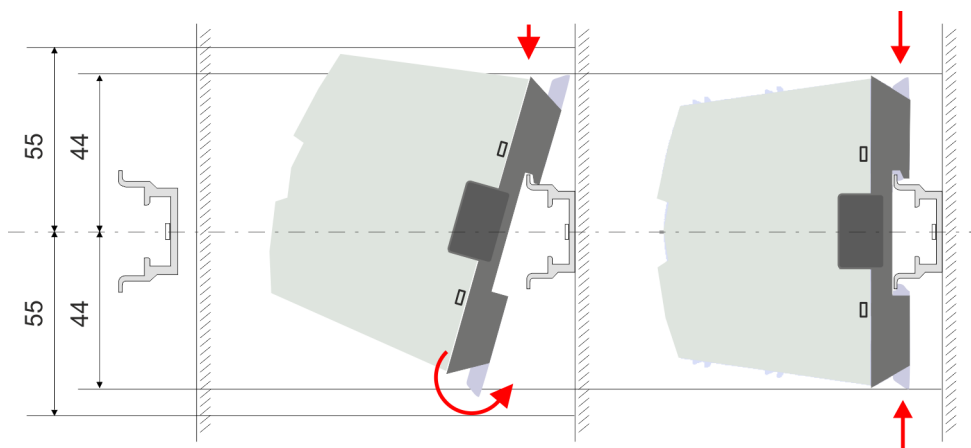
Vorgehensweise

Sie haben die Möglichkeit die CPU mittels Schrauben über die Verriegelungshebel an der Rückwand zu verschrauben. Dies erfolgt nach folgender Vorgehensweise:



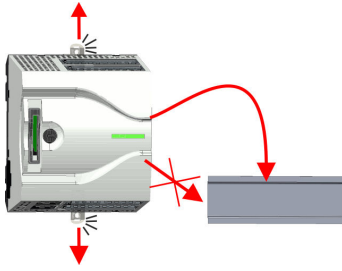
Maße in mm

1. Die CPU besitzt an der Ober- und Unterseite je einen Verriegelungshebel. Ziehen Sie diese Hebel wie in der Abbildung gezeigt soweit nach außen, bis diese 2x hörbar einrasten.
 - ⇒ Hierdurch werden Öffnungen an den Verriegelungshebeln sichtbar.
2. Befestigen Sie über diese Öffnungen Ihre CPU mittels geeigneter Schrauben an Ihrer Rückwand. Berücksichtigen Sie hierbei die Installationsfreiräume für die CPU.
 - ⇒ Die CPU ist jetzt montiert und kann verdrahtet werden.

2.4.1.2 Montage mit Tragschiene**Vorgehensweise**

Maße in mm

1. Montieren Sie die Tragschiene. Bitte beachten Sie, dass Sie von der Mitte der Tragschiene nach oben und unten einen Montageabstand von mindestens 44mm bzw. 55mm einhalten.

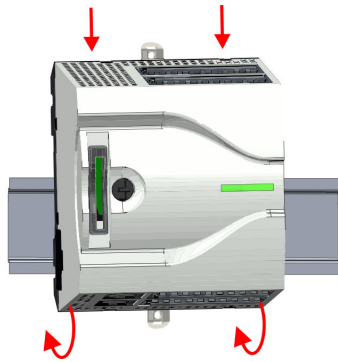


2. Die CPU besitzt an der Ober- und Unterseite einen Verriegelungshebel. Ziehen Sie diese Hebel wie in der Abbildung gezeigt soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.

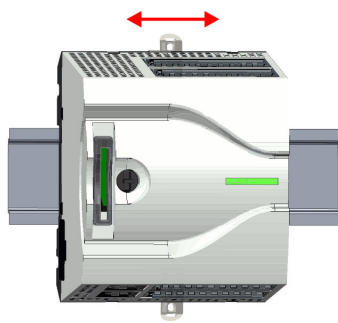


VORSICHT!

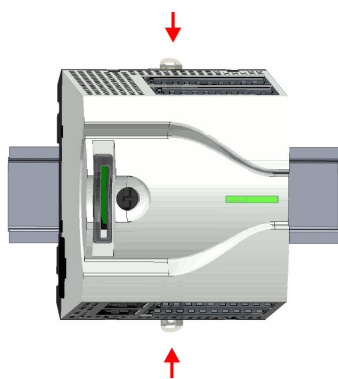
Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann.



3. Stecken Sie die CPU von oben auf die Tragschiene und drehen Sie die CPU nach unten, bis diese auf der Tragschiene aufliegt.



4. Verschieben Sie die CPU auf der Tragschiene an die gewünschte Position.



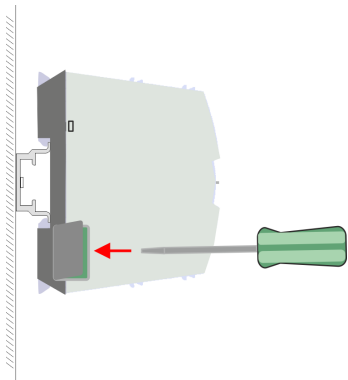
5. Schieben Sie zur Fixierung der CPU auf der Tragschiene die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.
 ⇒ Die CPU ist jetzt montiert und kann verdrahtet werden.

2.4.2 Montage Erweiterungsmodul

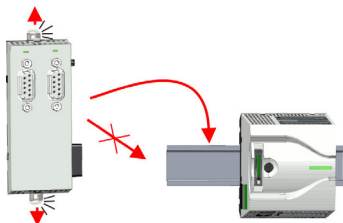
Vorgehensweise

Sie haben die Möglichkeit durch Stecken eines Erweiterungsmoduls die Schnittstellen der CPU zu erweitern. Hierbei wird das Erweiterungsmodul auf der linken Seite der CPU gesteckt. Die Montage erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. Entfernern Sie auf der linken Seite der CPU die Bus-Abdeckung mit einem Schraubendreher.



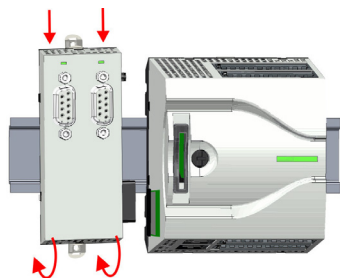
2. Das Erweiterungsmodul besitzt an der Ober- und Unterseite einen Verriegelungshebel. Ziehen Sie diese Hebel wie in der Abbildung gezeigt soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.



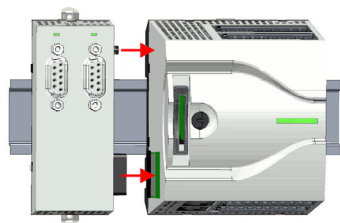
VORSICHT!

Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann.

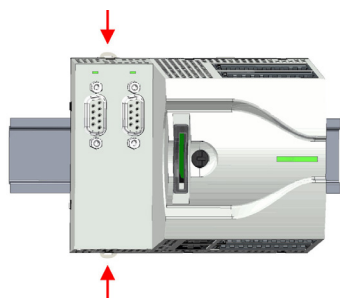
3. Zur Montage stecken Sie das Erweiterungsmodul von oben auf die Tragschiene und drehen Sie das Erweiterungsmodul nach unten, bis dieses auf der Tragschiene aufliegt.



4. Binden Sie das Erweiterungsmodul an die CPU an, indem Sie das Erweiterungsmodul auf der Tragschiene nach rechts schieben, bis der Schnittstellen-Anschluss in der CPU leicht einrastet.



5. Schieben Sie zur Fixierung des Erweiterungsmoduls auf der Tragschiene die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.

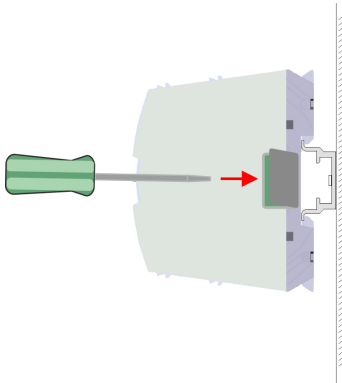


2.4.3 Montage Peripheriemodul

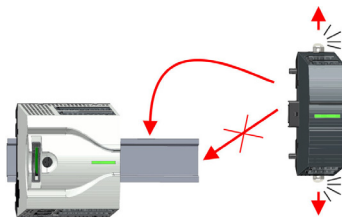
Vorgehensweise

Sie haben die Möglichkeit durch Stecken von bis zu 8 Peripheriemodulen den Peripheriebereich der CPU zu erweitern. Hierbei werden die Peripheriemodule auf der rechten Seite der CPU gesteckt. Die Montage erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. Entfernen Sie auf der rechten Seite der CPU die Bus-Abdeckung mit einem Schraubendreher.



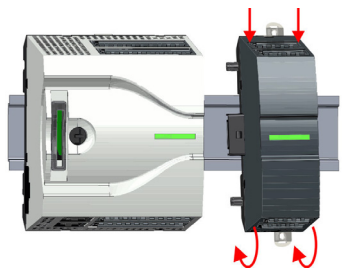
2. Das Peripheriemodul besitzt an der Ober- und Unterseite einen Verriegelungshebel. Ziehen Sie diese Hebel wie in der Abbildung gezeigt soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.



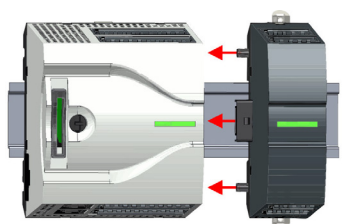
VORSICHT!

Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann.

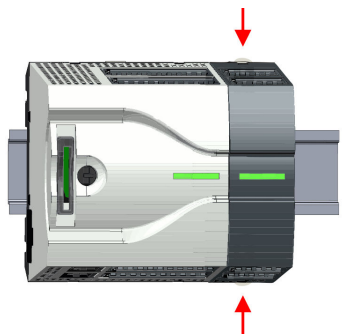
3. Zur Montage stecken Sie das Peripheriemodul von oben auf die Tragschiene und drehen Sie das Peripheriemodul nach unten, bis dieses auf der Tragschiene aufliegt.



4. Binden Sie das Peripheriemodul an die CPU an, indem Sie das Peripheriemodul auf der Tragschiene nach links schieben, bis der Schnittstellen-Anschluss in der CPU leicht einrastet.



5. Schieben Sie zur Fixierung des Peripheriemoduls auf der Tragschiene die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.



6. Verfahren Sie auf diese Weise mit weiteren Peripheriemodulen.

2.5 Verdrahtung



GEFAHR!

Zugentlastung der Versorgungsleitungen beachten!

Da der Stecker für die Versorgungsleitungen der Eingangsspannung keine (doppelte) Isolierung besitzt, sind nicht fest verlegte Versorgungsleitungen von Schub und Druck zu entlasten!



VORSICHT!

Temperatur externer Kabel beachten!

Aufgrund der Wärmeableitung des Systems kann die Temperatur externer Kabel ansteigen. Aus diesem Grund muss die Spezifikation der Temperatur für die Verkabelung 25°C über der Umgebungstemperatur gewählt werden!



VORSICHT!

Isolierbereiche sind zu trennen!

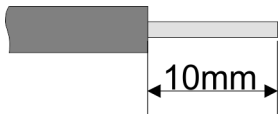
Das System ist spezifiziert für SELV/PELV-Umgebung. Geräte, welche an das System angeschlossen werden, müssen für SELV/PELV-Umgebung spezifiziert sein. Die Verkabelung von Geräten, welche der SELV/PELV-Umgebung nicht entsprechen, sind getrennt von der SELV/PELV-Umgebung zu verlegen!

2.5.1 Verdrahtung CPU

CPU-Steckverbinder

Für die Verdrahtung besitzt die CPU abnehmbare Steckverbinder. Bei der Verdrahtung der Steckverbinder kommt eine "push-in"-Federklemmtechnik zum Einsatz. Diese ermöglicht einen werkzeuglosen und schnellen Anschluss Ihrer Signal- und Versorgungsleitungen. Das Abklemmen erfolgt mittels eines Schraubendrehers.

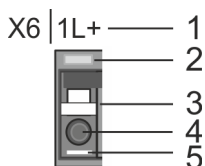
Daten



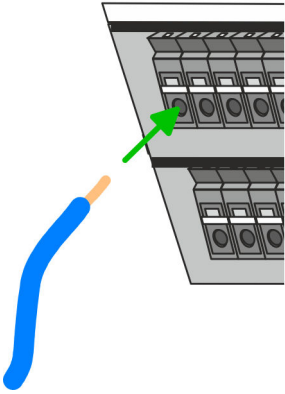
| | |
|----------------|--|
| U_{\max} | 30V DC |
| I_{\max} | 10A |
| Querschnitt | 0,2 ... 1,5mm ² (AWG 24 ... 16) |
| Abisolierlänge | 10mm |

Verwenden Sie für die Verdrahtung starre Drähte bzw. setzen Sie Aderendhülsen ein. Bei Einsatz von Litzen müssen Sie während des Verdrahtens mit einem Schraubendreher die Entriegelung des Kontakts betätigen.

Verdrahtung Vorgehensweise

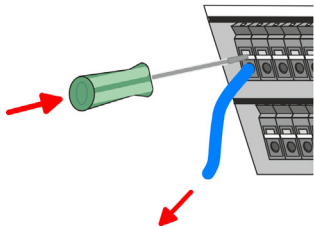


- 1 Beschriftung am Gehäuse
- 2 Status-LED
- 3 Entriegelung
- 4 Anschlussöffnung für Draht
- 5 Pin 1 ist mit einem weißen Strich auf dem Steckverbinder gekennzeichnet

Draht stecken

Die Verdrahtung erfolgt werkzeuglos.

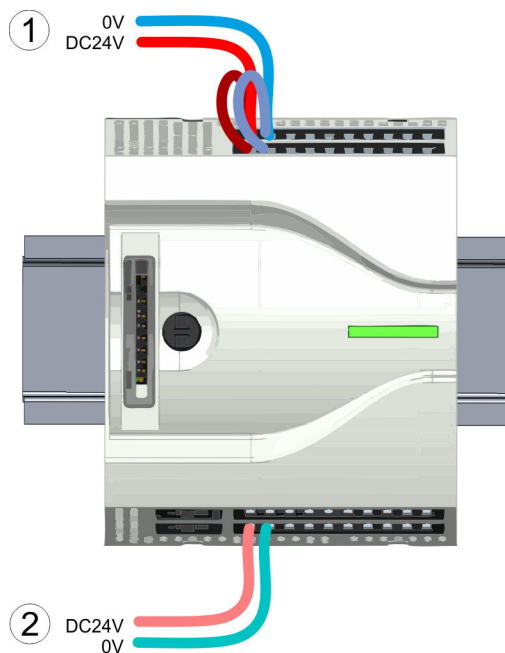
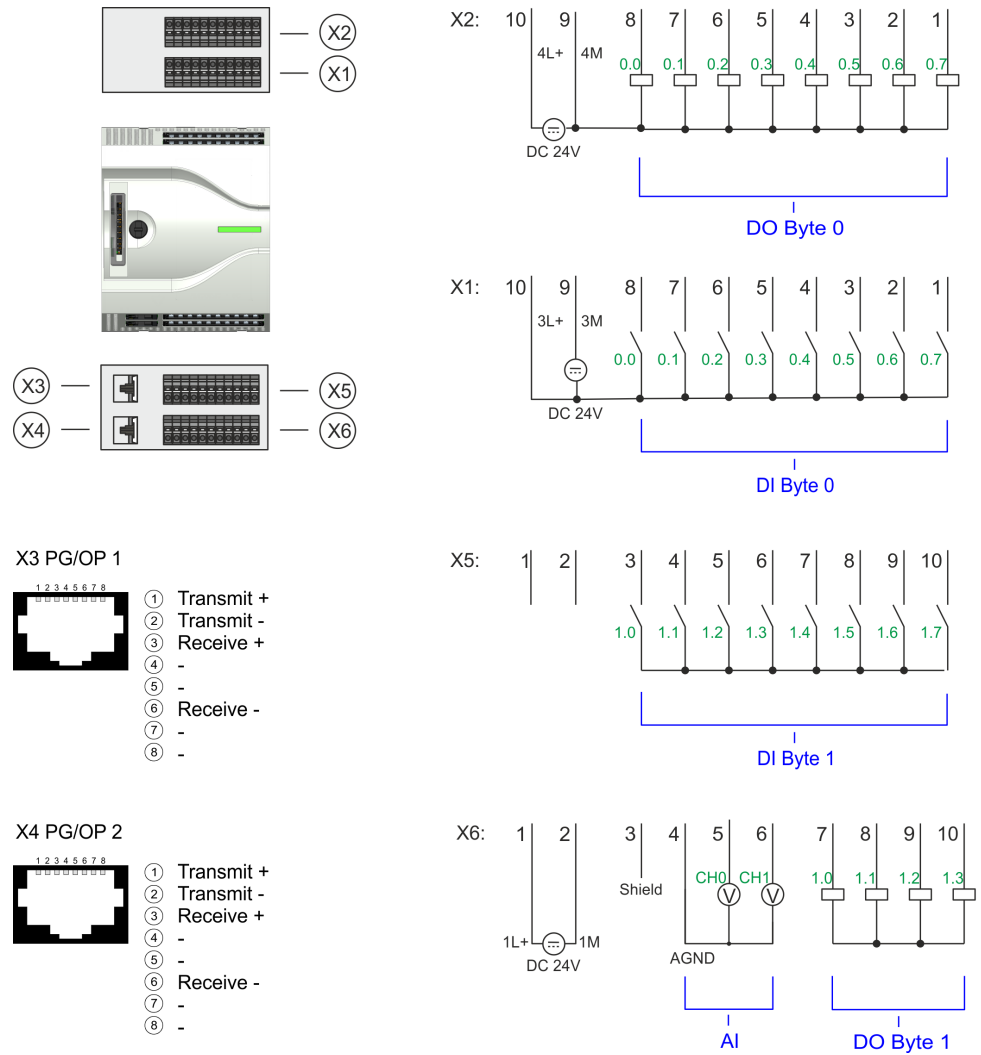
- ➔ Ermitteln Sie gemäß der Gehäusebeschriftung die Anschlussposition und führen Sie durch die runde Anschlussöffnung des entsprechenden Kontakts Ihren vorbereiteten Draht bis zum Anschlag ein, so dass dieser fixiert wird.
- ⇒ Durch das Einschieben öffnet die Kontaktfeder und sorgt somit für die erforderliche Anpresskraft.

Draht entfernen

Das Entfernen eines Drahtes erfolgt mittels eines Schraubendrehers mit 2,5mm Klingenbreite.

- 1.** ➔ Drücken Sie mit dem Schraubendreher senkrecht auf die Entriegelung.
 - ⇒ Die Kontaktfeder gibt den Draht frei.
- 2.** ➔ Ziehen sie den Draht aus der runden Öffnung heraus.

Standard-Verdrahtung



- (1) X2: 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für integrierte Ausgänge
X1: 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für integrierte Eingänge
- (2) X6: 1L+: DC 24V für Elektronikversorgung CPU



Die Elektronikversorgung ist intern gegen zu hohe Spannung durch eine Sicherung geschützt. Die Sicherung befindet sich innerhalb der CPU und kann vom Anwender nicht getauscht werden.

Absicherung

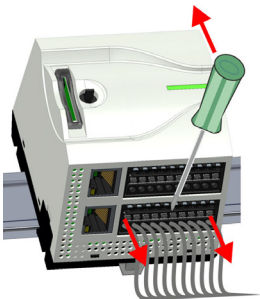


VORSICHT!

- Die Leistungsversorgung der internen DOs ist extern mit einer 8A-Sicherung (flick) bzw. einem Leitungsschutzschalter 8A Charakteristik Z abzusichern.

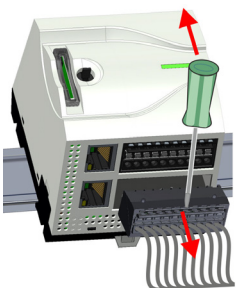
Steckverbinder entfernen

Mittels eines Schraubendrehers haben Sie die Möglichkeit z.B. für einen Modulwechsel bei stehender Verdrahtung die Steckverbinder zu entfernen. Hierzu besitzt jeder Steckverbinder an der Oberseite Vertiefungen für die Entriegelung. Die Entriegelung erfolgt nach folgender Vorgehensweise:



1. Steckverbinder entfernen:

Führen Sie Ihren Schraubendreher von oben in eine der Vertiefungen.



2. Drücken Sie den Schraubendreher nach hinten:

⇒ Der Steckverbinder wird entriegelt und kann abgezogen werden.



VORSICHT!

Durch Falschbedienung wie z.B. Drücken des Schraubendrehers nach unten kann die Entriegelung beschädigt werden!

3. Steckverbinder stecken:

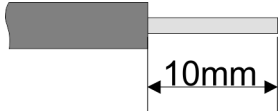
Gesteckt wird der Steckverbinder, indem Sie diesen direkt stecken und in die Verriegelung einrasten.

2.5.2 Verdrahtung Peripheriemodul

Peripheriemodul-Steckverbinder

Für die Verdrahtung besitzen die Peripheriemodule abnehmbare Steckverbinder. Bei der Verdrahtung der Steckverbinder kommt eine "push-in"-Federklemmtechnik zum Einsatz. Diese ermöglicht einen werkzeuglosen und schnellen Anschluss Ihrer Signal- und Versorgungsleitungen. Das Abklemmen erfolgt mittels eines Schraubendrehers.

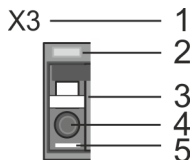
Daten



| | |
|----------------|--|
| U_{\max} | 240V AC / 30V DC |
| I_{\max} | 10A |
| Querschnitt | 0,2 ... 1,5mm ² (AWG 24 ... 16) |
| Abisolierlänge | 10mm |

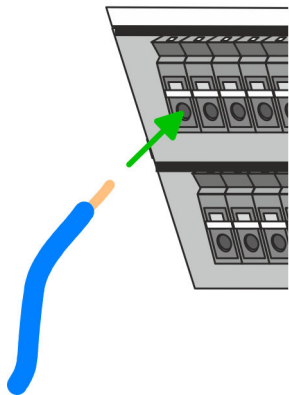
Verwenden Sie für die Verdrahtung starre Drähte bzw. setzen Sie Aderendhülsen ein. Bei Einsatz von Litzen müssen Sie während des Verdrahtens mit einem Schraubendreher die Entriegelung des Kontakts betätigen.

Verdrahtung Vorgehensweise



- 1 Beschriftung am Gehäuse
- 2 Status-LED
- 3 Entriegelung
- 4 Anschlussöffnung für Draht
- 5 Pin 1 ist mit einem weißen Strich auf dem Steckverbinder gekennzeichnet

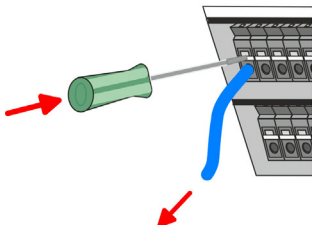
Draht stecken



Die Verdrahtung erfolgt werkzeuglos.

- Ermitteln Sie gemäß der Gehäusebeschriftung die Anschlussposition und führen Sie durch die runde Anschlussöffnung des entsprechenden Kontakts Ihren vorbereiteten Draht bis zum Anschlag ein, so dass dieser fixiert wird.
 - ⇒ Durch das Einschieben öffnet die Kontaktfeder und sorgt somit für die erforderliche Anpresskraft.

Draht entfernen



Das Entfernen eines Drahtes erfolgt mittels eines Schraubendrehers mit 2,5mm Klingenbreite.

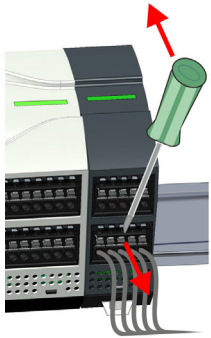
1. → Drücken Sie mit dem Schraubendreher senkrecht auf die Entriegelung.
 - ⇒ Die Kontaktfeder gibt den Draht frei.
2. → Ziehen sie den Draht aus der runden Öffnung heraus.

Absicherung**VORSICHT!**

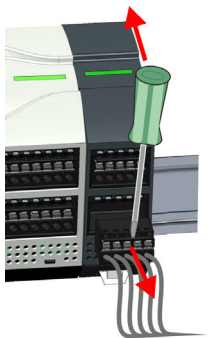
- Die Leistungsversorgung des Ausgabemoduls DO16 ist extern mit einer 10A-Sicherung (flick) bzw. einem Leitungsschutzschalter 10A Charakteristik Z abzusichern.
- Die Leistungsversorgung des Ausgabeteils des DIO8 ist extern mit einer 5A-Sicherung (flick) bzw. einem Leitungsschutzschalter 5A Charakteristik Z abzusichern.

Steckverbinder entfernen

Mittels eines Schraubendrehers haben Sie die Möglichkeit z.B. für den Modultausch bei stehender Verdrahtung die Steckverbinder zu entfernen. Hierzu besitzt jeder Steckverbinder an der Oberseite Vertiefungen für die Entriegelung. Die Entriegelung erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

**1.** Steckverbinder entfernen:

Führen Sie Ihren Schraubendreher von oben in eine der Vertiefungen.

**2.** Drücken Sie den Schraubendreher nach hinten:

⇒ Der Steckverbinder wird entriegelt und kann abgezogen werden.

**VORSICHT!**

Durch Falschbedienung wie z.B. Drücken des Schraubendrehers nach unten kann die Entriegelung beschädigt werden!

3. Steckverbinder stecken:

Gesteckt wird der Steckverbinder, indem Sie diesen direkt stecken und in die Verriegelung einrasten.

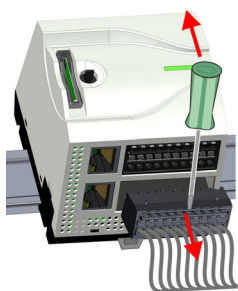
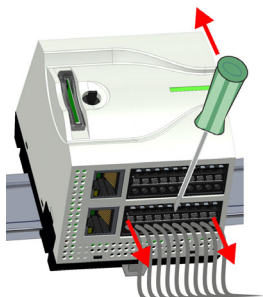
2.6 Demontage

2.6.1 Demontage CPU

Steckverbinder entfernen

Mittels eines Schraubendrehers haben Sie die Möglichkeit z.B. für einen Modultausch bei stehender Verdrahtung die Steckverbinder zu entfernen. Hierzu besitzt jeder Steckverbinder an der Oberseite Vertiefungen für die Entriegelung. Die Entriegelung erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Machen Sie Ihr System stromlos.
2. ➤ Steckverbinder entfernen:
Führen Sie Ihren Schraubendreher von oben in eine der Vertiefungen.



3. ➤ Drücken Sie den Schraubendreher nach hinten:
⇒ Der Steckverbinder wird entriegelt und kann abgezogen werden.



VORSICHT!

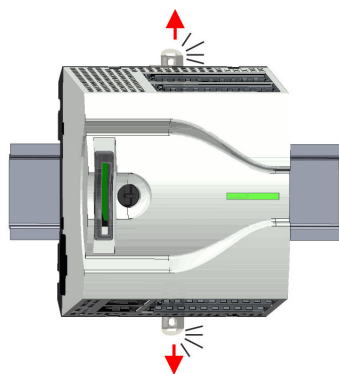
Durch Falschbedienung wie z.B. Drücken des Schraubendrehers nach unten kann die Steckerleiste beschädigt werden!

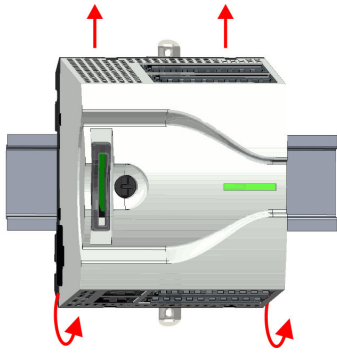
4. ➤ Entfernen Sie auf diese Weise an der CPU alle belegten Stecker.

CPU ersetzen (standalone)

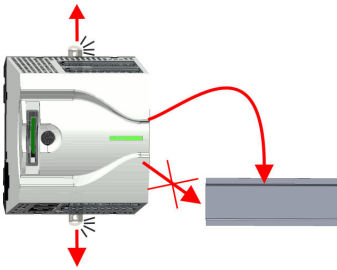
Sind weitere Module an die CPU angebunden ☞ *"Optional: CPU in einem System ersetzen" Seite 29*. Sofern keine weiteren Module an die CPU angebunden sind, erfolgt der Austausch der CPU nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Ziehen Sie mittels eines Schraubendrehers die Entriegelungshebel der CPU soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.





2. ➔ Nehmen Sie die CPU mit einer Drehung nach oben von der Tragschiene ab.

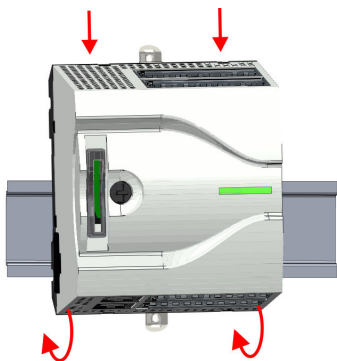


3. ➔ Ziehen Sie die Entriegelungshebel der CPU soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.

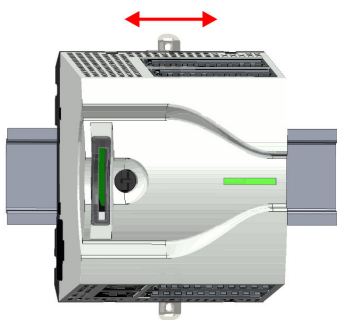


VORSICHT!

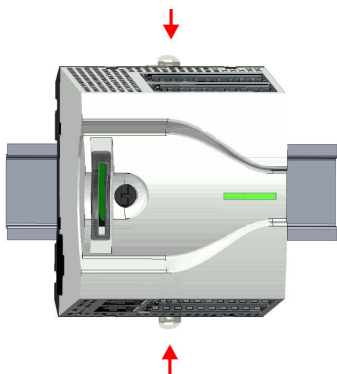
Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann!



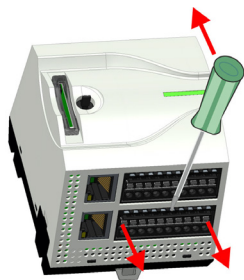
4. ➔ Stecken Sie die CPU von oben auf die Tragschiene und drehen Sie die CPU nach unten, bis diese auf der Tragschiene aufliegt.



5. ➔ Verschieben Sie die CPU auf der Tragschiene an die gewünschte Position.



6. ➔ Schieben Sie zur Fixierung der CPU auf der Tragschiene die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.



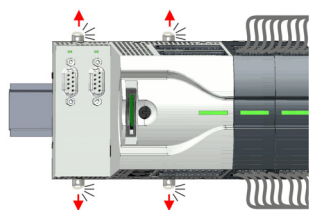
7. ➔ Entfernen Sie die überflüssigen Steckverbinder an der CPU.



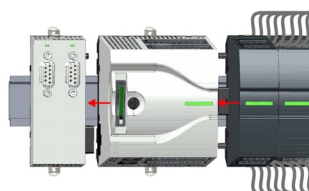
8. ➔ Stecken Sie wieder die verdrahteten Steckverbinder.
⇒ Jetzt können Sie Ihr System wieder in Betrieb nehmen.

Optional: CPU in einem System ersetzen

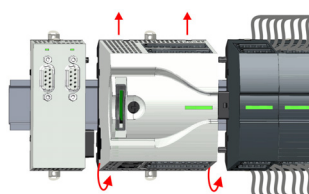
Nachfolgend wird gezeigt, wie sie die CPU in einem System ersetzen:



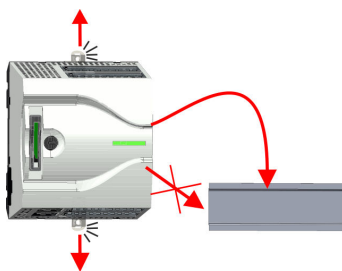
1. ➔ Sofern ein Erweiterungsmodul an die CPU angebunden ist, müssen Sie dieses von der CPU abziehen. Ziehen Sie hierzu mittels eines Schraubendrehers die Entriegelungshebel von Erweiterungsmodul und CPU soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.



2. ➔ Ziehen Sie alle an die CPU angebotenen Module ab, indem Sie die CPU zusammen mit dem Erweiterungsmodul auf der Tragschiene entsprechend verschieben.



3. ➔ Nehmen Sie die CPU mit einer Drehung nach oben von der Tragschiene ab.

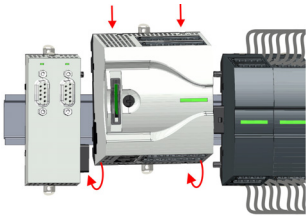


4. ➔ Ziehen Sie die Entriegelungshebel der CPU soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.

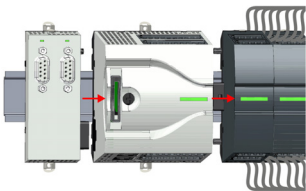


VORSICHT!

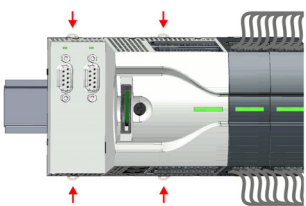
Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann!



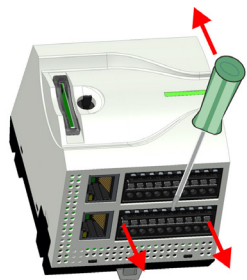
- 5.** ➤ Zur Montage der CPU ziehen Sie die Verriegelungshebel so weit nach außen, bis diese hörbar einrasten. Stecken Sie die CPU von oben auf die Tragschiene und drehen Sie die CPU nach unten, bis diese auf der Tragschiene aufliegt.



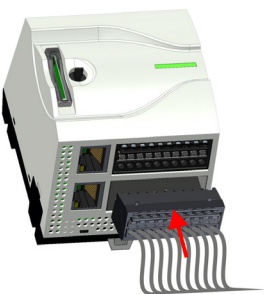
- 6.** ➤ Binden Sie Ihre Module wieder an, indem Sie die CPU zusammen mit dem Erweiterungsmodul auf der Tragschiene entsprechend verschieben.



- 7.** ➤ Schieben Sie zur Fixierung von CPU und Erweiterungsmodul auf der Tragschiene die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.



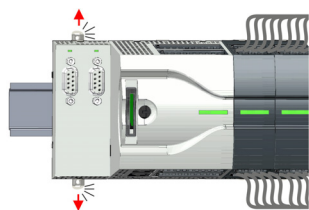
- 8.** ➤ Entfernen Sie die überflüssigen Steckverbinder an der CPU.



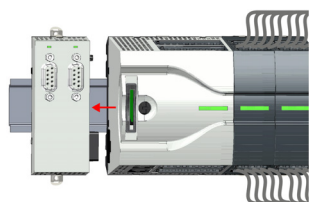
- 9.** ➤ Stecken Sie wieder die verdrahteten Steckverbinder.
 ⇨ Jetzt können Sie Ihr System wieder in Betrieb nehmen.

2.6.2 Demontage Erweiterungsmodul

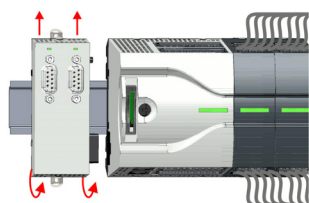
Vorgehensweise



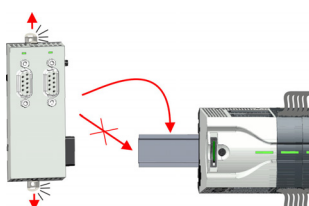
1. ➤ Machen Sie Ihr System stromlos.



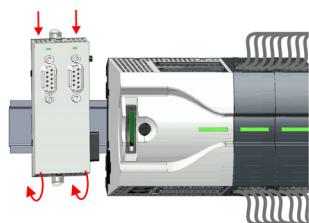
2. ➤ Entfernen Sie die entsprechenden Busstecker.



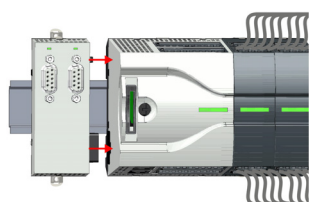
3. ➤ Ziehen Sie mittels eines Schraubendrehers die Entriegelungshebel des Erweiterungsmoduls soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.



4. ➤ Ziehen Sie das Erweiterungsmodul durch Verschieben auf der Tragschiene von der CPU ab.



5. ➤ Nehmen Sie das Erweiterungsmodul mit einer Drehung nach oben von der Tragschiene ab.



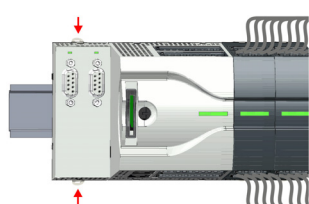
6. ➤ Ziehen Sie die Entriegelungshebel des Erweiterungsmoduls soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.



VORSICHT!

Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann!

7. ➤ Zur Montage stecken Sie das Erweiterungsmodul von oben auf die Tragschiene und drehen Sie das Erweiterungsmodul nach unten, bis dieses auf der Tragschiene aufliegt.



8. ➤ Binden Sie das Erweiterungsmodul wieder an die CPU an, indem Sie das Erweiterungsmodul auf der Tragschiene nach rechts schieben, bis der Schnittstellen-Anschluss in der CPU leicht einrastet.

9. ➤ Schieben Sie die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.

10. ➤ Stecken Sie die entsprechenden Busstecker.

⇒ Jetzt können Sie Ihr System wieder in Betrieb nehmen.

2.6.3 Demontage Peripheriemodul

Steckverbinder entfernen

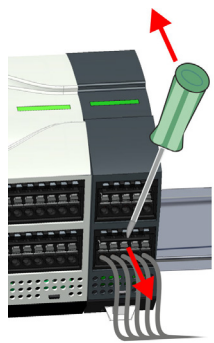
Mittels eines Schraubendrehers haben Sie die Möglichkeit z.B. für einen Modultausch bei stehender Verdrahtung die Steckverbinder zu entfernen. Hierzu besitzt jeder Steckverbinder an der Oberseite Vertiefungen für die Entriegelung. Die Entriegelung erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Machen Sie Ihr System stromlos.

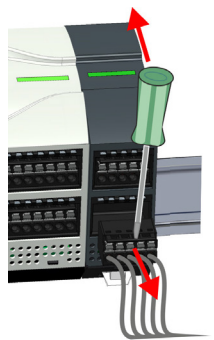


VORSICHT!

Achten Sie insbesondere beim Relais-Modul auf die Spannungsfreiheit der Arbeitskontakte!



2. ➤ Steckverbinder entfernen:
Führen Sie Ihren Schraubendreher von oben in eine der Vertiefungen.



3. ➤ Drücken Sie den Schraubendreher nach hinten:
⇒ Der Steckverbinder wird entriegelt und kann abgezogen werden.

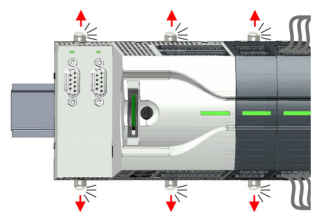


VORSICHT!

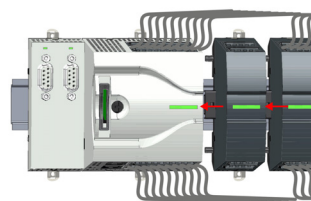
Durch Falschbedienung wie z.B. Drücken des Schraubendrehers nach unten kann die Steckerleiste beschädigt werden!

4. ➤ Entfernen Sie auf diese Weise alle belegten Stecker am Peripheriemodul.

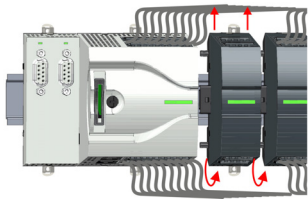
Peripheriemodul ersetzen



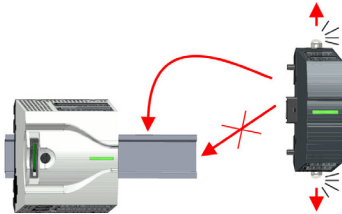
1. ➤ Entfernen Sie die Module, welche an das zu tauschende Modul angebunden sind, indem Sie deren Entriegelungshebel soweit nach außen ziehen, bis diese hörbar einrasten ...



2. ➤ ... und verschieben Sie die Module entsprechend.



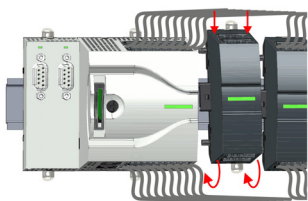
3. ➔ Nehmen Sie das Peripheriemodul mit einer Drehung nach oben von der Tragschiene ab.



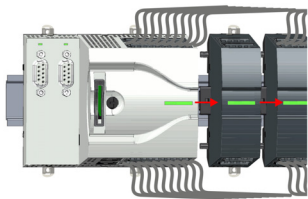
4. ➔ Ziehen Sie die Entriegelungshebel des Peripheriemoduls soweit nach außen, bis diese hörbar einrasten.

**VORSICHT!**

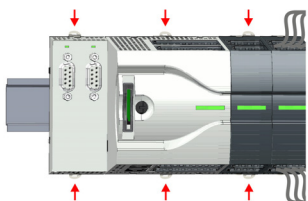
Das seitliche Aufstecken auf die Tragschiene ist nicht zulässig, da ansonsten das Modul beschädigt werden kann!



5. ➔ Stecken Sie das Peripheriemodul von oben auf die Tragschiene und drehen Sie das Peripheriemodul nach unten, bis dieses auf der Tragschiene aufliegt.



6. ➔ Verbinden Sie alle Module wieder, indem Sie diese auf der Tragschiene entsprechend wieder zusammenschieben.



7. ➔ Schieben Sie die Verriegelungshebel wieder zurück in die Ausgangsposition.



8. ➔ Entfernen Sie die überflüssigen Steckverbinder.



9. → Stecken Sie wieder die verdrahteten Steckverbinder.
 ⇒ Jetzt können Sie Ihr System wieder in Betrieb nehmen.

2.6.3.1 Easy Maintenance

Übersicht

Als *Easy Maintenance* wird die Unterstützung eines Modultauschs während des Betriebs bezeichnet, ohne das System neu starten zu müssen. Hierbei gibt es folgendes Verhalten:

- Peripheriemodul wird entfernt
 - Die CPU erkennt einen Modulausfall am Rückwandbus.
 - Diagnosemeldung "*System MICRO Bus-Ausfall*" (0x39D0) wird ausgegeben.
 - Der OB 86 wird aufgerufen. Ist dieser nicht vorhanden geht die CPU in STOP ansonsten bleibt sie in RUN.
 - Die rote LED der Statusleiste der CPU leuchtet.
 - Die E/A-Daten aller Module werden ungültig.
- Identisches Peripheriemodul wird gesteckt
 - Die CPU erkennt die Modulwiederkehr am Rückwandbus.
 - Die rote LED der Statusleiste der CPU geht aus.
 - Alle grünen LEDs der Statusleisten der Peripheriemodule leuchten und alle roten LEDs der Statusleisten der Peripheriemodule gehen aus.
 - Diagnosemeldung "*System MICRO Bus-Wiederkehr*" (0x38D0) wird ausgegeben.
 - Der OB 86 wird aufgerufen. Ist dieser nicht vorhanden geht die CPU in STOP ansonsten bleibt sie in RUN.
 - Die E/A-Daten aller Module werden wieder gültig.
- Falsches Peripheriemodul wird gesteckt
 - Die CPU erkennt das falsche Modul.
 - Diagnosemeldung "*System MICRO Bus-Wiederkehr, Sollausbau weicht von Istausbau ab*" (0x38D1) wird ausgegeben.
 - Die rote LED der Statusleiste der CPU leuchtet weiter.
 - Die rote LED der Statusleiste des falschen Peripheriemoduls blinkt.
 - Der OB 86 wird aufgerufen. Ist dieser nicht vorhanden geht die CPU in STOP ansonsten bleibt sie in RUN.
 - Mit Ausnahme des falschen Moduls werden die E/A-Daten aller Module wieder gültig.



Bitte beachten Sie, dass die CPU in STOP geht, sofern beim Hinzufügen bzw. Entfernen von System MICRO Modulen kein OB 86 projektiert ist!

2.7 Industrielle Sicherheit und Aufbaurichtlinien

2.7.1 Industrielle Sicherheit in der Informationstechnologie

Aktuellste Version

Dieses Kapitel finden Sie auch als Leitfaden *"Industrielle IT-Sicherheit"* unter www.yaskawa.eu.com

Gefahren

Datensicherheit und Zugriffsschutz wird auch im industriellen Umfeld immer wichtiger. Die fortschreitende Vernetzung ganzer Industrieanlagen mit den Unternehmensebenen und die Funktionen zur Fernwartung führen zu höheren Anforderungen zum Schutz der Industrieanlagen. Gefährdungen können entstehen durch:

- Innere Manipulation wie technische Fehler, Bedien- und Programmfehler und vorsätzliche Programm- bzw. Datenmanipulation.
- Äußere Manipulation wie Software-Viren, -Würmer und Trojaner.
- Menschliche Unachtsamkeit wie z.B. Passwort-Phishing.

Schutzmaßnahmen

Die wichtigsten Schutzmaßnahmen vor Manipulation und Verlust der Datensicherheit im industriellen Umfeld sind:

- Verschlüsselung des Datenverkehrs mittels Zertifikate.
- Filterung und Kontrolle des Datenverkehrs durch VPN - "Virtual Private Networks".
- Identifizierung der Teilnehmer durch "Authentifizierung" über sicheren Kanal.
- Segmentierung in geschützte Automatisierungszellen, so dass nur Geräte in der gleichen Gruppe Daten austauschen können.
- Deaktivierung überflüssiger Hard- und Software.

Weiterführende Informationen

Nähere Informationen zu den Maßnahmen finden Sie auf den folgenden Webseiten:

- Bundesamt für Informationstechnik www.bsi.bund.de
- Cybersecurity & Infrastructure Security Agency us-cert.cisa.gov
- VDI/VDE-Gesellschaft Mess- und Automatisierungstechnik www.vdi.de

2.7.1.1 Absicherung von Hardware und Applikationen

Maßnahmen

- Integrieren Sie keine Komponenten bzw. Systeme in öffentliche Netzwerke.
 - Setzen Sie bei Einsatz in öffentlichen Netzwerken VPN "Virtual Private Networks" ein. Hiermit können Sie den Datenverkehr entsprechend kontrollieren und filtern.
- Halten Sie Ihre Systeme immer auf dem neuesten Stand.
 - Verwenden Sie immer den neuesten Firmwarestand für alle Geräte.
 - Führen Sie regelmäßige Updates Ihrer Bedien-Software durch.
- Schützen Sie Ihre Systeme durch eine Firewall.
 - Die Firewall schützt Ihre Infrastruktur nach innen und nach außen.
 - Hiermit können Sie Ihr Netzwerk segmentieren und ganze Bereiche isolieren.
- Sichern Sie den Zugriff auf Ihre Anlagen über Benutzerkonten ab.
 - Verwenden Sie nach Möglichkeit ein zentrales Benutzerverwaltungssystem.
 - Legen Sie für jeden Benutzer, für den eine Autorisierung unbedingt erforderlich ist, ein Benutzerkonto an.
 - Halten Sie die Benutzerkonten immer aktuell und deaktivieren Sie nicht verwendete Benutzerkonten.
- Schützen Sie den Zugriff auf Ihre Anlagen durch sichere Passwörter.
 - Ändern Sie das Passwort einer Standard-Anmeldung nach dem ersten Start.
 - Verwenden Sie sichere Passwörter bestehend aus Groß-/Kleinschreibung, Zahlen und Sonderzeichen. Der Einsatz eines Passwort-Generators bzw. -Managers wird empfohlen.
 - Ändern Sie die Passwörter gemäß den für Ihre Anwendung geltenden Regeln und Vorgaben.
- Deaktivieren Sie inaktive Kommunikations-Ports bzw. Protokolle.
 - Es sollten immer nur die Kommunikations-Ports aktiviert sein, über die auch kommuniziert wird.
 - Es sollten immer nur die Kommunikations-Protokolle aktiviert sein, über die auch kommuniziert wird.
- Berücksichtigen Sie bei der Anlagenplanung und Absicherung mögliche Verteidigungsstrategien.
 - Die alleinige Isolation von Komponenten ist nicht ausreichend für einen umfassenden Schutz. Hier ist ein Gesamt-Konzept zu entwerfen, welches auch Verteidigungsmaßnahmen im Falle eines Cyber-Angriffs vorsieht.
 - Führen Sie in regelmäßigen Abständen Bedrohungsanalysen durch. Unter anderem erfolgt hier eine Gegenüberstellung zwischen den getroffenen zu den erforderlichen Schutzmaßnahmen.
- Beschränken Sie den Einsatz von externen Datenträgern.
 - Über externe Datenträger wie USB-Speichersticks oder SD-Speicherkarten kann Schadsoftware unter Umgehung einer Firewall direkt in eine Anlage gelangen.
 - Externe Datenträger bzw. deren Steckplätze müssen z.B. unter Verwendung eines abschließbaren Schaltschranks vor unbefugtem physischem Zugriff geschützt werden.
 - Stellen Sie sicher, dass nur befugte Personen Zugriff haben.
 - Stellen Sie bei der Entsorgung von Datenträgern sicher, dass diese sicher zerstört werden.
- Verwenden Sie sichere Zugriffspfade wie HTTPS bzw. VPN für den Remote-Zugriff auf Ihre Anlage.
- Aktivieren Sie die sicherheitsrelevante Ereignisprotokollierung gemäß der gültigen Sicherheitsrichtlinie und den gesetzlichen Anforderungen zum Datenschutz.

2.7.1.2 Absicherung von PC-basierter Software

Maßnahmen

Da PC-basierte Software zur Programmierung, Konfiguration und Überwachung verwendet wird, können hiermit auch ganze Anlagen oder einzelne Komponenten manipuliert werden. Hier ist besondere Vorsicht geboten!

- Verwenden Sie Benutzerkonten auf Ihren PC-Systemen.
 - Verwenden Sie nach Möglichkeit ein zentrales Benutzerverwaltungssystem.
 - Legen Sie für jeden Benutzer, für den eine Autorisierung unbedingt erforderlich ist, ein Benutzerkonto an.
 - Halten Sie die Benutzerkonten immer aktuell und deaktivieren Sie nicht verwendete Benutzerkonten.
- Schützen Sie Ihre PC-Systeme durch sichere Passwörter.
 - Ändern Sie das Passwort einer Standard-Anmeldung nach dem ersten Start.
 - Verwenden Sie sichere Passwörter bestehend aus Groß-/Kleinschreibung, Zahlen und Sonderzeichen. Der Einsatz eines Passwort-Generators bzw. -Managers wird empfohlen.
 - Ändern Sie die Passwörter gemäß den für Ihre Anwendung geltenden Regeln und Vorgaben.
- Aktivieren Sie die sicherheitsrelevante Ereignisprotokollierung gemäß der gültigen Sicherheitsrichtlinie und den gesetzlichen Anforderungen zum Datenschutz.
- Schützen Sie Ihre PC-Systeme durch Sicherheitssoftware.
 - Installieren Sie auf Ihren PC-Systemen Virens Scanner zur Identifikation von Viren, Trojanern und anderer Malware.
 - Installieren Sie Software, die Phishing-Attacken erkennen und aktiv verhindern kann.
- Halten Sie Ihre Software immer auf dem neuesten Stand.
 - Führen Sie regelmäßige Updates Ihres Betriebssystems durch.
 - Führen Sie regelmäßige Updates Ihrer Software durch.
- Führen Sie regelmäßige Datensicherungen durch und lagern Sie die Datenträger an einem sicheren Ort.
- Führen Sie regelmäßige Neustarts Ihrer PC-Systeme durch. Starten Sie nur von Datenträgern, welche gegen Manipulation geschützt sind.
- Setzen Sie Verschlüsselungssysteme auf Ihren Datenträgern ein.
- Führen Sie regelmäßig Sicherheitsbewertungen durch, um das Manipulationsrisiko zu verringern.
- Verwenden Sie nur Daten und Software aus zugelassenen Quellen.
- Deinstallieren Sie Software, welche nicht verwendet wird.
- Deaktivieren Sie nicht verwendete Dienste.
- Aktivieren Sie an Ihrem PC-System eine passwortgeschützte Bildschirmsperre.
- Sperren Sie Ihre PC-Systeme immer, sobald Sie den PC-Arbeitsplatz verlassen.
- Klicken Sie auf keine Links, welche von unbekanntem Quellen stammen. Fragen Sie ggf. nach, z.B. bei E-Mails.
- Verwenden Sie sichere Zugriffspfade wie HTTPS bzw. VPN für den Remote-Zugriff auf Ihr PC-System.

2.7.2 Aufbaurichtlinien

Allgemeines

Die Aufbaurichtlinien enthalten Informationen über den störsicheren Aufbau eines SPS-Systems. Es werden die Wege beschrieben, wie Störungen in Ihre Steuerung gelangen können, wie die elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) sicher gestellt werden kann und wie bei der Schirmung vorzugehen ist.

| | |
|---|--|
| Was bedeutet EMV? | <p>Unter Elektromagnetischer Verträglichkeit (EMV) versteht man die Fähigkeit eines elektrischen Gerätes, in einer vorgegebenen elektromagnetischen Umgebung fehlerfrei zu funktionieren, ohne vom Umfeld beeinflusst zu werden bzw. das Umfeld in unzulässiger Weise zu beeinflussen.</p> <p>Die Komponenten sind für den Einsatz in Industrieumgebungen entwickelt und erfüllen hohe Anforderungen an die EMV. Trotzdem sollten Sie vor der Installation der Komponenten eine EMV-Planung durchführen und mögliche Störquellen in die Betrachtung einbeziehen.</p> |
| Mögliche Störeinträge | <p>Elektromagnetische Störungen können sich auf unterschiedlichen Pfaden in Ihre Steuerung einkoppeln:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Elektromagnetische Felder (HF-Einkopplung) ■ Magnetische Felder mit energietechnischer Frequenz ■ Bus-System ■ Stromversorgung ■ Schutzleiter <p>Je nach Ausbreitungsmedium (leitungsgebunden oder -ungebunden) und Entfernung zur Störquelle gelangen Störungen über unterschiedliche Kopplungsmechanismen in Ihre Steuerung.</p> <p>Man unterscheidet:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ galvanische Kopplung ■ kapazitive Kopplung ■ induktive Kopplung ■ Strahlungskopplung |
| Grundregeln zur Sicherstellung der EMV | <p>Häufig genügt zur Sicherstellung der EMV das Einhalten einiger elementarer Regeln. Beachten Sie beim Aufbau der Steuerung deshalb die folgenden Grundregeln.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Achten Sie bei der Montage Ihrer Komponenten auf eine gut ausgeführte flächenhafte Massung der inaktiven Metallteile. <ul style="list-style-type: none"> – Stellen Sie eine zentrale Verbindung zwischen der Masse und dem Erde/Schutzleitersystem her. – Verbinden Sie alle inaktiven Metallteile großflächig und impedanzarm. – Verwenden Sie nach Möglichkeit keine Aluminiumteile. Aluminium oxidiert leicht und ist für die Massung deshalb weniger gut geeignet. ■ Achten Sie bei der Verdrahtung auf eine ordnungsgemäße Leitungsführung. <ul style="list-style-type: none"> – Teilen Sie die Verkabelung in Leitungsgruppen ein. (Starkstrom, Stromversorgungs-, Signal- und Datenleitungen). – Verlegen Sie Starkstromleitungen und Signal- bzw. Datenleitungen immer in getrennten Kanälen oder Bündeln. – Führen Sie Signal- und Datenleitungen möglichst eng an Masseflächen (z.B. Tragholme, Metallschienen, Schrankbleche). ■ Achten Sie auf die einwandfreie Befestigung der Leitungsschirme. <ul style="list-style-type: none"> – Datenleitungen sind geschirmt zu verlegen. – Analogleitungen sind geschirmt zu verlegen. Bei der Übertragung von Signalen mit kleinen Amplituden kann das einseitige Auflegen des Schirms vorteilhaft sein. – Leitungen für Frequenzumrichter, Servo- und Schrittmotore sind geschirmt zu verlegen. – Legen Sie die Leitungsschirme direkt nach dem Schrankeintritt großflächig auf eine Schirm-/Schutzleiterschienen auf, und befestigen Sie die Schirme mit Kabelschellen. – Achten Sie darauf, dass die Schirm-/Schutzleiterschienen impedanzarm mit dem Schrank verbunden ist. – Verwenden Sie für geschirmte Datenleitungen metallische oder metallisierte Steckergehäuse. |

- Setzen Sie in besonderen Anwendungsfällen spezielle EMV-Maßnahmen ein.
 - Erwägen Sie bei Induktivitäten den Einsatz von Löschgliedern.
 - Beachten Sie, dass bei Einsatz von Leuchtstofflampen sich diese negativ auf Signalleitungen auswirken können.
- Schaffen Sie ein einheitliches Bezugspotenzial und erden Sie nach Möglichkeit alle elektrischen Betriebsmittel.
 - Achten Sie auf den gezielten Einsatz der Erdungsmaßnahmen. Das Erden der Steuerung dient als Schutz- und Funktionsmaßnahme.
 - Verbinden Sie Anlagenteile und Schränke mit Ihrer SPS sternförmig mit dem Erde/Schutzleitersystem. Sie vermeiden so die Bildung von Erdschleifen.
 - Verlegen Sie bei Potentialdifferenzen zwischen Anlagenteilen und Schränken ausreichend dimensionierte Potentialausgleichsleitungen.

Schirmung von Leitungen

Elektrische, magnetische oder elektromagnetische Störfelder werden durch eine Schirmung geschwächt; man spricht hier von einer Dämpfung. Über die mit dem Gehäuse leitend verbundene Schirmschiene werden Störströme auf Kabelschirme zur Erde hin abgeleitet. Hierbei ist darauf zu achten, dass die Verbindung zum Schutzleiter impedanzarm ist, da sonst die Störströme selbst zur Störquelle werden.

Bei der Schirmung von Leitungen ist folgendes zu beachten:

- Verwenden Sie möglichst nur Leitungen mit Schirmgeflecht.
- Die Deckungsdichte des Schirmes sollte mehr als 80% betragen.
- In der Regel sollten Sie die Schirme von Leitungen immer beidseitig auflegen. Nur durch den beidseitigen Anschluss der Schirme erreichen Sie eine gute Störunterdrückung im höheren Frequenzbereich. Nur im Ausnahmefall kann der Schirm auch einseitig aufgelegt werden. Dann erreichen Sie jedoch nur eine Dämpfung der niedrigen Frequenzen. Eine einseitige Schirmanbindung kann günstiger sein, wenn:
 - die Verlegung einer Potentialausgleichsleitung nicht durchgeführt werden kann.
 - Analogsignale (einige mV bzw. μA) übertragen werden.
 - Folienschirme (statische Schirme) verwendet werden.
- Benutzen Sie bei Datenleitungen für serielle Kopplungen immer metallische oder metallisierte Stecker. Befestigen Sie den Schirm der Datenleitung am Steckergehäuse. Schirm nicht auf den PIN 1 der Steckerleiste auflegen!
- Bei stationärem Betrieb ist es empfehlenswert, das geschirmte Kabel unterbrechungsfrei abzuisolieren und auf die Schirm-/Schutzleiterschiene aufzulegen.
- Benutzen Sie zur Befestigung der Schirmgeflechte Kabelschellen aus Metall. Die Schellen müssen den Schirm großflächig umschließen und guten Kontakt ausüben.
- Legen Sie den Schirm direkt nach Eintritt der Leitung in den Schrank auf eine Schirmschiene auf. Führen Sie den Schirm bis zu Ihrer SPS weiter, legen Sie ihn dort jedoch nicht erneut auf!



VORSICHT!

Bitte bei der Montage beachten!

Bei Potentialdifferenzen zwischen den Erdungspunkten kann über den beidseitig angeschlossenen Schirm ein Ausgleichsstrom fließen.

Abhilfe: Potentialausgleichsleitung.

Allgemeine Daten für das System MICRO

2.8 Allgemeine Daten für das System MICRO

| Konformität und Approbation | | |
|-----------------------------|------------|---|
| Konformität | | |
| CE | 2014/35/EU | Niederspannungsrichtlinie |
| | 2014/30/EU | EMV-Richtlinie |
| Approbation | | |
| UL | - | Siehe Technische Daten |
| Sonstiges | | |
| RoHS | 2011/65/EU | Richtlinie zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten |

| Personenschutz und Geräteschutz | | |
|-------------------------------------|---|---------------------------------------|
| Schutzart | - | IP20 |
| Potenzialtrennung | | |
| Zum Feldbus | - | Galvanisch entkoppelt |
| Zur Prozessebene | - | Galvanisch entkoppelt |
| Isolationsfestigkeit | - | - |
| Isolationsspannung gegen Bezugserde | | |
| Eingänge / Ausgänge | - | AC / DC 50V, bei Prüfspannung AC 500V |
| Schutzmaßnahmen | - | gegen Kurzschluss |

| Umgebungsbedingungen gemäß EN 61131-2 | | |
|---------------------------------------|---------------|--|
| Klimatisch | | |
| Lagerung /Transport | EN 60068-2-14 | -25...+70°C |
| Betrieb | | |
| Horizontaler Einbau hängend | EN 61131-2 | 0...+60°C |
| Horizontaler Einbau liegend | EN 61131-2 | 0...+60°C |
| Vertikaler Einbau | EN 61131-2 | 0...+60°C |
| Luftfeuchtigkeit | EN 60068-2-30 | RH1 (ohne Betauung, relative Feuchte 10 ... 95%) |
| Verschmutzung | EN 61131-2 | Verschmutzungsgrad 2 |
| Aufstellhöhe max. | - | 2000m |
| Mechanisch | | |
| Schwingung | EN 60068-2-6 | 1g, 9Hz ... 150Hz |
| Schock | EN 60068-2-27 | 15g, 11ms |

Montagebedingungen

| | | |
|------------|---|-------------------------|
| Einbauort | - | Im Schaltschrank |
| Einbaulage | - | Horizontal und vertikal |

| EMV | Norm | Bemerkungen |
|--------------------------|--------------|--|
| Störaussendung | EN 61000-6-4 | Class A (Industriebereich) |
| Störfestigkeit Zone B | EN 61000-6-2 | Industriebereich |
| | EN 61000-4-2 | ESD 8kV bei Luftentladung (Schärfegrad 3), 4kV bei Kontaktentladung (Schärfegrad 2) |
| | EN 61000-4-3 | HF-Einstrahlung (Gehäuse) 80MHz ... 1000MHz, 10V/m, 80% AM (1kHz) 1,4GHz ... 2,0GHz, 3V/m, 80% AM (1kHz) 2GHz ... 2,7GHz, 1V/m, 80% AM (1kHz) |
| | EN 61000-4-6 | HF-Leitungsgeführt 150kHz ... 80MHz, 10V, 80% AM (1kHz) |
| | EN 61000-4-4 | Burst, Schärfegrad 3 |
| | EN 61000-4-5 | Surge, Schärfegrad 3 ¹ |

1) Aufgrund der energiereichen Einzelimpulse ist bei Surge eine angemessene externe Beschaltung mit Blitzschutzelementen wie z.B. Blitzstromableitern und Überspannungsableitern erforderlich.

2.8.1 Einsatz unter erschwerten Betriebsbedingungen

Ohne zusätzlich schützende Maßnahmen dürfen die Produkte nicht an Orten mit erschwerten Betriebsbedingungen; z.B. durch:

- *Staubentwicklung*
- *chemisch aktive Substanzen (ätzende Dämpfe oder Gase)*
- *starke elektrische oder magnetische Felder*

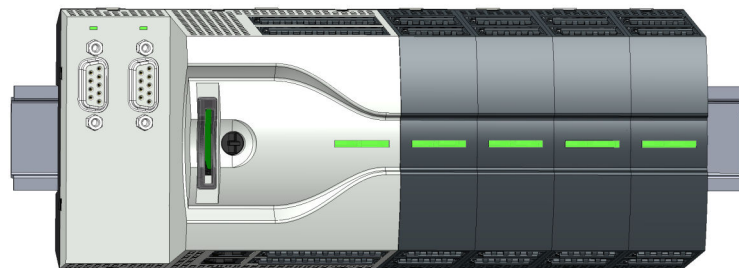
eingesetzt werden!

3 Hardwarebeschreibung

3.1 Leistungsmerkmale

M13-CCF0001

- SPEED7-Technologie integriert
- Programmierbar über SPEED7 Studio, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal
- 128kByte Arbeitsspeicher integriert (64kByte Code, 64kByte Daten)
- 128kByte Ladespeicher integriert
- Steckplatz für externe Speichermedien (verriegelbar)
- Status-LEDs für Betriebszustand und Diagnose
- X1/X5: DI 16xDC24V mit Statusanzeige integriert
- X2/X6: DO 12xDC24V 0,5A mit Statusanzeige integriert
- X3/X4: Ethernet-PG/OP-Kanal für aktive und passive Kommunikation integriert
- X6: AI 2x12Bit U, I (single-ended) integriert
- Technologische Funktionen: 4 Kanäle für Zähler, Frequenzmessung und 2 Kanäle für Pulsweitenmodulation
- Pulse Train über SFB 49 (PULSE)
- PROFINET-IO-Controller und I-Device über Ethernet-PG/OP-Kanal
- OPC UA-Projekt über Ethernet-PG/OP-Kanal
- WebVisu-Projekt über Ethernet-PG/OP-Kanal
- Optional: Erweiterungsmodul 2xRS485
- Optional: max. 8 Peripheriemodule
- E/A-Adressbereich digital/analog 2048Byte
- 512 Timer/Zähler, 8192 Merker-Byte



Unterschiede zur M13-CCF0000

- Bestehende Projekt der M13-CCF0000 können unverändert verwendet werden.
- Da die M13-CCF0001 einen maximalen Speicherausbau besitzt, wird eine gesteckte VSC zur Aktivierung einer Speichererweiterung ignoriert.
- Bitte verwenden Sie zur Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.9.2 bzw. im Siemens SIMATIC Manager und TIA Portal die GSDML ab V107.

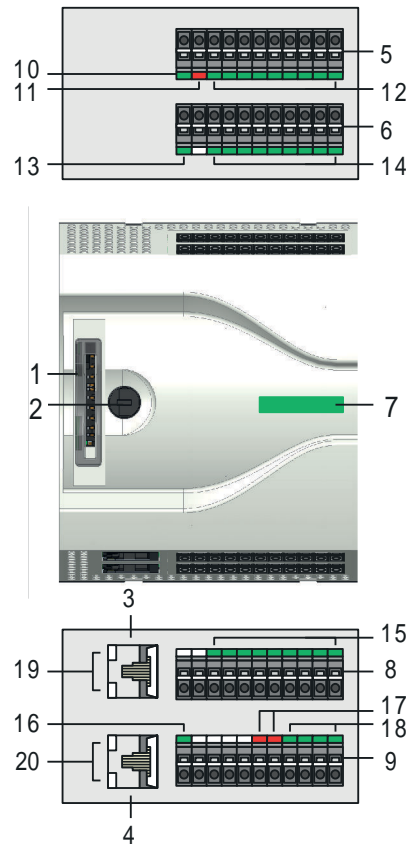
Bestelldaten

| Typ | Bestellnummer | Beschreibung |
|----------|---------------|---|
| CPU M13C | M13-CCF0001 | System MICRO CPU M13C mit 128kByte Arbeitsspeicher, DI 16xDC24V, DO 12xDC24 0,5A, AI 2x12Bit und 4 Kanäle Technologische Funktionen |
| EM M09 | M09-0CB00 | System MICRO Erweiterung: Serielle Schnittstelle 2x (RS485/RS422, MPI, Optional PROFIBUS-DP-Slave) |

3.2 Aufbau

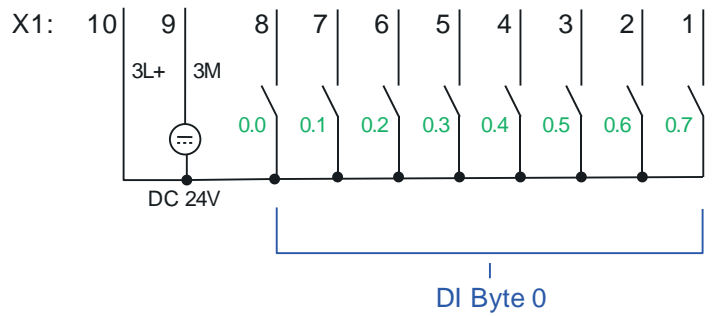
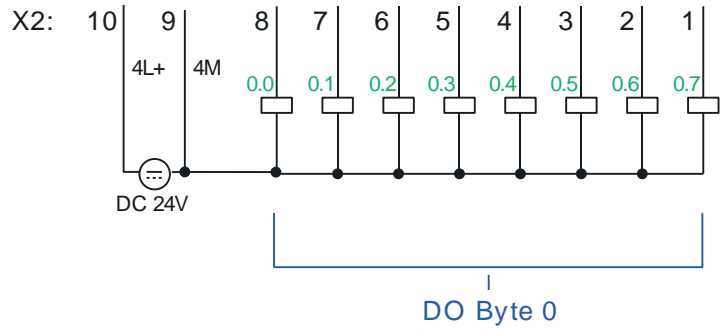
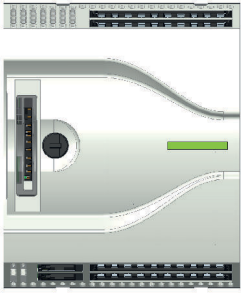
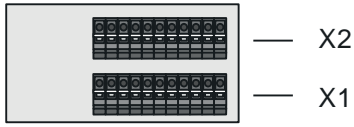
3.2.1 System MICRO CPU M13C

CPU M13-CCF0001

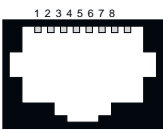


- 1 Steckplatz für Speichermedien (verriegelbar)
- 2 Betriebsarten-Schalter CPU
- 3 X3: Ethernet-PG/OP-Kanal 1
- 4 X4: Ethernet-PG/OP-Kanal 2
- 5 X2: Anschlussklemme DO +0.0 ... DO +0.7
- 6 X1: Anschlussklemme DI +0.0 ... DI +0.7
- 7 Statusleiste CPU
- 8 X5: Anschlussklemme DI +1.0 ... DI +1.7
- 9 X6: Anschlussklemme Elektronikversorgung, AI, DO +1.0 ... DO +1.3
- 10 X2 4L+: LED DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DO
- 11 X2 4M: LED Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen
- 12 X2 DO +0.x: LEDs DO +0.0 ... DO +0.7
- 13 X1 3L+: LED DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI
- 14 X1 DI +0.x: LEDs DI +0.0 ... DI +0.7
- 15 X5 DI +1.x: LEDs DI +1.0 ... DI +1.7
- 16 X6 1L+: LED DC 24V für Elektronikversorgung
- 17 X6 AI x: LEDs AI 0, AI 1
- 18 X6 DO +1.x: LEDs DO +1.0 ... DO +1.3
- 19 X3 Ethernet-PG/OP Kanal: LEDs Link/Activity
- 20 X4 Ethernet-PG/OP Kanal: LEDs Link/Activity

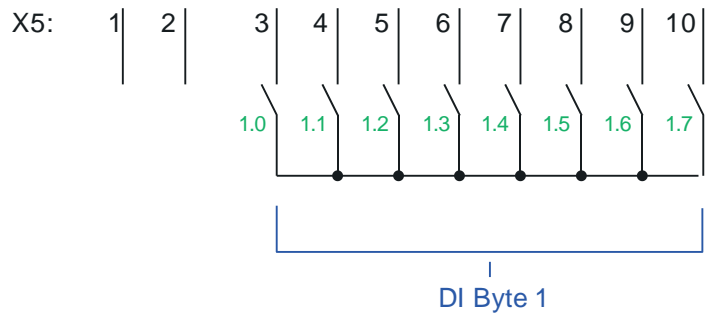
3.2.2 Schnittstellen



X3 PG/OP 1



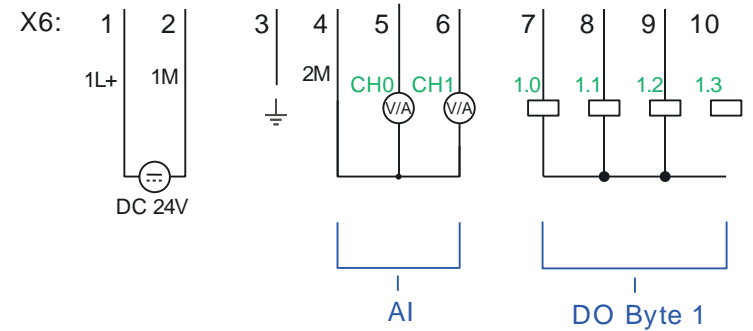
- ① Transmit +
- ② Transmit -
- ③ Receive +
- ④ -
- ⑤ -
- ⑥ Receive -
- ⑦ -
- ⑧ -



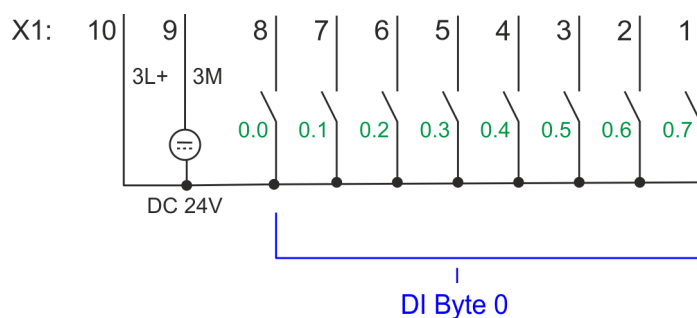
X4 PG/OP 2



- ① Transmit +
- ② Transmit -
- ③ Receive +
- ④ -
- ⑤ -
- ⑥ Receive -
- ⑦ -
- ⑧ -



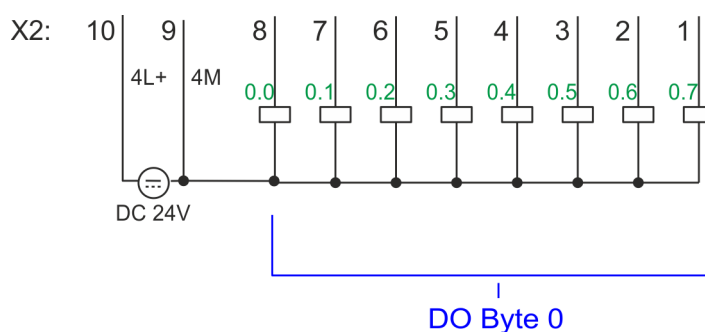
X1: DI Byte 0














| X1 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---|
| 1 | DI 0.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 7 / Zähler 2 (B) / Frequenz 2 ¹ |
| 2 | DI 0.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 6 / Zähler 2 (A) ¹ |
| 3 | DI 0.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 5 |
| 4 | DI 0.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 4 / Zähler 1 (B) / Frequenz 1 ¹ |
| 5 | DI 0.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 3 / Zähler 1 (A) ¹ |
| 6 | DI 0.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 2 |
| 7 | DI 0.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 1 / Zähler 0 (B) / Frequenz 0 ¹ |
| 8 | DI 0.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 0 / Zähler 0 (A) ¹ |
| 9 | 0 V | E | | 3M: GND Leistungsversorgung für Onboard DI |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

X2: DO Byte 0



| X2 | Funktion | Typ | LED | Beschreibung |
|----|----------|-----|--|---|
| | | |  grün | |
| 1 | DO 0.7 | A |  | Digital Ausgang DO 7 |
| 2 | DO 0.6 | A |  | Digital Ausgang DO 6 |
| 3 | DO 0.5 | A |  | Digital Ausgang DO 5 |
| 4 | DO 0.4 | A |  | Digital Ausgang DO 4 |
| 5 | DO 0.3 | A |  | Digital Ausgang DO 3 / Ausgabekanal Zähler 3 |
| 6 | DO 0.2 | A |  | Digital Ausgang DO 2 / Ausgabekanal Zähler 2 |
| 7 | DO 0.1 | A |  | Digital Ausgang DO 1 / PWM 1 / Ausgabekanal Zähler 1 |
| 8 | DO 0.0 | A |  | Digital Ausgang DO 0 / PWM 0 / Ausgabekanal Zähler 0 |
| 9 | 0 V | E |  rot | 4M: GND Leistungsversorgung für Onboard DO / GND PWM LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| 10 | DC 24V | E |  | 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DO |

X3/X4: Ethernet-PG/OP-Kanal

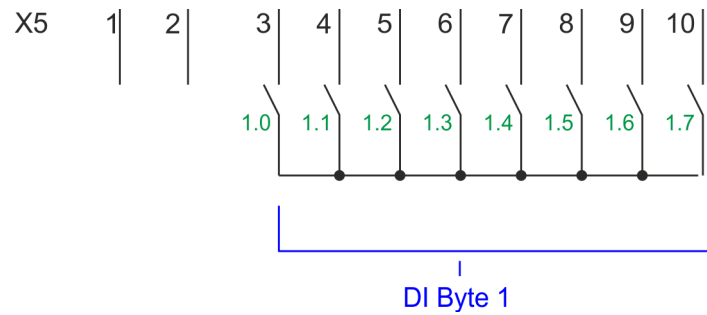
8polige RJ45-Buchse:

- Die RJ45-Buchse dient als Schnittstelle zum Ethernet-PG/OP-Kanal.
- Mittels dieser Schnittstelle können Sie Ihre CPU programmieren bzw. fernwarten und auf den integrierten Webserver zugreifen.
- Der Ethernet-PG/OP-Kanal (X3/X4) ist als Switch ausgeführt. Dieser erlaubt PG/OP-Kommunikation über die Anschlüsse X3 und X4.
- Projektierbare Verbindungen sind möglich.
- DHCP bzw. die Zuweisung der Netzwerkkonfiguration unter Angabe eines DHCP-Servers wird unterstützt.
- Default-Diagnoseadressen: 2025 ... 2040
- Bei Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Rücksetzen auf Werkseinstellungen besitzt der Ethernet-PG/OP-Kanal keine IP-Adresse. Damit Sie online über den Ethernet-PG/OP-Kanal auf die CPU zugreifen können, müssen Sie diesem mit Ihrem Projektierwerkzeug gültige IP-Adress-Parameter zuordnen. Diesen Vorgang nennt man "Initialisierung" oder "Urtaufe".
- Über den Ethernet-PG/OP-Kanal haben Sie Zugriff auf:
 - Geräte-Webseite, auf der Sie Informationen zu Firmwarestand, angebundene Peripherie, aktuelle Zyklus-Zeiten usw. finden.
 - OPC UA-Projekt, welches im *OPC UA Configurator* zu erstellen ist.
 - WebVisu-Projekt, welches im *SPEED7 Studio* zu erstellen ist.
 - PROFINET-IO-Controller bzw. das PROFINET I-Device

↪ Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77

↪ Kap. 8 "Einsatz PG/OP-Kommunikation - Produktiv" Seite 214

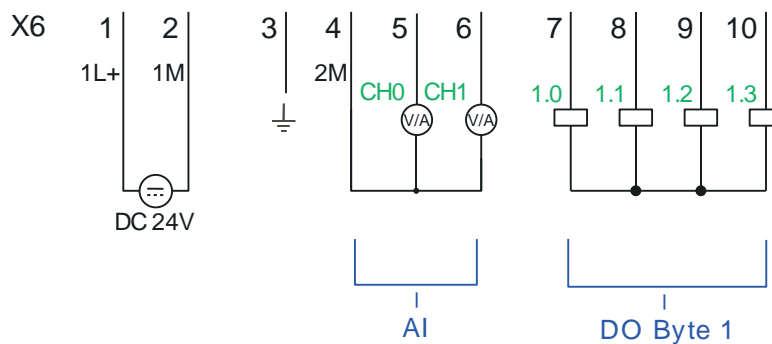
X5: DI Byte 1













| X5 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|--|
| 1 | - | - | | reserviert |
| 2 | - | - | | reserviert |
| 3 | DI 1.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 8 |
| 4 | DI 1.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 9 / Zähler 3 (A) ¹ |
| 5 | DI 1.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 10 / Zähler 3 (B) / Frequenz 3 ¹ |
| 6 | DI 1.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 11 / Gate 3 ¹ |
| 7 | DI 1.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 12 |
| 8 | DI 1.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 13 |
| 9 | DI 1.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 14 |
| 10 | DI 1.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 15 / Latch 3 ¹ |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

X6: DC 24V, AI, DO Byte 1



| X6 | Funktion | Typ | LED | Beschreibung |
|----|---|-----|--|--------------------------------------|
| | | |  grün | |
| 1 | 1L+ | E |  | 1L+: DC 24V für Elektronikversorgung |
| 2 | 1M | E | | 1M: DC 0V für Elektronikversorgung |
| 3 |  | E | | Schirm |
| 4 | 2M | E | | 2M: Masse Analoge Eingänge |
| 5 | AI 0 | E |  rot | AI0: Analog Eingang AI 0 |
| 6 | AI 1 | E |  rot | AI1: Analog Eingang AI 1 |
| 7 | DO 1.0 | A |  | Digital Ausgang DO 8 |
| 8 | DO 1.1 | A |  | Digital Ausgang DO 9 |
| 9 | DO 1.2 | A |  | Digital Ausgang DO 10 |
| 10 | DO 1.3 | A |  | Digital Ausgang DO 11 |

Fehler-LED leuchtet bei:
 Signal liegt außerhalb des Messbereichs

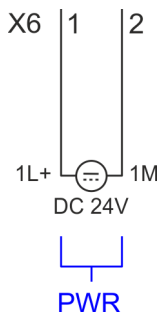


Vorübergehend nicht benutzte analoge Eingänge sind mit der zugehörigen Masse zu verbinden.



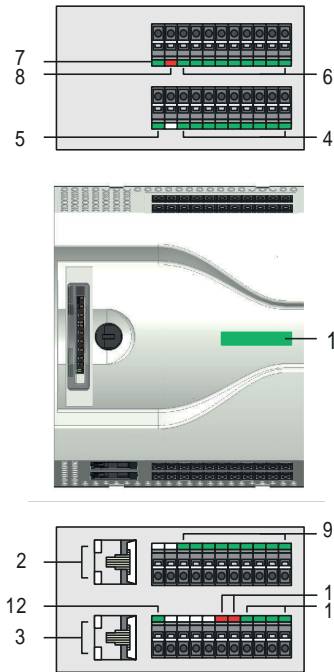
Bei Einsatz von 2-Draht-Messumformern ist in die Messleitung eine externe Spannungsversorgung einzuschleifen.

X6: Elektronikversorgung






Die CPU besitzt ein eingebautes Netzteil. Das Netzteil ist mit DC 24V zu versorgen. Mit der Versorgungsspannung werden neben der CPU-Elektronik auch die Elektronik des integrierten IO-Teils versorgt. Das Netzteil ist gegen Verpolung und Überstrom geschützt.

3.2.3 LEDs





- 1 Statusleiste CPU
- 2 X3 Ethernet-PG/OP-Kanal: LEDs Link/Activity
- 3 X4 Ethernet-PG/OP-Kanal: LEDs Link/Activity
- 4 X1 DI +0.x: LEDs DI +0.0 ... DI +0.7
- 5 X1 3L+: LED DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI
- 6 X2 DO +0.x: LEDs DO +0.0 ... DO +0.7
- 7 X2 4L+: LED DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DO
- 8 X2 4M: LED Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen
- 9 X5 DI +1.x: LEDs DI +1.0 ... DI +1.7
- 10 X6 AI x: LEDs AI 0, AI 1
- 11 X6 DO +1.x: LEDs DO +1.0 ... DO +1.3
- 12 X6 1L+: LED DC 24V für Elektronikversorgung




Statusleiste CPU

| Statusleiste | Funktion |
|---|---|
|  grün | CPU - RUN: CPU befindet sich ohne Fehler im Zustand RUN. ↗ 52 |
|  gelb | CPU - STOP: Die CPU befindet sich im Zustand STOP. ↗ 52 |
|  rot | CPU - System fault: Es ist ein Systemfehler aufgetreten. ↗ 52 |




Ethernet-PG/OP-Kanal

| X3/X4 | Funktion |
|---|--|
|  grün | Ethernet-PG/OP-Kanal X3/X4: Link/Activity ↗ 53 |
|  gelb | Ethernet-PG/OP-Kanal X3/X4: Speed ↗ 53 |

X1 DI +0.x

| Digitaler Eingang | LED | Beschreibung |
|---------------------|--|--|
| DI +0.0 ... DI +0.7 |  grün | |
| |  | Digitaler Eingang E+0.0 ... 0.7 hat "1"-Signal |
| |  | Digitaler Eingang E+0.0 ... 0.7 hat "0"-Signal |

X1 3L+

| Spannungsversorgung | LED | Beschreibung |
|---------------------|--|---|
| 3L+ |  grün | |
| |  | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge OK |
| |  | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge nicht vorhanden |

Aufbau > LEDs

X2 DO +0.x

| Digitaler Ausgang | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|--|
| DO +0.0 ... DO +0.7 | <input checked="" type="checkbox"/> | Digitaler Ausgang A+0.0 ... 0.7 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | Digitaler Ausgang A+0.0 ... 0.7 hat "0"-Signal |

X2 4L+

| Spannungsversorgung | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|---|
| 4L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge nicht vorhanden |

X2 4M

| Fehler | LED <input checked="" type="checkbox"/> rot | Beschreibung |
|--------|--|--|
| 4M | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

X5 DI +1.x

| Digitaler Eingang | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|--|
| DI +1.0 ... DI +1.7 | <input checked="" type="checkbox"/> | Digitaler Eingang E+1.0 ... 1.7 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | Digitaler Eingang E+1.0 ... 1.7 hat "0"-Signal |

X6 AI 0, AI 1

| Fehler | LED <input checked="" type="checkbox"/> rot | Beschreibung |
|------------|--|--------------------------------------|
| AI 0, AI 1 | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Signal außerhalb Messbereich |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

























X6 DO +1.x

| Digitaler Ausgang | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|--|
| DO +1.0 ... DO +1.3 | <input checked="" type="checkbox"/> | Digitaler Ausgang A+1.0 ... 1.3 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | Digitaler Ausgang A+1.0 ... 1.3 hat "0"-Signal |

X6 1L+








| Spannungsversorgung | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|---|
| 1L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung nicht vorhanden |

3.2.3.1 Statusleiste CPU

| LED | Beschreibung |
|--|--|
| Anlauf | |
|  | LED gelb blinkt mit 1Hz: Zustand der CPU nach PowerON |
|  | LEDs grün blinken mit 2Hz: Im Anlauf (OB 100) blinkt die Statusleiste für mindestens 3s. |
| Betrieb | |
|  | LED gelb an: CPU befindet sich im Zustand STOP. |
|  | LED rot an: CPU befindet sich im Fehlerzustand. |
|  | LEDs grün an: CPU befindet sich ohne Fehler im Zustand RUN. |
|  | LED rot blinkt mit 1Hz und LED grün an: CPU befindet sich mit Fehler/Warnung im Zustand RUN. |
|  | LED rot an und LED grün blinkt mit 1Hz: CPU befindet sich im Zustand STOP, programmierter Haltepunkt erreicht. |
|  | LED rot blinkt mit 1Hz und LED grün blinkt mit 2Hz: Diagnosemeldungen im Anlauf erkannt |
|  | LED rot an und LED gelb an: CPU befindet sich im Fehlerzustand. Es ist ein Systemfehler oder ein interner Fehler aufgetreten. Hierbei erfolgt ein Schreibzugriff auf die Speicherkarte. Solange die LEDs rot und gelb leuchten, dürfen Sie die Speicherkarte nicht entnehmen. |
|  | LED gelb blinkt mit 2Hz: Hardwarekonfiguration wird geladen. |
|  | LEDs grün blinken mit 1Hz: Blinktest (Start über Projektierool) |
|  | LED grün an und LED grün flackert: Zugriff auf die Speicherkarte im RUN-Zustand. |
|  | LED rot blinkt mit 1Hz und LED grün flackert: Zugriff auf die Speicherkarte mit Fehler/Warnung im Zustand RUN. |
|  | LED gelb flackert: Zugriff auf Speicherkarte im STOP-Zustand. |
| Urlöschen | |
|  | LED gelb blinkt mit 1Hz: Urlöschen wird angefordert. |
|  | LED gelb blinkt mit 2Hz: Urlöschen wird durchgeführt. |
|  | LED gelb an: Urlöschen wurde erfolgreich durchgeführt. |
| Rücksetzen auf Werkseinstellung | |
|  | LED gelb blinkt mit 2Hz: Rücksetzen auf Werkseinstellung wird durchgeführt. |
|  | LED rot blinkt mit 1Hz und LED gelb blinkt mit 1Hz: Rücksetzen auf Werkseinstellung wurde fehlerfrei durchgeführt. Bitte führen Sie einen Power-Cycle durch! |
| Firmwareupdate | |
|  | LED rot und LED gelb blinken abwechselnd mit 1Hz: Eine neue Firmware ist auf der Speicherkarte vorhanden. |
|  | LED gelb blinkt mit 2Hz: Firmwareupdate wird durchgeführt. |
|  | LED gelb flackert: Zugriff auf die Speicherkarte während des Firmwareupdate. |
|  | LED rot und LED gelb blinken mit 1Hz: Firmwareupdate wurde fehlerfrei durchgeführt. Bitte führen Sie einen Power-Cycle durch! |
|  | LED rot blinkt mit 1Hz: Fehler bei Firmwareupdate. |

3.2.3.2 LEDs Ethernet-PG/OP-Kanal

X3/X4: LEDs

| L/A Link/Activity  grün | S Speed  gelb | Beschreibung |
|---|--|---|
|  | X | Der Ethernet-PG/OP-Kanal ist physikalisch mit der Ethernet-Schnittstelle verbunden. |
| <input type="checkbox"/> | X | Es besteht keine physikalische Verbindung. |
|  | X | Blinken: Zeigt Ethernet-Aktivität an. |
|  |  | Die Ethernet-Schnittstelle des Ethernet-PG/OP-Kanals hat eine Übertragungsrate von 100MBit. |
|  | <input type="checkbox"/> | Die Ethernet-Schnittstelle des Ethernet PG/OP-Kanals hat eine Übertragungsrate von 10MBit. |
| nicht relevant: X | | |

3.2.4 Speichermanagement

Allgemein

Die CPU hat einen Speicher integriert. Angaben über die Speicherkapazität finden Sie auf der Frontseite Ihrer CPU. Der Speicher gliedert sich in folgende Teile:

- Ladespeicher 128kByte
- Codespeicher (50% des Arbeitsspeichers)
- Datenspeicher (50% des Arbeitsspeichers)
- Arbeitsspeicher 128kByte

3.2.5 Steckplatz für Speichermedien

Übersicht

Auf diesem Steckplatz können sie folgende Speichermedien stecken:

- VSD - **VIPA SD**-Card
 - Externe Speicherkarte für Programme und Firmware.
- VSC - **VIPASetCard**
 - Externe Speicherkarte (VSD) für Programme und Firmware mit der Möglichkeit zur Freischaltung optionaler Funktionen wie Feldbusanschlungen.
 - Diese Funktionen können gesondert hinzugekauft werden. ↪ *Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115*
 - Zur Aktivierung ist die entsprechende Karte zu stecken und ein *Urlöschen* durchzuführen. ↪ *Kap. 4.13 "Urlöschen" Seite 109*



Zur Vermeidung von Fehlfunktionen sollten Sie Speicherkarten von Yaskawa einsetzen. Diese entsprechen dem Industriestandard. Ein Überblick der aktuell verfügbaren VSD bzw. VSC finden Sie unter www.yaskawa.eu.com

3.2.6 Pufferungsmechanismen

Die CPU besitzt auf Kondensatorbasis einen Mechanismus zur Sicherung der internen Uhr bei Stromausfall für max. 30 Tage. Der Inhalt des RAMs wird automatisch bei NetzaUS im Flash (NVRAM) gespeichert.

**VORSICHT!**

Bitte schließen Sie die CPU für ca. 1 Stunde an die Spannungsversorgung an, damit der interne Sicherungsmechanismus entsprechend geladen wird.

Bei Ausfall des Sicherungsmechanismus wird Datum 01.09.2009 und Uhrzeit 00:00:00 eingestellt. Zusätzlich erhalten Sie eine Diagnosemeldung. ↪ *Kap. 4.20 "Diagnose-Einträge" Seite 122*

3.2.7 Betriebsartenschalter

Allgemein



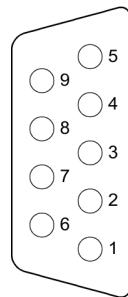
- Mit dem Betriebsartenschalter können Sie bei der CPU zwischen den Betriebsarten STOP und RUN wählen.
- Beim Übergang vom Betriebszustand STOP nach RUN durchläuft die CPU den Betriebszustand ANLAUF.
- Mit der Tasterstellung MR (**M**emory **R**eset) fordern Sie das Utlöschen an mit anschließendem Laden von Speicherkarte, sofern dort ein Projekt hinterlegt ist.

3.3 Optional: Erweiterungsmodul EM M09 - 2x Serielle Schnittstelle

EM M09

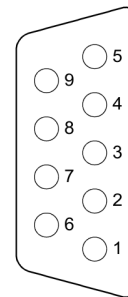


X1 PtP



- ① n. c.
- ② TxD-P (line B) - RS422
- ③ RxD-P (line B) - RS422
RxD/TxD-P (line B) - RS485
- ④ RTS
- ⑤ M5V
- ⑥ P5V
- ⑦ TxD-N (line A) - RS422
- ⑧ RxD-N (line A) RS422
RxD/TxD-N (line A) - RS485
- ⑨ n.c.

X2 MPI(PB)



- ① n. c.
- ② n. c.
- ③ RxD/TxD-P (line B)
- ④ RTS
- ⑤ M5V
- ⑥ P5V
- ⑦ n. c.
- ⑧ RxD/TxD-N (line A)
- ⑨ n.c.



Bitte beachten Sie, dass die Schnittstelle X2 MPI(PB) keine DC 24V zur Verfügung stellt, welche für manche Programmieradapter erforderlich ist!

X1 PtP (RS422/485)

9polige SubD-Buchse (potenzialgetrennt):

Mit der Funktionalität *PtP* ermöglicht die RS485-Schnittstelle eine serielle Punkt-zu-Punkt-Prozessanbindung zu verschiedenen Ziel- oder Quell-Systemen.

- Protokolle:
 - ASCII
 - STX/ETX
 - 3964R
 - USS
 - Modbus-Master (ASCII, RTU)
- Serielle Busverbindung
 - Vollduplex: Vierdraht-Betrieb (RS422)
 - Halbduplex: Zweidraht-Betrieb (RS485)
 - Datenübertragungsrate: max. 115 kBaud

🔗 Kap. 10 "Optional: PtP-Kommunikation" Seite 255

Optional: Erweiterungsmodul EM M09 - 2x Serielle Schnittstelle

X2 MPI(PB)

9polige SubD-Buchse (potenzialgetrennt):

Die Schnittstelle unterstützt folgende umschaltbare Funktionalitäten:

- MPI (default / nach Urlöschen)
Die MPI-Schnittstelle dient zur Verbindung zwischen Programmiergerät und CPU. Hierüber erfolgt beispielsweise die Projektierung und Programmierung. Außerdem dient MPI zur Kommunikation zwischen mehreren CPUs oder zwischen HMIs und CPU. Standardmäßig ist die MPI-Adresse 2 eingestellt.
- PROFIBUS DP Slave (optional)
Durch Konfiguration des Submoduls "MPI/DP" der CPU in der Hardware-Konfiguration können Sie die PROFIBUS-Slave-Funktionalität dieser Schnittstelle aktivieren.
↳ Kap. 11 "Optional: Einsatz PROFIBUS-Kommunikation" Seite 271



Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren

Damit Sie die Schnittstelle X2 MPI(PB) in die PROFIBUS-Funktionalität umschalten können, müssen Sie die entsprechende Bus-Funktionalität mittels einer VSC von Yaskawa aktivieren. Durch Stecken der VSC-Speicherkarte und anschließendem Urlöschen wird die Funktion aktiviert.

↳ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115

LEDs



| X1 PtP TxD | Bedeutung |
|---|---|
| <input checked="" type="checkbox"/> grün flackert | Sendeaktivität |
| <input type="checkbox"/> | Keine Sendeaktivität |
| X2 MPI(PB) DE | Bedeutung |
| <input checked="" type="checkbox"/> grün | <ul style="list-style-type: none"> ■ Spannungsversorgung Erweiterungsmodul EM M09 vorhanden ■ Slave befindet sich in DE (Data exchange) ■ Slave tauscht Daten mit dem Master aus ■ Slave ist im RUN-Zustand |
| <input checked="" type="checkbox"/> grün blinkt | <ul style="list-style-type: none"> ■ LED blinkt bei PowerON von EM M09 |
| <input type="checkbox"/> | <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine Spannungsversorgung EM M09 vorhanden ■ Slave hat keine Projektierung |

3.4 Technische Daten

3.4.1 Technische Daten CPU

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|---|-------------------------------|
| Bezeichnung | CPU M13C |
| Modulkennung | - |
| Technische Daten Stromversorgung | |
| Versorgungsspannung (Nennwert) | DC 24 V |
| Versorgungsspannung (zulässiger Bereich) | DC 20,4...28,8 V |
| Verpolschutz | ✓ |
| Stromaufnahme (im Leerlauf) | 120 mA |
| Stromaufnahme (Nennwert) | 360 mA |
| Einschaltstrom | 3 A |
| I^2t | 0,1 A ² s |
| max. Stromabgabe am Rückwandbus | 1 A |
| max. Stromabgabe Lastversorgung | - |
| Verlustleistung | 7 W |
| Technische Daten digitale Eingänge | |
| Anzahl Eingänge | 16 |
| Leitungslänge geschirmt | 1000 m |
| Leitungslänge ungeschirmt | 600 m |
| Lastnennspannung | DC 24 V |
| Verpolschutz der Lastnennspannung | ✓ |
| Stromaufnahme aus Lastspannung L+ (ohne Last) | 25 mA |
| Nennwert | DC 24 V |
| Eingangsspannung für Signal "0" | DC 0...5 V |
| Eingangsspannung für Signal "1" | DC 15...28,8 V |
| Eingangsspannung Hysterese | - |
| Signallogik Eingang | P-lesend |
| Frequenzbereich | - |
| Eingangswiderstand | - |
| Eingangsstrom für Signal "1" | 3 mA |
| Anschluss von 2-Draht-BERO möglich | ✓ |
| max. zulässiger BERO-Ruhestrom | 0,5 mA |
| Eingangsverzögerung von "0" nach "1" | 3 µs – 15 ms / 0,5 ms – 15 ms |
| Eingangsverzögerung von "1" nach "0" | 3 µs – 15 ms / 0,5 ms – 15 ms |
| Anzahl gleichzeitig nutzbarer Eingänge waagrechter Aufbau | 16 |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|--------------------|
| Anzahl gleichzeitig nutzbarer Eingänge senkrechter Aufbau | 16 |
| Eingangskennlinie | IEC 61131-2, Typ 1 |
| Eingangsdatengröße | 16 Bit |
| Technische Daten digitale Ausgänge | |
| Anzahl Ausgänge | 12 |
| Leitungslänge geschirmt | 1000 m |
| Leitungslänge ungeschirmt | 600 m |
| Lastnennspannung | DC 24 V |
| Verpolschutz der Lastnennspannung | ✓ |
| Stromaufnahme aus Lastspannung L+ (ohne Last) | 20 mA |
| Summenstrom je Gruppe, waagrecht Aufbau, 40°C | 6 A |
| Summenstrom je Gruppe, waagrecht Aufbau, 60°C | 6 A |
| Summenstrom je Gruppe, senkrechter Aufbau | 6 A |
| Ausgangsspannung "1"-Signal bei minimalem Strom | L+ (-0,8 V) |
| Ausgangsspannung "1"-Signal bei maximalem Strom | L+ (-0,8 V) |
| Ausgangsstrom bei "1"-Signal, Nennwert | 0,5 A |
| Signallogik Ausgang | P-schaltend |
| Ausgangsstrom, zulässiger Bereich bis 40°C | 5 mA bis 0,6 A |
| Ausgangsstrom, zulässiger Bereich bis 60°C | 5 mA bis 0,6 A |
| Ausgangsstrom bei "0"-Signal (Reststrom) max. | 0,5 mA |
| Ausgangsverzögerung von "0" nach "1" | 2 µs / 30 µs |
| Ausgangsverzögerung von "1" nach "0" | 3 µs / 175 µs |
| Mindestlaststrom | - |
| Lampenlast | 10 W |
| Parallelschalten von Ausgängen zur redundanten Ansteuerung | nicht möglich |
| Parallelschalten von Ausgängen zur Leistungserhöhung | nicht möglich |
| Ansteuern eines Digitaleingangs | ✓ |
| Schaltfrequenz bei ohmscher Last | max. 1000 Hz |
| Schaltfrequenz bei induktiver Last | max. 0,5 Hz |
| Schaltfrequenz bei Lampenlast | max. 10 Hz |
| Begrenzung (intern) der induktiven Abschaltspannung | L+ (-45 V) |
| Kurzschlusschutz des Ausganges | ja, elektronisch |
| Ansprechschwelle des Schutzes | 1 A |
| Anzahl Schaltspiele der Relaisausgänge | - |
| Schaltvermögen der Relaiskontakte | - |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|------------------|
| Ausgangsdatengröße | 12 Bit |
| Technische Daten Analoge Eingänge | |
| Anzahl Eingänge | 2 |
| Leitungslänge geschirmt | 200 m |
| Lastnennspannung | - |
| Verpolschutz der Lastnennspannung | - |
| Stromaufnahme aus Lastspannung L+ (ohne Last) | - |
| Spannungseingänge | ✓ |
| min. Eingangswiderstand im Spannungsbereich | 100 kΩ |
| Eingangsspannungsbereiche | 0 V ... +10 V |
| Gebrauchsfehlergrenze Spannungsbereiche | +/-3,5% |
| Gebrauchsfehlergrenze Spannungsbereiche mit SFU | - |
| Grundfehlergrenze Spannungsbereiche | +/-3,0% |
| Grundfehlergrenze Spannungsbereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze Spannung | max. 30V |
| Stromeingänge | ✓ |
| max. Eingangswiderstand im Strombereich | 145 Ω |
| Eingangsstrombereiche | +4 mA ... +20 mA |
| Gebrauchsfehlergrenze Strombereiche | +/-3,5% |
| Gebrauchsfehlergrenze Strombereiche mit SFU | - |
| Grundfehlergrenze Strombereiche | +/-3,0% |
| Grundfehlergrenze Strombereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze Stromeingänge (Strom) | - |
| Zerstörgrenze Stromeingänge (Spannung) | max. 30V |
| Widerstandseingänge | - |
| Widerstandsbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Widerstandsbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Widerstandsbereiche mit SFU | - |
| Grundfehlergrenze Widerstandsbereiche | - |
| Grundfehlergrenze Widerstandsbereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze Widerstandseingänge | - |
| Widerstandsthermometereingänge | - |
| Widerstandsthermometerbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Widerstandsthermometerbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Widerstandsthermometerbereiche mit SFU | - |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|--------------------------|
| Grundfehlergrenze Widerstandsthermometerbereiche | - |
| Grundfehlergrenze Widerstandsthermometerbereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze Widerstandsthermometereingänge | - |
| Thermoelementeingänge | - |
| Thermoelementbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Thermoelementbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Thermoelementbereiche mit SFU | - |
| Grundfehlergrenze Thermoelementbereiche | - |
| Grundfehlergrenze Thermoelementbereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze Thermoelementeingänge | - |
| Temperaturkompensation parametrierbar | - |
| Temperaturkompensation extern | - |
| Temperaturkompensation intern | - |
| Technische Einheit der Temperaturmessung | - |
| Auflösung in Bit | 12 |
| Messprinzip | sukzessive Approximation |
| Grundwandlungszeit | 2 ms |
| Störspannungsunterdrückung für Frequenz | 40 dB |
| Eingangsdatengröße | 4 Byte |
| Technische Daten Analoge Ausgänge | |
| Anzahl Ausgänge | - |
| Leitungslänge geschirmt | - |
| Lastnennspannung | - |
| Verpolschutz der Lastnennspannung | - |
| Stromaufnahme aus Lastspannung L+ (ohne Last) | - |
| Spannungsausgang Kurzschlussschutz | - |
| Spannungsausgänge | - |
| min. Bürdenwiderstand im Spannungsbereich | - |
| max. kapazitive Last im Spannungsbereich | - |
| max. Kurzschlussstrom des Spannungsausgangs | - |
| Ausgangsspannungsbereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Spannungsbereiche | - |
| Grundfehlergrenze Spannungsbereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze gegen von außen angelegte Spannungen | - |
| Stromausgänge | - |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|---------------------------|
| max. Bürdenwiderstand im Strombereich | - |
| max. induktive Last im Strombereich | - |
| typ. Leerlaufspannung des Stromausgangs | - |
| Ausgangsstrombereiche | - |
| Gebrauchsfehlergrenze Strombereiche | - |
| Grundfehlergrenze Strombereiche mit SFU | - |
| Zerstörgrenze gegen von außen angelegten Strom | - |
| Einschwingzeit für ohmsche Last | - |
| Einschwingzeit für kapazitive Last | - |
| Einschwingzeit für induktive Last | - |
| Auflösung in Bit | - |
| Wandlungszeit | - |
| Ersatzwerte aufschaltbar | - |
| Ausgangsdatengröße | - |
| Technische Daten Zähler | |
| Anzahl Zähler | 4 |
| Zählerbreite | 32 Bit |
| maximale Eingangsfrequenz | 100 kHz |
| maximale Zählfrequenz | 400 kHz |
| Betriebsart Inkrementalgeber | ✓ |
| Betriebsart Impuls/Richtung | ✓ |
| Betriebsart Impuls | ✓ |
| Betriebsart Frequenzmessung | ✓ |
| Betriebsart Periodendauermessung | ✓ |
| Gate-Anschluss möglich | ✓ |
| Latch-Anschluss möglich | ✓ |
| Reset-Anschluss möglich | - |
| Zähler-Ausgang möglich | ✓ |
| Lade- und Arbeitsspeicher | |
| Ladespeicher integriert | 128 KB |
| Ladespeicher maximal | 128 KB |
| Arbeitsspeicher integriert | 128 KB |
| Arbeitsspeicher maximal | 128 KB |
| Speicher geteilt 50% Code / 50% Daten | ✓ |
| Memory Card Slot | SD/MMC-Card mit max. 2 GB |
| Ausbau | |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|---------------------|
| Baugruppenträger max. | 1 |
| Baugruppen je Baugruppenträger | 8 |
| Anzahl DP-Master integriert | - |
| Anzahl DP-Master über CP | - |
| Betreibbare Funktionsbaugruppen | - |
| Betreibbare Kommunikationsbaugruppen PtP | - |
| Betreibbare Kommunikationsbaugruppen LAN | - |
| Status, Alarm, Diagnosen | |
| Statusanzeige | ja |
| Alarmer | ja, parametrierbar |
| Prozessalarm | ja, parametrierbar |
| Diagnosealarm | ja, parametrierbar |
| Diagnosefunktion | ja, parametrierbar |
| Diagnoseinformation auslesbar | möglich |
| Versorgungsspannungsanzeige | grüne LED |
| Sammelfehleranzeige | rote LED |
| Kanalfehleranzeige | rote LED pro Gruppe |
| Potenzialtrennung | |
| zwischen den Kanälen | ✓ |
| zwischen den Kanälen in Gruppen zu | 16 |
| zwischen Kanälen und Rückwandbus | ✓ |
| zwischen Kanälen und Spannungsversorgung | - |
| max. Potenzialdifferenz zwischen Stromkreisen | DC 75 V/ AC 50 V |
| max. Potenzialdifferenz zwischen Eingängen (U _{cm}) | - |
| max. Potenzialdifferenz zwischen Mana und Mintern (U _{iso}) | - |
| max. Potenzialdifferenz zwischen Eingängen und Mana (U _{cm}) | - |
| max. Potenzialdifferenz zwischen Eingängen und Mintern (U _{iso}) | - |
| max. Potenzialdifferenz zwischen Mintern und Ausgängen | - |
| Isolierung geprüft mit | DC 500 V |
| Befehlsbearbeitungszeiten | |
| Bitoperation, min. | 0,02 µs |
| Wortoperation, min. | 0,02 µs |
| Festpunktarithmetik, min. | 0,02 µs |
| Gleitpunktarithmetik, min. | 0,12 µs |
| Zeiten/Zähler und deren Remanenz | |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|----------------------------|
| Anzahl S7-Zähler | 512 |
| S7-Zähler Remanenz | einstellbar von 0 bis 512 |
| S7-Zähler Remanenz voreingestellt | Z0 .. Z7 |
| Anzahl S7-Zeiten | 512 |
| S7-Zeiten Remanenz | einstellbar von 0 bis 512 |
| S7-Zeiten Remanenz voreingestellt | keine Remanenz |
| Datenbereiche und Remanenz | |
| Anzahl Merker | 8192 Byte |
| Merker Remanenz einstellbar | einstellbar von 0 bis 8192 |
| Merker Remanenz voreingestellt | MB0 .. MB15 |
| Anzahl Datenbausteine | 1024 |
| max. Datenbausteingröße | 64 KB |
| max. Lokaldatengröße je Ablaufebene | 4096 Byte |
| Bausteine | |
| Anzahl OBs | 22 |
| Anzahl FBs | 1024 |
| Anzahl FCs | 1024 |
| maximale Schachtelungstiefe je Prioklasse | 16 |
| maximale Schachtelungstiefe zusätzlich innerhalb Fehler OB | 4 |
| Uhrzeit | |
| Uhr gepuffert | ✓ |
| Uhr Pufferungsdauer (min.) | 30 d |
| Genauigkeit (max. Abweichung je Tag) | 10 s |
| Anzahl Betriebsstundenzähler | 8 |
| Uhrzeit Synchronisation | ✓ |
| Synchronisation über MPI | Master/Slave |
| Synchronisation über Ethernet (NTP) | nein |
| Adressbereiche (Ein-/Ausgänge) | |
| Peripherieadressbereich Eingänge | 2048 Byte |
| Peripherieadressbereich Ausgänge | 2048 Byte |
| Prozessabbild Eingänge maximal | 2048 Byte |
| Prozessabbild Ausgänge maximal | 2048 Byte |
| Digitale Eingänge | 144 |
| Digitale Ausgänge | 140 |
| Digitale Eingänge zentral | 144 |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|---|-------------------------|
| Digitale Ausgänge zentral | 140 |
| Integrierte digitale Eingänge | 16 |
| Integrierte digitale Ausgänge | 12 |
| Analoge Eingänge | 2 |
| Analoge Ausgänge | 0 |
| Analoge Eingänge zentral | 2 |
| Analoge Ausgänge zentral | 0 |
| Integrierte analoge Eingänge | 2 |
| Integrierte analoge Ausgänge | 0 |
| Kommunikationsfunktionen | |
| PG/OP Kommunikation | ✓ |
| Globale Datenkommunikation | ✓ |
| Anzahl GD-Kreise max. | 8 |
| Größe GD-Pakete, max. | 54 Byte |
| S7-Basis-Kommunikation | ✓ |
| S7-Basis-Kommunikation Nutzdaten je Auftrag | 76 Byte |
| S7-Kommunikation | ✓ |
| S7-Kommunikation als Server | ✓ |
| S7-Kommunikation als Client | - |
| S7-Kommunikation Nutzdaten je Auftrag | 160 Byte |
| Anzahl Verbindungen gesamt | 32 |
| PWM Daten | |
| PWM Kanäle | 2 |
| PWM-Zeitbasis | 1 µs / 0,1 ms / 1 ms |
| Periodendauer | - |
| minimale Pulsbreite | 0...0,5 * Periodendauer |
| Ausgangstyp | Highside |
| Funktionalität Sub-D Schnittstellen | |
| Bezeichnung | X1 |
| Physik | RS422/485 isoliert |
| Anschluss | 9polige SubD Buchse |
| Potenzialgetrennt | ✓ |
| MPI | - |
| MP ² I (MPI/RS232) | - |
| DP-Master | - |
| DP-Slave | - |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|---------------------------------------|--------------------------|
| Punkt-zu-Punkt-Kopplung | ✓ |
| 5V DC Spannungsversorgung | max. 90mA, potentialfrei |
| 24V DC Spannungsversorgung | - |
| Bezeichnung | X2 |
| Physik | RS485 isoliert |
| Anschluss | 9polige SubD Buchse |
| Potenzialgetrennt | ✓ |
| MPI | ✓ |
| MP ² I (MPI/RS232) | - |
| DP-Master | - |
| DP-Slave | optional |
| Punkt-zu-Punkt-Kopplung | - |
| 5V DC Spannungsversorgung | max. 90mA, potentialfrei |
| 24V DC Spannungsversorgung | - |
| Funktionalität MPI | |
| Anzahl Verbindungen, max. | 32 |
| PG/OP Kommunikation | ✓ |
| Routing | ✓ |
| Globale Datenkommunikation | ✓ |
| S7-Basis-Kommunikation | ✓ |
| S7-Kommunikation | ✓ |
| S7-Kommunikation als Server | ✓ |
| S7-Kommunikation als Client | - |
| Übertragungsgeschwindigkeit, min. | 19,2 kbit/s |
| Übertragungsgeschwindigkeit, max. | 12 Mbit/s |
| Funktionalität PROFIBUS Slave | |
| Max. Anzahl Verbindungen | 32 |
| PG/OP Kommunikation | ✓ |
| Routing | ✓ |
| S7-Kommunikation | ✓ |
| S7-Kommunikation als Server | ✓ |
| S7-Kommunikation als Client | - |
| Direkter Datenaustausch (Querverkehr) | - |
| DPV1 | ✓ |
| Übertragungsgeschwindigkeit, min. | 9,6 kbit/s |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|---|-----------------------------|
| Übertragungsgeschwindigkeit, max. | 12 Mbit/s |
| Automatische Baudratesuche | ✓ |
| Übergabespeicher Eingänge, max. | 244 Byte |
| Übergabespeicher Ausgänge, max. | 244 Byte |
| Adressbereiche, max. | 32 |
| Nutzdaten je Adressbereich, max. | 32 Byte |
| Funktionalität RJ45 Schnittstellen | |
| Bezeichnung | X3/X4 |
| Physik | Ethernet 10/100 MBit Switch |
| Anschluss | 2 x RJ45 |
| Potenzialgetrennt | ✓ |
| PG/OP Kommunikation | ✓ |
| Max. Anzahl Verbindungen | 4 |
| Produktiv Verbindungen | ✓ |
| Feldbus | - |
| | |
| Bezeichnung | - |
| Physik | - |
| Anschluss | - |
| Potenzialgetrennt | - |
| PG/OP Kommunikation | - |
| Max. Anzahl Verbindungen | - |
| Produktiv Verbindungen | - |
| Feldbus | - |
| Point-to-Point Kommunikation | |
| PtP-Kommunikation | ✓ |
| Schnittstelle potentialgetrennt | ✓ |
| Schnittstelle RS232 | - |
| Schnittstelle RS422 | ✓ |
| Schnittstelle RS485 | ✓ |
| Anschluss | 9polige SubD Buchse |
| Übertragungsgeschwindigkeit, min. | 1200 bit/s |
| Übertragungsgeschwindigkeit, max. | 115,2 kbit/s |
| Leitungslänge, max. | 500 m |
| Point-to-Point Protokolle | |
| Protokoll ASCII | ✓ |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|----------------|
| Protokoll STX/ETX | ✓ |
| Protokoll 3964(R) | ✓ |
| Protokoll RK512 | - |
| Protokoll USS Master | ✓ |
| Protokoll Modbus Master | ✓ |
| Protokoll Modbus Slave | ✓ |
| Spezielle Protokolle | - |
| Leistungsdaten PROFINET I/O-Controller über PG/OP | |
| Realtime Class | - |
| Conformance Class | PROFINET IO |
| Anzahl der PN IO-Devices | 8 |
| IRT Unterstützung | - |
| Shared Device Unterstützung | ✓ |
| MRP Client Unterstützung | ✓ |
| Priorisierter Hochlauf | - |
| Anzahl der PN IO-Stränge | 1 |
| Adressbereich Eingänge, max. | 2 KB |
| Adressbereich Ausgänge, max. | 2 KB |
| Sendetakt | 1 ms |
| Aktualisierungszeit | 1 ms .. 512 ms |
| Taktsynchronität | - |
| Paralleler Betrieb als Controller und I-Device | ✓ |
| Leistungsdaten PROFINET I/O-Controller | |
| Realtime Class | - |
| Conformance Class | - |
| Anzahl der PN IO-Devices | - |
| IRT Unterstützung | - |
| Priorisierter Hochlauf | - |
| Anzahl der PN IO-Stränge | - |
| Adressbereich Eingänge, max. | - |
| Adressbereich Ausgänge, max. | - |
| Sendetakt | - |
| Aktualisierungszeit | - |
| Taktsynchronität | - |
| Leistungsdaten PROFINET I-Device über PG/OP | |
| I/O Datenbereich, max. | 768 Byte |

| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
|--|---|
| Aktualisierungszeit | 1 ms .. 512 ms |
| Betrieb als Shared I-Device | - |
| Management & Diagnose über PG/OP | |
| Protokolle | ICMP DCP LLDP / SNMP NTP |
| Web based Diagnose | ✓ |
| NCM Diagnose | - |
| Ethernet Kommunikation über PG/OP | |
| Anzahl Produktiv-Verbindungen via PG/OP, max. | 2 |
| Anzahl via NetPro projektierbarer Verbindungen, max. | 2 |
| S7-Verbindungen | BSEND, BRCV, GET, PUT, Verbindungsaufbau aktiv und passiv |
| Nutzdaten je S7-Verbindung, max. | 64 KB |
| TCP-Verbindungen | FETCH PASSIV, WRITE PASSIV, Verbindungsaufbau passiv über Hantierungsbaustein |
| Nutzdaten je TCP-Verbindung, max. | 8 KB |
| ISO on TCP Verbindungen (RFC 1006) | FETCH PASSIV, WRITE PASSIV, Verbindungsaufbau passiv über Hantierungsbaustein |
| Nutzdaten je ISO-Verbindung, max. | 8 KB |
| Ethernet Offene Kommunikation über PG/OP | |
| Anzahl projektierbarer Verbindungen, max. | 2 |
| ISO on TCP Verbindungen (RFC 1006) | TSEND, TRCV, TCON, TDISCON |
| Nutzdaten je ISO on TCP-Verbindung, max. | 32 KB |
| TCP-Verbindungen native | TSEND, TRCV, TCON, TDISCON |
| Nutzdaten je native TCP-Verbindung, max. | 32 KB |
| Nutzdaten je ad-hoc TCP-Verbindung, max. | 1460 Byte |
| UDP-Verbindungen | TUSEND, TURCV |
| Nutzdaten je UDP-Verbindung, max. | 1472 Byte |
| WebVisu über PG/OP | |
| WebVisu wird unterstützt | ✓ |
| Max. Anzahl der Verbindungen zur WebVisu | 4 |
| WebVisu unterstützt HTTP | ✓ |
| WebVisu unterstützt HTTPS | ✓ |
| OPC UA Server über PG/OP | |
| OPC UA Server wird unterstützt | ✓ |
| Max. Anzahl der Verbindungen pro Schnittstelle | 4 |

| | |
|-----------------------------|---|
| Artikelnr. | M13-CCF0001 |
| Services | Data Access (Read, Write, Subscribe) |
| Security policies | None, Basic128Rsa15, Basic256, Basic256Sha256 |
| Benutzer-Authentifizierung | Anonymous, username and password |
| Gehäuse | |
| Material | PPE / PPE GF10 |
| Befestigung | Profilschiene 35mm |
| Mechanische Daten | |
| Abmessungen (BxHxT) | 72 mm x 88 mm x 71 mm |
| Gewicht Netto | 230 g |
| Gewicht inklusive Zubehör | 230 g |
| Gewicht Brutto | 250 g |
| Umgebungsbedingungen | |
| Betriebstemperatur | 0 °C bis 60 °C |
| Lagertemperatur | -25 °C bis 70 °C |
| Zertifizierungen | |
| Zertifizierung nach UL | ja |
| Zertifizierung nach KC | in Vorbereitung |

3.4.2 Technische Daten EM M09

| Artikelnr. | M09-0CB00 |
|---------------------------------|-------------------------|
| Bezeichnung | Micro Extension 2xRS485 |
| Modulkennung | - |
| Status, Alarm, Diagnosen | |
| Statusanzeige | grüne LED |
| Alarme | nein |
| Prozessalarm | nein |
| Diagnosealarm | nein |
| Diagnosefunktion | nein |
| Diagnoseinformation auslesbar | - |
| Versorgungsspannungsanzeige | keine |
| Sammelfehleranzeige | - |
| Kanalfehleranzeige | - |
| Gehäuse | |
| Material | PPE / PPE GF10 |
| Befestigung | Profilschiene 35mm |
| Mechanische Daten | |
| Abmessungen (BxHxT) | 35 mm x 88 mm x 26 mm |
| Gewicht Netto | 56 g |
| Gewicht inklusive Zubehör | 56 g |
| Gewicht Brutto | 66 g |
| Umgebungsbedingungen | |
| Betriebstemperatur | 0 °C bis 60 °C |
| Lagertemperatur | -25 °C bis 70 °C |
| Zertifizierungen | |
| Zertifizierung nach UL | ja |
| Zertifizierung nach KC | ja |

4 Einsatz CPU M13-CCF0001

4.1 Bitte beachten!

Unterschiede zur M13-CCF0000

- Bestehende Projekt der M13-CCF0000 können unverändert verwendet werden.
- Da die M13-CCF0001 einen maximalen Speicherausbau besitzt, wird eine gesteckte VSC zur Aktivierung einer Speichererweiterung ignoriert.
- Bitte verwenden Sie zur Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.9.2 bzw. im Siemens SIMATIC Manager und TIA Portal die GSDML ab V107.



Die nachfolgenden Beschreibungen beziehen sich immer auf den Einsatz im Siemens SIMATIC Manager. Informationen zum Einsatz im *SPEED7 Studio* bzw. Siemens TIA Portal finden Sie hier:

↳ Kap. 12 "Projektierung im *SPEED7 Studio*" Seite 283

↳ Kap. 13 "Projektierung im TIA Portal" Seite 311

4.2 Montage



Nähere Informationen zur Montage und zur Verdrahtung ↳ Kap. 2 "Grundlagen und Montage" Seite 12.

4.3 Anlaufverhalten

Stromversorgung einschalten

- Die CPU prüft, ob auf der Speicherkarte ein Projekt mit dem Namen AUTOLOAD.WLD vorhanden ist. Wenn ja, wird Urlöschen durchgeführt und das Projekt automatisch von der Speicherkarte geladen.
- Die CPU prüft, ob auf der Speicherkarte eine Kommandodatei mit dem Namen VIPA_CMD.MMC vorhanden ist. Wenn ja, wird die Kommandodatei von der Speicherkarte geladen und die enthaltenen Befehle werden ausgeführt.
- Nach NetzEIN und CPU-STOP prüft die CPU, ob eine *.pkb-Datei (Firmware-Datei) auf der Speicherkarte vorhanden ist. Wenn ja, zeigt die CPU dies über die Statusleiste an und sie können die Firmware über eine Updateanforderung installieren.
↳ Kap. 4.14 "Firmwareupdate" Seite 111
- Die CPU prüft, ob eine zuvor aktivierte VSC gesteckt ist. Wenn nein, zeigt dies die CPU über die Statusleiste an und es erfolgt ein Diagnoseeintrag. Nach 72 Stunden geht die CPU in STOP. Bei gesteckter VSC bleiben aktivierte Funktionalitäten aktiv.
↳ Kap. 4.20 "Diagnose-Einträge" Seite 122

Danach geht die CPU in den Betriebszustand über, der am Betriebsartenschalter eingestellt ist.

Auslieferungszustand

Im Auslieferungszustand ist die CPU urchgelöscht. Nach einem STOP→RUN Übergang geht die CPU ohne Programm in RUN.

4.4 Adressierung

4.4.1 Übersicht

Damit der E/A-Teil und die gesteckten Peripheriemodule gezielt angesprochen werden können, müssen ihnen bestimmte Adressen in der CPU zugeordnet werden. Diese Adresszuordnung liegt in der CPU als Hardware-Konfiguration vor. Sofern keine Hardware-Konfiguration vorliegt vergibt die CPU steckplatzabhängig automatisch von 0 an aufsteigend Peripherieadressen für die gesteckten digitalen Ein- /Ausgabe-Module und gesteckte Analog-Module werden auf geraden Adressen ab 256 abgelegt.

4.4.2 Default-Adressbelegung des E/A-Teils

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------|
| AI5/AO2 | 800 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 0 (X6) |
| | 802 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 1 (X6) |

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI24/DO16 | 136 | BYTE | Digitale Eingabe E+0.0 ... E+0.7 (X1) |
| | 137 | BYTE | Digitale Eingabe E+1.0 ... E+1.7 (X5) |

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------------|
| Zähler | 816 | DINT | Kanal 0: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 820 | DINT | Kanal 1: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 824 | DINT | Kanal 2: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 828 | DINT | Kanal 3: Zählerwert / Frequenzwert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI24/DO16 | 136 | BYTE | Digitale Ausgabe A+0.0 ... A+0.7 (X2) |
| | 137 | BYTE | Digitale Ausgabe A+1.0 ... A+1.3 (X6) |

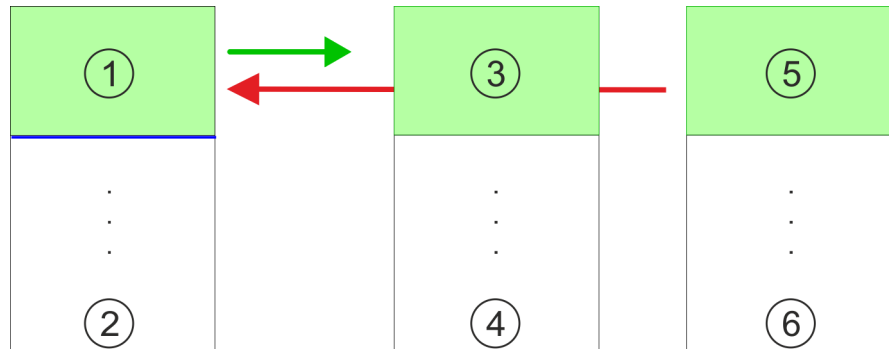
| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

4.4.3 Optional: Adressierung Peripheriemodule

Bei der CPU M13-CCF0001 gibt es einen Peripheriebereich (Adresse 0 ... 2047) und ein Prozessabbild der Ein- und Ausgänge (default je Adresse 0 ... 127). Die Größe des Prozessabbild können Sie über die Parametrierung anpassen. ↪ Kap. 4.8 "Einstellung Standard CPU-Parameter" Seite 83

Nach jedem Zyklusdurchlauf wird das Prozessabbild aktualisiert. Das Prozessabbild ist in zwei Teile gegliedert:

- Prozessabbild der Eingänge (PAE)
- Prozessabbild der Ausgänge (PAA)



- 1 Peripheriebereich: 0 ... 127 (default)
- 2 Peripheriebereich: 0 ... 2047
- 3 Prozessabbild der Eingänge (PAE): 0 ... 127
- 4 Prozessabbild der Eingänge (PAE) max.: 2047
- 5 Prozessabbild der Ausgänge (PAA): 0 ... 127
- 6 Prozessabbild der Ausgänge (PAA) max.: 2047

Maximal Anzahl Module

An die CPU können Sie bis zu 8 Peripheriemodule anbinden.

Über Hardware-Konfiguration Adressen definieren

Über Lese- bzw. Schreibzugriffe auf die Peripheriebytes oder auf das Prozessabbild können Sie die Module ansprechen. Mit einer Hardware-Konfiguration können Sie Adressen definieren. Klicken Sie hierzu auf die Eigenschaften des entsprechenden Moduls und stellen Sie die gewünschte Adresse ein.

Automatische Adressierung

Falls Sie keine Hardware-Konfiguration verwenden möchten, tritt eine automatische Adressierung in Kraft. Hierbei erfolgt die Adressbelegung nach folgenden Vorgaben:

- Den zentral gesteckten Modulen werden beginnend mit Steckplatz 1 aufsteigende logische Adressen zugeordnet.
- Die Länge des belegten Speicherbereichs entspricht der Größe der Prozessdaten des entsprechenden Moduls. Angaben zu den Größen der Prozessdaten finden Sie im Handbuch des entsprechenden Moduls.
- Die Speicherbereiche der Module werden lückenlos getrennt nach Ein- und Ausgabebereich vergeben.
- Digital-Module werden ab Adresse 0 und alle anderen Module ab Adresse 256 abgelegt.
- Sobald Digital-Module bei der Adressierung die Adresse 256 überschreiten, werden diese, unter Berücksichtigung der Reihenfolge, in den Adressbereich ab 256 gelegt.

4.5 Hardware-Konfiguration - CPU

Voraussetzung

- Die Konfiguration der CPU erfolgt im *"Hardware-Konfigurator"* des Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System MICRO CPU erfolgt in Form des virtuellen PROFINET IO Devices *"... MICRO PLC"*. Das *"... MICRO PLC"* ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.



Für die Projektierung werden fundierte Kenntnisse im Umgang mit dem Siemens SIMATIC Manager und dem Hardware-Konfigurator vorausgesetzt!

IO Device ... MICRO PLC installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices *"... MICRO PLC"* im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in den Service-Bereich von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter *"Config Dateien → PROFINET"* die GSDL-Datei ab V107 für Ihr System MICRO.
3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*
7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ⇒ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... Micro System"*

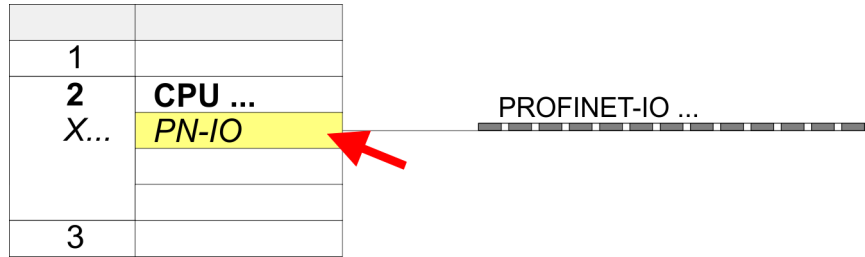
Vorgehensweise

Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➤ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➤ Platzieren Sie auf *"Slot"*-Nummer 2 die CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).

| Steckp.. | Baugruppe |
|----------|------------------------|
| 1 | |
| 2 | CPU 314C-2PN/DP |
| X1 | MPI/DP |
| X2 | PN-IO |
| X2... | Port 1 |
| X2... | Port 2 |
| ... | ... |
| 3 | |

4. ➤ Klicken Sie auf das Submodul *"PN-IO"* der CPU.
5. ➤ Wählen Sie *"Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen"*.

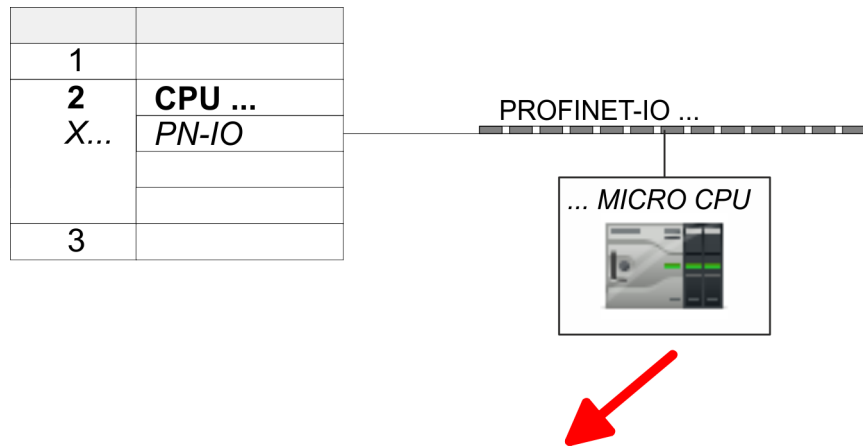


6. ➤ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten für Ihr PROFINET-System.

i Ab der Firmware-Version V2.4.0 können Sie über diese IP-Adress-Daten auf den Ethernet-PG/OP-Kanal zugreifen. Die Projektierung über einen zusätzlichen CP ist nicht mehr erforderlich, aber weiterhin noch möglich. ↪ Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77

7. ➤ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü ➔ Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. ➤ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.

i Bitte belassen Sie den "Sendetakt" im Register "PROFINET" bei 1ms, ansonsten führt diese zu einem Konfigurationsfehler!



| | | | |
|-----|--------------------------|--------------------|--|
| 0 | ... MICRO CPU ... | M13-CCF0000 | |
| X2 | M13-CCF0000 | | |
| 1 | | | |
| 2 | | | |
| 3 | | | |
| ... | | | |

9. ➤ Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "PROFINET IO ➔ Weitere Feldgeräte ➔ I/O ➔ ... Micro System" und binden Sie das IO Device M13-CCF0001 an Ihr PROFINET-System an.
- ⇒ In der Steckplatzübersicht des PROFINET IO Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

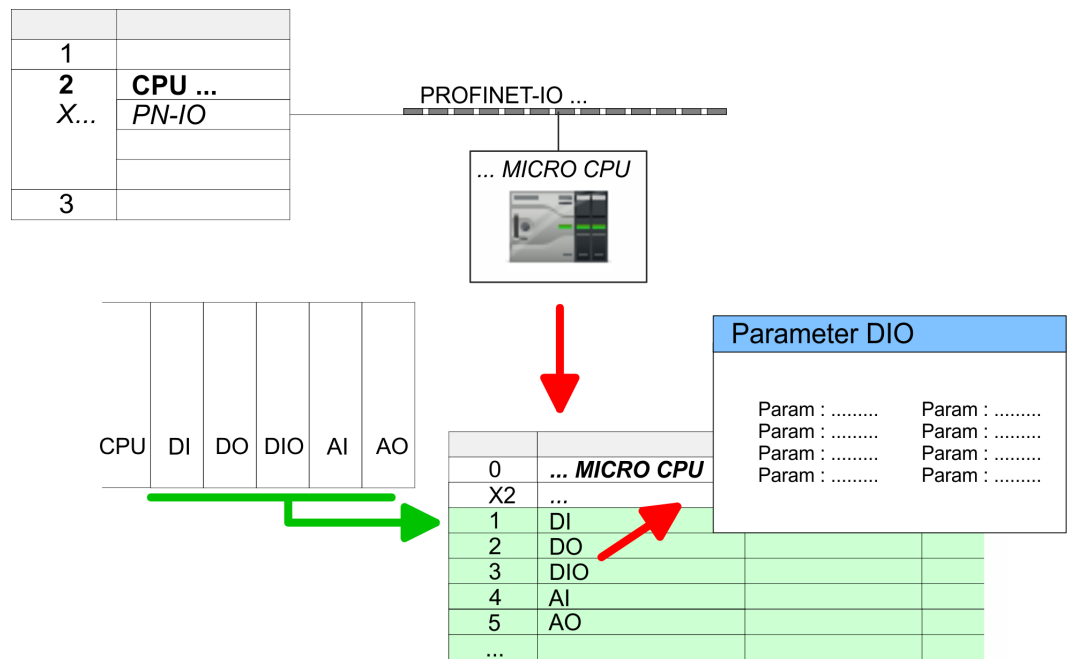
4.6 Hardware-Konfiguration - System MICRO Module

System MICRO Rückwandbus

Zur Anbindung von System MICRO Modulen besitzt die CPU einen Rückwandbus, welcher über die CPU mit Spannung versorgt wird. Hier können Sie bis zu 8 System MICRO Module anbinden.

Vorgehensweise

1. Führen Sie wenn nicht schon geschehen eine Hardware-Konfiguration für die CPU durch. *↪ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74*
2. Binden Sie in der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ab Steckplatz 1 Ihre System MICRO Module in der gesteckten Reihenfolge ein.
3. Parametrieren Sie ggf. die Module und vergeben Sie gültige Adressen, damit die gesteckten Peripheriemodule gezielt angesprochen werden können.



4.7 Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal

Übersicht



Bitte beachten!

- Bei Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Rücksetzen auf Werkseinstellungen besitzt die Ethernet-Schnittstelle keine IP-Adresse.
- Damit Sie online auf diese zugreifen können, müssen Sie dieser mittels "Initialisierung" gültige IP-Adress-Daten zuordnen.
- Nach der Initialisierung können Sie die IP-Adress-Daten in ihr Projekt übernehmen.

Die CPU hat einen Ethernet-PG/OP-Kanal integriert. Über diesen Kanal können Sie Ihre CPU programmieren und fernwarten.

- Der Ethernet-PG/OP-Kanal (X3/X4) ist als Switch ausgeführt. Dieser erlaubt PG/OP-Kommunikation über die Anschlüsse X3 und X4.
- Projektierbare Verbindungen sind möglich.
- DHCP bzw. die Zuweisung der Netzwerkkonfiguration unter Angabe eines DHCP-Servers wird unterstützt.
- Default-Diagnoseadressen: 2025 ... 2040
- Mit dem Ethernet-PG/OP-Kanal haben Sie Zugriff auf:
 - Geräte-Webseite, auf der Sie Informationen zu Firmwarestand, angebundene Peripherie, aktuelle Zyklus-Zeiten usw. finden.
 - OPC UA-Projekt, welches im *OPC UA Configurator* zu erstellen ist.
 - WebVisu-Projekt, welches im *SPEED7 Studio* zu erstellen ist.
 - PROFINET-IO-Controller bzw. das PROFINET I-Device.

Montage und Inbetriebnahme

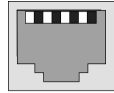
1. ➤ Bauen Sie Ihr System MICRO mit Ihrer CPU auf.
2. ➤ Verdrahten Sie das System, indem Sie die Leitungen für Spannungsversorgung und Signale anschließen.
3. ➤ Verbinden Sie eine der Ethernet-Buchsen (X3, X4) des Ethernet-PG/OP-Kanals mit Ethernet.
4. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist der CP bereit für die Kommunikation. Er besitzt ggf. noch keine IP-Adressdaten und erfordert eine Urtaufe.

"Urtaufe" über Zielsystem-funktionen

Die Urtaufe über die Zielsystemfunktion erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

- ➔ Ermitteln Sie die aktuelle Ethernet (MAC) Adresse Ihres Ethernet PG/OP-Kanals. Sie finden diese auf der Frontseite Ihrer CPU mit der Bezeichnung "MAC PG/OP: ...".

X3 PG/OP



X4 PG/OP



MAC PG/OP: 00-20-D5-77-05-10

IP-Adress-Parameter zuweisen

Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator. Die Zuweisung der IP-Adress-Daten erfolgt online im Siemens SIMATIC Manager ab Version V 5.5 & SP2 nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager und stellen Sie über "Extras ➔ PG/PC-Schnittstelle einstellen" auf "TCP/IP -> Netzwerkkarte" ein.
2. ➔ Öffnen Sie mit "Zielsystem ➔ Ethernet-Teilnehmer bearbeiten" das gleichnamige Dialogfenster.
3. ➔ Benutzen Sie die Schaltfläche [Durchsuchen], um die über MAC-Adresse erreichbaren Geräte zu ermitteln oder tragen Sie die MAC-Adresse ein. Die MAC-Adresse finden Sie auf dem 1. Aufkleber unter der Frontklappe der CPU.
4. ➔ Wählen Sie ggf. bei der Netzwerksuche aus der Liste die Baugruppe mit der Ihnen bekannten MAC-Adresse aus.
5. ➔ Stellen Sie nun die IP-Konfiguration ein, indem Sie IP-Adresse, Subnetz-Maske und den Netzübergang eintragen.
6. ➔ Bestätigen Sie mit [IP-Konfiguration zuweisen] Ihre Eingabe.
 - ⇒ Direkt nach der Zuweisung ist der Ethernet-PG/OP-Kanal über die angegebenen IP-Adress-Daten online erreichbar. Der Wert bleibt bestehen, solange dieser nicht neu zugewiesen, mit einer Hardware-Projektierung überschrieben oder Zurücksetzen auf Werkseinstellung ausgeführt wird.

4.7.1 IP-Adress-Parameter in Projekt übernehmen**2 Projektvarianten**

Ab der Firmware-Version V2.4.0 haben Sie folgende Möglichkeiten für die Projektierung des Ethernet-PG/OP-Kanals:


- Projektierung über integrierte Schnittstelle der CPU (nur ab Firmware-Version V2.4.0).
- Projektierung über zusätzlichen CP (alle Firmware-Versionen).

4.7.1.1 Projektierung über integrierte Schnittstelle der CPU

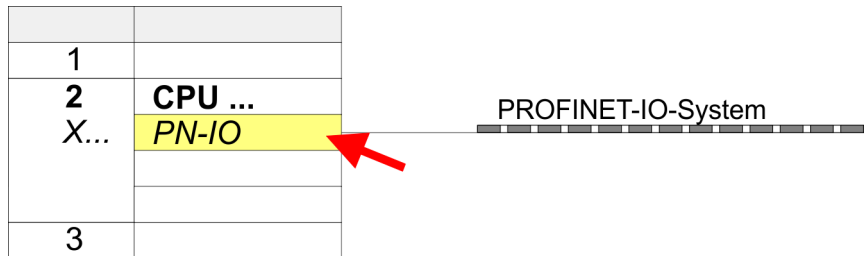
Vorgehensweise

Ab der Firmware-Version V2.4.0 ist diese Projektiervariante zu empfehlen. Hierbei ergeben sich folgende Vorteile:

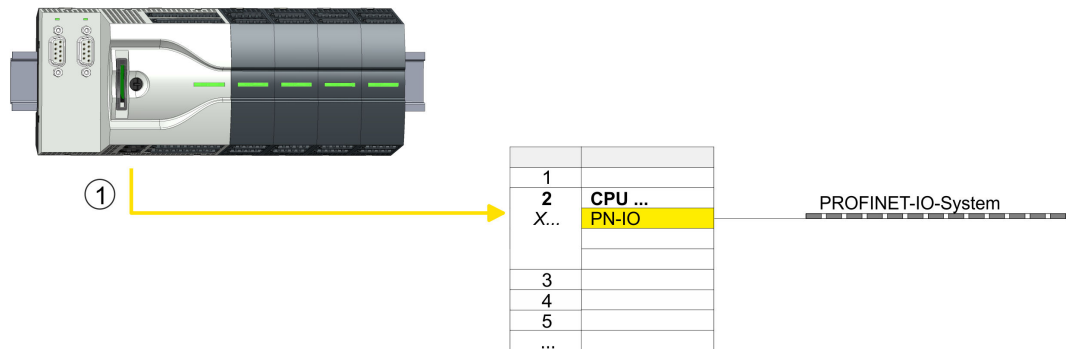
- Die Projektierung wird übersichtlicher, da Peripherie-Module und PROFINET-IO-Devices am PROFINET-Strang der CPU projektiert werden und kein zusätzlicher CP zu projektieren ist.
- Es kann zu keinen Adressüberschneidungen kommen, da die S7-Adressen für alle Komponenten aus dem Adressraum der CPU entnommen werden.

Sofern Sie bei der Hardware-Konfiguration der CPU  74 noch keine IP-Adress-Daten vergeben haben oder diese zu ändern sind, erfolgt die Projektierung nach folgender Vorgehensweise, ansonsten ist der Ethernet-PG/OP-Kanal schon projektiert.

1. ➔ Öffnen Sie den Siemens Hardware-Konfigurator und projektieren Sie, wenn nicht schon geschehen, die Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
2. ➔ Öffnen Sie den PROFINET-Eigenschaften-Dialog der CPU indem Sie auf "PN-IO" doppelklicken.



3. ➔ Klicken Sie auf "Allgemein".
4. ➔ Geben Sie unter "Eigenschaften" die zuvor zugewiesenen IP-Adress-Daten und ein Subnetz an. Ohne Subnetz-Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
5. ➔ Übertragen Sie Ihr Projekt.

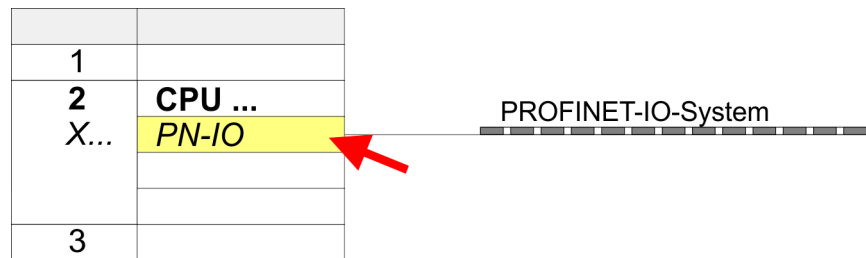


1 Ethernet-PG/OP-Kanal

4.7.1.1.1 Uhrzeitsynchronisation

NTP-Verfahren

Beim NTP-Verfahren (**Network Time Protocol**) sendet die Baugruppe als Client in regelmäßigen Zeitabständen Uhrzeitanfragen an die konfigurierten NTP-Server im angebundenen Subnetz. Sie können bis zu 4 NTP-Server konfigurieren. Anhand der Antworten der Server wird die zuverlässigste und genaueste Uhrzeit ermittelt. Hierbei wird die Zeit mit dem niedrigsten *Stratum* verwendet. *Stratum 0* ist das Zeitnormal (Atomuhr). *Stratum 1* sind unmittelbar hiermit gekoppelte NTP-Server. Mit dem NTP-Verfahren lassen sich über Subnetzgrenzen hinweg Uhrzeiten synchronisieren. Im Siemens SIMATIC Manager erfolgt die Projektierung der NTP-Server über den bereits projektierten CP.



1. Öffnen Sie durch Doppelklick auf "PN-IO" den Eigenschaften-Dialog.
2. Wählen Sie den Reiter "Uhrzeitsynchronisation" an.
3. Aktivieren Sie das NTP-Verfahren, indem Sie "Uhrzeitsynchronisation im NTP-Verfahren einschalten" aktivieren.
4. Klicken Sie auf [Hinzufügen] und fügen Sie den entsprechenden NTP-Server hinzu.
5. Stellen Sie das gewünschte "Aktualisierungsintervall" ein. Innerhalb dieses Intervalls wird die Uhrzeit der Baugruppe einmal synchronisiert.
6. Schließen Sie den Dialog mit [OK].
7. Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
 - ⇒ Nach der Übertragung wird die NTP-Zeit von jedem projektierten Zeit-Server angefordert und die beste Antwort für die Zeitsynchronisation verwendet.



Bitte beachten Sie, dass die Zeitzone zwar ausgewertet, eine automatische Umstellung von Winter- auf Sommerzeit aber nicht unterstützt wird. Industrieanlagen mit Uhrzeitsynchronisation sollten immer nach der Winterzeit gestellt sein.

Mit dem FC 61 können Sie die Lokalzeit in der CPU ermitteln. Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

4.7.1.2 Projektierung über zusätzlichen CP

Vorgehensweise

Dies ist die herkömmliche Projektiervariante und wird von allen Firmware-Versionen unterstützt. Verwenden Sie aber wenn möglich immer die Projektierung über die interne Schnittstelle, ansonsten ergeben sich folgende Nachteile:

- Adressüberschneidungen werden im Siemens SIMATIC Manager nicht erkannt.
- Für PROFINET-Devices steht nur der Adressbereich 0 ... 1023 zur Verfügung.
- Die Adressen der PROFINET-Devices werden nicht mit den Adressraum der CPU vom Siemens SIMATIC Manager auf Adressüberschneidungen überprüft.

Die Projektierung erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

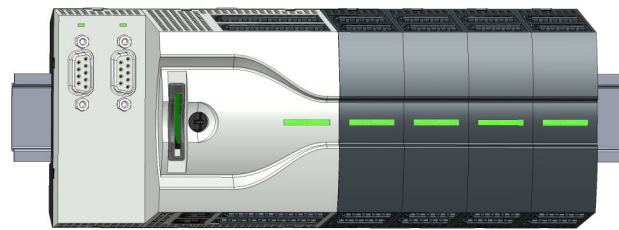
1. Öffnen Sie den Siemens Hardware-Konfigurator und projektieren Sie, wenn nicht schon geschehen, die Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
2. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).



VORSICHT!

Bitte konfigurieren Sie die Diagnoseadressen des CP343-1EX30 für "PN-IO", "Port1" und "Port2" so, dass sich keine Überschneidungen im Peripherie-Eingabebereich ergeben. Ansonsten kann Ihre CPU nicht anlaufen und Sie erhalten den Diagnoseeintrag 0xE904. Diese Adressüberschneidungen werden vom Siemens SIMATIC Manager nicht erkannt.

3. Öffnen Sie durch Doppelklick auf "PN-IO" des CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "Eigenschaften" die zuvor zugewiesenen IP-Adress-Daten und ein Subnetz an. Ohne Subnetz-Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
4. Übertragen Sie Ihr Projekt.



①

| | |
|------|-----------|
| 1 | |
| 2 | CPU ... |
| X... | |
| | |
| 3 | |
| 4 | 343-1EX30 |
| ... | |
| ... | |

1 Ethernet-PG/OP-Kanal

4.7.1.2.1 Uhrzeitsynchronisation

NTP-Verfahren

Beim NTP-Verfahren (**N**etwork **T**ime **P**rotocol) sendet die Baugruppe als Client in regelmäßigen Zeitabständen Uhrzeitanfragen an die konfigurierten NTP-Server im angebundenen Subnetz. Sie können bis zu 4 NTP-Server konfigurieren. Anhand der Antworten der Server wird die zuverlässigste und genaueste Uhrzeit ermittelt. Hierbei wird die Zeit mit dem niedrigsten *Stratum* verwendet. *Stratum 0* ist das Zeitnormal (Atomuhr). *Stratum 1* sind unmittelbar hiermit gekoppelte NTP-Server. Mit dem NTP-Verfahren lassen sich über Subnetzgrenzen hinweg Uhrzeiten synchronisieren. Im Siemens SIMATIC Manager erfolgt die Projektierung der NTP-Server über den bereits projektierten CP.

| | |
|------|-----------|
| 1 | |
| 2 | CPU 31... |
| X... | |
| 3 | |
| 4 | 343-1EX30 |
| ... | |
| ... | |

1. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog.
2. Wählen Sie den Reiter "Uhrzeitsynchronisation" an.
3. Aktivieren Sie das NTP-Verfahren, indem Sie "Uhrzeitsynchronisation im NTP-Verfahren einschalten" aktivieren.
4. Klicken Sie auf [Hinzufügen] und fügen Sie den entsprechenden NTP-Server hinzu.
5. Stellen Sie die gewünschte "Zeitzone" ein. Im NTP-Verfahren wird generell UTC (**U**niversal **T**ime **C**oordinated) übertragen; dies entspricht GMT (Greenwich Mean Time). Durch die Projektierung der lokalen Zeitzone können Sie ein Zeitoffset gegenüber UTC einstellen.
6. Stellen Sie das gewünschte "Aktualisierungsintervall" ein. Innerhalb dieses Intervalls wird die Uhrzeit der Baugruppe einmal synchronisiert.
7. Schließen Sie den Dialog mit [OK].
8. Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
 - ⇒ Nach der Übertragung wird die NTP-Zeit von jedem projektierten Zeit-Server angefordert und die beste Antwort für die Zeitsynchronisation verwendet.



Bitte beachten Sie, dass die Zeitzone zwar ausgewertet, eine automatische Umstellung von Winter- auf Sommerzeit aber nicht unterstützt wird. Industrieanlagen mit Uhrzeitsynchronisation sollten immer nach der Winterzeit gestellt sein.

Mit dem FC 61 können Sie die Lokalzeit in der CPU ermitteln. Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste" von Yaskawa.

Anlauf

- Anlauf bei Sollausbau ungleich Istausbau
 - Wenn *"Anlauf bei Sollausbau ungleich Istausbau"* deaktiviert ist und mindestens eine Baugruppe nicht auf dem projektierten Steckplatz steckt, oder dort eine Baugruppe von einem anderen Typ steckt, geht die CPU nicht in RUN und verbleibt in STOP.
 - Wenn *"Anlauf bei Sollausbau ungleich Istausbau"* aktiviert ist, läuft die CPU an, auch wenn Baugruppen nicht auf den projektierten Steckplätzen stecken oder dort Baugruppen eines anderen Typs stecken (z.B. bei Inbetriebnahme).
- Überwachungszeit für Fertigmeldung durch Baugruppen [100ms]
 - Maximale Dauer für die Fertigmeldung aller konfigurierten Baugruppen nach NetzEIN.
 - Hierbei werden auch angebundene PROFIBUS-DP-Slaves berücksichtigt, bis diese parametriert sind.
 - Wenn nach Ablauf dieser Zeit die Baugruppen keine Fertigmeldung an die CPU senden, ist der Istausbau ungleich dem Sollausbau.
- Überwachungszeit für Übertragung der Parameter an Baugruppen [100ms]
 - Maximale Dauer für die Übertragung der Parameter an die parametrierbaren Baugruppen.
 - Hierbei werden auch angebundene PROFINET-IO-Devices berücksichtigt, bis diese parametriert sind.
 - Wenn nach Ablauf dieser Zeit nicht alle Baugruppen parametriert sind, ist der Istausbau ungleich dem Sollausbau.

Zyklus / Taktmerker

- OB1-Prozessabbild zyklisch aktualisieren
 - Dieser Parameter ist nicht relevant.
- Zyklusüberwachungszeit
 - Hier geben Sie die Zyklusüberwachungszeit in ms ein.
 - Wenn die Zykluszeit die Zyklusüberwachungszeit überschreitet, geht die CPU in STOP.
 - Ursachen für eine Überschreitung:
 - Kommunikationsprozesse
 - Häufung von Alarmereignissen
 - Fehler im CPU-Programm
- Mindestzykluszeit
 - Dieser Parameter ist nicht relevant.
- Zyklusbelastung durch Kommunikation
 - Mit diesem Parameter können Sie die Dauer von Kommunikationsprozessen, welche immer auch die Zykluszeit verlängern, in bestimmten Grenzen steuern.
 - Bei Einstellung der Zyklusbelastung durch Kommunikation auf 50% kann sich eine Verdopplung der OB 1-Zykluszeit ergeben. Außerdem wird der OB 1-Zyklus zusätzlich durch asynchrone Ereignisse (z.B. Prozessalarme) verlängert.
- Größe Prozessabbild der Ein-/Ausgänge
 - Hier können Sie die Größe des Prozessabbilds max. 2048 für die Ein-/ Ausgabe-Peripherie festlegen (Default: 256).
- OB85-Aufruf bei Peripheriezugriffsfehler
 - Sie können die voreingestellte Reaktion der CPU bei Peripheriezugriffsfehlern während der systemseitigen Aktualisierung des Prozessabbildes ändern.
 - Die CPU ist so voreingestellt, dass sie bei Peripheriezugriffsfehlern keinen OB 85 aufruft und auch keinen Eintrag im Diagnosepuffer erzeugt.
- Taktmerker
 - Aktivieren Sie dieses Kästchen, wenn Sie einen Taktmerker einsetzen und geben Sie die Nummer des Merkerbytes ein.



Das gewählte Merkerbyte kann nicht für die Zwischenspeicherung von Daten genutzt werden.

Remanenz

- Anzahl Merkerbytes ab MB0
 - Die Anzahl der remanenten Merkerbytes ab Merkerbyte 0 können Sie hier angeben.
- Anzahl S7-Timer ab T0
 - Hier tragen Sie die Anzahl der remanenten S7-Timer ab T0 ein.
- Anzahl S7-Zähler ab Z0
 - Tragen Sie die Anzahl der remanenten S7-Zähler ab Z0 hier ein.
- Bereiche
 - Diese Parameter sind nicht relevant.

Alarme

- Priorität
 - Hier werden die Prioritäten angezeigt, nach denen der entsprechende Alarm-OB (Prozessalarm, Verzögerungsalarm, Asynchronfehleralarm) bearbeitet wird.

Uhrzeitalarme

- Priorität
 - Dieser Wert ist fix auf 2 eingestellt.
- Aktiv
 - Durch Anwahl von "Aktiv" wird die Funktionalität für Uhrzeitalarme aktiviert.
- Ausführung
 - Hier wählen Sie aus, wie oft die Alarme ausgeführt werden sollen.
 - Die Intervalle von minütlich bis jährlich beziehen sich auf die Einstellungen unter *Startdatum* und *Uhrzeit*.
- Startdatum/Uhrzeit
 - Hier geben Sie an, wann der Uhrzeitalarm zum ersten Mal ausgeführt werden soll.
- Teilprozessabbild
 - Dieser Parameter wird nicht unterstützt.

Weckalarme

- Priorität
 - Hier können Sie die Prioritäten bestimmen, nach denen der entsprechende Weckalarm-OB bearbeitet werden soll.
- Ausführung
 - Geben Sie die Zeitabstände in ms an, in denen die Weckalarm-OBs bearbeitet werden.
 - Startzeitpunkt ist der Betriebszustandwechsel von STOP nach RUN.
- Phasenverschiebung
 - Geben Sie hier eine Zeit in ms an, um welche der tatsächliche Ausführungszeitpunkt des Weckalarms verzögert werden soll. Dies ist sinnvoll, wenn mehrere Weckalarme aktiv sind.
 - Mit der *Phasenverschiebung* können diese über den Zyklus hinweg verteilt werden.
- Teilprozessabbild
 - Dieser Parameter wird nicht unterstützt.

Diagnose/Uhr

- STOP-Ursache melden
 - Aktivieren Sie diesen Parameter, wenn die CPU bei Übergang nach STOP die STOP-Ursache an PG bzw. OP melden soll.
- Anzahl Meldungen im Diagnosepuffer
 - Dieser Parameter wird ignoriert. Die CPU besitzt einen Diagnosepuffer (Ringpuffer) für 100 Diagnosemeldungen.
- Synchronisationsart
 - Legen Sie hier fest, ob die Uhr andere Uhren synchronisiert oder nicht.
 - als Slave: Die Uhr wird von einer anderen Uhr synchronisiert.
 - als Master: Die Uhr synchronisiert andere Uhren als Master.
 - keine: Es findet keine Synchronisation statt.
- Zeitintervall
 - Zeitintervalle, innerhalb welcher die Synchronisation erfolgen soll.
- Korrekturfaktor
 - Durch Vorgabe eines Korrekturfaktors in ms können Sie die Abweichung der Uhr innerhalb 24 Stunden ausgleichen.
 - Geht Ihre Uhr innerhalb von 24 Stunden 1s nach, können Sie dies mit dem Korrekturfaktor "+1000" ms ausgleichen.

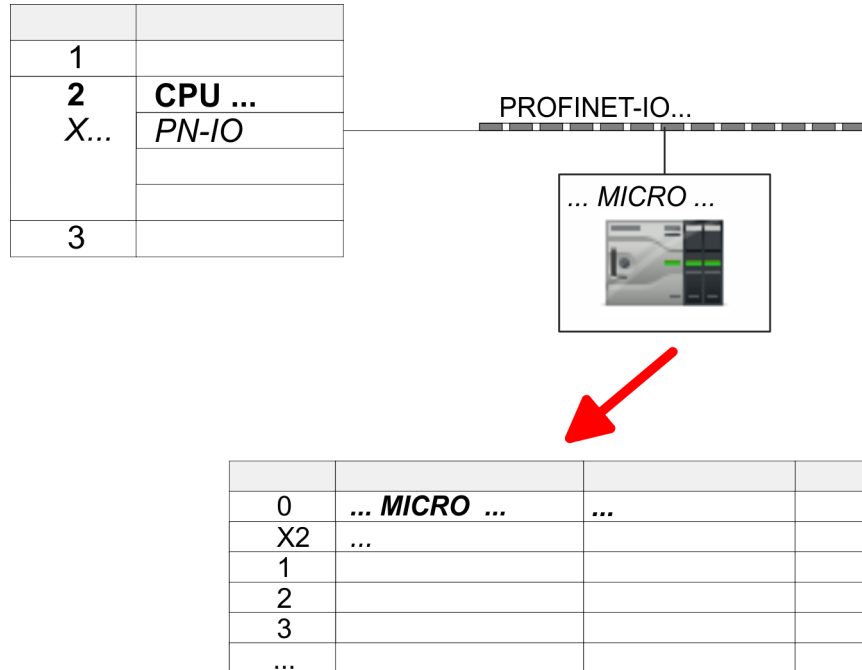
Schutz

- Schutzstufe
 - Hier können Sie eine von 3 Schutzstufen einstellen, um die CPU vor unbefugtem Zugriff zu schützen.
 - *Schutzstufe 1 (voreingestellt):*
kein Passwort parametrierbar; keine Einschränkungen
 - *Schutzstufe 2 mit Passwort:*
Kenntnis des Passworts: lesender und schreibender Zugriff
Unkenntnis des Passworts: nur lesender Zugriff.
 - *Schutzstufe 3:*
Kenntnis des Passworts: lesender und schreibender Zugriff
Unkenntnis des Passworts: weder lesender noch schreibender Zugriff

4.9 Einstellung produktspezifische CPU-Parameter

Übersicht

Mit Ausnahme der produktspezifischen CPU-Parameter erfolgt die CPU-Parametrierung im Parameter-Dialog der Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3). Nach der Hardware-Konfiguration der CPU können Sie über die CPU im virtuellen IO-Device "... MICRO PLC" die Parameter einstellen. Durch Doppelklick auf die "... MICRO PLC M13-CCF0001" öffnet sich der Eigenschaften-Dialog.



Hierbei haben Sie Zugriff auf folgende Parameter:

- Diagnose
 - Diagnosealarm DI Leistungsversorgung
 - Diagnosealarm DO Leistungsversorgung
 - Diagnosealarm DO Kurzschluss/Überlast
- Remanenz
 - Erweiterte Remanenz Merker, Zeiten bzw. Zähler
- OB
 - Aufruf OB 80 bei Weckalarmfehler
- Diverse
 - PN MultipleWrite
 - Free Module Mapping ↻ 89
 - Reduzierte PDU Größe
- Zugriffseinstellungen ↻ 94
 - CPU
 - Aktivierung von Schnittstellen und Ports
 - Aktivierung von Protokollen

Parameter

Im Eigenschaften-Dialog der CPU haben Sie Zugriff auf die nachfolgend aufgeführten Parameter.

- Diagnose (default: deaktiviert)
 - Diagnosealarm DI Leistungsversorgung
Fehler: 3L+ (DC 24V DI Leistungsversorgung) fehlt bzw. < 19V
 - Diagnosealarm DO Leistungsversorgung
Fehler: 4L+ (DC 24V DO Leistungsversorgung) fehlt bzw. < 19V
 - Diagnosealarm DO Kurzschluss/Überlast
Fehler: Kurzschluss bzw. Überlast eines digitalen Ausgangs bzw. Strom übersteigt 0,5A


Remanenz

- Erweiterte Remanenz Merker
 - Geben Sie hier die Anzahl der Merker-Bytes an. Durch Eingabe von 0 wird der Wert übernommen, welchen Sie in den Parametern der Siemens CPU unter "Remanenz → Anzahl Merker-Bytes ab MBO" angegeben haben.
 - Wertebereich: 0 (default) ... 8192
- Erweiterte Remanenz Zeiten
 - Geben Sie hier die Anzahl der S7-Timer an. Durch Eingabe von 0 wird der Wert übernommen, welchen Sie in den Parametern der Siemens CPU unter "Remanenz → Anzahl S7-Timer ab T0" angegeben haben.
 - Wertebereich: 0 (default) ... 512
- Erweiterte Remanenz Zähler
 - Geben Sie hier die Anzahl der S7-Zähler an. Durch Eingabe von 0 wird der Wert übernommen, welchen Sie in den Parametern der Siemens CPU unter "Remanenz → Anzahl S7-Zähler ab Z0" angegeben haben.
 - Wertebereich: 0 (default) ... 512

OB

- OB 80 bei Weckalarmfehler
 - Hier können Sie einstellen, bei welchem Weckalarm-OB der OB 80 (Zeitfehler) aufgerufen werden soll.
 - Wertebereich: Deaktiviert (default), Auswahl des entsprechenden OBs

Diverse

- PN MultipleWrite
 - Im aktivierten Zustand werden während des Verbindungsaufbaus unter PROFINET Parametrierdatensätze zu ein oder mehreren Ethernet-Frames zusammengefasst. Dies beschleunigt den Verbindungsaufbau, da nicht für jeden Parametrierdatensatz ein eigenes Ethernet-Frame verwendet wird.
- Free Module Mapping  89
 - Im aktivierten Zustand können Sie Ihre CPU in verschiedenen Hardware-Varianten betreiben.
 - Das Mapping geben Sie zur Laufzeit mit Datensatz 0x7F vor.
- Reduzierte PDU Größe
 - Im aktivierten Zustand wird die PDU-Größe entsprechend verkleinert.
 - Bei einigen Protokollen erfordern manche Projektierertools eine reduzierte PDU-Größe. Beispielsweise ist im Siemens TIA Portal für das Forcen von Variablen die PDU-Größe zu reduzieren. Für die Abarbeitung von Einzelschritten bei mehreren Haltepunkten ist ebenfalls die PDU-Größe zu reduzieren.

Zugriffseinstellung  94

- Im aktivierten Zustand haben sie Zugriff auf die Schnittstelle bzw. das entsprechende Übertragungsprotokoll.
- Per Default gibt es keine Zugriffsbeschränkung.

4.9.1 Free Module Mapping (FMM)

4.9.1.1 Übersicht

- Mit *FMM* können Sie, ohne Anpassung Ihres Anwenderprogramms die CPU in verschiedenen Hardware-Varianten betreiben. Sie müssen lediglich bei der Konfiguration der Hardware-Varianten die FMM-Konfiguration in der CPU anpassen. Hierbei haben Sie folgende Möglichkeiten:
 - Module aus der Soll-Konfiguration können in beliebiger Reihenfolge auf die Steckplätze der Ist-Konfiguration verteilt werden.
 - Module aus der Soll-Konfiguration dürfen in der Ist-Konfiguration fehlen.
 - Einzelne Steckplätze der Soll-Konfiguration können deaktiviert werden, auf denen sich in der Ist-Konfiguration Module befinden.
- FMM ist eine Funktionalität von Yaskawa und wird ausschließlich von Yaskawa-Modulen unterstützt.
- Per default ist FMM deaktiviert. Für den Einsatz des FMM-Mappings müssen Sie den CPU-Parameter "*Free Module Mapping*" aktivieren.
- Für das *FMM* ist das Mapping der Steckplätze über den Datensatz 0x7F vorzugeben.
- Für die Inbetriebnahme müssen Sie in Ihrer CPU den Parameter "*Anlauf bei Sollausbau ungleich Istausbau*" aktivieren.
- Ist FMM aktiviert und richtig konfiguriert, zeigt das System folgendes Verhalten:
 - Beim Anlauf wird kein Soll-Ist-Unterschied der Hardware diagnostiziert.
 - Ausgabedaten fehlender Module werden ignoriert und nicht ausgegeben.
 - Eingabedaten fehlender Module werden auf 0 gesetzt.

4.9.1.2 FMM-Konfiguration

Konfiguration

- Das Mapping der Module wird als Konfiguration durch den 64Byte großen Datensatz 0x7F bestimmt.
- Der Datensatz wird remanent in der CPU gespeichert.
- Der Datensatz muss vom Anwenderprogramm mittels Schreibbefehl an die CPU übergeben werden.
- Mit dem Datensatz Lesebefehl können Sie auch Teile der aktiven Konfiguration lesen. Schreiben müssen Sie immer den kompletten Datensatz.
- Jede geschriebene und gültige Konfiguration wird nur dann gespeichert, wenn ein Unterschied zur bestehenden Konfiguration besteht.

Datensatz 0x7F

Datensatz 0x7F

| Byte | 0 | 1 | 2 | 3 | ... | 63 |
|---------|---|---|---|---|-----|----|
| Mapping | | | | | | |

- Der Datensatz 0x7F hat eine Länge von 64Byte, wobei Byte 0 ... 63 dem Steckplatz (Slot) 1 ... 64 der Soll-Konfiguration entspricht.
- Zur FMM-Konfiguration müssen Sie für jeden belegten Steckplatz der Soll-Konfiguration unter "*Mapping*" den entsprechenden Wert angeben, welcher der Ist-Konfiguration entspricht.

Folgende Werte können Sie unter *Mapping* eintragen:

- 0 (0x00) - Modul wird ignoriert
 - Sollen Module der Soll-Konfiguration ignoriert werden, ist der Wert 0x00 zu verwenden. Auf diese Weise lassen sich auch Lücken projektieren.
- 1...64 (0x01 ... 0x40) - Position des Moduls in der Ist-Konfiguration
 - "*Mapping*" entspricht dem Wert von Slot_{ist} d.h. dem Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet.
- 255 (0xFF) - virtuelles Modul
 - Ist ein Modul aus der Soll-Konfiguration nicht vorhanden, ist für Mapping der Wert 255 für "virtuelles Modul" zu verwenden.
 - Verhalten eines *Virtuellen Moduls*:
 - Der Eingangsbereich enthält, unabhängig von dessen Größe, immer den Wert 0.
 - Das Beschreiben des Ausgangsbereichs hat keinerlei Auswirkung.

Inbetriebnahme

Die *Soll-Konfiguration* dient als Vorgabe für die Konfiguration von Hardware-Varianten.

1. ➤ Projektieren Sie Ihr System mit einer Hardware-Konfiguration als Soll-Konfiguration und erstellen Sie Ihr Anwenderprogramm. Die Soll-Konfiguration stellt eine Obermenge aller verfügbaren Hardware-Varianten dar.
 2. ➤ Aktivieren Sie in ihrer CPU den Parameter "*Free Module Mapping*".
 3. ➤ Aktivieren Sie in Ihrer CPU den Parameter "*Anlauf bei Sollausbau ungleich Istausbau*".
 4. ➤ Erstellen Sie die Konfiguration, indem Sie für den aktuellen Hardware-Ausbau die Abweichung der Ist- von der Soll-Konfiguration im Datensatz 0x7F definieren.
 5. ➤ Übertragen Sie diesen Datensatz mittels Schreibbefehl in Ihre CPU.
 - Verwenden Sie hierzu SFB 53 bzw. SFB 58.
 - Als Adresse ist die Diagnoseadresse der CPU im virtuellen IO-Device "... *MICRO CPU*" zu verwenden.
- ⇒ Die Konfiguration wird permanent in der CPU gespeichert und sofort aktiv.

4.9.1.3 Beispiele

| (1): Soll-Konfiguration | | | | | | | Slot _{soll} |
|-------------------------|----|----|-----|----|----|----|----------------------|
| Slot: | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 1 |
| ① | DI | DO | DIO | AI | AO | DI | 2 |
| | | | | | | | 3 |
| | | | | | | | 4 |
| | | | | | | | 5 |
| | | | | | | | 6 |

Slot_{soll} - Das Mapping bezieht sich immer auf den Steckplatz (Slot) der Soll-Konfiguration.

Ausgehend von der Soll-Konfiguration soll an nachfolgenden Beispielen gezeigt werden, wie die Mapping-Werte für die Hardware-Varianten zu ermitteln sind.

4.9.1.3.1 Beispiele für Hardware-Varianten

Variante 1: Gleiche Art und Anzahl der Module, aber vertauschte Slots

| (1): Soll-Konfiguration | | | | | | | Slot _{soll} | Slot _{ist} | Datensatz 0x7F | |
|-------------------------|----|----|-----|----|----|----|----------------------|---------------------|----------------|---------|
| (2): Ist-Konfiguration | | | | | | | | | Byte | Mapping |
| Slot: | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 1 | 2 | 0 | 0x02 |
| ① | DI | DO | DIO | AI | AO | DI | 2 | 1 | 1 | 0x01 |
| | | | | | | | 3 | 3 | 2 | 0x03 |
| | | | | | | | 4 | 5 | 3 | 0x05 |
| | | | | | | | 5 | 6 | 4 | 0x06 |
| ② | DO | DI | DIO | DI | AI | AO | 6 | 4 | 5 | 0x04 |

Bestimmung der Mapping-Werte von Datensatz 0x7F:

- Byte 0: Das Modul von Slot_{soll} = 1 befindet sich in der Ist-Konfiguration auf Slot_{ist} = 2 → Mapping = 0x02
- Byte 1: Das Modul von Slot_{soll} = 2 befindet sich in der Ist-Konfiguration auf Slot_{ist} = 1 → Mapping = 0x01
- Byte 2: Das Modul von Slot_{soll} = 3 befindet sich in der Ist-Konfiguration auf Slot_{ist} = 3 → Mapping = 0x03
- Byte 3: Das Modul von Slot_{soll} = 4 befindet sich in der Ist-Konfiguration auf Slot_{ist} = 5 → Mapping = 0x05
- Byte 4: Das Modul von Slot_{soll} = 5 befindet sich in der Ist-Konfiguration auf Slot_{ist} = 6 → Mapping = 0x06
- Byte 5: Das Modul von Slot_{soll} = 6 befindet sich in der Ist-Konfiguration auf Slot_{ist} = 4 → Mapping = 0x04

Slot_{soll} - Das Mapping bezieht sich immer auf den Steckplatz (Slot) der Soll-Konfiguration.

Slot_{ist} - Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet.

Mapping - Für Variante 1 entspricht Mapping dem Wert von Slot_{ist}, d.h. dem Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet.

Variante 2: Vertauschte Slots und es fehlen Module

| (1): Soll-Konfiguration (2): Ist-Konfiguration | Slot _{soll} | Slot _{ist} | Datensatz 0x7F | |
|---|----------------------|---------------------|----------------|---------|
| | | | Byte | Mapping |
| Slot: 1 2 3 4 5 6 | 1 | 1 | 0 | 0x01 |
| | 2 | - | 1 | 0xFF |
| | 3 | 2 | 2 | 0x02 |
| | 4 | 3 | 3 | 0x03 |
| | 5 | 4 | 4 | 0x04 |
| | 6 | - | 5 | 0xFF |
| | | | | |

Bestimmung der *Mapping*-Werte von Datensatz 0x7F:

- Byte 0: Das Modul von $Slot_{soll} = 1$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 1 \rightarrow Mapping = 0x01$
- Byte 1: Das Modul von $Slot_{soll} = 2$ ist in der Ist-Konfiguration nicht vorhanden $\rightarrow Mapping = 0xFF$
- Byte 2: Das Modul von $Slot_{soll} = 3$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 2 \rightarrow Mapping = 0x02$
- Byte 3: Das Modul von $Slot_{soll} = 4$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 3 \rightarrow Mapping = 0x03$
- Byte 4: Das Modul von $Slot_{soll} = 5$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 4 \rightarrow Mapping = 0x04$
- Byte 5: Das Modul von $Slot_{soll} = 6$ ist in der Ist-Konfiguration nicht vorhanden $\rightarrow Mapping = 0xFF$

Slot_{soll} - Das Mapping bezieht sich immer auf den Steckplatz (Slot) der Soll-Konfiguration.

Slot_{ist} - Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet.

Mapping - Für Variante 2 entspricht *Mapping* dem Wert von $Slot_{ist}$ d.h. dem Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet. Ist ein Modul aus der Soll-Konfiguration nicht vorhanden, ist für *Mapping* der Wert 0xFF für "virtuelles Modul" zu verwenden.

Variante 3: Module werden ignoriert

| | Slot: 1 2 3 4 5 6 | Slot _{soll} | Slot _{ist} | Datensatz 0x7F | |
|---|-------------------|----------------------|---------------------|----------------|---------|
| | | | | Byte | Mapping |
| (1) Soll-Konfiguration (2) Ist-Konfiguration | 1 | 1 | leer | 0 | 0x00 |
| | 2 | 2 | leer | 1 | 0x00 |
| | 3 | 3 | 3 | 2 | 0x03 |
| | 4 | 4 | 4 | 3 | 0x04 |
| | 5 | 5 | 5 | 4 | 0x05 |
| | 6 | 6 | 6 | 5 | 0x06 |

Bestimmung der *Mapping*-Werte von Datensatz 0x7F:

- Byte 0: Das Modul von $Slot_{soll} = 1$ wird in der Ist-Konfiguration ignoriert → Mapping = 0x00
- Byte 1: Das Modul von $Slot_{soll} = 2$ wird in der Ist-Konfiguration ignoriert → Mapping = 0x00
- Byte 2: Das Modul von $Slot_{soll} = 3$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 3$ → Mapping = 0x03
- Byte 3: Das Modul von $Slot_{soll} = 4$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 4$ → Mapping = 0x04
- Byte 4: Das Modul von $Slot_{soll} = 5$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 5$ → Mapping = 0x05
- Byte 5: Das Modul von $Slot_{soll} = 6$ befindet sich in der Ist-Konfiguration auf $Slot_{ist} = 6$ → Mapping = 0x06

Slot_{soll} - Das Mapping bezieht sich immer auf den Steckplatz (Slot) der Soll-Konfiguration.

Slot_{ist} - Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet.

Mapping - Für Variante 3 entspricht *Mapping* dem Wert von $Slot_{ist}$ d.h. dem Slot der Ist-Konfiguration, auf dem sich das Modul der Soll-Konfiguration befindet. Sollen Module der Soll-Konfiguration ignoriert werden, ist für *Mapping* der Wert 0x00 zu verwenden.



Das Vorhandensein von Lücken ist im System MICRO nicht erlaubt! Sie können aber Module stecken und diese über die Konfiguration als Leer-Slot für die Soll-Hardware-Konfiguration definieren.

4.9.2 Zugriffseinstellung

Übersicht

- Mittels der "Zugriffseinstellung" können Sie den Zugriff auf Ports bzw. über Protokolle einschränken.
- Die CPU hat eine *Geräte-Webseite* integriert, die über den Reiter "Access Ways" Informationen zur Zugriffseinstellung bereitstellt. ↪ Kap. 4.11.1 "Geräte-Webseite CPU" Seite 98

Ethernet Port

Hier können Sie einzelne Ethernet-Schnittstellen deaktivieren.



Bitte beachten Sie, dass durch Deaktivierung z.B. des Ethernet-PG/OP-Kanals nach der Übertragung der Hardware-Konfiguration die CPU über diesen Ethernet-PG/OP-Kanal nicht mehr projiziert werden kann. Durch Urlöschen werden die Zugriffseinstellungen wieder zurück gesetzt.

Ethernet Protokoll

Hier können Sie Ethernet-Protokolle deaktivieren. Ist ein Protokoll deaktiviert, werden Anfragen, welche über das deaktivierte Protokoll kommen, abgelehnt.

- TCP/UDP/IP Dienste
 - NTP-Protokoll - Protokoll zur Zeitsynchronisation zwischen den Stationen.
 - OPC UA - Protokoll für den Zugriff auf ein OPC UA-Projekt in der CPU.
 - Offene Kommunikation - Protokoll zu Kommunikation über das Anwenderprogramm bei Einsatz von Hantierungsbausteinen.
 - Device WebSite - Protokoll für den Zugriff auf den integrierten Webserver.
 - Web Visu - Protokoll für den Zugriff auf die Web-Visualisierung in der CPU, welche entsprechend projiziert werden kann.
- S7-Verbindungen
 - PG/OP-Protokoll - Protokoll zur PG/OP-Kommunikation über Siemens S7 Verbindungen.
 - PG/OP Routing - Routing-Anfragen über Siemens S7-Verbindungen.
 - NetPro Verbindungen - Protokoll zur Kommunikation zwischen SPS-Systemen auf Basis von Siemens STEP®7 mittels projektierter Kommunikationsverbindungen.
- Andere Dienste
 - DCP - Telegramm zur Ermittlung erreichbarer Teilnehmer unter PROFINET
 - LLDP - Telegramm zur Ermittlung der Topologie unter PROFINET
 - Feldbus PN - Kommunikation über PROFINET



Bitte beachten Sie, dass mit der Deaktivierung der Kommunikation über PROFINET-Telegramme auch das DCP-Protokoll deaktiviert wird!

MPI/PB Protokoll via X3

Hier können Sie Protokolle für die MPI-Schnittstelle X3 deaktivieren. Ist ein Protokoll deaktiviert, werden Anfragen, welche über das deaktivierte Protokoll kommen, abgelehnt.

- MPI(PB) PG/OP-Protokoll - Protokoll zur PG/OP-Kommunikation über die MPI(PB)-Schnittstelle X3.
- MPI(PB) Routing - Routing-Anfragen über die MPI(PB)-Schnittstelle X3.
- Feldbus PB - Kommunikation über PROFIBUS.
- Globaldaten Kommunikation - Protokoll für den zyklischen Datenaustausch zwischen CPUs über die MPI-Schnittstelle.

4.10 Projekt transferieren

Übersicht

Sie haben folgende Möglichkeit für den Projekt-Transfer in die CPU:

- Transfer über Ethernet
- Transfer über Speicherkarte
- Optional: Transfer über MPI ↪ *Kap. 4.10.3 "Optional: Transfer über MPI" Seite 96*

4.10.1 Transfer über Ethernet

Initialisierung

Damit Sie auf die entsprechende Ethernet-Schnittstelle online zugreifen können, müssen Sie dieser durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen.

- X3/X4: Ethernet-PG/OP-Kanal
 - ↪ *Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77*

Transfer

1. ➤ Für den Transfer verbinden Sie, wenn nicht schon geschehen, die entsprechende Ethernet-Buchse mit Ihrem Ethernet.
2. ➤ Öffnen Sie Ihr Projekt im Siemens SIMATIC Manager.
3. ➤ Stellen Sie über "Extras ➔ PG/PC-Schnittstelle" den Zugriffsweg "TCP/IP ➔ Netzwerkkarte" ein.
4. ➤ Gehen Sie auf "Zielsystem ➔ Laden in Baugruppe" es öffnet sich das Dialogfenster "Zielbaugruppe auswählen". Wählen Sie die Zielbaugruppe aus und geben Sie als Teilnehmeradresse die IP-Adress-Parameter des entsprechenden Ethernet-Schnittstelle an. Sofern keine neue Hardware-Konfiguration in die CPU übertragen wird, wird die hier angegebene Ethernet-Verbindung dauerhaft als Transferkanal im Projekt gespeichert.
5. ➤ Starten Sie mit [OK] den Transfer.



Systembedingt kann es zu einer Meldung kommen, dass sich die projektierte von der Zielbaugruppe unterscheidet. Quittieren Sie diese Meldung mit [OK].

→ Ihr Projekt wird übertragen und kann nach der Übertragung in der CPU ausgeführt werden.

4.10.2 Transfer über Speicherkarte

Vorgehensweise Transfer über Speicherkarte

Die Speicherkarte dient als externes Speichermedium. Es dürfen sich mehrere Projekte und Unterverzeichnisse auf einer Speicherkarte befinden. Bitte beachten Sie, dass sich Ihre aktuelle Projektierung im Root-Verzeichnis befindet und einen der folgenden Dateinamen hat:

- S7PROG.WLD
- AUTOLOAD.WLD



1. ➤ Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager mit Ihrem Projekt.
2. ➤ Erzeugen Sie mit "Datei ➔ Memory Card-Datei ➔ Neu" eine neue WLD-Datei.
3. ➤ Kopieren Sie aus dem Baustein-Ordner Ihres Projekts alle Bausteine und die Systemdaten in die WLD-Datei.

4. ➔ Kopieren Sie die wld-Datei auf eine geeignete Speicherkarte. Stecken Sie diese in Ihre CPU und starten Sie diese neu.

⇒ Das Übertragen des Anwenderprogramms von der Speicherkarte in die CPU erfolgt je nach Dateiname nach Umräumen oder nach PowerON.

S7PROG.WLD wird nach Umräumen von der Speicherkarte gelesen.

AUTOLOAD.WLD wird nach NetzeIN von der Speicherkarte gelesen.

Das Flackern der gelben LED  der Statusleiste der CPU kennzeichnet den Übertragungsvorgang. Bitte beachten Sie, dass Ihr Anwenderspeicher ausreichend Speicherplatz für Ihr Anwenderprogramm bietet, ansonsten wird Ihr Anwenderprogramm unvollständig geladen und die rote LED  der Statusleiste leuchtet.

4.10.3 Optional: Transfer über MPI

Allgemein

Für den Transfer über MPI ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. ↪ Kap. 2.4 "Montage" Seite 16

Netz-Struktur

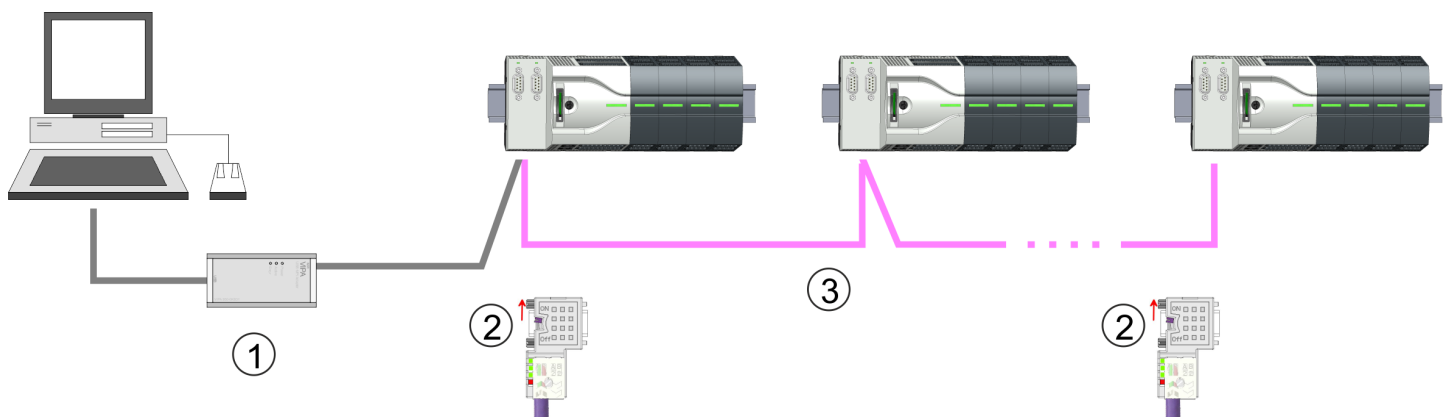
Der Aufbau eines MPI-Netzes gleicht elektrisch dem Aufbau eines PROFIBUS-Netzes. Das heißt, es gelten dieselben Regeln und Sie verwenden für beide Netze die gleichen Komponenten zum Aufbau. Die einzelnen Teilnehmer werden über Busanschlussstecker und PROFIBUS-Kabel verbunden. Defaultmäßig wird das MPI-Netz mit 187,5kbaud betrieben. Die CPUs werden mit der MPI-Adresse 2 ausgeliefert.

MPI-Programmierkabel

Die MPI-Programmierkabel erhalten Sie in verschiedenen Varianten von Yaskawa. Die Kabel bieten einen RS232- bzw. USB-Anschluss für den PC und einen busfähigen RS485-Anschluss für die CPU. Aufgrund des RS485-Anschlusses dürfen Sie die MPI-Programmierkabel direkt auf einen an der RS485-Buchse schon gesteckten Stecker aufstecken. Jeder Busteilnehmer identifiziert sich mit einer eindeutigen Adresse am Bus, wobei die Adresse 0 für Programmiergeräte reserviert ist.

Abschlusswiderstand

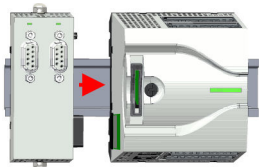
Eine Leitung muss mit ihrem Wellenwiderstand abgeschlossen werden. Hierzu schalten Sie den Abschlusswiderstand am ersten und am letzten Teilnehmer eines Netzes oder eines Segments zu. Achten Sie darauf, dass die Teilnehmer, an denen der Abschlusswiderstand zugeschaltet ist, immer mit Spannung versorgt sind. Ansonsten kann es zu Störungen auf dem Bus kommen.



- 1 MPI-Programmierkabel
- 2 Mit Schalter Abschlusswiderstand aktivieren
- 3 MPI-Netz

Vorgehensweise Schnittstelle aktivieren

Power 0 ← 1

Power 0 → 1



Eine Hardware-Konfiguration zur Aktivierung der MPI-Schnittstelle ist nicht erforderlich. Durch Stecken des Erweiterungsmoduls EM M09 wird die MPI-Schnittstelle aktiviert.

1. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.
2. ➤ Montieren Sie das Erweiterungsmodul. ↪ *Kap. 2.4 "Montage" Seite 16*
3. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit der MPI-Adresse 2 bereit für die MPI-Kommunikation.

Vorgehensweise Transfer über MPI-Schnittstelle

1. ➤ Verbinden Sie Ihren PC über ein MPI-Programmierkabel mit der MPI-Buchse Ihrer CPU.
2. ➤ Laden Sie im Siemens SIMATIC Manager Ihr Projekt.
3. ➤ Wählen Sie im Menü *"Extras → PG/PC-Schnittstelle einstellen"*.
4. ➤ Wählen Sie in der Auswahlliste *"PC Adapter (MPI)"* aus; ggf. müssen Sie diesen erst hinzufügen und klicken Sie auf *[Eigenschaften]*.
5. ➤ Stellen Sie im Register MPI die Übertragungsparameter Ihres MPI-Netzes ein und geben Sie eine gültige *Adresse* an.
6. ➤ Wechseln Sie in das Register *Lokaler Anschluss*.
7. ➤ Geben Sie den COM-Port des PCs an und stellen Sie für Ihr MPI-Programmierkabel die Übertragungsrate 38400Baud ein.
8. ➤ Mit *"Zielsystem → Laden in Baugruppe"* können Sie Ihr Projekt über MPI in die CPU übertragen und mit *"Zielsystem → RAM nach ROM kopieren"* auf einer Speicherkarte sichern, falls diese gesteckt ist.

Zugriff auf den Webserver > Geräte-Webseite CPU

4.11 Zugriff auf den Webserver

Übersicht

Die CPU hat einen Web-Server integriert. Dieser bietet über den Ethernet-PG/OP-Kanal Zugriff auf:

- Geräte-Webseite
- CPU OPC UA-Projekt ↪ Kap. 4.11.1.1.1 "Reiter: "OPC UA"" Seite 101 ↪ Kap. 6 "Einsatz OPC UA" Seite 181
- CPU WebVisu-Projekt ↪ Kap. 4.11.1.1.2 "Reiter: "WebVisu"" Seite 102 ↪ Kap. 7 "Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung" Seite 209

4.11.1 Geräte-Webseite CPU

Übersicht

- Dynamisch aufgebaute Webseite, die ausschließlich der Informationsausgabe dient.
- Auf der *Geräte-Webseite* finden Sie Informationen zu:
 - CPU
 - angebundene Module
 - OPC UA-Projekt
 - WebVisu-Projekt
- Die angezeigten Werte können nicht geändert werden.
- Der Zugriff erfolgt über die IP-Adresse des Ethernet-PG/OP-Kanals.
 - ↪ Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77
- Die IP-Adresse können Sie mit einem Web-Browser aufrufen.



Es wird vorausgesetzt, dass zwischen dem PC mit Web-Browser und der CPU eine Verbindung über den Ethernet-PG/OP-Kanal besteht. Dies können Sie testen über Ping auf die IP-Adresse des Ethernet-PG/OP-Kanals.

4.11.1.1 Webseite bei angewählter CPU

Reiter: "Info"

| Name | Value |
|---------------|-------|
| Ordering Info | |
| Serial | |
| Version | |
| HW Revision | |
| Software | |
| Package | |

[Expert View ...]

| Name | Value (Wert) | |
|---------------|--------------|-----------------------|
| Ordering Info | M13-CCF0001 | Bestellnummer der CPU |
| Serial | ... | Seriennummer der CPU |

| Name | Value (Wert) | |
|-------------|--------------|----------------------------------|
| Version | 01V... | Versionsnummer der CPU |
| HW Revision | 01 | CPU Hardware-Ausgabestand |
| Software | 3.0.13 | CPU Firmware-Version |
| Package | Pb000351.pkb | Dateiname für das Firmwareupdate |

Mit [Expert View] gelangen Sie in die erweiterte "Experten"-Übersicht.

| Runtime Information | | CPU |
|---------------------|---|---|
| Operation Mode | RUN | Betriebsart |
| Mode Switch | RUNP | |
| System Time | 18.01.21 08:34:14:486 | Datum, Uhrzeit |
| Up Time | 0 days 02 hrs 07 min 08 sec | Zeitangaben zum Betriebsartenwechsel |
| Last Change to RUN | n/a | |
| Last Change to STOP | 18.01.21 16:09:03:494 | |
| OB1-Cycle Time | cur = 0us, min = 0us, max = 0us, avg = 0us | Zykluszeit: min = minimale cur = aktuelle max = maximale avg = durchschnittlich |

| Interface Information | | | Schnittstellen |
|-----------------------|-----------------------|-----------------------|--|
| X1/X5 | DI 16 | Address 136..137 | Digitale Eingänge |
| | Counter | Address 816..831 | Zähler |
| X2/X6 | DO 12 | Address 136..137 | Digitale Ausgänge |
| | AI 2 | Address 800..803 | Analoge Eingänge |
| | Counter | Address 816..831 | Zähler |
| X3 | PG/OP Ethernet Port 1 | Address 2025 ... 2040 | Ethernet-PG/OP-Kanal |
| X4 | PG/OP Ethernet Port 2 | Address 2025 ... 2040 | |
| Serial X1 | PTP | | PtP: Punkt zu Punkt-Betrieb (RS422/485) |
| Serial X2 | MPI | Address 2047 | Betriebsart RS485 MPI: MPI-Betrieb oder PROFIBUS-DP-Slave-Betrieb |

| Card Information | Speicherkarte |
|------------------|---------------------------------|
| No card inserted | Informationen zur Speicherkarte |

| Active Feature Set Information | |
|--------------------------------|---|
| No feature activated | Informationen über freigeschaltete Funktionen |

Zugriff auf den Webserver > Geräte-Webseite CPU

| Memory Usage | | | | CPU |
|--------------|-------------|-----------|-------------|--|
| | free | used | total | Angaben zum Speicherausbau |
| LoadMem | 125.8 kbyte | 2,2 kbyte | 128.0 kbyte | Ladespeicher, Arbeitsspeicher (Code/Daten) |
| WorkMemCode | 62.0 kbyte | 2,0 kbyte | 64.0 kbyte | |
| WorkMemData | 60.2 kbyte | 3,8 kbyte | 64.0 kbyte | |

| PG/OP Network Information | | Ethernet-PG/OP-Kanal |
|---------------------------|------------------------|---------------------------------------|
| Device Name | Onboard PG/OP | Name |
| IP Address | 172.20.139.76 | Adressangaben |
| Subnet Mask | 255.255.255.0 | |
| Gateway Address | 172.20.139.76 | |
| MAC Address | 00:20:D5:02:6C:27 | |
| Link Mode X3 | 100 Mbps - Full Duplex | Verbindungsstatus und Geschwindigkeit |
| Link Mode X4 | Not Available | |

| CPU Firmware Information | | CPU |
|--------------------------|--|---------------------------------|
| File System | V1.0.2 | Name, Firmware-Version, Package |
| PRODUCT | ... M13-CCF0001 V3.0.13.0 Px000351.pkg | |
| HARDWARE | V0.1.0.0 5852A-V11 MX000445.101 | |
| BOOTLOADER | Bx000715 V126 | |
| Bx000501 | V3.0.13.0 | |
| Ax000136 | V1.0.6.0 | |
| fx000018.wld | V1.0.2.0 | |
| syslibex.wld | n/a | |
| Protect.wld | n/a | |

| ARM Processor Load | | CPU |
|---------------------------|--------|-------------------------|
| Measurement Cycle Time | 100 ms | Angaben für den Support |
| Last Value | 9% | |
| Average Of Last 10 Values | 9% | |
| Minimum Load | 9% | |
| Maximum Load | 26% | |

Reiter: "IP"

Hier werden IP-Adress-Daten Ihres Ethernet-PG/OP-Kanals ausgegeben.

Reiter: "Firmware"

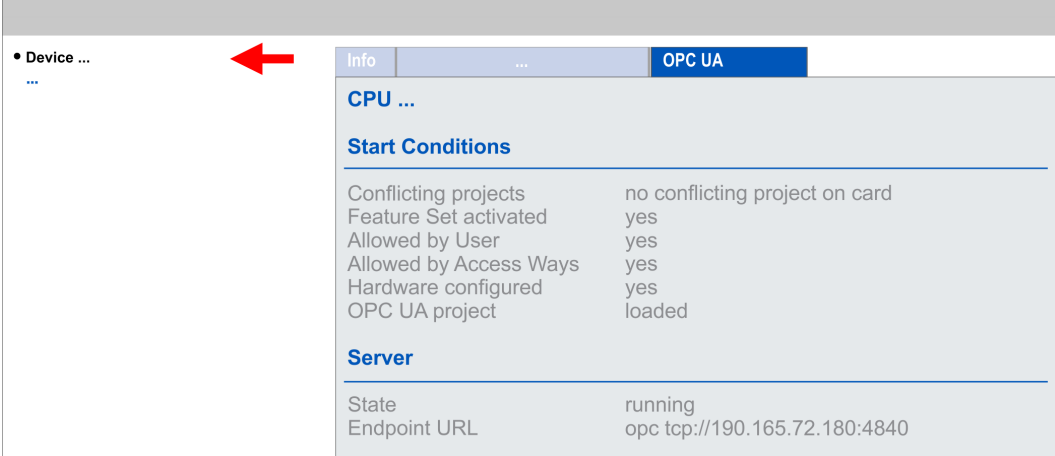
Ab der CPU Firmware-Version V3.0.0 können Sie die Firmware-Datei online über den Reiter *"Firmware"* in die CPU übertragen. Das Firmwareupdate in der CPU wird mittels des Betriebsartenschalters ausgelöst. [↪ Kap. 4.14 "Firmwareupdate" Seite 111](#)

Reiter: "Access Ways"

Ab der CPU Firmware-Version V3.0.0 werden hier Informationen zur Zugriffseinstellung ausgegeben. Im Auslieferungszustand gibt es keine Einschränkungen. Den Zugriff auf Schnittstellen, Ports und über Protokolle können Sie über die Parametrierung vorgeben.
 ↪ [Kap. 4.9 "Einstellung produktspezifische CPU-Parameter" Seite 87](#)

4.11.1.1.1 Reiter: "OPC UA"

Ab der CPU Firmware-Version V3.0.0 werden hier Informationen zum *OPC UA*-Projekt ausgegeben. ↪ [Kap. 6 "Einsatz OPC UA" Seite 181](#)



| CPU ... | |
|-------------------------|--------------------------------|
| Start Conditions | |
| Conflicting projects | no conflicting project on card |
| Feature Set activated | yes |
| Allowed by User | yes |
| Allowed by Access Ways | yes |
| Hardware configured | yes |
| OPC UA project | loaded |
| Server | |
| State | running |
| Endpoint URL | opc tcp://190.165.72.180:4840 |



Damit Ihre CPU ein *OPC UA*-Projekt verarbeiten kann, müssen Sie die *OPC UA*-Funktionalität aktivieren. ↪ [Kap. 6.3 "OPC UA-Funktionalität aktivieren" Seite 190](#)

Start Conditions

Hier werden die Startbedingungen für den *OPC UA*-Server aufgeführt:

- **Conflicting projects**
 - Der gleichzeitige Einsatz eines *OPC UA*- und *WebVisu*-Projekt über die gleiche Schnittstelle ist nicht zulässig und führt zu der Meldung "*conflicting project on card*".
 - Der Status "*no conflicting project on card*" zeigt an, dass kein Konflikt mit einem *WebVisu*-Projekt auf der gleichen Schnittstelle besteht.
- **Feature Set activated**
 - yes: Die *OPC UA*-Funktionalität ist aktiviert.
 - no: Die *OPC UA*-Funktionalität ist nicht aktiviert.
 - ↪ [Kap. 6.3 "OPC UA-Funktionalität aktivieren" Seite 190](#)
- **Allowed by User**
 - yes: Der *OPC UA*-Server ist freigeschaltet und der Zugriff auf diesen freigegeben. Sobald ein *OPC UA*-Projekt auf der Speicherkarte gefunden wird, wird dieses automatisch gestartet und für den Zugriff freigegeben.
 - no: Mittels des CMD - Autobefehls "*OPCUA_PGOP_DISABLE*" können Sie den *OPC UA*-Server sperren und stoppen. Mit "*OPCUA_PGOP_ENABLE*" können Sie *OPC UA*-Server wieder zum Start freigegeben.
 - ↪ [Kap. 4.18 "CMD - Autobefehle" Seite 119](#)
- **Allowed by Access Ways**
 - yes: Per default ist das *OPC UA*-Protokoll aktiviert.
 - no: Das *OPC UA*-Protokoll ist deaktiviert. Mittels des Parameters "*OPC UA*" in den "*Zugriffseinstellungen*" können Sie das *OPC UA*-Protokoll deaktivieren bzw. aktivieren.

Zugriff auf den Webserver > Geräte-Webseite CPU

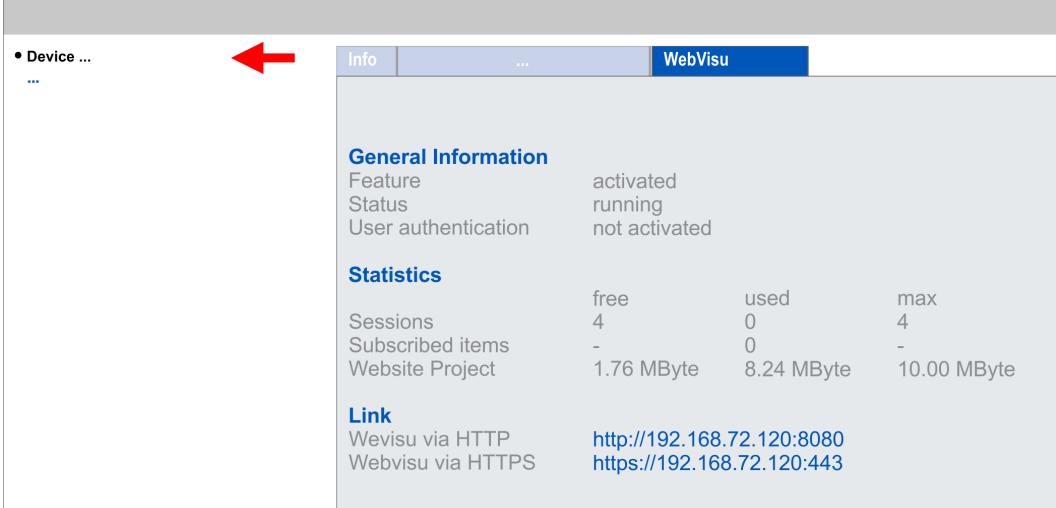
- Hardware configured
 - yes: Eine Hardware-Konfiguration als Voraussetzung für die *OPC UA*-Kommunikation ist geladen. Die Überprüfung der Hardware-Konfiguration auf ihre Gültigkeit erfolgt an anderer Stelle.
 - no: Eine Hardware-Konfiguration ist nicht geladen z.B. nach Umlöschen.
 - ↪ *Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74*
- OPC UA project
 - loaded: Ein *OPC UA*-Projekt ist geladen.
 - not loaded: Ein *OPC UA*-Projekt ist nicht geladen.
 - ↪ *Kap. 6 "Einsatz OPC UA" Seite 181*

Server

- State
 - Running: Die Startbedingungen sind erfüllt und der *OPC UA*-Server ist gestartet.
 - Stopped: Der *OPC UA*-Server ist gestoppt.
 - Startup failure: Der *OPC UA*-Server kann nicht gestartet werden.
 - Starting: Der *OPC UA*-Server startet aktuell.
 - Stopping: Der *OPC UA*-Server wird aktuell gestoppt.
- Endpoint URL
 - Sobald der *OPC UA*-Server gestartet ist, wird hier die Endpunkt-URL des *OPC UA*-Servers aufgelistet.

4.11.1.1.2 Reiter: "WebVisu"

Hier werden Informationen über die Web-Visualisierung ("*WebVisu*") dargestellt. Die Erstellung eines "*WebVisu*"-Projekts ist ausschließlich mit dem *SPEED7 Studio* ab V1.7.0 möglich. ↪ *Kap. 7 "Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung" Seite 209*



| General Information | |
|---------------------|---------------|
| Feature | activated |
| Status | running |
| User authentication | not activated |

| Statistics | | | |
|------------------|------------|------------|-------------|
| | free | used | max |
| Sessions | 4 | 0 | 4 |
| Subscribed items | - | 0 | - |
| Website Project | 1.76 MByte | 8.24 MByte | 10.00 MByte |

| Link | |
|-------------------|---|
| Wevisu via HTTP | http://192.168.72.120:8080 |
| Webvisu via HTTPS | https://192.168.72.120:443 |



Damit Ihre CPU ein *WebVisu*-Projekt verarbeiten kann, müssen Sie die *WebVisu*-Funktionalität aktivieren. ↪ *Kap. 7.2 "WebVisu-Funktionalität aktivieren" Seite 212*

General Information

- Feature
 - activated: Die *WebVisu*-Funktionalität ist aktiviert.
 - not activated: Die *WebVisu*-Funktionalität ist nicht aktiviert.
- Status
 - Hier wird der Status Ihres *WebVisu*-Projekts angezeigt. ↪ *Kap. 4.11.1.1.2.1 "Status der WebVisu" Seite 103*
- User authentication
 - activated: Benutzer-Authentifizierung ist aktiviert. Der Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über eine Anmeldung mittels Benutzername und Passwort.
 - not activated: Benutzer-Authentifizierung ist deaktiviert. Der Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt ungesichert.

Statistics

Hier werden statistische Informationen Ihres *WebVisu*-Projekts angezeigt.

- Sessions: Anzahl an Sitzungen, d.h. Online-Verbindungen zu diesem *WebVisu*-Projekt. Eine Sitzung entspricht einem geöffneten Fenster oder Tab in einem Web-Browser.
 - free: Anzahl der noch möglichen Sitzungen.
 - used: Anzahl der aktuell aktiven Sitzungen. Für die Anzahl der aktiven Sitzungen ist es unerheblich, ob die Sitzungen vom selben oder von unterschiedlichen Benutzern gestartet wurden.
 - max.: Anzahl der maximal möglichen Sitzungen. Die maximale Anzahl der Sitzungen ist gerätespezifisch und in den technischen Daten spezifiziert.
- Subscribed items: Anzahl der Variablen.
 - free: Hier erfolgt keine Anzeige.
 - used: Anzahl der verwendeten Variablen.
 - max.: Hier erfolgt keine Anzeige.
- WebVisu Project: Angabe zur Speicherbelegung für das *WebVisu*-Projekt.
 - free: Noch freier Speicher für das *WebVisu*-Projekt.
 - used: Größe des aktuellen *WebVisu*-Projekts.
 - max.: Maximal verfügbarer Speicherplatz für ein *WebVisu*-Projekt.

Link

Im Status *"running"* werden hier die Links für den Zugriff auf Ihre *WebVisu* aufgelistet.

Status der WebVisu

Auf der Geräte-Webseite erhalten unter *"WebVisu"* über *"Status"* den Status Ihres *WebVisu*-Projekts.

| Status | Bedeutung |
|---------------------------------|--|
| running | <i>WebVisu</i> ist aktiv/hochgefahren und kann geöffnet werden |
| loading webvisu project | <i>WebVisu</i> -Projekt wird geladen |
| shutting down | <i>WebVisu</i> -Server wird heruntergefahren |
| stop requested | <i>WebVisu</i> -Stoppanfrage gestellt |
| stopped | <i>WebVisu</i> -Server ist heruntergefahren |
| webvisu feature not activated | <i>WebVisu</i> nicht aktiviert, Speicherkarte ist nicht gesteckt |
| webvisu is disabled by the user | <i>WebVisu</i> wurde durch den Anwender gesperrt |
| no webvisu project file found | Kein <i>WebVisu</i> -Projekt vorhanden |

Zugriff auf den Webserver > Geräte-Webseite CPU

| Status | Bedeutung |
|--------------------------------------|--|
| no hardware configuration loaded | In der Steuerung ist keine Hardware-Konfiguration geladen |
| invalid configuration | Ungültige <i>WebVisu</i> -Konfiguration |
| internal error: filesystem | Fehler beim Initialisieren des Dateisystems |
| webvisu project file too large | Fehler beim Laden des <i>WebVisu</i> -Projekts, Projektdatei zu groß |
| loading webvisu project file | Fehler beim Laden des <i>WebVisu</i> -Projekts, Projektdatei möglicherweise defekt |
| deleting webvisu project | Fehler beim Löschen des <i>WebVisu</i> -Projekts |
| internal error: file system - delete | Zu löschendes <i>WebVisu</i> -Projekt wurde nicht im Speicher gefunden |
| CRC mismatch | CRC der <i>WebVisu</i> -Projektdatei ist nicht korrekt |
| webvisu stopped | <i>WebVisu</i> -Server hat sich unerwartet beendet |
| internal error 1 | Interner Fehler - Initialisierung fehlgeschlagen Schritt 1 |
| internal error 2 | Interner Fehler - Initialisierung fehlgeschlagen Schritt 2 |
| internal error 3 | Unerwarteter interner Fehler |
| unknown error | Allgemeiner Fehler |

4.11.1.1.3 Reiter: "Port Mirroring"

Übersicht

- *Port Mirroring* bietet die Möglichkeit zur Diagnose der Kommunikation ohne zusätzlichen Hardware-Aufwand.
- Die Ethernet-PG/OP-Schnittstelle ist als Switch ausgeführt.
- Bei aktiviertem *Port Mirroring* der Schnittstelle PG/OP2: X4 (Mirror Port) werden alle über die Schnittstelle PG/OP1: X3 empfangenen und gesendeten Telegramme auf die Schnittstelle PG/OP2: X4 gespiegelt und umgekehrt.
- Bei aktiviertem *Port Mirroring* können Sie zur Diagnose mit einer Diagnose-Software wie z.B. Wireshark Ihren PC ohne zusätzlichen Hardware-Aufwand direkt an die 2. Schnittstelle anschließen.
- Mit dem nächsten Power-Cycle wird *Port Mirroring* automatisch deaktiviert.

Enable Port Mirroring

Im aktivierten Zustand können Sie die Parameter für das *Port Mirroring* einstellen.

PG/OP1: X3

Im aktivierten Zustand werden alle über die Schnittstelle PG/OP2: X4 empfangenen und gesendeten Telegramme auf die Schnittstelle PG/OP1: X3 gespiegelt.

PG/OP2: X4

Im aktivierten Zustand werden alle über die Schnittstelle PG/OP1: X3 empfangenen und gesendeten Telegramme auf die Schnittstelle PG/OP2: X4 gespiegelt.

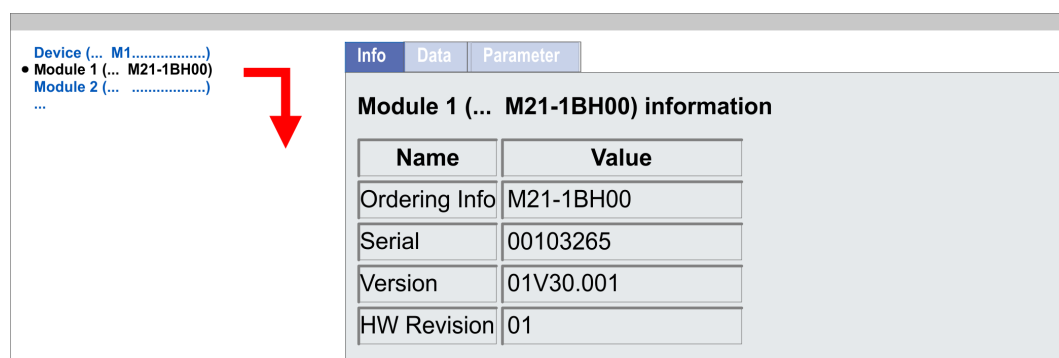
Disable communication on the Mirror Port

Im aktivierten Zustand wird die zusätzliche Kommunikation über die gespiegelte Schnittstelle (Mirror Port) unterbunden.

Save

Mit *Save* werden die Einstellung übernommen und aktiviert. Mit dem nächsten Power-Cycle wird *Port Mirroring* automatisch deaktiviert.

4.11.1.2 Webseite bei angewähltem Modul



| Name | Value |
|---------------|-----------|
| Ordering Info | M21-1BH00 |
| Serial | 00103265 |
| Version | 01V30.001 |
| HW Revision | 01 |

Reiter: "Info"

Hier werden Produktname, Bestell-Nr., Serien-Nr., Firmware-Version und Hardware-Ausgabestand des entsprechenden Moduls aufgelistet.

Reiter: "Data"

Hier erhalten Sie Informationen zu Adresse und Zustand der Ein- bzw. Ausgänge. Bitte beachten Sie bei den Ausgängen, dass hier ausschließlich die Zustände der Ausgänge angezeigt werden können, welche sich innerhalb des OB1-Prozessabbilds befinden.

Reiter: "Parameter"

Bei parametrierbaren Modulen, z.B. Analogmodulen werden hier die aktuell eingestellten Parameter angezeigt. Diese stammen aus der Hardware-Konfiguration.

4.12 Betriebszustände


4.12.1 Übersicht

Die CPU kennt 4 Betriebszustände:





- Betriebszustand STOP
- Betriebszustand ANLAUF
(OB 100 - Neustart / OB 102 - Kaltstart *)
- Betriebszustand RUN
- Betriebszustand HALT

In den Betriebszuständen ANLAUF und RUN können bestimmte Ereignisse auftreten, auf die das Systemprogramm reagieren muss. In vielen Fällen wird dabei ein für das Ereignis vorgesehener Organisationsbaustein als Anwenderschnittstelle aufgerufen.

Betriebszustand STOP

- Das Anwenderprogramm wird nicht bearbeitet.
- Hat zuvor eine Programmbearbeitung stattgefunden, bleiben die Werte von Zählern, Zeiten, Merkern und des Prozessabbilds beim Übergang in den STOP-Zustand erhalten.
- Die Befehlsausgabesperre (BASP) ist aktiv, d.h. alle digitalen Ausgaben sind gesperrt.
- : Die gelbe LED der Statusleiste leuchtet im STOP-Zustand.

Betriebszustand ANLAUF

- : Die gelbe LED der Statusleiste blinkt im STOP-Zustand nach PowerON.
- : Das Blinken geht nach kurzer Zeit in Dauerlicht über.
- Während des Übergangs von STOP nach RUN erfolgt ein Sprung in den Anlauf-Organisationsbaustein OB 100.
 - Der Ablauf des OBs wird zeitlich nicht überwacht.
 - Im Anlauf-OB können weitere Bausteine aufgerufen werden.
 - Beim Anlauf sind alle digitalen Ausgaben gesperrt, d.h. BASP ist aktiv.
 - : Die grünen LEDs der Statusleiste blinken während der Bearbeitung des OB 100 für mindestens 3s, auch wenn der Anlauf kürzer ist oder die CPU aufgrund eines Fehlers in STOP geht.
 - : Die grünen LEDs der Statusleiste leuchten, wenn der Anlauf fertig ist und die CPU sich im RUN-Zustand befindet.




* OB 102 (Kaltstart)

Sollte es zu einem "Watchdog"-Fehler kommen, so bleibt die CPU im STOP-Zustand. Sie müssen die CPU nach solch einem Fehler manuell wieder starten. Hierzu ist zwingend ein OB 102 (Kaltstart) erforderlich. Ohne diesen OB 102 wird die CPU nicht nach RUN gehen. Alternativ können Sie die CPU nur durch "Urlöschen" bzw. "Neu Laden" Ihres Projekts wieder nach RUN bringen.

Bitte beachten sie, dass der OB 102 (Kaltstart) ausschließlich für die Behandlung eines Watchdog-Fehlers verwendet werden kann.

Betriebszustand RUN

- : Die grüne LED leuchtet, wenn die CPU sich im RUN-Zustand befindet.
- Das Anwenderprogramm im OB 1 wird zyklisch bearbeitet, wobei zusätzlich alarmgesteuert weitere Programmteile eingeschachtelt werden können.
- Alle im Programm gestarteten Zeiten und Zähler laufen und das Prozessabbild wird zyklisch aktualisiert.
- Das BASP wird deaktiviert, d.h. alle Ausgänge sind freigegeben.

Betriebszustand HALT

Die CPU bietet Ihnen die Möglichkeit bis zu 3 Haltepunkte zur Programmdiagnose einzusetzen. Das Setzen und Löschen von Haltepunkten erfolgt in Ihrer Programmierumgebung. Sobald ein Haltepunkt erreicht ist, können Sie schrittweise Ihre Befehlszeilen abarbeiten.

Voraussetzung


Für die Verwendung von Haltepunkten müssen folgende Voraussetzungen erfüllt sein:

- Das Testen im Einzelschrittmodus ist in AWL möglich, ggf. über "*Ansicht → AWL*" Ansicht in AWL ändern
- Der Baustein muss online geöffnet und darf nicht geschützt sein.

Vorgehensweise zur Arbeit mit Haltepunkten

1. ➤ Blenden Sie über "*Ansicht → Haltepunkte*" diese ein.
2. ➤ Setzen Sie Ihren Cursor auf die Anweisungszeile, in der ein Haltepunkt gesetzt werden soll.
3. ➤ Setzen Sie den Haltepunkt mit "*Test → Haltepunkt setzen*".
⇒ Die Anweisungszeile wird mit einem Kreisring markiert.
4. ➤ Zur Aktivierung des Haltepunkts gehen Sie auf "*Test → Haltepunkt*" aktiv.
⇒ Der Kreisring wird zu einer Kreisfläche.
5. ➤ Bringen Sie Ihre CPU in RUN.
⇒ Wenn Ihr Programm auf den Haltepunkt trifft, geht Ihre CPU in den Zustand HALT über, der Haltepunkt wird mit einem Pfeil markiert und die Registerinhalte werden eingeblendet.
6. ➤ Nun können Sie mit "*Test → Nächste Anweisung ausführen*" schrittweise Ihren Programmcode durchfahren oder über "*Test → Fortsetzen*" Ihre Programmausführung bis zum nächsten Haltepunkt fortsetzen.
7. ➤ Mit "*Test → (Alle) Haltepunkte löschen*" können Sie (alle) Haltepunkte wieder löschen.

Verhalten im Betriebszustand HALT

-  rote LED an und grüne LED blinkt mit 1Hz: CPU befindet sich im Zustand STOP, programmierter Haltepunkt erreicht.
- Die Bearbeitung des Codes ist angehalten. Alle Ablaufebenen werden nicht weiterbearbeitet.
- Alle Zeiten werden eingefroren.
- Echtzeituhr läuft weiter.
- Ausgänge werden abgeschaltet (BASP ist aktiv).
- Projektierte CP-Verbindungen bleiben bestehen.



Der Einsatz von Haltepunkten ist immer möglich. Eine Umschaltung in die Betriebsart Testbetrieb ist nicht erforderlich.

Sobald Sie mehr als 2 Haltepunkte gesetzt haben, ist eine Einzelschrittbearbeitung nicht mehr möglich.

4.12.2 Funktionssicherheit

Die CPUs besitzen Sicherheitsmechanismen, wie einen Watchdog (100ms) und eine parametrierbare Zykluszeitüberwachung (parametrierbar min. 1ms), die im Fehlerfall die CPU stoppen bzw. einen RESET auf der CPU durchführen und diese in einen definierten STOP-Zustand versetzen. Die CPUs von sind funktionssicher ausgelegt und besitzen folgende Systemeigenschaften:

| Ereignis | betrifft | Effekt |
|-------------------------|----------------------------|--|
| RUN → STOP | allgemein | BASP (B efehls- A usgabe- S perre) wird gesetzt. |
| | zentrale digitale Ausgänge | Die Ausgänge werden abgeschaltet. |
| | zentrale analoge Ausgänge | Die Ausgänge werden abgeschaltet. <ul style="list-style-type: none"> ■ Spannungsausgänge geben 0V aus ■ Stromausgänge 0...20mA geben 0mA aus ■ Stromausgänge 4...20mA geben 4mA aus Falls parametriert können auch Ersatzwerte ausgegeben werden. |
| | dezentrale Ausgänge | Verhalten wie bei zentralen digitalen/analogen Ausgängen. |
| | dezentrale Eingänge | Die Eingänge werden von der dezentralen Station zyklisch gelesen und die aktuellen Werte zur Verfügung gestellt. |
| STOP → RUN bzw. NetzEin | allgemein | Zuerst wird das PAE gelöscht, danach erfolgt der Aufruf des OB 100. Nachdem dieser abgearbeitet ist, wird das BASP zurückgesetzt und der Zyklus gestartet mit: PAA löschen → PAE lesen → OB 1. |
| | dezentrale Eingänge | Die Eingänge werden von der dezentralen Station gelesen und die aktuellen Werte zur Verfügung gestellt. |
| RUN | allgemein | Es erfolgt ein zyklischer Programmablauf: PAE lesen → OB 1 → PAA schreiben. |

PAE = Prozessabbild der Eingänge

PAA = Prozessabbild der Ausgänge

4.13 Urlöschen

Übersicht

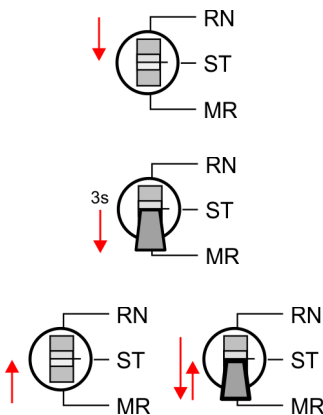
Beim Urlöschen wird der komplette Anwenderspeicher gelöscht. Ihre Daten auf der Speicherkarte bleiben erhalten. Sie haben 2 Möglichkeiten zum Urlöschen:

- Urlöschen über Betriebsartenschalter
- Urlöschen über Konfigurations-Software wie z.B. Siemens SIMATIC Manager



Vor dem Laden Ihres Anwenderprogramms in Ihre CPU sollten Sie die CPU immer urlöschen, um sicherzustellen, dass sich kein alter Baustein mehr in Ihrer CPU befindet.

Urlöschen über Betriebsartenschalter



1. Ihre CPU muss sich im STOP-Zustand befinden. Stellen Sie hierzu den CPU-Betriebsartenschalter auf STOP.
⇒ Statusleiste:
2. Bringen Sie den Betriebsartenschalter in Stellung MR und halten Sie ihn ca. 3 Sekunden.
⇒ Die gelbe LED blinkt mit 1Hz und geht nach mehrmaligem Blinken über in Dauerlicht.
3. Bringen Sie den Betriebsartenschalter in Stellung STOP und innerhalb von 3 Sekunden kurz in MR dann wieder in STOP.
⇒ Der Urlöschvorgang wird durchgeführt. Hierbei blinkt die gelbe LED mit 2Hz .
4. Das Urlöschen ist abgeschlossen, wenn die gelbe LED in Dauerlicht übergeht.

Urlöschen über Siemens SIMATIC Manager

Für die nachfolgend beschriebene Vorgehensweise müssen Sie mit Ihrer CPU online verbunden sein.

1. Zum Urlösche der CPU muss sich diese in STOP befinden. Mit "Zielsystem → Betriebszustand" bringen Sie Ihre CPU in STOP.
2. Fordern Sie mit "Zielsystem → Urlöschen" das Urlöschen an.
⇒ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie, wenn noch nicht geschehen, Ihre CPU in STOP bringen und das Urlöschen starten. Während des Urlöschvorgangs blinkt die gelbe LED der Statusleiste mit 2Hz. Das Urlöschen ist abgeschlossen, wenn die gelbe LED in Dauerlicht übergeht.

Funktionalitäten mittels VSC aktivieren

Sollte eine VSC-Speicherkarte von Yaskawa gesteckt sein, so werden nach Urlöschen die entsprechenden Funktionalitäten automatisch aktiviert. ↪ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115

Automatisch nachladen

Falls auf der Speicherkarte ein Projekt S7PROG.WLD vorhanden ist, versucht die CPU nach Urlöschen dieses von der Speicherkarte neu zu laden. Hierbei flackert die gelbe LED der Statusleiste . Abhängig von der Einstellung des Betriebsartenschalters bleibt nach dem Nachladen die CPU in STOP bzw. geht in RUN.

Urlöschen

Rücksetzen auf Werkseinstellung

Das *Rücksetzen auf Werkseinstellung* löscht das interne RAM der CPU vollständig und bringt diese zurück in den Auslieferungszustand. Bitte beachten Sie, dass hierbei auch die MPI-Adresse defaultmäßig auf 2 zurückgestellt wird! ↪ *Kap. 4.15 "Rücksetzen auf Werkseinstellung" Seite 114*

4.14 Firmwareupdate

Übersicht

Die aktuellsten Firmwarestände finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im Service-Bereich. Für das Firmwareupdate haben Sie folgende Möglichkeiten:

- Firmwareupdate online - ab FW V3.0.0 ↪ *Kap. 4.14.1 "Firmwareupdate online" Seite 112*
 - Übertragung der Firmware-Datei mittels CPU-Webseite in die CPU.
 - Auslösen des Firmwareupdate mittels Betriebsartenschalter.
- Firmwareupdate mittels Speicherkarte ↪ *Kap. 4.14.2 "Firmwareupdate mittels Speicherkarte" Seite 113*
 - Übertragung der Firmware-Datei auf eine Speicherkarte.
 - Die Identifikation einer Firmware-Datei auf der Speicherkarte erfolgt mittels definierter Namenskonvention.
 - Nach NetzEIN und Betriebsartenschalter in Stellung STOP kann das Firmwareupdate mittels Betriebsartenschalter ausgelöst werden.

Firmwarestand des Systems über Web-Seite ausgeben

Die CPU hat eine *Geräte-Webseite* integriert, die über den Reiter *"Info"* Informationen zum Firmwarestand bereitstellt. Hier finden Sie auch Informationen zum erforderlichen Firmware-*"Package"*. Mit **[Expert View]** gelangen Sie in die erweiterte *"Experten"-Übersicht*. ↪ *Kap. 4.11.1 "Geräte-Webseite CPU" Seite 98*

Reiter: "Info"

| Name | Value |
|---------------|--------------|
| Ordering Info | M13-CCF0001 |
| Serial | ... |
| Version | 01V... |
| HW Revision | 01 |
| Software | 3.0.13 |
| Package | Pb000351.pkb |

[Expert View ...]

| Name | Value (Wert) | |
|---------------|--------------|----------------------------------|
| Ordering Info | M13-CCF0001 | Bestellnummer der CPU |
| Serial | ... | Seriennummer der CPU |
| Version | 01V... | Versionsnummer der CPU |
| HW Revision | 01 | CPU Hardware-Ausgabestand |
| Software | 3.0.13 | CPU Firmware-Version |
| Package | Pb000351.pkb | Dateiname für das Firmwareupdate |

Aktuelle Firmware auf www.yaskawa.eu.com

Die aktuellsten Firmwarestände finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im Service-Bereich. Beispielsweise ist für den Firmwareupdate der CPU M13-CCF0001 und ihrer Komponenten für den Ausgabestand 01 folgende Datei erforderlich:

- CPU M13C, Ausgabestand 01: Pb000351.pkb

**VORSICHT!**

Beim Aufspielen einer neuen Firmware ist äußerste Vorsicht geboten. Unter Umständen kann Ihre CPU unbrauchbar werden, wenn beispielsweise während der Übertragung die Spannungsversorgung unterbrochen wird oder die Firmware-Datei fehlerhaft ist. Setzen Sie sich in diesem Fall mit unserer-Hotline in Verbindung!

Bitte beachten Sie auch, dass sich die zu überschreibende Firmware-Version von der Update-Version unterscheidet, ansonsten erfolgt kein Update.

4.14.1 Firmwareupdate online

Voraussetzung

- Der Zugriff erfolgt über die IP-Adresse des Ethernet-PG/OP-Kanals.
↳ *Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77*
- Die IP-Adresse können Sie mit einem Web-Browser aufrufen.



Es wird vorausgesetzt, dass zwischen dem PC mit Web-Browser und der CPU eine Verbindung über den Ethernet-PG/OP-Kanal besteht. Dies können Sie testen über Ping auf die IP-Adresse des Ethernet-PG/OP-Kanals.

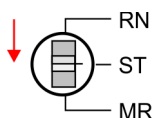
Firmware laden und in Arbeitsverzeichnis ablegen

1. ➤ Gehen Sie auf www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Klicken Sie auf "Service/Support → Downloads → Firmware".
3. ➤ Navigieren Sie über "System MICRO → CPU" zu Ihrer CPU und laden Sie die zip-Datei auf Ihren PC.
4. ➤ Entpacken Sie die zip-Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.

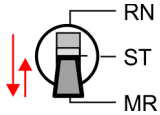
**VORSICHT!**


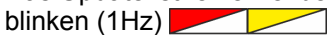
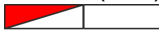
Beim Firmwareupdate wird ein Umlöschen durchgeführt. Sollte sich Ihr Programm nur im Ladespeicher der CPU befinden, so wird es hierbei gelöscht! Sichern Sie Ihr Programm, bevor Sie ein Firmwareupdate durchführen!

Firmwareupdate durchführen



1. ➤ Bringen Sie den Betriebsartenschalter Ihrer CPU in Stellung STOP.
2. ➤ Führen Sie Umlöschen durch. ↳ *Kap. 4.13 "Umlöschen" Seite 109*
3. ➤ Öffnen Sie die Webseite der CPU und wählen Sie den Reiter "Firmware" an.
4. ➤ Klicken Sie auf "Durchsuchen ..." und navigieren Sie zur Firmwaredatei in Ihrem Arbeitsverzeichnis.
5. ➤ Klicken Sie auf "Upload".
 - ⇒ Die Firmwaredatei wird auf Plausibilität geprüft und an die CPU übertragen. Nach der Übertragung werden die Firmwarestände abgeglichen und aufgelistet mit dem Hinweis ob ein Firmwareupdate möglich ist.



6. Sie starten die Übertragung der Firmware, sobald Sie innerhalb von 10s den Betriebsartenschalter kurz nach MR tippen und dann den Schalter in der STOP-Position belassen.
 - ⇒ Während des Update-Vorgangs blinkt bzw. flackert die gelbe LED der Statusleiste . Dieser Vorgang kann mehrere Minuten dauern.
7. Das Update ist fehlerfrei beendet, wenn die rote und die gelbe LED der Statusleiste blinken (1Hz) . Blinkt ausschließlich die rote LED der Statusleiste , ist ein Fehler aufgetreten.
8. Schalten Sie die Spannungsversorgung aus und wieder ein.
 - ⇒ Nach dem Hochlauf ist die CPU mit der neuen Firmware betriebsbereit. Den aktuellen Firmwarestand können Sie über die Webseite der CPU ermitteln.

4.14.2 Firmwareupdate mittels Speicherkarte

Übersicht

- Für das Firmwareupdate mittels Speicherkarte muss sich in der CPU beim Hochlauf eine entsprechend vorbereitete Speicherkarte befinden.
- Damit eine Firmwaredatei beim Hochlauf erkannt und zugeordnet werden kann, ist für jeden Hardware-Ausgabestand ein pkb-Dateiname reserviert, der mit "pb" beginnt und sich in einer 6-stelligen Ziffer unterscheidet.
- Bei der System MICRO CPU können Sie den pkb-Dateinamen über die Webseite abrufen.
- Nach NetzEIN und Betriebsartenschalter in Stellung STOP prüft die CPU, ob eine pkb-Datei auf der Speicherkarte vorhanden ist. Wenn sich diese Firmware-Version von der zu überschreibenden Firmware-Version unterscheidet, zeigt die CPU dies über LED-Blinken an und Sie können die Firmware über eine Updateanforderung installieren.



Die Vorgehensweise hier beschreibt das Update *ab* der CPU-Firmware V2.4.0. Das Update eines älteren Standes auf die Firmware V2.4.0 hat über pkg-Dateien zu erfolgen. Näheres hierzu finden Sie im entsprechenden Handbuch zu Ihrer CPU-Version.

Firmware laden und auf Speicherkarte übertragen

1. Gehen Sie auf www.yaskawa.eu.com
2. Klicken Sie auf "Service → Download → Firmware".
3. Navigieren Sie über "System MICRO → CPU" zu Ihrer CPU und laden Sie die zip-Datei auf Ihren PC.
4. Entpacken Sie die zip-Datei und kopieren Sie die extrahierte pkb-Datei auf Ihre Speicherkarte.

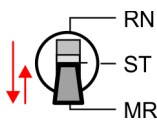
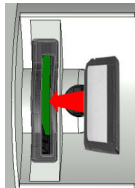
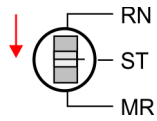






VORSICHT!

Beim Firmwareupdate wird automatisch ein Urlöschen durchgeführt. Sollte sich Ihr Programm nur im Ladespeicher der CPU befinden, so wird es hierbei gelöscht! Sichern Sie Ihr Programm, bevor Sie ein Firmwareupdate durchführen! Auch sollten Sie nach dem Firmwareupdate ein "Rücksetzen auf Werkseinstellung" durchführen. ↪ Kap. 4.15 "Rücksetzen auf Werkseinstellung" Seite 114

Rücksetzen auf Werkseinstellung

Firmware von Speicherkarte in CPU übertragen

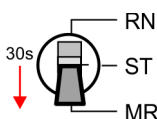
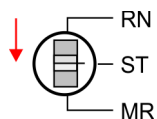



1. ➔ Bringen Sie den Betriebsartenschalter Ihrer CPU in Stellung STOP.
2. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.
3. ➔ Stecken Sie die Speicherkarte mit der Firmware-Datei in die CPU. Achten Sie hierbei auf die Steckrichtung der Speicherkarte.
4. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach einer kurzen Hochlaufzeit zeigt die Statusleiste durch abwechselndes Blinken (1Hz) der roten und gelben LED  an, dass auf der Speicherkarte mindestens eine aktuellere Firmware-Datei gefunden wurde.
5. ➔ Sie starten die Übertragung der Firmware, sobald Sie innerhalb von 10s den Betriebsartenschalter kurz nach MR tippen und dann den Schalter in der STOP-Position belassen.
6. ➔ Während des Update-Vorgangs blinkt bzw. flackert die gelbe LED der Statusleiste . Dieser Vorgang kann mehrere Minuten dauern.
7. ➔ Das Update ist fehlerfrei beendet, wenn die rote und die gelbe LED der Statusleiste blinken (1Hz) . Blinkt ausschließlich die rote LED der Statusleiste , ist ein Fehler aufgetreten.
8. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus und wieder ein.
 - ⇒ Nach dem Hochlauf ist die CPU mit der neuen Firmware betriebsbereit. Den aktuellen Firmwarestand können Sie über die Webseite der CPU ermitteln.

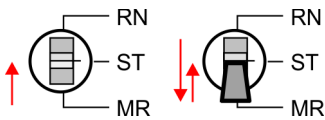
4.15 Rücksetzen auf Werkseinstellung


Vorgehensweise

- Die folgende Vorgehensweise löscht das interne RAM der CPU vollständig und bringt diese zurück in den Auslieferungszustand.
- Bitte beachten Sie, dass hierbei auch die MPI-Adresse auf 2 und die IP-Adresse des Ethernet-PG/OP-Kanals auf 0.0.0.0 zurückgestellt wird!
- Sie können auch das *Rücksetzen auf Werkseinstellung* mit dem Kommando `FACTORY_RESET` ausführen. ↪ Kap. 4.18 "CMD - Autobefehle" Seite 119





1. ➔ Bringen Sie die CPU in STOP.
2. ➔ Drücken Sie den Betriebsartenschalter für ca. 30 Sekunden nach unten in Stellung MR. Hierbei blinkt die gelbe LED der Statusleiste . Nach ein paar Sekunden leuchtet die LED. Die LED wechselt jetzt von Leuchten in Blinken. Zählen Sie, wie oft die LED leuchtet.



3. ➔ Nach dem 6. Mal Leuchten der LED lassen Sie den Reset-Schalter wieder los, um ihn nochmals kurzzeitig nach unten auf MR zu drücken.
- ⇒ Zur Bestätigung des Rücksetzvorgangs blinkt (2Hz) die gelbe LED der Statusleiste . Das bedeutet, dass das RAM vollständig gelöscht ist.



Leuchtet die gelbe LED der Statusleiste , wurde nur Urlöschen ausgeführt und das Rücksetzen auf Werkseinstellung ist fehlgeschlagen. In diesem Fall können Sie den Vorgang wiederholen. Das Rücksetzen auf Werkseinstellung wird nur dann ausgeführt, wenn die gelbe LED der Statusleiste genau 6 Mal geleuchtet hat.

4. ➔ Der Rücksetzvorgang ist beendet, wenn die rote und die gelbe LED der Statusleiste blinken (1Hz) .
5. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus und wieder ein.



4.16 Einsatz Speichermedien - VSD, VSC

Übersicht

Auf der Frontseite der CPU befindet sich ein Steckplatz für Speichermedien. Hier können sie folgende Speichermedien stecken:

- VSD - **VIPA SD-Card**
 - Externe Speicherkarte für Programme und Firmware.
- VSC - **VIPASetCard**
 - Externe Speicherkarte (VSD) für Programme und Firmware mit der Möglichkeit zur Freischaltung optionaler Funktionen Feldbusanschlüssen.
 - Diese Funktionen (FSC: **Feature Set Code**) können gesondert hinzugekauft werden.
 - Zur Aktivierung eines FSC ist die entsprechende Karte zu stecken und ein *Urlöschen* durchzuführen. ↪ *Kap. 4.13 "Urlöschen" Seite 109*

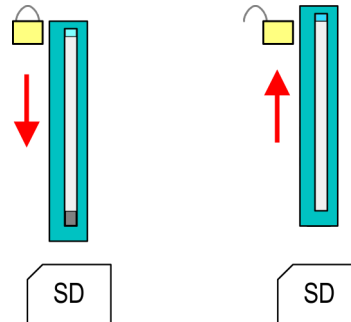


Zur Vermeidung von Fehlfunktionen sollten Sie Speicherkarten von Yaskawa einsetzen. Diese entsprechen dem Industriestandard. Ein Übersicht der aktuell verfügbaren VSD bzw. VSC finden Sie unter www.yaskawa.eu.com

Mittels vorgegebener Dateinamen können Sie die CPU veranlassen, automatisch ein Projekt zu laden bzw. eine Kommandodatei auszuführen.

VSD

VSDs sind externe Speichermedien basierend auf SD-Speicherkarten. VSDs sind mit dem PC-Format FAT 16 (max. 2GB) vorformatiert und können mit einem Kartenlesegerät beschrieben werden. Nach PowerON bzw. nach Umrösten überprüft die CPU, ob eine VSD gesteckt ist und sich hier für die CPU gültige Daten befinden. Schieben Sie ihr VSD in den Steckplatz, bis diese, geführt durch eine Federmechanik, einrastet. Dies gewährleistet eine sichere Kontaktierung. Mit der Schiebemechanik können Sie durch Schieben nach unten eine gesteckte VSD gegen Herausfallen sichern.



Zum Entnehmen schieben Sie die Schiebemechanik wieder nach oben und drücken Sie die VSD gegen den Federdruck nach innen, bis diese mit einem Klick entriegelt wird.


**VORSICHT!**

Sofern das Speichermedium schon durch die Federmechanik entriegelt wurde, kann dieses bei Betätigung der Schiebemechanik herauspringen!

VSC

Die VSC ist eine VSD mit der Möglichkeit zur Freischaltung optionaler Funktionen. Hier haben Sie die Möglichkeit Feldbusanschlungen zu aktivieren. Die aktuell aktivierten Funktionalitäten können Sie sich über die Webseite anzeigen lassen. ↪ *Kap. 4.11 "Zugriff auf den Webserver" Seite 98*

**VORSICHT!**

Bitte beachten Sie, dass sobald Sie eine Freischaltung optionaler Funktionen auf Ihrer CPU durchgeführt haben, die VSC gesteckt bleiben muss. Ansonsten blinkt im RUN die rote LED der Statusleiste  mit 1Hz und die CPU geht nach 72 Stunden in STOP. Solange eine aktivierte VSC nicht gesteckt ist, blinkt die LED und der "TrialTime"-Timer zählt von 72 Stunden herab auf 0. Danach geht die CPU in STOP. Durch Stecken der VSC erlischt die LED und die CPU läuft wieder ohne Einschränkungen.

Auch kann die VSC nicht gegen eine VSC mit gleichen optionalen Funktionen getauscht werden. Mittels eindeutiger Seriennummer ist der Freischaltcode an die VSD gebunden. Die Funktionalität als externe Speicherkarte wird hierdurch nicht beeinträchtigt.

Zugriff auf das Speichermedium

Zu folgenden Zeitpunkten erfolgt ein Zugriff auf ein Speichermedium:

Nach Urlöschen

- Die CPU prüft, ob eine VSC gesteckt ist. Wenn ja, werden die entsprechenden Zusatzfunktionen freigeschaltet.
- Die CPU prüft, ob ein Projekt mit dem Namen S7PROG.WLD vorhanden ist. Wenn ja, wird dieses automatisch geladen.

Nach NetzEIN

- Die CPU prüft, ob ein Projekt mit dem Namen AUTOLOAD.WLD vorhanden ist. Wenn ja, wird Urlöschen durchgeführt und das Projekt automatisch geladen.
- Die CPU prüft, ob eine Kommando-datei mit dem Namen VIPA_CMD.MMC vorhanden ist. Wenn ja, wird die Kommando-datei geladen und die enthaltenen Befehle werden ausgeführt.
- Nach NetzEIN und CPU-STOP prüft die CPU, ob eine *.pkb-Datei (Firmware-Datei) vorhanden ist. Wenn ja, zeigt die CPU dies über LED-Blinken an und sie können die Firmware über eine Updateanforderung installieren. ↪ *Kap. 4.14 "Firmwareupdate" Seite 111*

Im Zustand STOP beim Stecken einer Speicherkarte

- Wird eine Speicherkarte mit einer Kommando-datei mit dem Namen VIPA_CMD.MMC im Zustand STOP gesteckt, so wird die Kommando-datei geladen und die enthaltenen Befehle werden ausgeführt.



Mit den Bausteinen FC/SFC 208 ... FC/SFC 215 und FC/SFC 195 haben Sie die Möglichkeit den Speicherkarten-Zugriff in Ihr Anwenderprogramm einzubinden. Nähere Informationen hierzu finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

4.17 Erweiterter Know-how-Schutz

Übersicht



Bitte beachten Sie, dass diese Funktionalität vom Siemens TIA Portal nicht unterstützt wird!

Neben dem "Standard" Know-how-Schutz besitzen die CPUs einen "erweiterten" Know-how-Schutz, der einen sicheren Baustein-Schutz vor Zugriff Dritter bietet.

- Standard-Schutz
 - Beim Standard-Schutz von Siemens werden auch geschützte Bausteine in das PG übertragen, aber deren Inhalt nicht dargestellt.
 - Durch entsprechende Manipulation ist der Know-how-Schutz aber nicht sichergestellt.
- Erweiterter Schutz
 - Mit dem "erweiterten" Know-how-Schutz besteht die Möglichkeit Bausteine permanent in der CPU zu speichern.
 - Beim "erweiterten" Schutz übertragen Sie die zu schützenden Bausteine in eine WLD-Datei mit Namen protect.wld auf eine Speicherkarte.
 - Durch Stecken der Speicherkarte und anschließendem Urlöschen werden die in protect.wld gespeicherten Bausteine permanent in der CPU abgelegt.
 - Geschützt werden können OBs, FBs und FCs.
 - Beim Zurücklesen von geschützten Bausteinen in Ihr PG werden ausschließlich die Baustein-Header geladen. Der schützenswerte Baustein-Code bleibt in der CPU und kann nicht ausgelesen werden.

Bausteine mit protect.wld schützen

1. ➤ Erzeugen Sie im Siemens SIMATIC Manager mit *"Datei → Memory Card Datei → Neu"* eine WLD-Datei.
2. ➤ Benennen Sie die wld-Datei um in "protect.wld".
3. ➤ Übertragen Sie die zu schützenden Bausteine in die Datei, indem Sie diese mit der Maus aus Ihrem Projekt in das Dateifenster von protect.wld ziehen.
4. ➤ Übertragen Sie die Datei protect.wld auf eine Speicherkarte.
5. ➤ Stecken Sie die Speicherkarte in Ihre CPU und führen Sie *Urlöschen* durch. ↪ *Kap. 4.13 "Urlöschen" Seite 109*
 - ⇒ Mit Urlöschen werden die in protect.wld enthaltenen Bausteine, permanent vor Zugriffen Dritter geschützt, in der CPU abgelegt.

Schutzverhalten

Geschützte Bausteine werden durch eine neue protect.wld überschrieben. Mit einem PG können Dritte auf geschützte Bausteine zugreifen, hierbei wird aber ausschließlich der Baustein-Header in das PG übertragen. Der schützenswerte Baustein-Code bleibt in der CPU und kann nicht ausgelesen werden.

Geschützte Bausteine überschreiben bzw. löschen

Sie haben jederzeit die Möglichkeit geschützte Bausteine durch gleichnamige Bausteine im RAM der CPU zu überschreiben. Diese Änderung bleibt bis zum nächsten Urlöschen erhalten. Geschützte Bausteine können nur dann vom PG dauerhaft überschrieben werden, wenn diese zuvor aus der protect.wld gelöscht wurden. Das Rücksetzen auf Werkseinstellung hat keinen Einfluss auf geschützte Bausteine. Durch Übertragen einer leeren protect.wld von der Speicherkarte mit Urlöschen können Sie in der CPU alle geschützten Bausteine löschen.

Einsatz von geschützten Bausteinen

Da beim Auslesen eines "protected" Bausteins aus der CPU die Symbol-Bezeichnungen fehlen, ist es ratsam dem Endanwender die "Bausteinhüllen" zur Verfügung zu stellen. Erstellen Sie hierzu aus allen geschützten Bausteinen ein Projekt. Löschen Sie aus diesen Bausteinen alle Netzwerke, so dass diese ausschließlich die Variablen-Definitionen in der entsprechenden Symbolik beinhalten.

4.18 CMD - Autobefehle**Übersicht**

Eine *Kommando*-Datei auf einer Speicherkarte wird unter folgenden Bedingungen automatisch ausgeführt:

- CPU befindet sich in STOP und Speicherkarte wird gesteckt
- Bei jedem Einschaltvorgang (NetzEIN)

Kommando-Datei

- Bei der *Kommando*-Datei handelt es sich um eine Text-Datei mit einer Befehlsabfolge, die unter dem Namen **VIPA_cmd.mmc** im Root-Verzeichnis der Speicherkarte abzulegen ist.
- Die Datei muss mit dem 1. Befehl `CMD_START` beginnen, gefolgt von den gewünschten Befehlen (kein anderer Text) und ist immer mit dem letzten Befehl `CMD_END` abzuschließen.
- Texte wie beispielsweise Kommentare nach dem letzten Befehl `CMD_END` sind zulässig, da diese ignoriert werden.
- Sobald eine Kommandodatei erkannt und ausgeführt wird, werden die Aktionen in der Datei `Logfile.txt` auf der Speicherkarte gespeichert.
- Für jeden ausgeführten Befehl finden Sie einen Diagnoseeintrag im Diagnosepuffer.

Befehle

Bitte beachten Sie, dass Sie immer Ihre Befehlsabfolge mit `CMD_START` beginnen und mit `CMD_END` beenden.

| Kommando | Beschreibung | Diagnoseeintrag |
|---------------|---|-----------------|
| CMD_START | In der ersten Zeile muss <code>CMD_START</code> stehen. | 0xE801 |
| | Fehlt <code>CMD_START</code> erfolgt ein Diagnoseeintrag | 0xE8FE |
| WAIT1SECOND | Wartet ca. 1 Sekunde. | 0xE803 |
| LOAD_PROJECT | Ruft die Funktion "Urlöschen mit Nachladen von der Speicherkarte" auf. Durch Angabe einer <code>wld</code> -Datei nach dem Kommando, wird diese <code>wld</code> -Datei nachgeladen, ansonsten wird die Datei " <code>s7prog.wld</code> " geladen. | 0xE805 |
| SAVE_PROJECT | Speichert das Anwenderprojekt (Bausteine und Hardwarekonfiguration) auf der Speicherkarte als " <code>s7prog.wld</code> ". Falls bereits eine Datei mit dem Namen " <code>s7prog.wld</code> " existiert, wird diese in " <code>s7prog.old</code> " umbenannt. Sollte Ihre CPU durch ein Passwort geschützt sein, so müssen Sie dies als Parameter mitliefern. Ansonsten wird kein Projekt geschrieben. Beispiel: <code>SAVE_PROJECT</code> <code>passwort</code> . | 0xE806 |
| FACTORY_RESET | Führt "Rücksetzen auf Werkseinstellung" durch. | 0xE807 |
| DIAGBUF | Speichert den Diagnosebuffer der CPU als Datei " <code>diagbuff.txt</code> " auf der Speicherkarte. | 0xE80B |

CMD - Autobefehle

| Kommando | Beschreibung | Diagnoseeintrag |
|---|--|-----------------|
| SET_NETWORK | Mit diesem Kommando können Sie die IP-Parameter für den Ethernet-PG/OP-Kanal einstellen. Die IP-Parameter sind in der Reihenfolge IP-Adresse, Subnetz-Maske und Gateway jeweils getrennt durch ein Komma im Format von x.x.x.x einzugeben. Wird kein Gateway verwendet, tragen Sie die IP-Adresse als Gateway ein. | 0xE80E |
| CMD_END | In der letzten Zeile muss CMD_END stehen. | 0xE802 |
| WEBPAGE | Speichert alle Informationen der Geräte-Webseite (Expert-View) als <i>webpage.txt</i> auf der Speicherkarte ↗ Kap. 4.11 "Zugriff auf den Webserver" Seite 98 | 0xE804 |
| WEBVISU_PGOP_ENABLE | WebVisu-Projekt über Ethernet-PG/OP-Kanal freigeben | 0xE82C |
| WEBVISU_PGOP_DISABLE ¹ | WebVisu-Projekt über Ethernet-PG/OP-Kanal sperren | 0xE82D |
| OPCUA_PGOP_ENABLE | OPC UA-Projekt über Ethernet-PG/OP-Kanal freigeben | 0xE830 |
| OPCUA_PGOP_DISABLE | OPC UA-Projekt über Ethernet-PG/OP-Kanal sperren | 0xE831 |
| 1) Nach einem Power-Cycle oder dem Laden einer Hardware-Konfiguration bleiben die Einstellungen erhalten. Beim <i>Rücksetzen auf Werkseinstellung</i> oder <i>Urlöschen</i> wird das WebVisu-Projekt auf den Defaultwert "freigegeben" gesetzt. | | |

Beispiele

Nachfolgend ist der Aufbau einer Kommando-Datei an Beispielen gezeigt. Den jeweiligen Diagnoseeintrag finden Sie in Klammern gesetzt.

Beispiel 1

| | |
|-------------------------|--|
| CMD_START | Kennzeichnet den Start der Befehlsliste (0xE801) |
| LOAD_PROJECT proj.wld | Urlöschen und Nachladen von "proj.wld" (0xE805) |
| WAIT1SECOND | Wartet ca. 1 Sekunde (0xE803) |
| DIAGBUF | Diagnosebuffer der CPU als "diagbuff.txt" speichern (0xE80B) |
| CMD_END | Kennzeichnet das Ende der Befehlsliste (0xE802) |
| ... beliebiger Text ... | Texte nach dem CMD_END werden nicht mehr ausgewertet. |

Beispiel 2

| | |
|---|--|
| CMD_START | Kennzeichnet den Start der Befehlsliste (0xE801) |
| LOAD_PROJECT proj2.wld | Urlöschen und Nachladen von "proj2.wld" (0xE805) |
| WAIT1SECOND | Wartet ca. 1 Sekunde (0xE803) |
| WAIT1SECOND | Wartet ca. 1 Sekunde (0xE803) |
| | IP-Parameter (0xE80E) |
| SET_NETWORK 172.16.129.210,255.255.224.0,172.16.129.210 | |
| WAIT1SECOND | Wartet ca. 1 Sekunde (0xE803) |
| WAIT1SECOND | Wartet ca. 1 Sekunde (0xE803) |
| DIAGBUF | Diagnosebuffer der CPU als "diagbuff.txt" speichern (0xE80B) |
| CMD_END | Kennzeichnet das Ende der Befehlsliste (0xE802) |
| ... beliebiger Text ... | Texte nach dem CMD_END werden nicht mehr ausgewertet. |



Die Parameter IP-Adresse, Subnetz-Maske und Gateway erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator. Wird kein Gateway verwendet, tragen Sie die IP-Adresse als Gateway ein.

4.19 Mit Testfunktionen Variablen steuern und beobachten

Übersicht

- Zur Fehlersuche und zur Ausgabe von Variablenzuständen können Sie in Ihrem Siemens SIMATIC Manager unter dem Menüpunkt **Test** verschiedene Testfunktionen aufrufen.
- Mit der Testfunktion "**Test** → **Beobachten**" können die Signalzustände von Operanden und das VKE angezeigt werden.
- Mit der Testfunktion "**Zielsystem** → **Variablen beobachten/steuern**" können die Signalzustände von Variablen geändert und angezeigt werden.

"Test → Beobachten"

- Diese Testfunktion zeigt die aktuellen Signalzustände und das VKE der einzelnen Operanden während der Programmbearbeitung an.
- Es können außerdem Korrekturen am Programm durchgeführt werden.
- Die Statusbearbeitung kann durch Sprungbefehle oder Zeit- und Prozessalarme unterbrochen werden.
- Die CPU hört an der Unterbrechungsstelle auf, Daten für die Statusanzeige zu sammeln und übergibt dem PG anstelle der noch benötigten Daten nur Daten mit dem Wert 0.
- Die Unterbrechung der Statusbearbeitung hat keinen Einfluss auf die Programmbearbeitung, sondern macht nur deutlich, dass die angezeigten Daten ab der Unterbrechungsstelle nicht mehr gültig sind.



Die CPU muss bei der Testfunktion "Beobachten" in der Betriebsart RUN sein!

Deshalb kann es bei Verwendung von Sprungbefehlen oder von Zeit- und Prozessalarmen vorkommen, dass in der Statusanzeige eines Bausteins während dieser Programmbearbeitung nur der Wert 0 angezeigt wird für:

- das Verknüpfungsergebnis VKE
- Status / AKKU 1
- AKKU 2
- Zustandsbyte
- absolute Speicheradresse SAZ. Hinter SAZ erscheint dann ein "?".

**"Zielsystem
→ Variablen beobachten/
steuern"**

Diese Testfunktion gibt den Zustand eines beliebigen Operanden (Eingänge, Ausgänge, Merker, Datenwort, Zähler oder Zeiten) am Ende einer Programmbearbeitung an. Diese Informationen werden aus dem entsprechenden Bereich der ausgesuchten Operanden entnommen. Während dem Steuern von Variablen bzw. in der Betriebsart STOP wird bei den Eingängen direkt der Eingangsbereich eingelesen. Andernfalls wird nur das Prozessabbild der aufgerufenen Operanden angezeigt.

- Steuern von Ausgängen
 - Dient zur Kontrolle der Verdrahtung und der Funktionstüchtigkeit von Ausgabemodulen.
 - Befindet sich die CPU in RUN, so können ausschließlich Ausgänge gesteuert werden, welche nicht durch das Anwenderprogramm angesteuert werden. Ansonsten würden Werte gleich wieder überschrieben werden.
 - Befindet sich die CPU in STOP - auch ohne Anwenderprogramm, so müssen Sie die Befehlsausgabesperre BASP deaktivieren (*"PA freischalten"*). Danach können Sie die Ausgänge beliebig steuern
- Steuern von Variablen
 - Folgende Variablen können geändert werden: E, A, M, T, Z und D.
 - Unabhängig von der Betriebsart der CPU wird das Prozessabbild binärer und digitaler Operanden verändert.
 - In der Betriebsart RUN wird die Programmbearbeitung mit den geänderten Prozessvariablen ausgeführt. Im weiteren Programmablauf können sie jedoch ohne Rückmeldung wieder verändert werden.
- Forcen von Variablen
 - Sie können einzelne Variablen eines Anwenderprogramms mit festen Werten vorbelegen, so dass sie auch vom Anwenderprogramm, das in der CPU abläuft, nicht verändert oder überschrieben werden können.
 - Durch das feste Vorbelegen von Variablen mit Werten können Sie für Ihr Anwenderprogramm bestimmte Situationen einstellen und damit die programmierten Funktionen testen.



VORSICHT!

- Bitte beachten Sie, dass das Steuern von Ausgabewerten einen potenziell gefährlichen Betriebszustand darstellt.
- Geforcete Variablen behalten auch nach einem Power-Cycle ihren Wert, solange bis Sie die Force-Funktion wieder deaktivieren.
- Diese Funktionen sollten ausschließlich für Testzwecke bzw. zur Fehlersuche verwendet werden. Näheres zum Einsatz dieser Funktionen finden Sie im Handbuch Ihres Projektier-Tools.

4.20 Diagnose-Einträge

Zugriff auf Diagnoseeinträge

↪ *Anhang A "Systemspezifische Ereignis-IDs" Seite 344*

- Sie haben die Möglichkeit im Siemens SIMATIC Manager den Diagnosepuffer der CPU auszulesen. Neben den Standardeinträgen im Diagnosepuffer gibt es in den CPUs noch zusätzliche Einträge, welche ausschließlich in Form einer Ereignis-ID angezeigt werden.
- Zur Anzeige der Diagnoseeinträge gehen Sie in Ihrem Siemens SIMATIC Manager auf *"Zielsystem → Baugruppenzustand"*. Über das Register "Diagnosepuffer" gelangen Sie in das Diagnosefenster.
- Bei einer gesteckten Speicherkarte können Sie mit dem CMD DIAGBUF den aktuellen Inhalt des Diagnosepuffers auf der Speicherkarte speichern. ↪ *Kap. 4.18 "CMD - Autobefehle" Seite 119*
- Für die Diagnose ist der Betriebszustand der CPU irrelevant. Es können maximal 100 Diagnoseeinträge in der CPU gespeichert werden.

5 Einsatz E/A-Peripherie

5.1 Übersicht

Projektierung und Parametrierung

- Bei der CPU sind die Anschlüsse für digitale bzw. analoge Signale und *Technologische Funktionen* in einem Gehäuse untergebracht.
- Die Projektierung erfolgt im Siemens SIMATIC Manager als Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3). Hierbei parametrieren Sie Ihre CPU M13-CCF0001 über den *"Eigenschaften"*-Dialog der Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
- Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu verwenden.
- Die Steuerung der Betriebsarten der *Technologischen Funktionen* erfolgt aus dem Anwenderprogramm über Hantierungsbausteine.

E/A-Peripherie

- Die integrierten Ein-/Ausgänge der CPU können für *Technologische Funktionen* bzw. als Standardperipherie genutzt werden.
- Soweit dies hardwareseitig möglich ist, dürfen *Technologische Funktionen* und Standardperipherie gleichzeitig genutzt werden.
- Belegte Eingänge von *Technologischen Funktionen* können gelesen werden.
- Belegte Ausgänge lassen sich nicht beschreiben.
- ↪ *Kap. 5.3 "Analoge Eingabe" Seite 124*
 - AI 2x12Bit U, I
 - Spannungsmessung für Geber mit 0 ... 10V
 - Strommessung für Geber mit 4 ... 20mA
 - Die Analog-Kanäle auf dem Modul sind gegenüber der Elektronikversorgung nicht galvanisch getrennt.
 - Statusanzeige über LEDs
- ↪ *Kap. 5.4 "Digitale Eingabe" Seite 129*
 - DI 16xDC 24V
 - Alarmfunktion parametrierbar
 - Statusanzeige über LEDs
- ↪ *Kap. 5.5 "Digitale Ausgabe" Seite 134*
 - DO 12xDC 24V, 0,5A
 - Statusanzeige über LEDs

Technologische Funktionen

- ↪ *Kap. 5.6 "Zählen" Seite 137*
 - 4 Kanäle
 - Einmalig Zählen
 - Endlos Zählen
 - Periodisch Zählen
 - Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm (SFB 47)
- ↪ *Kap. 5.7 "Frequenzmessung" Seite 157*
 - 4 Kanäle
 - Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm (SFB 48)
- ↪ *Kap. 5.8 "Pulsweitenmodulation - PWM" Seite 163*
 - 2 Kanäle
 - Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm (SFB 49)
- ↪ *Kap. 5.9 "Pulse Train" Seite 168*
 - 2 Kanäle
 - Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm (SFB 49)

5.2 Adressbelegung

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------|
| AI5/AO2 | 800 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 0 (X6) |
| | 802 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 1 (X6) |

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI24/DO16 | 136 | BYTE | Digitale Eingabe E+0.0 ... E+0.7 (X1) |
| | 137 | BYTE | Digitale Eingabe E+1.0 ... E+1.7 (X5) |

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------------|
| Zähler | 816 | DINT | Kanal 0: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 820 | DINT | Kanal 1: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 824 | DINT | Kanal 2: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 828 | DINT | Kanal 3: Zählerwert / Frequenzwert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI24/DO16 | 136 | BYTE | Digitale Ausgabe A+0.0 ... A+0.7 (X2) |
| | 137 | BYTE | Digitale Ausgabe A+1.0 ... A+1.3 (X6) |

5.3 Analoge Eingabe

5.3.1 Eigenschaften

- AI 2x12Bit U, I
- Spannungsmessung für Geber mit 0 ... 10V
- Strommessung für Geber mit 4 ... 20mA
- Die Analog-Kanäle auf dem Modul sind gegenüber der Elektronikversorgung nicht galvanisch getrennt.
- Statusanzeige über LEDs

5.3.2 Analogwert-Darstellung

Zahlendarstellung

| Auflösung | Analogwert - Zweierkomplement | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------|-------------------------------|----------|----------|----------|----------|----------|-------|-------|-------------------|-------|-------|-------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | High-Byte (Byte 0) | | | | | | | | Low-Byte (Byte 1) | | | | | | | |
| Bitnummer | 15 | 14 | 13 | 12 | 11 | 10 | 9 | 8 | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
| Wertigkeit | VZ | 2^{14} | 2^{13} | 2^{12} | 2^{11} | 2^{10} | 2^9 | 2^8 | 2^7 | 2^6 | 2^5 | 2^4 | 2^3 | 2^2 | 2^1 | 2^0 |
| 11Bit + VZ | VZ | Messwert | | | | | | | | | | | X ¹ | X ¹ | X ¹ | X ¹ |

1) Die niederwertigsten irrelevanten Bits des Ausgabewerts sind mit "X" gekennzeichnet und werden auf 0 gesetzt.

Vorzeichen-Bit (VZ)

Für das Vorzeichen-Bit gilt:

- Bit 15 = "0": → positiver Wert
- Bit 15 = "1": → negativer Wert

Verhalten bei Fehler

- Sobald ein Messwert den Messbereich verlässt, leuchtet die zugehörige rote LED.
- Überschreitet bzw. unterschreitet ein Messwert den Übersteuerungsbereich bzw. Untersteuerungsbereich, wird folgender Wert ausgegeben:
 - Messwert > Übersteuerungsbereich: 32767 (7FFFh)
 - Messwert < Untersteuerungsbereich: -32768 (8000h)
- Bei Parametrierfehler wird der Messwert 32767 (7FFFh) ausgegeben.

Spannungsmessbereich

0 ... 10V

| Messbereich (Fkt.Nr.) | Spannung (U) | Dezimal (D) | Hex | Bereich | Umrechnung |
|---|--------------|-------------|-------|----------------|--------------------------------|
| 0 ... 10V (CHxFN: 00h) (CHxFN: 18h) | > 11,759V | 32767 | 7FFFh | Überlauf | $D = 27648 \cdot \frac{U}{10}$ |
| | 11,759V | 32511 | 7EFFh | Übersteuerung | |
| | 10V | 27648 | 6C00h | Nennbereich | |
| | 5V | 13824 | 3600h | | |
| | 0V | 0 | 0000h | | |
| | -0,8V | -2212 | F75Ch | Untersteuerung | $U = D \cdot \frac{10}{27648}$ |
| | < -0,8V | -32768 | 8000h | Unterlauf | |

D: Dezimalwert
U: Spannungswert

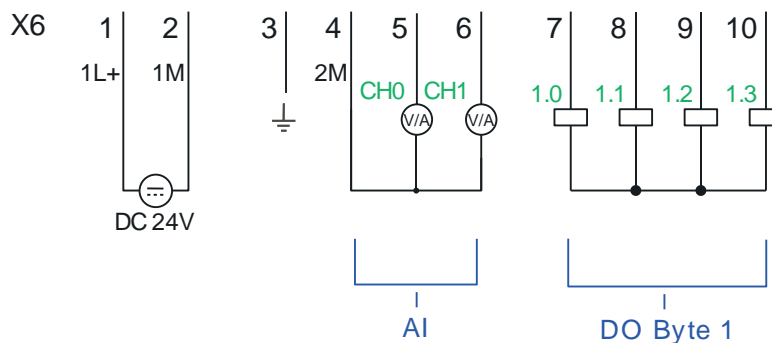
Strommessbereich

4 ... 20mA

| Messbereich (Fkt.Nr.) | Strom (I) | Dezimal (D) | Hex | Bereich | Umrechnung |
|----------------------------|-----------|-------------|-------|----------------|------------------------------------|
| 4 ... 20mA (CHxFN: 33h) | > 22,81mA | 32767 | 7FFFh | Überlauf | $D = 27648 \cdot \frac{I-4}{16}$ |
| | 22,81mA | 32511 | 7EFFh | Übersteuerung | |
| | 20mA | 27648 | 6C00h | Nennbereich | $I = D \cdot \frac{16}{27648} + 4$ |
| | 12mA | 13824 | 3600h | | |
| | 4mA | 0 | 0000h | | |
| | 1,19mA | -4864 | ED00h | Untersteuerung | D: Dezimalwert |
| | < 1,19mA | -32768 | 8000h | Unterlauf | I: Stromwert |

5.3.3 Beschaltung

X6: DC 24V, AI, DO Byte 1



| X6 | Funktion | Typ | LED | LED | Beschreibung | |
|----|----------|-----|------|-----|--------------------------------------|---|
| | | | grün | rot | | |
| 1 | 1L+ | E | ■ | | 1L+: DC 24V für Elektronikversorgung | |
| 2 | 1M | E | | | 1M: DC 0V für Elektronikversorgung | |
| 3 | | E | | | Schirm | |
| 4 | 2M | E | | | 2M: Masse für Analoge Eingänge | |
| 5 | AI 0 | E | | ■ | AI0: Analog Eingang AI 0 | Fehler-LED leuchtet bei: ■ Signal liegt außerhalb des Messbereichs |
| 6 | AI 1 | E | | ■ | AI1: Analog Eingang AI 1 | |

Leitungen für Analogsignale

Für die Analogsignale müssen Sie geschirmte Leitungen verwenden. Hierdurch verringern Sie die Störbeeinflussung. Den Schirm der Analogleitungen sollten Sie an beiden Leitungsenden erden. Wenn Potenzialunterschiede zwischen den Leitungsenden bestehen, kann ein Potenzialausgleichstrom fließen, der die Analogsignale stören könnte. In diesem Fall sollten Sie den Schirm nur an einem Leitungsende erden.



Vorübergehend nicht benutzte analoge Eingänge sind mit der zugehörigen Masse zu verbinden.



Bei Einsatz von 2-Draht-Messumformern ist in die Messleitung eine externe Spannungsversorgung einzuschleifen.

5.3.4 Parametrierung

5.3.4.1 Adressbelegung

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------|
| AI5/AO2 | 800 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 0 (X6) |
| | 802 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 1 (X6) |

5.3.4.2 Parametrierdaten

DS - Datensatz für Zugriff über CPU, PROFIBUS und PROFINET

| Name | Bytes | Funktion | Default | DS |
|-------|-------|--|---------|-----|
| RES0 | 1 | reserviert | 00h | 00h |
| FILT | 1 | Filter Analog Eingabe Kanal 0/1 | 0Ah | 01h |
| CH0FN | 1 | Funktionsnummer Analog Eingabe Kanal 0 | 00h | 01h |
| CH1FN | 1 | Funktionsnummer Analog Eingabe Kanal 1 | 00h | 01h |
| RES1 | 9 | reserviert | 00h | 01h |

FILT Filter

| Byte | Bit 7 ... 0 |
|------|---|
| 0 | Filter <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: Filter Analog Eingabe Kanal 0 ■ Bit 3, 2: Filter Analog Eingabe Kanal 1 ■ Bit 7... 4: reserviert |

Der analoge Eingabeteil hat einen Filter integriert. Der Filter verwendet die Methode "Gleitende Mittelwertbildung". Hier können Sie durch Vorgabe einer Zeit bestimmen, über wie viele Abtastwerte die Mittelwertbildung zu laufen hat. Bei fortlaufender Messung werden bei der "gleitenden" Mittelwertbildung immer die aktuellsten Abtastwerte verwendet. Da alle 2ms ein Abtastwert erfasst wird, erfolgt beispielsweise bei einer Filterzeit von 100ms die Mittelwertbildung aus den 50 aktuellsten Abtastwerten. Der Defaultwert des Filters beträgt 1000ms. Folgende Werte können Sie vorgeben:

- 00b: 2ms - kein Filter
- 01b: 100ms - kleiner Filter, Mittelwert aus den 50 aktuellsten Abtastwerten

- 10b: 1000ms - mittlerer Filter, Mittelwert aus den 500 aktuellsten Abtastwerten
- 11b: 10000ms - großer Filter, Mittelwert aus den 5000 aktuellsten Abtastwerten. Diese Einstellung ist ausschließlich im *SPEED7 Studio* ab V1.9.2 verfügbar bzw. bei der Parametrierung zur Laufzeit.

CHxFN Funktionsnummer Kanal x



Sie können die Kanäle nicht deaktivieren. Durch Angabe von 00h wird der entsprechende Kanal auf Spannungsmessung 0 ... 10V eingestellt.

Per Default sind beide Kanäle auf Spannungsmessung 0 ... 10V eingestellt. Nachfolgend sind alle Messbereiche mit zugehöriger Funktionsnummer aufgeführt, die von Analog Eingabe Kanal 0 bzw. 1 unterstützt werden. Mit den hier aufgeführten Formeln können Sie einen ermittelten Messwert (Digitalwert) in einen dem Messbereich zugeordneten Wert (Analogwert) umrechnen und umgekehrt.

Spannungsmessbereich

0 ... 10V

| Messbereich (Fkt.Nr.) | Spannung (U) | Dezimal (D) | Hex | Bereich | Umrechnung |
|---|--------------|-------------|-------|----------------|--------------------------------|
| 0 ... 10V (CHxFN: 00h) (CHxFN: 18h) | > 11,759V | 32767 | 7FFFh | Überlauf | $D = 27648 \cdot \frac{U}{10}$ |
| | 11,759V | 32511 | 7EFFh | Übersteuerung | |
| | 10V | 27648 | 6C00h | Nennbereich | |
| | 5V | 13824 | 3600h | | |
| | 0V | 0 | 0000h | | $U = D \cdot \frac{10}{27648}$ |
| | -0,8V | -2212 | F75Ch | Untersteuerung | D: Dezimalwert |
| | < -0,8V | -32768 | 8000h | Unterlauf | U: Spannungswert |

Strommessbereich

4 ... 20mA

| Messbereich (Fkt.Nr.) | Strom (I) | Dezimal (D) | Hex | Bereich | Umrechnung |
|----------------------------|-----------|-------------|-------|----------------|------------------------------------|
| 4 ... 20mA (CHxFN: 33h) | > 22,81mA | 32767 | 7FFFh | Überlauf | $D = 27648 \cdot \frac{I-4}{16}$ |
| | 22,81mA | 32511 | 7EFFh | Übersteuerung | |
| | 20mA | 27648 | 6C00h | Nennbereich | |
| | 12mA | 13824 | 3600h | | |
| | 4mA | 0 | 0000h | | $I = D \cdot \frac{16}{27648} + 4$ |
| | 1,19mA | -4864 | ED00h | Untersteuerung | D: Dezimalwert |
| | < 1,19mA | -32768 | 8000h | Unterlauf | I: Stromwert |

Parameter zur Laufzeit

Durch Einsatz des SFC 55 "WR_PARM" können Sie zur Laufzeit Parameter über den Datensatz 1 ändern.



Die Zeitdauer bis zur Umparametrierung kann bis zu 2ms betragen. Während dieser Zeit wird der Messwert 7FFFh ausgegeben.

Parametrierung im Siemens SIMATIC Manager

Die Parametrierung im Siemens SIMATIC Manager erfolgt über das Submodul "AI5/AO2" der Siemens CPU 314C-2 PN/DP. Klicken sie auf das Submodul "AI5/AO2" und öffnen Sie den "Eigenschaften"-Dialog. Hier können Sie unter dem Reiter "Eingänge" Ihre Parameter vorgeben. Bitte beachten Sie, dass Sie die Parameter nicht direkt vorgeben können. Eine Zuordnung der Parameter zu der zugehörigen Einstellung im Siemens SIMATIC Manager entnehmen Sie bitte der nachfolgenden Tabelle:

| Parameter | ... entspricht der Einstellung im SIMATIC Manager |
|---------------------------------------|--|
| Analog Eingabe Kanal x | "Eingang x" |
| FILT = 00b: 2ms - kein Filter | "Integrationszeit 2,5ms" |
| FILT = 01b: 100ms - kleiner Filter | "Integrationszeit 16,6ms" |
| FILT = 10b: 1000ms - mittlerer Filter | "Integrationszeit 20ms" |
| FILT = 11b: 10000ms - großer Filter | Diese Einstellung ist ausschließlich im <i>SPEED7 Studio</i> ab V1.9.2 verfügbar bzw. bei der Parametrierung zur Laufzeit. |
| CHxFN = 18h: Messbereich 0 ... 10V | "Messart": U "Messbereich": 0..10V |
| CHxFN = 33h: Messbereich 4...20mA | "Messart": I "Messbereich": 4..20mA |



Sie können die Kanäle nicht deaktivieren. Durch Einstellung von "Messart: deaktiviert" bzw. durch Übernahme der voreingestellten Defaultwerte im Siemens SIMATIC Manager wird der entsprechende Kanal auf Spannungsmessung 0 ... 10V eingestellt.

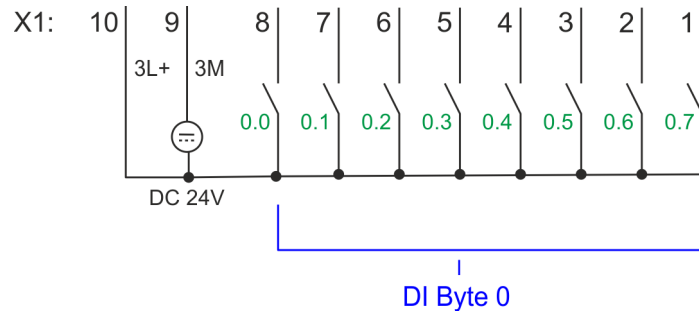
5.4 Digitale Eingabe

5.4.1 Eigenschaften

- 16xDC 24V
- Maximale Eingangsfrequenz
 - 10 Eingänge: 100kHz
 - 6 Eingänge: 1kHz
- Alarmfunktion parametrierbar
- Statusanzeige über LEDs

5.4.2 Beschaltung

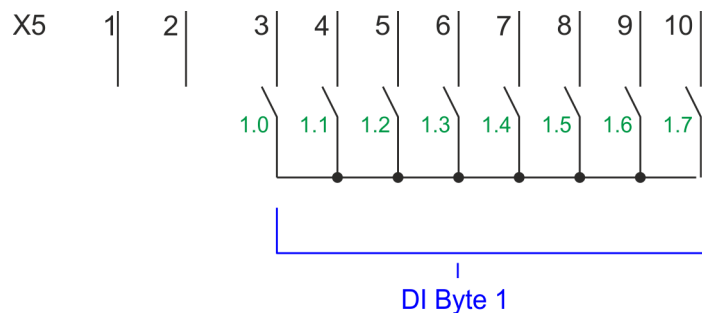
X1: DI Byte 0



| X1 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---|
| 1 | DI 0.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 7 / Zähler 2 (B) / Frequenz 2 ¹ |
| 2 | DI 0.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 6 / Zähler 2 (A) ¹ |
| 3 | DI 0.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 5 |
| 4 | DI 0.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 4 / Zähler 1 (B) / Frequenz 1 ¹ |
| 5 | DI 0.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 3 / Zähler 1 (A) ¹ |
| 6 | DI 0.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 2 |
| 7 | DI 0.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 1 / Zähler 0 (B) / Frequenz 0 ¹ |
| 8 | DI 0.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 0 / Zähler 0 (A) ¹ |
| 9 | 0 V | E | | 3M: GND Leistungsversorgung für Onboard DI |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

X5: DI Byte 1



| X5 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|--|
| 1 | - | - | | reserviert |
| 2 | - | - | | reserviert |
| 3 | DI 1.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 8 |
| 4 | DI 1.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 9 / Zähler 3 (A) ¹ |
| 5 | DI 1.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 10 / Zähler 3 (B) / Frequenz 3 ¹ |
| 6 | DI 1.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 11 / Gate 3 ¹ |
| 7 | DI 1.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 12 |
| 8 | DI 1.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 13 |
| 9 | DI 1.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 14 |
| 10 | DI 1.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 15 / Latch 3 ¹ |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

5.4.3 Parametrierung

5.4.3.1 Adressbelegung

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI24/DO16 | 136 | BYTE | Digitale Eingabe E+0.0 ... E+0.7 (X1) |
| | 137 | BYTE | Digitale Eingabe E+1.0 ... E+1.7 (X5) |

5.4.3.2 Prozessalarm

Parameter Hardware-Konfiguration

Mit dem Parameter *"Prozessalarm bei ..."* können Sie für jeden Eingang für die entsprechende Flanke einen Prozessalarm parametrieren. Der Prozessalarm ist deaktiviert, wenn nichts angewählt ist (Defaulteinstellung). Diagnosealarm wird nur in Verbindung mit *Prozessalarm verloren* unterstützt. Wählen Sie mit den Pfeiltasten den Eingang an und aktivieren Sie die gewünschten Prozessalarme.

Hierbei entspricht

- Steigende Flanke: Flanke 0-1
- Fallende Flanke: Flanke 1-0

5.4.3.3 Eingangsverzögerung

Parameter Hardware-Konfiguration

- Die Eingangsverzögerung ist in Gruppen zu 4 Eingängen parametrierbar.
- Eine Eingangsverzögerung von 0,1ms ist nur bei "schnellen" Eingängen möglich, welche eine max. Eingangsfrequenz von 100kHz besitzen ↪ *Kap. 5.4 "Digitale Eingabe" Seite 129*. Innerhalb einer Gruppe wird die Eingangsverzögerung für langsame Eingänge auf 0,5ms begrenzt.
- Wertebereich: 0,1ms / 0,5ms / 3ms / 15ms

5.4.4 Statusanzeige

| X1 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---|
| 1 | DI 0.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 7 / Zähler 2 (B) / Frequenz 2 ¹ |
| 2 | DI 0.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 6 / Zähler 2 (A) ¹ |
| 3 | DI 0.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 5 |
| 4 | DI 0.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 4 / Zähler 1 (B) / Frequenz 1 ¹ |
| 5 | DI 0.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 3 / Zähler 1 (A) ¹ |
| 6 | DI 0.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 2 |
| 7 | DI 0.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 1 / Zähler 0 (B) / Frequenz 0 ¹ |
| 8 | DI 0.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 0 / Zähler 0 (A) ¹ |
| 9 | 0 V | E | | 3M: GND Leistungsversorgung für Onboard DI |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

| X5 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|--|
| 1 | - | - | | reserviert |
| 2 | - | - | | reserviert |
| 3 | DI 1.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 8 |
| 4 | DI 1.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 9 / Zähler 3 (A) ¹ |
| 5 | DI 1.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 10 / Zähler 3 (B) / Frequenz 3 ¹ |
| 6 | DI 1.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 11 / Gate 3 ¹ |
| 7 | DI 1.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 12 |
| 8 | DI 1.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 13 |
| 9 | DI 1.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 14 |
| 10 | DI 1.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 15 / Latch 3 ¹ |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

DI +x

| Digitaler Eingang | LED ■ grün | Beschreibung |
|---------------------|---------------|--|
| DI +0.0 ... DI +0.7 | ■ | Digitaler Eingang E+0.0 ... 0.7 hat "1"-Signal |
| | □ | Digitaler Eingang E+0.0 ... 0.7 hat "0"-Signal |
| DI +1.0 ... DI +1.7 | ■ | Digitaler Eingang E+1.0 ... 1.7 hat "1"-Signal |
| | □ | Digitaler Eingang E+1.0 ... 1.7 hat "0"-Signal |

xL+

| Spannungsversorgung | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|---|
| 1L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung nicht vorhanden |
| 3L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge nicht vorhanden |
| 4L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge nicht vorhanden |

xF

| Fehler | LED <input checked="" type="checkbox"/> rot | Beschreibung |
|--------|--|--|
| 4M | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

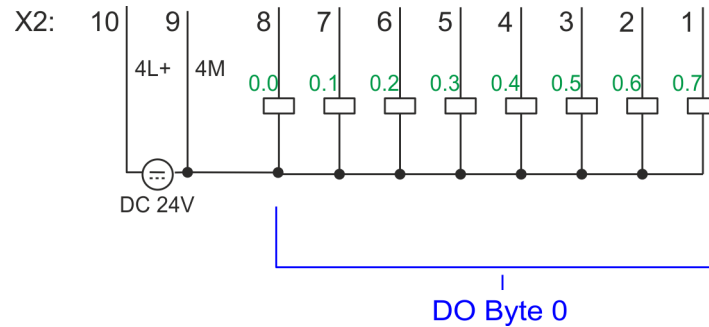
5.5 Digitale Ausgabe

5.5.1 Eigenschaften

- 12xDC 24V, 0,5A
- Statusanzeige über LEDs

5.5.2 Beschaltung

X2: DO Byte 0














| X2 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---|
| 1 | DO 0.7 | A | ■ | Digital Ausgang DO 7 |
| 2 | DO 0.6 | A | ■ | Digital Ausgang DO 6 |
| 3 | DO 0.5 | A | ■ | Digital Ausgang DO 5 |
| 4 | DO 0.4 | A | ■ | Digital Ausgang DO 4 |
| 5 | DO 0.3 | A | ■ | Digital Ausgang DO 3 / Ausgabekanal Zähler 3 |
| 6 | DO 0.2 | A | ■ | Digital Ausgang DO 2 / Ausgabekanal Zähler 2 |
| 7 | DO 0.1 | A | ■ | Digital Ausgang DO 1 / PWM 1 / Ausgabekanal Zähler 1 |
| 8 | DO 0.0 | A | ■ | Digital Ausgang DO 0 / PWM 0 / Ausgabekanal Zähler 0 |
| 9 | 0 V | E | ■ rot | 4M: GND Leistungsversorgung für Onboard DO / GND PWM LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DO |

5.5.3 Parametrierung






5.5.3.1 Adressbelegung

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI24/DO16 | 136 | BYTE | Digitale Ausgabe A+0.0 ... A+0.7 (X2) |
| | 137 | BYTE | Digitale Ausgabe A+1.0 ... A+1.3 (X6) |

5.5.4 Statusanzeige

| X2 | Funktion | Typ | LED  grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---|---|
| 1 | DO 0.7 | A |  | Digital Ausgang DO 7 |
| 2 | DO 0.6 | A |  | Digital Ausgang DO 6 |
| 3 | DO 0.5 | A |  | Digital Ausgang DO 5 |
| 4 | DO 0.4 | A |  | Digital Ausgang DO 4 |
| 5 | DO 0.3 | A |  | Digital Ausgang DO 3 / Ausgabekanal Zähler 3 |
| 6 | DO 0.2 | A |  | Digital Ausgang DO 2 / Ausgabekanal Zähler 2 |
| 7 | DO 0.1 | A |  | Digital Ausgang DO 1 / PWM 1 / Ausgabekanal Zähler 1 |
| 8 | DO 0.0 | A |  | Digital Ausgang DO 0 / PWM 0 / Ausgabekanal Zähler 0 |
| 9 | 0 V | E |  rot | 4M: GND Leistungsversorgung für Onboard DO / GND PWM LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| 10 | DC 24V | E |  | 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DO |

DO +x

| Digitaler Ausgang | LED  grün | Beschreibung |
|---------------------|---|--|
| DO +0.0 ... DO +0.7 |  | Digitaler Ausgang A+0.0 ... 0.7 hat "1"-Signal |
| |  | Digitaler Ausgang A+0.0 ... 0.7 hat "0"-Signal |
| DO +1.0 ... DO +1.3 |  | Digitaler Ausgang A+1.0 ... 1.3 hat "1"-Signal |
| |  | Digitaler Ausgang A+1.0 ... 1.3 hat "0"-Signal |

xL+

| Spannungsversorgung | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|---|
| 1L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung nicht vorhanden |
| 3L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge nicht vorhanden |
| 4L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge nicht vorhanden |

xF

| Fehler | LED <input checked="" type="checkbox"/> rot | Beschreibung |
|--------|--|--|
| 4M | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

5.6 Zählen

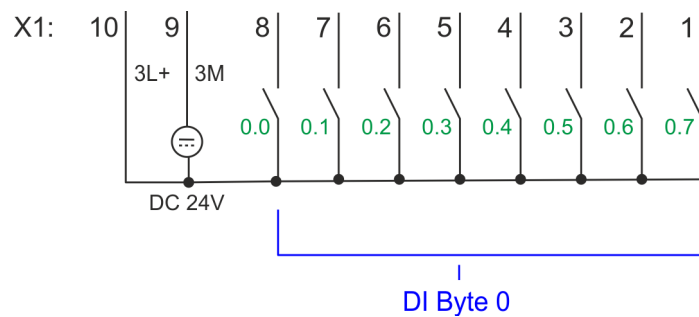
5.6.1 Eigenschaften

- 4 Kanäle
- Verschiedene Zähler-Modi
 - einmalig
 - endlos
 - periodisch
- Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm mittels Bausteine

5.6.2 Beschaltung

5.6.2.1 Zähler-Eingänge

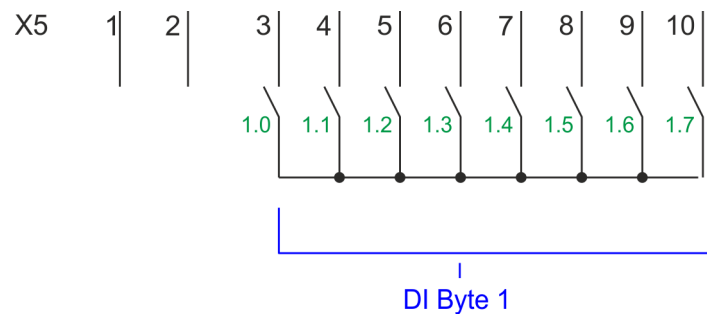
X1: DI Byte 0



| X1 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|--|
| 1 | DI 0.7 | E | ■ | Zähler 2 (B) ¹ |
| 2 | DI 0.6 | E | ■ | Zähler 2 (A) ¹ |
| 4 | DI 0.4 | E | ■ | Zähler 1 (B) ¹ |
| 5 | DI 0.3 | E | ■ | Zähler 1 (A) ¹ |
| 7 | DI 0.1 | E | ■ | Zähler 0 (B) ¹ |
| 8 | DI 0.0 | E | ■ | Zähler 0 (A) ¹ |
| 9 | 0 V | E | | 3M: GND für Zähler |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Zähler |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

X5: DI Byte 1



| X5 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---------------------------|
| 4 | DI 1.1 | E | ■ | Zähler 3 (A) ¹ |
| 5 | DI 1.2 | E | ■ | Zähler 3 (B) ¹ |
| 6 | DI 1.3 | E | ■ | Gate 3 ¹ |
| 10 | DI 1.7 | E | ■ | Latch 3 ¹ |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

Eingangssignale

Folgende Geber können angebunden werden:

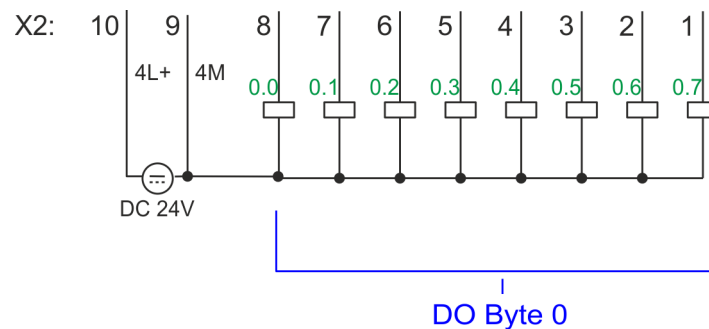
- 24V-Inkrementalgeber mit zwei um 90° phasenversetzten Spuren
- 24V-Impulsgeber mit Richtungspegel
- 24V-Initiator wie BERO oder Lichtschranke

Da nicht alle Eingänge gleichzeitig zur Verfügung stehen, können Sie über die Parametrierung für jeden Zähler die Belegung folgender Eingangssignale definieren:

- *Zähler_x (A)*
 - Impulseingang für Zählsignal bzw. Spur A eines Gebers mit 1-, 2- oder 4-facher Auswertung.
- *Zähler_x (B)*
 - Richtungssignal bzw. die Spur B eines Gebers. Über die Parametrierung können Sie dieses Signal invertieren.
- *Gate 3*
 - Über diesen Eingang können Sie, sofern parametriert, mit Flanke 0-1 das HW-Tor von *Zähler 3* öffnen und den Zählvorgang starten.
- *Latch 3*
 - Über diesen Eingang wird mit Flanke 0-1 der aktuelle Zählerstand von *Zähler 3* in einem Speicher abgelegt, den Sie bei Bedarf auslesen können.

5.6.2.2 Zähler-Ausgänge

X2: DO Byte 0



| X2 | Funktion | Typ | LED ■ grün / ■ rot | Beschreibung |
|----|----------|-----|--------------------------|--|
| 5 | DO 0.3 | A | ■ | Ausgabekanal Zähler 3 |
| 6 | DO 0.2 | A | ■ | Ausgabekanal Zähler 2 |
| 7 | DO 0.1 | A | ■ | Ausgabekanal Zähler 1 |
| 8 | DO 0.0 | A | ■ | Ausgabekanal Zähler 0 |
| 9 | 0 V | E | ■ | 4M: GND für Ausgabekanal Zähler LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für Ausgabekanal Zähler |

Ausgabekanal Zähler_x

Jedem Zähler ist ein Ausgabe-Kanal zugeordnet. Über die Parametrierung können Sie mit "Verhalten des Ausgangs" und "Impulsdauer" für jeden Zähler das Verhalten des Ausgabekanal vorgeben. ↪ Kap. 5.6.4.3 "Zähler" Seite 141

5.6.3 Vorgehensweise

Hardware-Konfiguration

Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Führen Sie eine Hardware-Konfiguration der CPU durch ↪ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74
2. ➤ Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
⇒ Sie gelangen in das Dialogfeld "Eigenschaften".
3. ➤ Sobald Sie für den entsprechenden Kanal die gewünschte Betriebsart einstellen, wird ein Dialogfenster für diese Zähler-Betriebsart mit Defaultwerten eingerichtet und angezeigt.
4. ➤ Führen Sie die gewünschten Parametrierungen durch.
5. ➤ Speichern Sie Ihr Projekt mit "Station ➔ Speichern und übersetzen".
6. ➤ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.

Anwenderprogramm

- Zur Ansteuerung der einzelnen Zählerfunktionen ist der SFB 47 zyklisch (z.B. OB 1) zu verwenden.
- Der SFB ist mit zugehörigem Instanz-DB aufzurufen. Hier liegen die Parameter für den SFB ab.
- Unter anderem bietet der SFB 47 eine Auftragschnittstelle. Hiermit haben Sie lesenden und schreibenden Zugriff auf die Register des entsprechenden Zählers.
- Damit ein neuer Auftrag ausgeführt werden kann, muss immer der letzte Auftrag mit JOB_DONE = TRUE abgeschlossen sein.
- Pro Kanal dürfen Sie den SFB immer nur mit dem gleichen Instanz-DB aufrufen, da hier die für den internen Ablauf erforderlichen Daten abgelegt werden.
- Ein schreibender Zugriff auf Ausgänge des Instanz-DB ist nicht zulässig.
- Starten, Stoppen und Unterbrechen einer Zählfunktion der *Zähler 0* bis *Zähler 2* erfolgt ausschließlich über das SW-Tor durch Setzen von SW-GATE von SFB 47. Zusätzlich können Sie über die Parametrierung für *Zähler 3* den Eingang "Gate 3" als HW-Tor aktivieren.



Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

5.6.4 Parametrierung**5.6.4.1 Adressbelegung**

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|---------------------|
| Zähler | 816 | DINT | Kanal 0: Zählerwert |
| | 820 | DINT | Kanal 1: Zählerwert |
| | 824 | DINT | Kanal 2: Zählerwert |
| | 828 | DINT | Kanal 3: Zählerwert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

5.6.4.2 Alarmauswahl

Über "*Grundparameter*" gelangen Sie in die "*Alarmauswahl*". Hier können Sie bestimmen, welche Alarme die CPU auslösen soll. Folgende Parameter werden unterstützt:

- Keine: Die Alarmfunktion ist deaktiviert.
- Prozess: Folgende Zähler-Ereignisse können einen Prozessalarm auslösen (einzustellen über "*Zähler*"):
 - Öffnen des HW-Tors
 - Schließen des HW-Tors
 - Erreichen des Vergleichers
 - bei Zählimpuls
 - bei Überlauf
 - bei Unterlauf
- Diagnose+Prozess: Ein Diagnosealarm wird nur in Verbindung mit Prozessalarm verloren ausgelöst.

5.6.4.3 Zähler

Parameter Hardware-Konfiguration

Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "*Betriebsart*".



Bitte beachten Sie, dass sich abhängig vom eingesetzten Projektierool Einschränkungen im Wertebereich ergeben können. Bei Einsatz des SPEED7 Studio bestehen diese Einschränkungen nicht. ↗ Kap. 12 "Projektion im SPEED7 Studio" Seite 283

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|-------------------|---|---|
| Hauptzählrichtung | <ul style="list-style-type: none"> ■ <i>Keine</i>: Keine Einschränkung des Zählbereiches ■ <i>Vorwärts</i>: Einschränkung des Zählbereiches nach oben. Zähler zählt von 0 bzw. <i>Ladewert</i> in positiver Richtung bis zum parametrierten <i>Endwert-1</i> und springt dann mit dem darauf folgenden positiven Geberimpuls wieder auf den <i>Ladewert</i>. ■ <i>Rückwärts</i>: Einschränkung des Zählbereiches nach unten. Zähler zählt vom parametrierten <i>Startwert</i> bzw. <i>Ladewert</i> in negativer Richtung bis 1 und springt dann mit dem darauf folgenden negativen Geberimpuls wieder auf den <i>Startwert</i>. Funktion ist beim <i>Endloszählen</i> deaktiviert. | <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine |
| Torfunktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ <i>Zählvorgang abbrechen</i>: Der Zählvorgang beginnt nach dem Schließen des Tors und erneutem Torstart wieder ab dem <i>Ladewert</i>. ■ <i>Zählvorgang unterbrechen</i>: Der Zählvorgang wird nach dem Schließen des Tors und erneutem Torstart beim letzten aktuellen Zählerstand fortgesetzt. <p>↗ Kap. 5.6.6.2 "<i>Tor-Funktion</i>" Seite 151</p> | Zählvorgang abbrechen |
| Startwert | <i>Startwert</i> bei Hauptzählrichtung rückwärts. | 2147483647 ($2^{31}-1$) |
| Endwert | <i>Endwert</i> bei Hauptzählrichtung vorwärts. Wertebereich: 2...2147483647 ($2^{31}-1$) | |

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|-------------------------|--|-----------------|
| Vergleichswert | <p>Der Zählwert wird mit dem <i>Vergleichswert</i> verglichen. Siehe hierzu auch Parameter "Verhalten des Ausgangs":</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine Hauptzählrichtung <ul style="list-style-type: none"> – Wertebereich: -2^{31} bis $+2^{31}-1$ ■ Hauptzählrichtung vorwärts <ul style="list-style-type: none"> – Wertebereich: -2^{31} bis Endwert-1 ■ Hauptzählrichtung rückwärts <ul style="list-style-type: none"> – Wertebereich: 1 bis $+2^{31}-1$ | 0 |
| Hysterese | <p>Die <i>Hysterese</i> dient zur Vermeidung von häufigen Schaltvorgängen des Ausgangs, wenn der Zählwert im Bereich des <i>Vergleichswerts</i> liegt.</p> <p>0, 1: <i>Hysterese</i> abgeschaltet</p> <p>Wertebereich: 0 bis 255</p> | 0 |
| Eingang | Beschreibung | Vorbelegung |
| Signalauswertung | <p>Geben Sie vor, welches Signal der angeschlossene Geber liefert:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Impuls/Richtung: Am Eingang sind Zähl- und Richtungssignal angeschlossen ■ Am Eingang befindet sich ein Drehgeber mit folgender Auswertung: <ul style="list-style-type: none"> – Drehgeber einfach – Drehgeber zweifach – Drehgeber vierfach | Impuls/Richtung |
| Hardware-Tor | <p>Torsteuerung ausschließlich für Kanal 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Die Torsteuerung für Kanal 3 erfolgt über SW- und Hardware-Tor ■ deaktiviert: Die Torsteuerung für Kanal 3 erfolgt ausschließlich über SW-Tor <p>📄 Kap. 5.6.6.2 "Tor-Funktion" Seite 151</p> | deaktiviert |
| Zählrichtung invertiert | <p>Invertierung des Eingangssignal "<i>Richtung</i>":</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Das Eingangssignal wird invertiert ■ deaktiviert: Das Eingangssignal wird nicht invertiert | deaktiviert |

| Ausgang | Beschreibung | Vorbelegung |
|--------------------------------|--|----------------|
| Verhalten des Ausgangs | <p>Abhängig von diesem Parameter wird der Ausgang und das Statusbit "Vergleicher" (STS_CMP) gesetzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Kein Vergleich: Der Ausgang wird wie ein normaler Ausgang geschaltet und STS_CMP bleibt rückgesetzt. ■ Vergleich <ul style="list-style-type: none"> – Zählerwert \geq Vergleichswert – Zählerwert \leq Vergleichswert ■ Impuls bei <i>Vergleichswert</i> <ul style="list-style-type: none"> – Zur Anpassung an die verwendeten Aktoren können Sie eine <i>Impulsdauer</i> vorgeben. Der Ausgang wird für die eingestellte <i>Impulsdauer</i> gesetzt, sobald der Zählerstand den <i>Vergleichswert</i> erreicht hat. Wenn Sie eine Hauptzählrichtung eingestellt haben, wird der Ausgang nur bei Erreichen des <i>Vergleichswerts</i> aus der Hauptzählrichtung gesetzt. | Kein Vergleich |
| Impulsdauer | <p>Hier können Sie die <i>Impulsdauer</i> für das Ausgangssignal angeben.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Die <i>Impulsdauer</i> beginnt mit dem Setzen des jeweiligen Digitalausgangs. ■ Die Ungenauigkeit der <i>Impulsdauer</i> ist kleiner als 1ms. ■ Es erfolgt keine Nachtriggerung der <i>Impulsdauer</i>, wenn der <i>Vergleichswert</i> während einer Impulsausgabe verlassen und wieder erreicht wurde. ■ Wird die <i>Impulsdauer</i> im laufenden Betrieb geändert, wird sie mit dem nächsten Impuls wirksam. ■ Mit <i>Impulsdauer</i> = 0 ist, wird der Ausgang so lange gesetzt, wie die Vergleichsbedingung erfüllt ist. <p>Wertebereich: 0...510ms in Schritten zu 2ms</p> | 0 |
| Prozessalarm | Beschreibung | Vorbelegung |
| Öffnen des HW-Tors | <p>Prozessalarm durch Flanke 0-1 ausschließlich an HW-Tor Kanal 3</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Flanke 0-1 am HW-Tor von Kanal 3 bei geöffnetem SW-Tor ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| Schließen des HW-Tors | <p>Prozessalarm durch Flanke 1-0 ausschließlich an HW-Tor Kanal 3</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Flanke 1-0 am HW-Tor von Kanal 3 bei geöffnetem SW-Tor ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| bei Erreichen des Vergleichers | <p>Prozessalarm bei <i>Vergleichswert</i></p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Ansprechen des Vergleichers, einzustellen über "<i>Verhalten des Ausgangs</i>" ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |

| Prozessalarm | Beschreibung | Vorbelegung |
|--------------|--|-------------|
| Überlauf | Prozessalarm bei Überlauf <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Überschreiten der oberen Zählgrenze ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| Unterlauf | Prozessalarm bei Unterlauf <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Unterschreiten der unteren Zählgrenze ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |

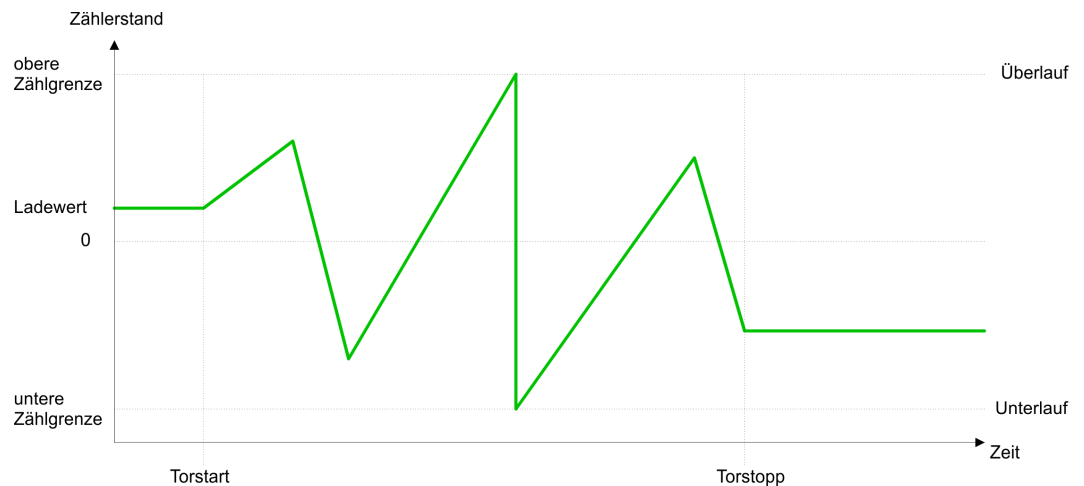
| Max. Frequenz | Beschreibung | Vorbelegung | |
|--------------------|---|-------------|-----------------------------------|
| Zählsignale/HW-Tor | Vorgabe der max. Frequenz für Spur A/Impuls, Spur B/Richtung und HW-Tor | 60kHz | |
| | Frequenz | | kürzester zulässiger Zählimpuls |
| | 1kHz | | 400µs |
| | 2kHz | | 200µs |
| | 5kHz | | 80µs |
| | 10kHz | | 40µs |
| | 30kHz | | 13µs |
| | 60kHz | | 6,7µs |
| Latch | Vorgabe der max. Frequenz für das Latch-Signal | 10kHz | |
| | Frequenz | | kürzester zulässiger Latch-Impuls |
| | 1kHz | | 400µs |
| | 2kHz | | 200µs |
| | 5kHz | | 80µs |
| | 10kHz | | 40µs |
| | 30kHz | | 13µs |
| | 60kHz | | 6,7µs |

5.6.5 Zählerbetriebsarten

5.6.5.1 Endlos Zählen

- In dieser Betriebsart zählt der Zähler ab dem *Ladewert*.
- Erreicht der Zähler beim Vorwärtszählen die obere Zählgrenze und kommt ein weiterer Zählimpuls in positiver Richtung, springt er auf die untere Zählgrenze und zählt von dort weiter.
- Erreicht der Zähler beim Rückwärtszählen die untere Zählgrenze und kommt ein weiterer negativer Zählimpuls, springt er auf die obere Zählgrenze und zählt von dort weiter.
- Die Zählgrenzen sind auf den maximalen Zählbereich fest eingestellt.
- Bei Über- bzw. Unterschreitung werden die Status-Bits STS_OFLW bzw. STS_UFLW gesetzt im SFB 47. Diese Bits bleiben gesetzt, bis diese mit RES_STS wieder zurückgesetzt werden. Falls freigegeben, wird zusätzlich ein Prozessalarm ausgelöst.

| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|-------------------|---------------------------------|
| Untere Zählgrenze | -2 147 483 648 (-2^{31}) |
| Obere Zählgrenze | +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |



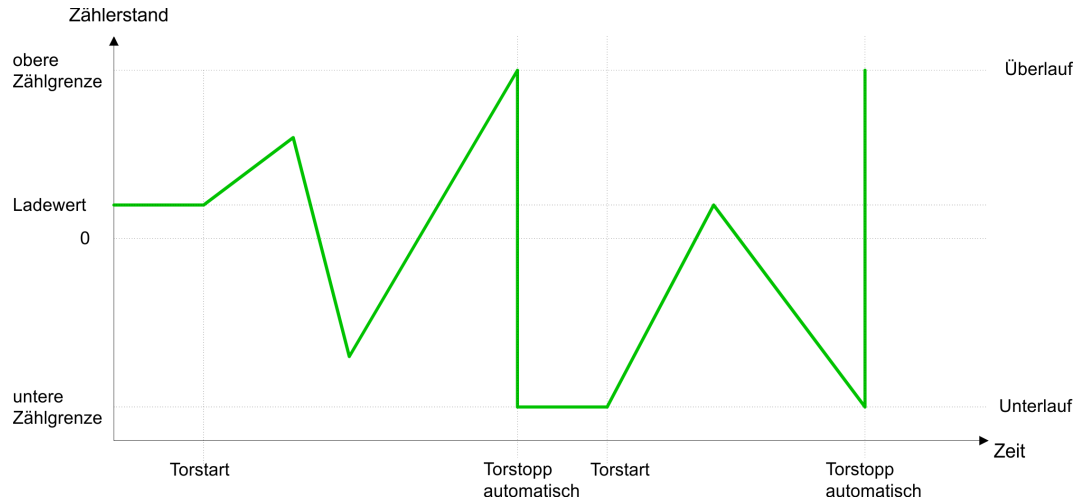
5.6.5.2 Einmalig Zählen

5.6.5.2.1 Keine Hauptzählrichtung

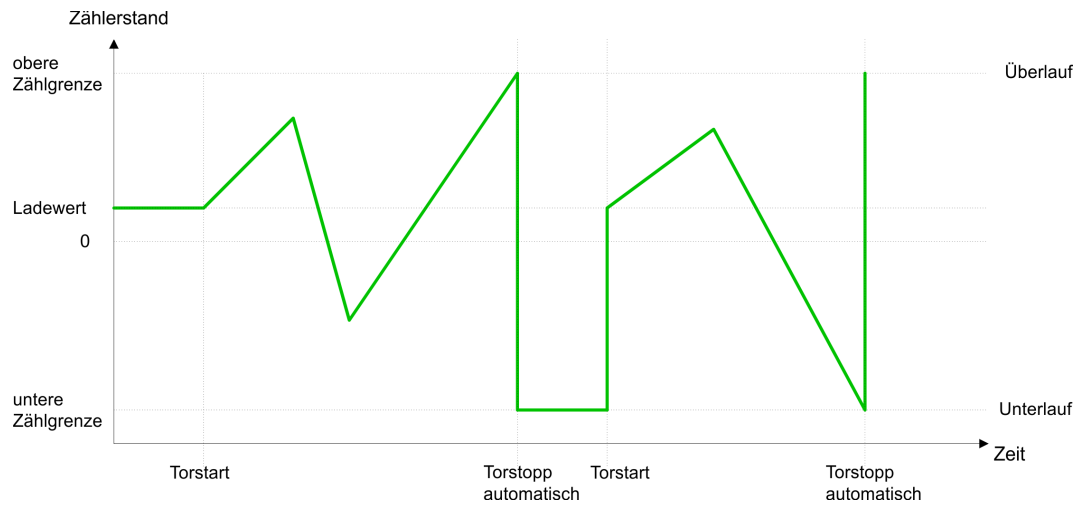
- Der Zähler zählt ab dem *Ladewert* einmalig.
- Es wird vorwärts oder rückwärts gezählt.
- Die Zählgrenzen sind auf den maximalen Zählbereich fest eingestellt.
- Bei Über- oder Unterlauf an den Zählgrenzen springt der Zähler auf die jeweils andere Zählgrenze und das Tor wird automatisch geschlossen.
- Zum erneuten Start des Zählvorgangs müssen Sie eine Flanke 0-1 am Tor erzeugen
↳ Kap. 5.6.6.2 "Tor-Funktion" Seite 151.
- Bei parametrierter "Torfunktion" "Zählvorgang unterbrechen" wird der Zählvorgang mit dem aktuellen *Zählstand* fortgesetzt.
- Bei parametrierter "Torfunktion" "Zählvorgang abbrechen" beginnt der Zähler ab dem *Ladewert*.

| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|-------------------|---------------------------------|
| Untere Zählgrenze | -2 147 483 648 (-2^{31}) |
| Obere Zählgrenze | +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |

Unterbrechende Torsteuerung



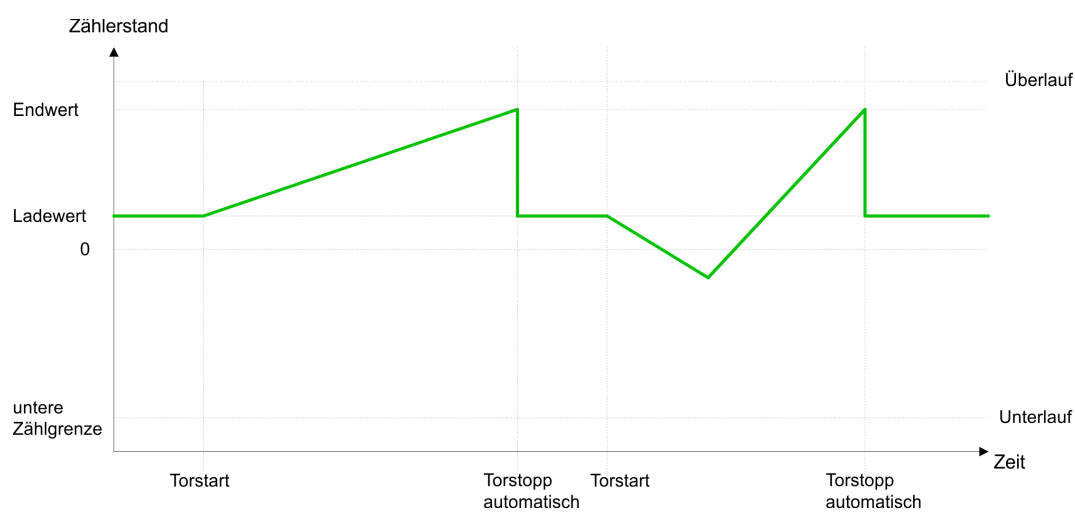
Abbrechende Torsteuerung



5.6.5.2.2 Hauptzählrichtung vorwärts

- Der Zähler zählt ab dem *Ladewert* vorwärts.
- Erreicht der Zähler in positiver Richtung den *Endwert* -1, springt er beim nächsten Zählimpuls auf den *Ladewert* und das Tor wird automatisch geschlossen.
- Zum erneuten Start des Zählvorgangs müssen Sie eine Flanke 0-1 am Tor erzeugen
↳ Kap. 5.6.6.2 "Tor-Funktion" Seite 151. Der Zähler beginnt ab dem *Ladewert*.
- Sie können über die untere Zählgrenze hinaus zählen.

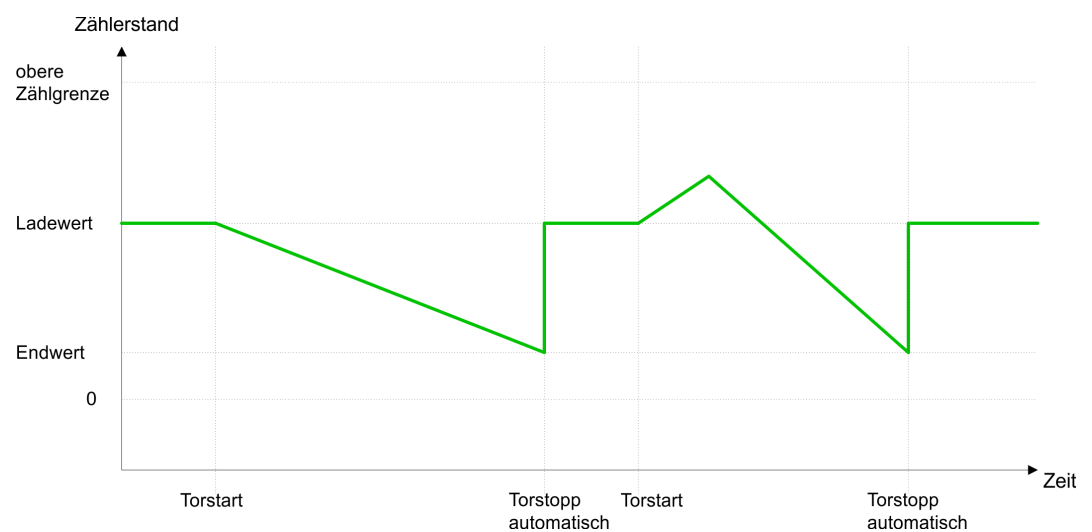
| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|-------------------|---|
| Endwert | -2 147 483 647 ($-2^{31} + 1$) bis +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |
| Untere Zählgrenze | -2 147 483 648 (-2^{31}) |



5.6.5.2.3 Hauptzählrichtung rückwärts

- Der Zähler zählt ab dem *Ladewert* rückwärts.
- Erreicht der Zähler in negativer Richtung den *Endwert* +1, springt er beim nächsten Zählimpuls auf den *Ladewert* und das Tor wird automatisch geschlossen.
- Zum erneuten Start des Zählvorgangs müssen Sie eine Flanke 0-1 am Tor erzeugen ↪ *Kap. 5.6.6.2 "Tor-Funktion" Seite 151*. Der Zähler beginnt ab dem *Ladewert*.
- Sie können über die obere Zählgrenze hinaus zählen.

| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|------------------|---|
| Endwert | -2 147 483 648 (-2^{31}) bis +2 147 483 646 ($2^{31} - 2$) |
| Obere Zählgrenze | +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |

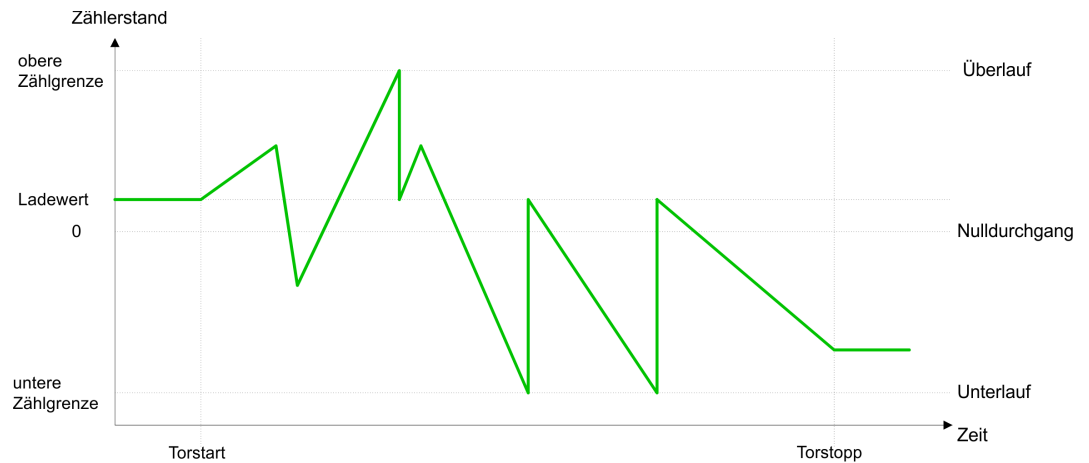


5.6.5.3 Periodisch Zählen

5.6.5.3.1 Keine Hauptzählrichtung

- Der Zähler zählt ab *Ladewert* vorwärts oder rückwärts.
- Beim Über- oder Unterlauf an der jeweiligen Zählgrenze springt der Zähler zum *Ladewert* und zählt von dort weiter. Falls freigegeben, wird zusätzlich ein Prozessalarm ausgelöst.
- Die Zählgrenzen sind auf den maximalen Zählbereich fest eingestellt.

| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|-------------------|---------------------------------|
| Untere Zählgrenze | -2 147 483 648 (-2^{31}) |
| Obere Zählgrenze | +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |



5.6.5.3.2 Hauptzählrichtung vorwärts

- Der Zähler zählt ab dem *Ladewert* vorwärts.
- Erreicht der Zähler in positiver Richtung den *Endwert* -1, springt er beim nächsten positiven Zählimpuls auf den *Ladewert* und zählt von dort weiter. Falls freigegeben, wird zusätzlich ein Prozessalarm ausgelöst.
- Sie können über die untere Zählgrenze hinaus zählen.

| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|-------------------|---|
| Endwert | -2 147 483 647 ($-2^{31} + 1$) bis +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |
| Untere Zählgrenze | -2 147 483 648 (-2^{31}) |



5.6.5.3.3 Hauptzählrichtung rückwärts

- Der Zähler zählt ab dem *Ladewert* rückwärts.
- Erreicht der Zähler in negativer Richtung den *Endwert* +1, springt er beim nächsten negativen Zählimpuls auf den *Ladewert* und zählt von dort weiter. Falls freigegeben, wird zusätzlich ein Prozessalarm ausgelöst.
- Sie können über die obere Zählgrenze hinaus zählen.

| Grenzen | Gültiger Wertebereich |
|------------------|---|
| Endwert | -2 147 483 648 (-2^{31}) bis +2 147 483 646 ($2^{31} - 2$) |
| Obere Zählgrenze | +2 147 483 647 ($2^{31} - 1$) |

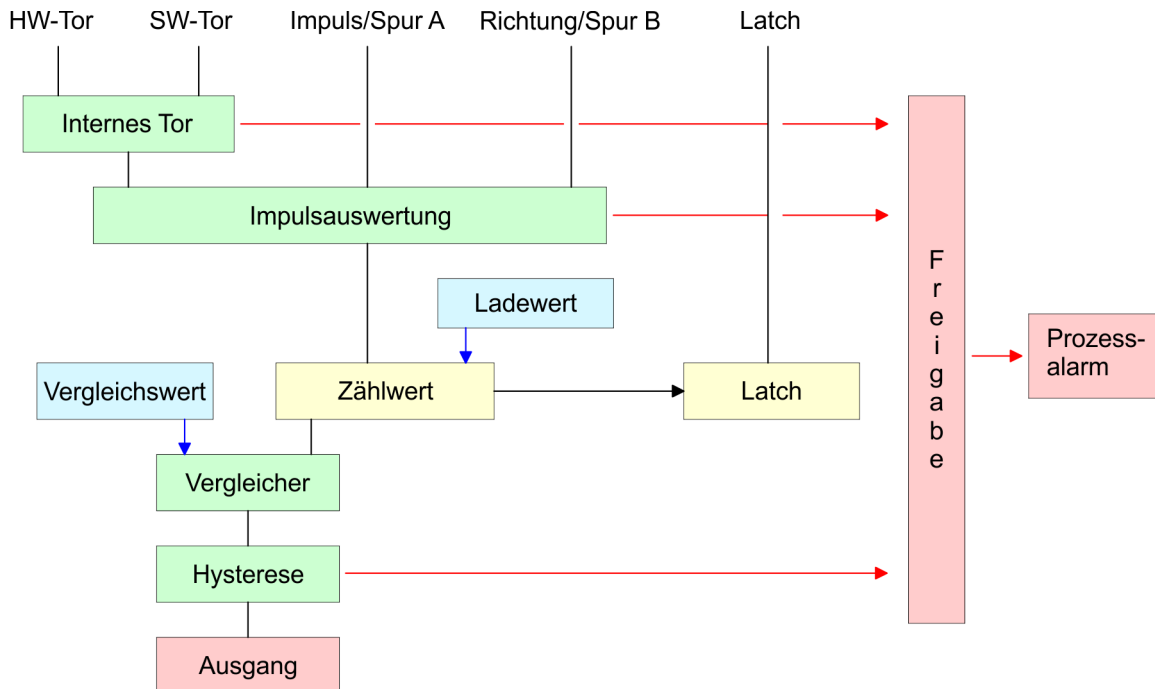


5.6.6 Zähler - Zusatzfunktionen

5.6.6.1 Übersicht

Schematischer Aufbau

Die Abbildung zeigt, wie die Zusatzfunktionen das Zählverhalten beeinflussen. Auf den Folgeseiten sind diese Zusatzfunktionen näher erläutert:



5.6.6.2 Tor-Funktion

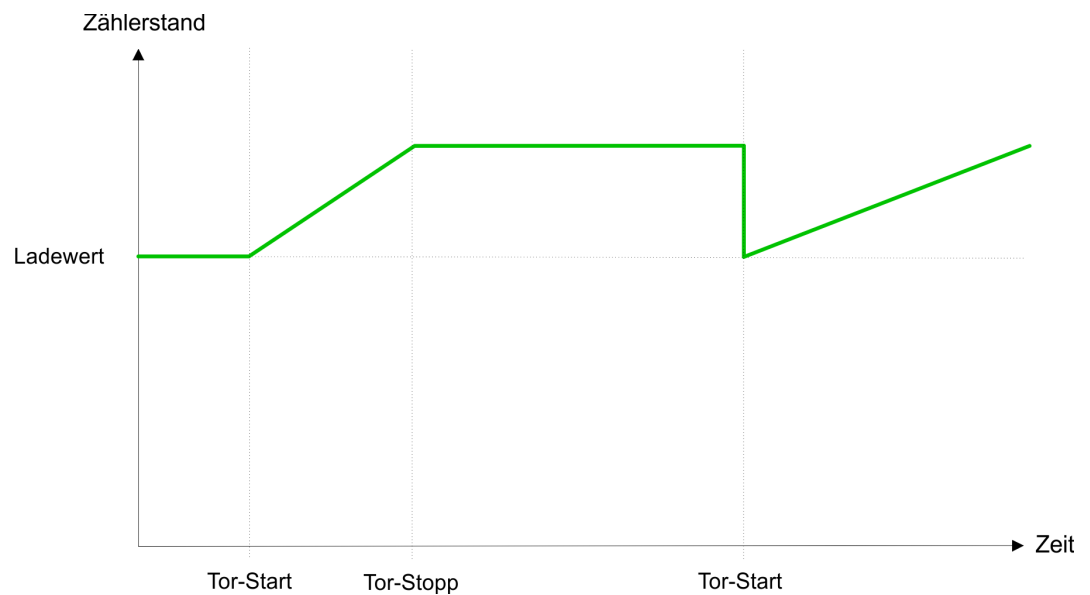
Funktionsweise

- Starten, Stoppen und Unterbrechen einer Zählfunktion der *Zähler 0* bis *Zähler 2* erfolgt ausschließlich über das SW-Tor durch Setzen von SW-GATE von SFB 47.
- Starten, Stoppen und Unterbrechen einer Zählfunktion von *Zähler 3* erfolgt über das interne Tor (I-Tor). Das I-Tor ist eine Verknüpfung aus HW- und SW-Tor. Sie können die HW-Tor-Auswertung von Anschluss "Gate 3" über die Parametrierung deaktiviert. Bei deaktivierter HW-Tor-Auswertung erfolgt die Ansteuerung ausschließlich durch Setzen von SW-GATE von SFB 47.

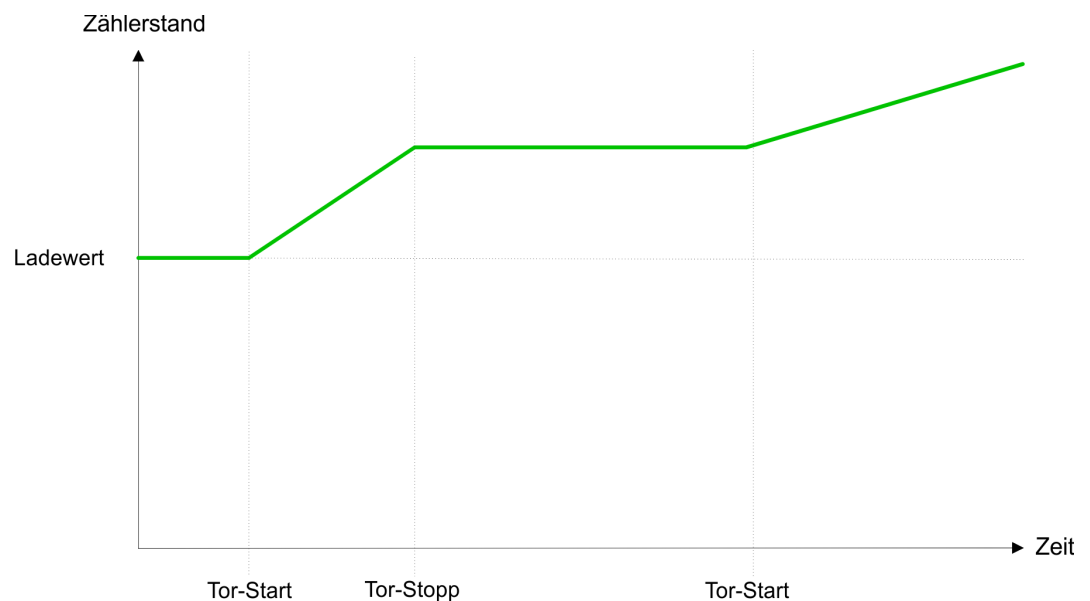
Abbrechende und unterbrechende Tor-Funktion

Über die Parametrierung bestimmen Sie, ob das Tor den Zählvorgang abbrechen oder unterbrechen soll.

- Bei *abbrechender Tor-Funktion* beginnt der Zählvorgang nach erneutem Tor-Start ab dem *Ladewert*.



- Bei *unterbrechender Tor-Funktion* wird der Zählvorgang nach Tor-Start beim letzten aktuellen Zählerwert fortgesetzt.



Zähler 0 ... 2

| SW-Tor | Torfunktion | Reaktion Zähler 0 ... 2 |
|------------|--------------------------|------------------------------|
| Flanke 0-1 | Zählvorgang abbrechen | Neustart mit <i>Ladewert</i> |
| Flanke 0-1 | Zählvorgang unterbrechen | Fortsetzung |

5.6.6.3 Vergleich**Funktionsweise**

In der CPU können Sie einen *Vergleichswert* ablegen. Während des Zählvorgangs wird der Zählerwert mit dem *Vergleichswert* verglichen. Abhängig vom Ergebnis dieses Vergleichs kann der Ausgabekanal des Zählers und das Statusbit STS_CMP des SFB 47 gesetzt werden. Zusätzlich können Sie einen Prozessalarm parametrieren. Einen *Vergleichswert* können Sie über die Parametrierung bzw. über die Auftragschnittstelle des SFB 47 angeben.

5.6.6.4 Sonderfunktionen Zähler 3

Ausschließlich Zähler 3 besitzt folgende zusätzliche Funktionen:

- HW-Tor über *Gate 3*
- Latch-Funktion

5.6.6.4.1 HW-Tor über Gate 3

Starten, Stoppen und Unterbrechen einer Zählfunktion von Zähler 3 erfolgt über das interne Tor (I-Tor). Das I-Tor ist eine Verknüpfung aus HW- und SW-Tor. Sie können die HW-Tor-Auswertung von Anschluss "*Gate 3*" über die Parametrierung deaktiviert. Bei deaktivierter HW-Tor-Auswertung erfolgt die Ansteuerung ausschließlich durch Setzen von SW-GATE von SFB 47.

Zähler 3

| SW-Tor | HW-Tor | Torfunktion | Reaktion Zähler 3 |
|------------|-------------|--------------------------|-----------------------|
| Flanke 0-1 | deaktiviert | Zählvorgang abbrechen | Neustart mit Ladewert |
| Flanke 0-1 | deaktiviert | Zählvorgang unterbrechen | Fortsetzung |
| Flanke 0-1 | 1 | Zählvorgang abbrechen | Fortsetzung |
| 1 | Flanke 0-1 | Zählvorgang abbrechen | Neustart mit Ladewert |
| Flanke 0-1 | 1 | Zählvorgang unterbrechen | Fortsetzung |
| 1 | Flanke 0-1 | Zählvorgang unterbrechen | Fortsetzung |

Zähler 3 - Einmalig Zählen

Wurde das interne Tor automatisch geschlossen, kann es nur über folgende Bedingungen geöffnet werden:

| SW-Tor | HW-Tor | I-Tor |
|--|------------|-------|
| 1 | Flanke 0-1 | 1 |
| Flanke 0-1 (nach Flanke 0-1 am HW-Tor) | Flanke 0-1 | 1 |

5.6.6.4.2 Latch-Funktion

Funktionsweise

- Sobald während eines Zählvorgangs am "Latch"-Eingang von Zähler 3 eine Flanke 0-1 auftritt, wird der aktuelle Zählerwert im Latch-Register gespeichert.
- Mit dem Parameter LATCHVAL des SFB 47 haben Sie Zugriff auf den Latch-Wert.
- Nach einem STOP-RUN-Übergang der CPU bleibt ein zuvor in LATCHVAL geladener Wert erhalten.

5.6.6.5 Zähler-Ausgabekanal

Verhalten des Ausgangs

Jeder Zähler besitzt einen Ausgabekanal. Über die Parametrierung können Sie das Verhalten des Ausgabekanal festlegen:

- kein Vergleich
 - Der Ausgang wird wie ein normaler Ausgang geschaltet.
 - SFB 47:
 - Eingangsparameter CTRL_DO ist unwirksam.
 - Statusbits STS_DO und STS_CMP (Status Vergleicher im Instanz-DB) bleiben rückgesetzt.
- Zählerstand \geq Vergleichswert bzw. Zählerstand \leq Vergleichswert
 - Solange der Zählwert größer oder gleich bzw. kleiner oder gleich dem *Vergleichswert* ist, bleibt der Ausgang gesetzt.
 - SFB 47:
 - Steuerbit CTRL_DO muss gesetzt sein.
 - Das Vergleichsergebnis wird mit dem Statusbit STS_CMP angezeigt. Rücksetzen erst möglich, wenn die Vergleichsbedingung nicht mehr erfüllt ist.
- Impuls bei Vergleichswert
 - Erreicht der Zähler den *Vergleichswert*, wird der Ausgang für die parametrierte *Impulsdauer* gesetzt. Wenn sie eine Hauptzählrichtung eingestellt haben, wird der Ausgang nur bei Erreichen des *Vergleichswerts* aus der Hauptzählrichtung geschaltet.
 - Mit *Impulsdauer* = 0 ist, wird der Ausgang so lange gesetzt, wie die Vergleichsbedingung erfüllt ist.
 - SFB 47:
 - Steuerbit CTRL_DO muss gesetzt sein.
 - Das Statusbit STS_DO beinhaltet immer den Zustand des Digitalausgangs.
 - Das Vergleichsergebnis wird mit dem Statusbit STS_CMP angezeigt. Rücksetzen erst möglich, wenn die *Impulsdauer* abgelaufen ist.
- Impulsdauer
 - Die *Impulsdauer* beginnt mit dem Setzen des jeweiligen Digitalausgangs.
 - Die Ungenauigkeit der *Impulsdauer* ist kleiner als 1ms.
 - Es erfolgt keine Nachtriggerung der *Impulsdauer*, wenn der *Vergleichswert* während einer Impulsausgabe verlassen und wieder erreicht wurde.
 - Wird die *Impulsdauer* im laufenden Betrieb geändert, wird sie mit dem nächsten Impuls wirksam.
 - Mit *Impulsdauer* = 0 ist, wird der Ausgang so lange gesetzt, wie die Vergleichsbedingung erfüllt ist.
 - Wertebereich: 0...510ms in Schritten zu 2ms

5.6.6.6 Hysteresefunktion

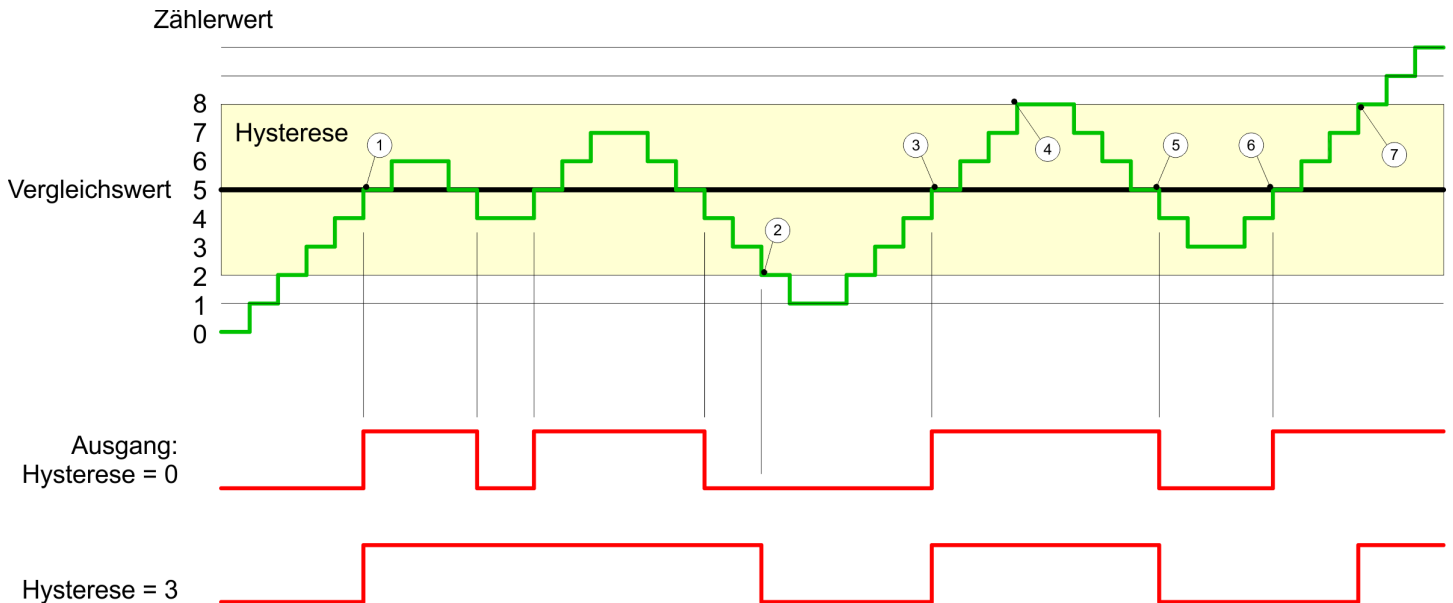
Hysterese

- Die *Hysterese* dient beispielsweise zur Vermeidung von häufigen Schaltvorgängen des Ausgangs und Auslösen des Alarms, wenn der *Zählerwert* im Bereich des *Vergleichswertes* liegt.
- Für die *Hysterese* können Sie einen Bereich zwischen 0 und 255 vorgeben.
- Mit den Einstellungen 0 und 1 ist die *Hysterese* abgeschaltet.

- Die *Hysterese* wirkt auf Nulldurchgang, Über-/ Unterlauf und Vergleichswert.
- Eine aktive *Hysterese* bleibt nach der Änderung aktiv. Der neue *Hysterese*-Bereich wird beim nächsten *Hysterese*-Ereignis aktiv.

In den nachfolgenden Abbildungen ist das Verhalten des Ausgangs bei *Hysterese* 0 und *Hysterese* 3 für die entsprechenden Bedingungen dargestellt:

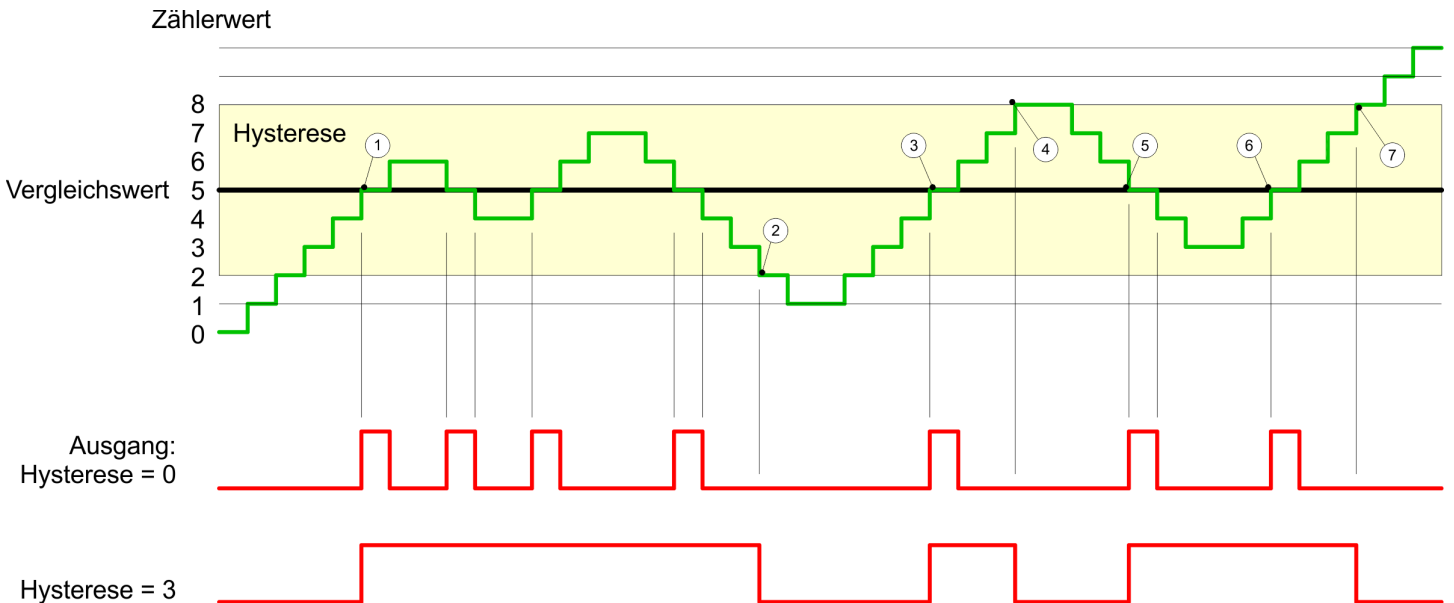
Wirkungsweise bei Zählerwert \geq Vergleichswert



- 1 $Z\ddot{a}hlerwert \geq Vergleichswert \rightarrow$ Ausgang wird gesetzt und *Hysterese* aktiviert
- 2 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs \rightarrow Ausgang wird zurückgesetzt
- 3 $Z\ddot{a}hlerwert \geq Vergleichswert \rightarrow$ Ausgang wird gesetzt und *Hysterese* aktiviert
- 4 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs, Ausgang bleibt gesetzt, da $Z\ddot{a}hlerwert \geq Vergleichswert$
- 5 $Z\ddot{a}hlerwert < Vergleichswert$ und *Hysterese* aktiv \rightarrow Ausgang wird zurückgesetzt
- 6 $Z\ddot{a}hlerwert \geq Vergleichswert \rightarrow$ Ausgang wird nicht gesetzt, da *Hysterese* aktiviert ist
- 7 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs, Ausgang wird gesetzt, da $Z\ddot{a}hlerwert \geq Vergleichswert$

Mit dem Erreichen der Vergleichsbedingung wird die *Hysterese* aktiv. Bei aktiver *Hysterese* bleibt das Vergleichsergebnis solange unverändert, bis der *Zählerwert* den eingestellten *Hysterese*-Bereich verlässt. Nach Verlassen des *Hysterese*-Bereichs wird erst wieder mit Erreichen der Vergleichsbedingungen die *Hysterese* aktiviert.

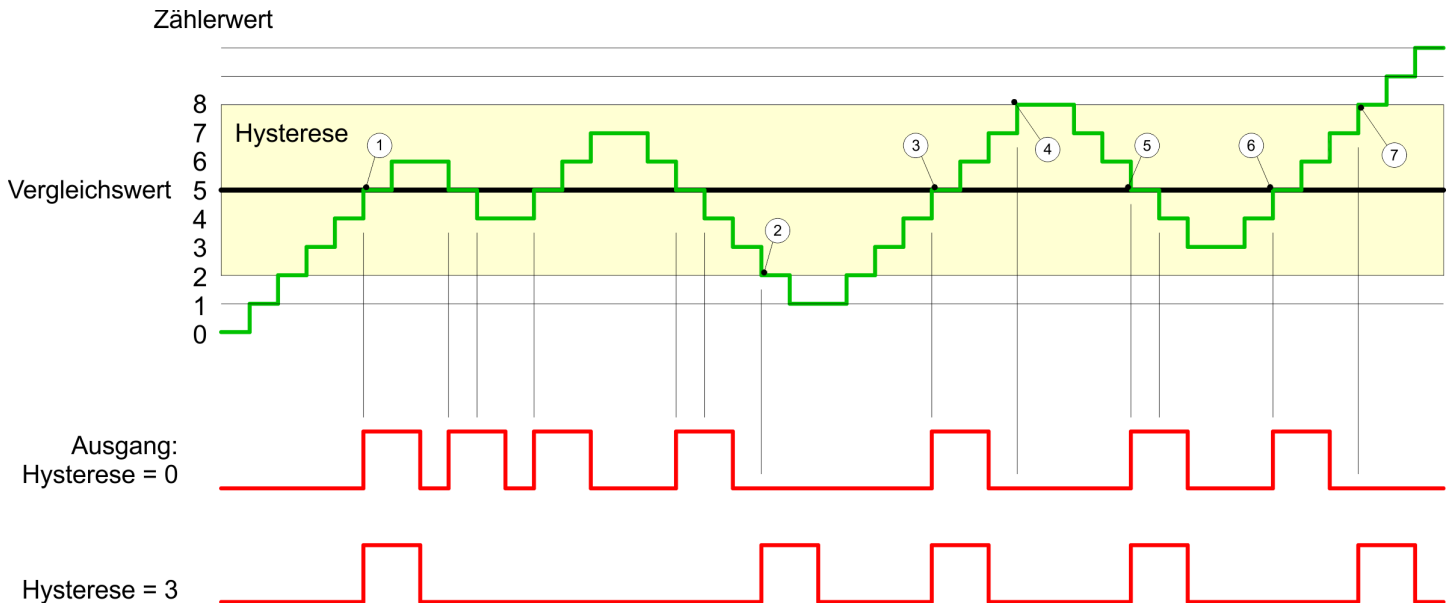
Wirkungsweise bei Vergleichswert mit Impulsdauer Null



- 1 Zählerwert = Vergleichswert → Ausgang wird gesetzt und *Hysterese* aktiviert
- 2 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs → Ausgang wird zurückgesetzt und Zählerwert < Vergleichswert
- 3 Zählerwert = Vergleichswert → Ausgang wird gesetzt und *Hysterese* aktiviert
- 4 Ausgang wird zurückgesetzt, da Verlassen des *Hysterese*-Bereichs, und Zählerwert > Vergleichswert
- 5 Zählerwert = Vergleichswert → Ausgang wird gesetzt und *Hysterese* aktiviert
- 6 Zählerwert = Vergleichswert und *Hysterese* aktiv → Ausgang bleibt gesetzt
- 7 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs und Zählerwert > Vergleichswert → Ausgang wird zurückgesetzt

Mit dem Erreichen der Vergleichsbedingung wird die *Hysterese* aktiv. Bei aktiver *Hysterese* bleibt das Vergleichsergebnis solange unverändert, bis der Zählerwert den eingestellten *Hysterese*-Bereich verlässt. Nach Verlassen des *Hysterese*-Bereichs wird erst wieder mit Erreichen der Vergleichsbedingungen die *Hysterese* aktiviert.

Wirkungsweise Vergleichswert mit Impulsdauer ungleich Null



- 1 Zählerwert = Vergleichswert → Impuls der parametrierten Dauer wird ausgegeben, die *Hysterese* aktiviert und die Zählrichtung gespeichert
- 2 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs entgegen der gespeicherten Zählrichtung → Impuls der parametrierten *Impulsdauer* wird ausgegeben und die *Hysterese* deaktiviert
- 3 Zählerwert = Vergleichswert → Impuls der parametrierten *Impulsdauer* wird ausgegeben, die *Hysterese* aktiviert und die Zählrichtung gespeichert
- 4 *Hysterese*-Bereich wird ohne Änderung der Zählrichtung verlassen → *Hysterese* wird deaktiviert
- 5 Zählerwert = Vergleichswert → Impuls der parametrierten *Impulsdauer* wird ausgegeben, die *Hysterese* aktiviert und die Zählrichtung gespeichert
- 6 Zählerwert = Vergleichswert und *Hysterese* aktiv → kein Impuls
- 7 Verlassen des *Hysterese*-Bereichs entgegen der gespeicherten Zählrichtung → Impuls der parametrierten *Impulsdauer* wird ausgegeben und die *Hysterese* deaktiviert

Mit dem Erreichen der Vergleichsbedingung wird die *Hysterese* aktiv und ein Impuls der parametrierten Dauer ausgegeben. Solange sich der Zählerwert innerhalb des *Hysterese*-Bereichs befindet, wird kein weiterer Impuls abgegeben. Mit Aktivierung der *Hysterese* wird im Modul die Zählrichtung festgehalten. Verlässt der Zählerwert den *Hysterese*-Bereich entgegen der gespeicherten Zählrichtung, wird ein Impuls der parametrierten Dauer ausgegeben. Beim Verlassen des *Hysterese*-Bereichs ohne Richtungsänderung erfolgt keine Impulsabgabe.

5.6.7 Diagnose und Alarm

Übersicht

GSDML

- Flanke an einem digitalen Alarm-Eingang

Über die Hardware-Konfiguration können Sie folgende Auslöser für einen Prozessalarm definieren, die einen Diagnosealarm auslösen können:

- Erreichen des Vergleichswerts
- Überlauf bzw. bei Überschreiten der oberen Zählgrenze
- Unterlauf bzw. bei Unterschreiten der unteren Zählgrenze
- Öffnen des HW-Tors bei geöffnetem SW-Tor - ausschließlich für Zähler 3
- Schließen des HW-Tors bei geöffnetem SW-Tor - ausschließlich für Zähler 3

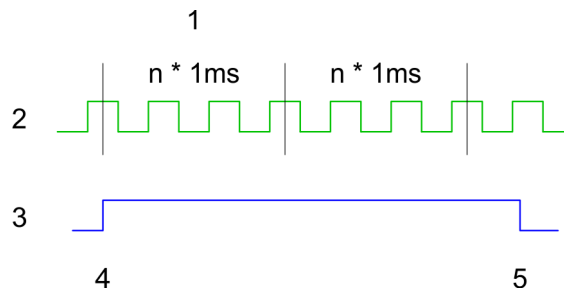
5.7 Frequenzmessung

5.7.1 Eigenschaften

- CPU zählt die Impulse, die in einer vorgegebenen Integrationszeit eintreffen und gibt diese als Frequenzwert aus.
- Integrationszeit 10ms ... 10000ms in Schritten von 1ms parametrierbar
- Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm über SFB 48.



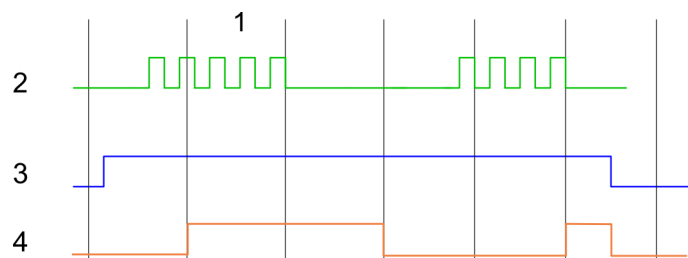
Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".



- 1 Integrationszeit
- 2 Zählimpuls
- 3 SW-Tor
- 4 Frequenzmessung Start
- 5 Frequenzmessung Stop

Ablauf der Messung

- Die Messung wird während der Integrationszeit durchgeführt und nach Ablauf der Integrationszeit aktualisiert.
- Ist die Periodendauer der gemessenen Frequenz größer als die parametrisierte Integrationszeit, d.h. wurde während der Messung nicht eine Flanke 0-1 ermittelt, so wird als Messwert 0 zurückgemeldet.
- Der Wert der ermittelten Frequenz wird mit der Einheit "mHz" zur Verfügung gestellt.
- Den Messwert können Sie mit `MEAS_VAL` über den SFB 48 auslesen.
- Solange das SW-Tor geöffnet ist, können Sie die berechnete Frequenz abrufen.
- Die in den technischen Daten angegebene maximale Frequenz ist unabhängig von der Anzahl aktivierter Kanäle.



- 1 Integrationszeit
- 2 Zählimpuls
- 3 SW-Tor
- 4 Berechnete Frequenz



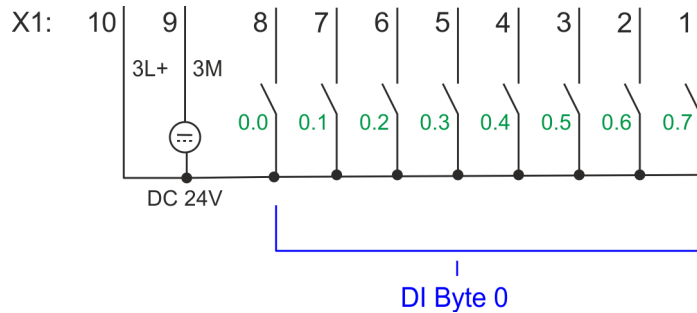
Die Zählfunktion ist während der Frequenzmessung auf dem gleichen Kanal deaktiviert.

5.7.2 Beschaltung

5.7.2.1 Frequenzmessung-Eingänge

Schließen Sie für die Frequenzmessung das zu messende Signal an den B-Eingang des entsprechenden Zählers an.

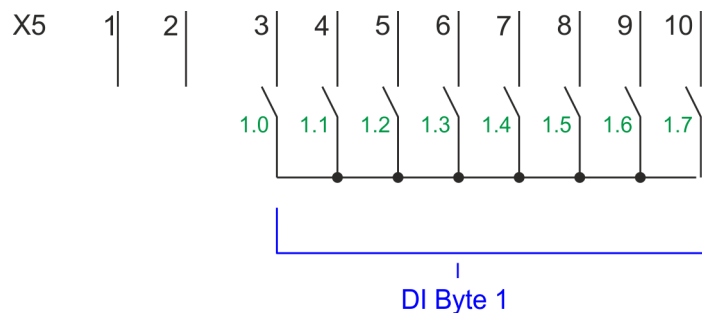
X1: DI Byte 0



| X1 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---|
| 1 | DI 0.7 | E | ■ | Frequenzmessung 2 ¹ |
| 4 | DI 0.4 | E | ■ | Frequenzmessung 1 ¹ |
| 7 | DI 0.1 | E | ■ | Frequenzmessung 0 ¹ |
| 9 | 0 V | E | | 3M: GND für Frequenzmessung |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Frequenzmessung |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

X5: DI Byte 1



| X5 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|--------------------------------|
| 5 | DI 1.2 | E | ■ | Frequenzmessung 3 ¹ |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

5.7.3 Vorgehensweise

Hardware-Konfiguration

Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Führen Sie eine Hardware-Konfiguration der CPU durch ☞ *Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74*
2. ➤ Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
⇒ Sie gelangen in das Dialogfeld *"Eigenschaften"*.
3. ➤ Sobald Sie für den entsprechenden Kanal die gewünschte Betriebsart einstellen, wird ein Dialogfenster für diese Zähler-Betriebsart mit Defaultwerten eingerichtet und angezeigt. Stellen Sie für den entsprechenden Kanal die Betriebsart *"Frequenzmessung"* ein.
4. ➤ Führen Sie die gewünschten Parametrierungen durch.
5. ➤ Speichern Sie Ihr Projekt mit *"Station → Speichern und übersetzen"*.
6. ➤ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.

Anwenderprogramm

- Zur Steuerung des Frequenzmessers ist der SFB 48 zyklisch (z.B. OB 1) zu verwenden.
- Der SFB ist mit zugehörigem Instanz-DB aufzurufen. Hier liegen die Parameter für den SFB ab.

5.7.4 Parametrierung

5.7.4.1 Adressbelegung

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|-----------------------|
| Zähler | 816 | DINT | Kanal 0: Frequenzwert |
| | 820 | DINT | Kanal 1: Frequenzwert |
| | 824 | DINT | Kanal 2: Frequenzwert |
| | 828 | DINT | Kanal 3: Frequenzwert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

5.7.4.2 Alarmauswahl

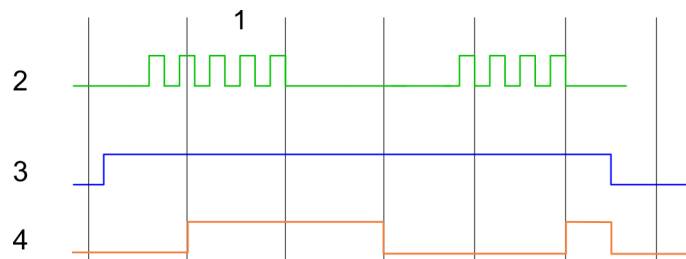
Über "*Grundparameter*" gelangen Sie in die "*Alarmauswahl*". Hier können Sie bestimmen, welche Alarme die CPU auslösen soll. Folgende Parameter werden unterstützt:

- Keine: Die Alarmfunktion ist deaktiviert.
- Prozess: Folgende Frequenzmesser-Ereignisse können einen Prozessalarm auslösen (einzustellen über "*Frequenzmessen*"):
 - Messende
- Diagnose+Prozess: Ein Diagnosealarm wird nur in Verbindung mit Prozessalarm verloren ausgelöst.

5.7.4.3 Frequenzmessen

Parameter Hardware-Konfiguration

Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "*Betriebsart*". Für die Frequenzmessung sind folgende Parameter relevant, die anzugeben bzw. zu ermitteln sind:



- 1 Integrationszeit
- 2 Zählimpuls
- 3 SW-Tor
- 4 Berechnete Frequenz

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung | |
|-------------------------|---|-------------|---------------------------------|
| Integrationszeit | Vorgabe der Integrationszeit Wertebereich: 10ms ... 10000ms in Schritten von 1ms | 100ms | |
| max. Zählerfrequenz ... | Vorgabe der max. Frequenz für den entsprechenden Eingang | 60kHz | |
| | Frequenz | | kürzester zulässiger Zählimpuls |
| | 1kHz | | 400µs |
| | 2kHz | | 200µs |
| | 5kHz | | 80µs |
| | 10kHz | | 40µs |
| | 30kHz | | 13µs |
| | 60kHz | | 6,7µs |
| Prozessalarm | Beschreibung | Vorbelegung | |
| Messende | Prozessalarm bei Messende | deaktiviert | |

5.7.5 Statusanzeige

| X1 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|---|
| 1 | DI 0.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 7 / Zähler 2 (B) / Frequenz 2 ¹ |
| 2 | DI 0.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 6 / Zähler 2 (A) ¹ |
| 3 | DI 0.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 5 |
| 4 | DI 0.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 4 / Zähler 1 (B) / Frequenz 1 ¹ |
| 5 | DI 0.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 3 / Zähler 1 (A) ¹ |
| 6 | DI 0.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 2 |
| 7 | DI 0.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 1 / Zähler 0 (B) / Frequenz 0 ¹ |
| 8 | DI 0.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 0 / Zähler 0 (A) ¹ |
| 9 | 0 V | E | | 3M: GND Leistungsversorgung für Onboard DI |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

| X5 | Funktion | Typ | LED ■ grün | Beschreibung |
|----|----------|-----|---------------|--|
| 1 | - | - | | reserviert |
| 2 | - | - | | reserviert |
| 3 | DI 1.0 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 8 |
| 4 | DI 1.1 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 9 / Zähler 3 (A) ¹ |
| 5 | DI 1.2 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 10 / Zähler 3 (B) / Frequenz 3 ¹ |
| 6 | DI 1.3 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 11 / Gate 3 ¹ |
| 7 | DI 1.4 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 12 |
| 8 | DI 1.5 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 13 |
| 9 | DI 1.6 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 14 |
| 10 | DI 1.7 | E | ■ | Digitaler Eingang DI 15 / Latch 3 ¹ |

1) Max. Eingangsfrequenz 100kHz ansonsten 1kHz.

DI +x

| Digitaler Eingang | LED ■ grün | Beschreibung |
|---------------------|---------------|--|
| DI +0.0 ... DI +0.7 | ■ | Digitaler Eingang E+0.0 ... 0.7 hat "1"-Signal |
| | □ | Digitaler Eingang E+0.0 ... 0.7 hat "0"-Signal |
| DI +1.0 ... DI +1.7 | ■ | Digitaler Eingang E+1.0 ... 1.7 hat "1"-Signal |
| | □ | Digitaler Eingang E+1.0 ... 1.7 hat "0"-Signal |

xL+

| Spannungsversorgung | LED <input checked="" type="checkbox"/> grün | Beschreibung |
|---------------------|---|---|
| 1L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung nicht vorhanden |
| 3L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge nicht vorhanden |
| 4L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge nicht vorhanden |

xF

| Fehler | LED <input checked="" type="checkbox"/> rot | Beschreibung |
|--------|--|--|
| 4M | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

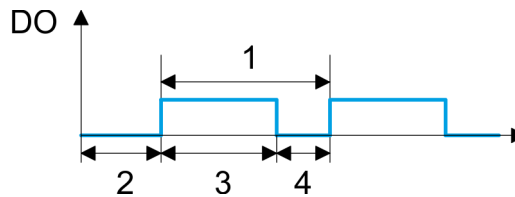
5.8 Pulsweitenmodulation - PWM

5.8.1 Eigenschaften

- Durch Vorgabe von Zeitparametern ermittelt die CPU eine Impulsfolge mit dem gewünschten Impuls-/Pause-Verhältnis und gibt dieses über den entsprechenden Ausgabekanal aus.
- Unterstützt werden die Kanäle 0 und 1
- Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm über SFB 49



Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".



- 1 Periodendauer
- 2 Einschaltverzögerung
- 3 Impulsdauer
- 4 Impulspause

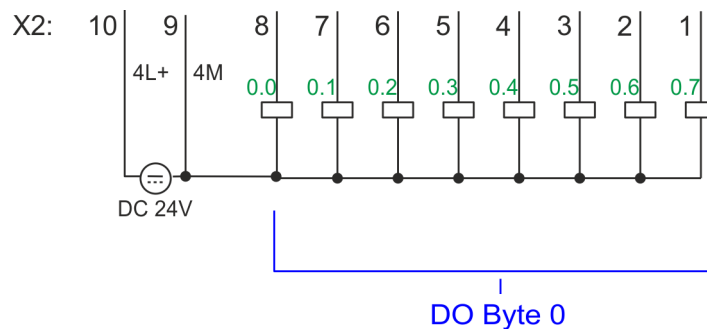


Die Zählfunktion ist während der Pulsweitenmodulation auf dem gleichen Kanal deaktiviert.

5.8.2 Beschaltung

5.8.2.1 Pulsweitenmodulation-Ausgänge

X2: DO Byte 0



| X2 | Funktion | Typ | LED | Beschreibung |
|----|----------|-----|---|--|
| | | | <div style="display: inline-block; width: 10px; height: 10px; background-color: green; margin-right: 5px;"></div> grün <div style="display: inline-block; width: 10px; height: 10px; background-color: red; margin-right: 5px;"></div> rot | |
| 7 | DO 0.1 | A | <div style="display: inline-block; width: 10px; height: 10px; background-color: green; margin-right: 5px;"></div> | PWM 1 |
| 8 | DO 0.0 | A | <div style="display: inline-block; width: 10px; height: 10px; background-color: green; margin-right: 5px;"></div> | PWM 0 |
| 9 | 0 V | E | <div style="display: inline-block; width: 10px; height: 10px; background-color: red; margin-right: 5px;"></div> | 4M: GND für PWM LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| 10 | DC 24V | E | <div style="display: inline-block; width: 10px; height: 10px; background-color: green; margin-right: 5px;"></div> | 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für PWM |

5.8.3 Vorgehensweise

Hardware-Konfiguration

PWM- und *Pulse Train* Ausgabe nutzen die gleiche Hardware-Konfiguration. Die Umschaltung zwischen diesen Betriebsarten erfolgt innerhalb des SFB 49. Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Führen Sie eine Hardware-Konfiguration der CPU durch. ↪ *Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74*
2. ➤ Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der CPU 314C-2 PN/DP.
⇒ Sie gelangen in das Dialogfeld "*Eigenschaften*".
3. ➤ Sobald Sie für den entsprechenden Kanal die gewünschte Betriebsart einstellen, wird ein Dialogfenster für diese Zähler-Betriebsart mit Defaultwerten eingerichtet und angezeigt. Für die *PWM-* bzw. *Pulse Train* Ausgabe stellen Sie für den entsprechenden Kanal die Betriebsart "*Pulsweitenmodulation - PWM*" ein.
4. ➤ Führen Sie die gewünschte Parametrierung durch.
5. ➤ Speichern Sie Ihr Projekt mit "*Station* ➔ *Speichern und übersetzen*".
6. ➤ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.

Anwenderprogramm

- Zur Steuerung der Pulsweitenmodulation ist der SFB 49 zyklisch (z.B. OB 1) zu verwenden.
 - Der SFB 49 dient zur *PWM-* und *Pulse Train* Ausgabe.
 - Die Umschaltung zwischen den Modi erfolgt innerhalb des FB durch die Vorgabe der *Pulsanzahl* (JOB_ID = 08h/09h). Sobald Sie eine *Pulsanzahl* > 0 angeben, erfolgt eine Umschaltung in die *Pulse Train* Betriebsart, ansonsten ist *PWM* aktiv.
- Der SFB ist mit zugehörigem Instanz-DB aufzurufen. Hier liegen die Parameter für den SFB ab.

5.8.4 Parametrierung

5.8.4.1 Adressbelegung

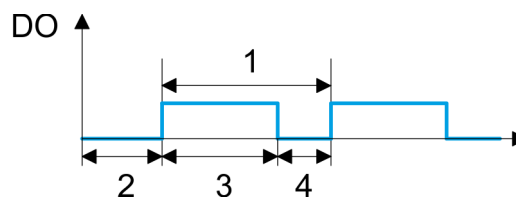
| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|---------------|-----------------|---------|--------------|
| <i>Zähler</i> | 816 | DINT | reserviert |
| | 820 | DINT | reserviert |
| | 824 | DINT | reserviert |
| | 828 | DINT | reserviert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

5.8.4.2 Pulsweitenmodulation

Parameter Hardware-Konfiguration

Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "Betriebsart". Für PWM sind folgende Parameter relevant, die anzugeben bzw. zu ermitteln sind:



- 1 Periodendauer
- 2 Einschaltverzögerung
- 3 Impulsdauer
- 4 Impulspause




Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|-------------------|--|-------------|
| Ausgabeformat | Geben Sie hier den Wertebereich für die Ausgabe vor. Hiermit ermittelt die CPU die Impulsdauer: <ul style="list-style-type: none"> ■ Promille <ul style="list-style-type: none"> - Ausgabewert liegt innerhalb 0 ... 1000 - Impulsdauer = (Ausgabewert / 1000) x Periodendauer ■ S7-Analogwert: <ul style="list-style-type: none"> - Ausgabewert ist Siemens S7 Analogwert 0 ... 27648 - Impulsdauer = (Ausgabewert / 27648) x Periodendauer | Promille |
| Zeitbasis | Stellen Sie hier die Zeitbasis ein, die für Auflösung und Wertebereich von Periodendauer, Mindestimpulsdauer und Einschaltverzögerung gelten soll. <ul style="list-style-type: none"> ■ 1ms: Die Zeitbasis beträgt 1ms ■ 0,1ms: Die Zeitbasis beträgt 0,1ms | 0,1ms |

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|----------------------|--|-----------------|
| Einschaltverzögerung | <p>Tragen Sie hier einen Wert für die Zeit ein, die ab dem Start der Ausgabesequenz bis zur Ausgabe des Impulses ablaufen soll. Die Impulsfolge wird nach Ablauf der Einschaltverzögerung am Kanal-Ausgang ausgegeben.</p> <p>Wertebereich: 0 ... 65535 hieraus ergeben sich folgende wirksame Werte:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zeitbasis 1ms: 0 ... 65535ms ■ Zeitbasis 0,1ms: 0 ... 6553,5ms | 0 |
| Periodendauer | <p>Mit der Periodendauer definieren Sie die Länge der Ausgabesequenz, bestehend aus Impulsdauer und Impulspause.</p> <p>Wertebereich:</p> <p>Zeitbasis 1ms: 1 ... 87ms</p> <p>Zeitbasis 0,1ms: 0,4 ... 87,0ms</p> | 50 ¹ |
| Mindestimpulsdauer | <p>Mit der Mindestimpulsdauer können Sie kurze Ausgangsimpulse und kurze Impulspausen unterdrücken. Alle Impulse bzw. Pausen, die kleiner als die Mindestimpulsdauer sind, werden unterdrückt. Hiermit können Sie sehr kurze Schaltimpulse (Spikes), die von der Peripherie nicht mehr registriert werden können, ausfiltern.</p> <p>Wertebereich:</p> <p>Zeitbasis 1ms: 0 ... Periodendauer / 2 * 1ms</p> <p>Zeitbasis 0,1ms: 2 ... Periodendauer / 2 * 0,1ms</p> | 2 |

1) Dieser Wert kann abhängig vom Projektierool variieren und außerhalb des Wertebereichs liegen. Werte außerhalb des Wertebereichs sind ungültig und entsprechend anzupassen!

5.8.5 Statusanzeige

| Digitaler Ausgang | LED | Beschreibung |
|-------------------|--|----------------------|
| |  grün | |
| DO +0.0 |  | PWM 0 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | PWM 0 hat "0"-Signal |
| DO +0.1 |  | PWM 1 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | PWM 1 hat "0"-Signal |

xL+

| Spannungsversorgung | LED grün | Beschreibung |
|---------------------|-------------------------------------|---|
| 1L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung nicht vorhanden |
| 3L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge nicht vorhanden |
| 4L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge nicht vorhanden |

xF

| Fehler | LED rot | Beschreibung |
|--------|-------------------------------------|--|
| 4M | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

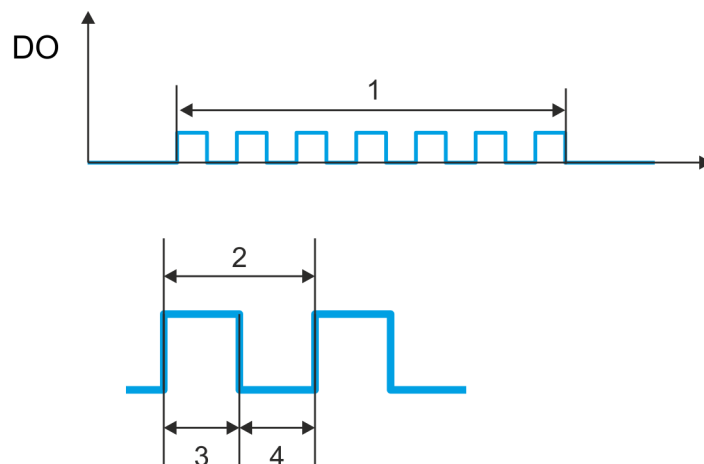
5.9 Pulse Train

5.9.1 Eigenschaften

- Durch Vorgabe von Zeitparametern ermittelt die CPU eine Impulsfolge mit dem gewünschten Impuls-/Pause-Verhältnis und gibt dieses über den entsprechenden Ausgabekanal aus.
- Die Ausgabe erfolgt als Pulsrichtungsvorgabe (P/D).
 - Ausgabe Frequenzmuster über Pulse Train Kanal
 - Für die Ausgabe der Drehrichtung ist ein zusätzlicher Ausgang zu verwenden, welcher über Ihr Anwenderprogramm anzusteuern ist.
- Unterstützt werden die Kanäle 0 und 1
- Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm über SFB 49



Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".



- 1 Anzahl der Pulse
- 2 Periodendauer
- 3 Impulsdauer
- 4 Impulspause

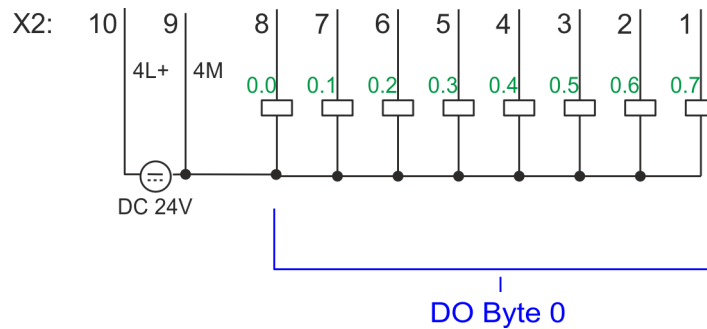


Die Zählfunktion ist während der Pulse Train Ausgabe auf dem gleichen Kanal deaktiviert.

5.9.2 Beschaltung

5.9.2.1 Pulse Train Ausgänge

X2: DO Byte 0



| X2 | Funktion | Typ | LED ■ grün ■ rot | Beschreibung |
|----|----------|-----|------------------------|--|
| 7 | DO 0.1 | A | ■ | Pulse Train 1 |
| 8 | DO 0.0 | A | ■ | Pulse Train 0 |
| 9 | 0 V | E | ■ | 4M: GND für Pulse Train LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| 10 | DC 24V | E | ■ | 4L+: DC 24V Leistungsversorgung für Pulse Train |

5.9.3 Vorgehensweise

Hardware-Konfiguration

PWM- und *Pulse Train* Ausgabe nutzen die gleiche Hardware-Konfiguration. Die Umschaltung zwischen diesen Betriebsarten erfolgt innerhalb des SFB 49. Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Führen Sie eine Hardware-Konfiguration der CPU durch. ↪ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74
2. ➤ Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der CPU 314C-2 PN/DP.
⇒ Sie gelangen in das Dialogfeld "Eigenschaften".
3. ➤ Sobald Sie für den entsprechenden Kanal die gewünschte Betriebsart einstellen, wird ein Dialogfenster für diese Zähler-Betriebsart mit Defaultwerten eingerichtet und angezeigt. Für die *PWM*- bzw. *Pulse Train* Ausgabe stellen Sie für den entsprechenden Kanal die Betriebsart "*Pulsweitenmodulation - PWM*" ein.
4. ➤ Führen Sie die gewünschte Parametrierung durch.
5. ➤ Speichern Sie Ihr Projekt mit "*Station* ➔ *Speichern und übersetzen*".
6. ➤ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.

Anwenderprogramm

- Zur Steuerung der Pulse Train Ausgabe ist der SFB 49 zyklisch (z.B. OB 1) zu verwenden.
 - Der SFB 49 dient zur *PWM*- und *Pulse Train* Ausgabe.
 - Die Umschaltung zwischen den Modi erfolgt innerhalb des FB durch die Vorgabe der *Pulsanzahl* (JOB_ID = 08h/09h). Sobald Sie eine *Pulsanzahl* > 0 angeben, erfolgt eine Umschaltung in die *Pulse Train* Betriebsart, ansonsten ist *PWM* aktiv.
 - Für die Ausgabe der Drehrichtung ist ein zusätzlicher Ausgang zu verwenden, welcher über Ihr Anwenderprogramm anzusteuern ist.
- Der SFB ist mit zugehörigem Instanz-DB aufzurufen. Hier liegen die Parameter für den SFB ab.

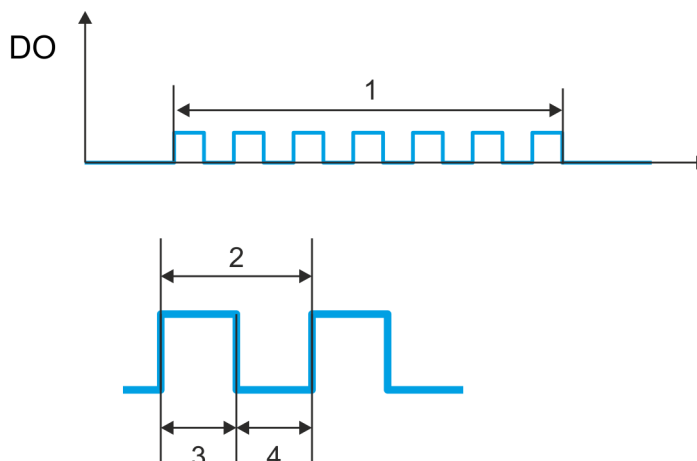
5.9.4 Parametrierung**5.9.4.1 Adressbelegung**

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DINT | reserviert |
| | 820 | DINT | reserviert |
| | 824 | DINT | reserviert |
| | 828 | DINT | reserviert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Beschreibung |
|----------|-----------------|---------|--------------|
| Zähler | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

5.9.4.2 Pulse Train Ausgabe**Parameter Hardware-Konfiguration**

Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "Betriebsart". Für *Pulse Train* sind folgende Parameter relevant, die anzugeben bzw. zu ermitteln sind:



- 1 Anzahl der Pulse
- 2 Periodendauer
- 3 Impulsdauer
- 4 Impulspause

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|----------------------|---|-----------------|
| Ausgabeformat | <p>Geben Sie hier den Wertebereich für die Ausgabe vor. Hiermit ermittelt die CPU die Impulsdauer:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Promille <ul style="list-style-type: none"> – Ausgabewert liegt innerhalb 0 ... 1000 – Impulsdauer = (Ausgabewert / 1000) x Periodendauer ■ S7-Analogwert: <ul style="list-style-type: none"> – Ausgabewert ist Siemens S7 Analogwert 0 ... 27648 – Impulsdauer = (Ausgabewert / 27648) x Periodendauer | Promille |
| Zeitbasis | <p>Stellen Sie hier die Zeitbasis ein, die für Auflösung und Wertebereich von Periodendauer, Mindestimpulsdauer und Einschaltverzögerung gelten soll.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 1ms: Die Zeitbasis beträgt 1ms ■ 0,1ms: Die Zeitbasis beträgt 0,1ms | 0,1ms |
| Einschaltverzögerung | Dieser Parameter wird nicht berücksichtigt. | 0 |
| Periodendauer | <p>Mit der <i>Periodendauer</i> definieren Sie die Länge der Ausgabesequenz, bestehend aus Impulsdauer und Impulspause.</p> <p>Wertebereich: Zeitbasis 1ms: 1 ... 87ms Zeitbasis 0,1ms: 0,4 ... 87,0ms</p> | 50 ¹ |

Pulse Train > Statusanzeige

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|--------------------|--|-------------|
| Mindestimpulsdauer | <p>Mit der <i>Mindestimpulsdauer</i> können Sie kurze Ausgangsimpulse und kurze Impulspausen unterdrücken. Alle Impulse bzw. Pausen, die kleiner als die <i>Mindestimpulsdauer</i> sind, werden unterdrückt. Hiermit können Sie sehr kurze Schaltimpulse (Spikes), die von der Peripherie nicht mehr registriert werden können, ausfiltern.</p> <p>Wertebereich:</p> <p>Zeitbasis 1ms: 0 ... Periodendauer / 2 * 1ms</p> <p>Zeitbasis 0,1ms: 2 ... Periodendauer / 2 * 0,1ms</p> | 2 |

1) Dieser Wert kann abhängig vom Projektierwerkzeug variieren und außerhalb des Wertebereichs liegen. Werte außerhalb des Wertebereichs sind ungültig und entsprechend anzupassen!

5.9.5 Statusanzeige

| Digitaler Ausgang | LED | Beschreibung |
|-------------------|--|------------------------------|
| | <input checked="" type="checkbox"/> grün | |
| DO +0.0 | <input checked="" type="checkbox"/> | Pulse Train 0 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | Pulse Train 0 hat "0"-Signal |
| DO +0.1 | <input checked="" type="checkbox"/> | Pulse Train 1 hat "1"-Signal |
| | <input type="checkbox"/> | Pulse Train 1 hat "0"-Signal |

xL+

| Spannungsversorgung | LED | Beschreibung |
|---------------------|--|---|
| | <input checked="" type="checkbox"/> grün | |
| 1L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Elektronikversorgung nicht vorhanden |
| 3L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Eingänge nicht vorhanden |
| 4L+ | <input checked="" type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge OK |
| | <input type="checkbox"/> | DC 24V Leistungsversorgung Ausgänge nicht vorhanden |

xF

| Fehler | LED | Beschreibung |
|--------|---|--|
| | <input checked="" type="checkbox"/> rot | |
| 4M | <input checked="" type="checkbox"/> | Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen |
| | <input type="checkbox"/> | kein Fehler |

5.10 Diagnose und Alarm

5.10.1 Übersicht

Prozessalarm

Über die Parametrierung in der Hardware-Konfiguration haben Sie die Möglichkeit folgende Auslöser für einen Prozessalarm zu definieren:

- Flanke an einem digitalen Alarm-Eingang
- Erreichen des Vergleichswerts
- Überlauf bzw. bei Überschreiten der oberen Zählgrenze
- Unterlauf bzw. bei Unterschreiten der unteren Zählgrenze
- Öffnen des HW-Tors bei geöffnetem SW-Tor - ausschließlich für Zähler 3
- Schließen des HW-Tors bei geöffnetem SW-Tor - ausschließlich für Zähler 3

Diagnosealarm

Über die produktspezifischen Parameter haben Sie die Möglichkeit folgende Auslöser für einen Diagnosealarm zu definieren ↪ *Kap. 4.9 "Einstellung produktspezifische CPU-Parameter" Seite 87:*

- Prozessalarm verloren
- Fehler: 4L+: DC 24V DO Leistungsversorgung
- Fehler: 3L+: DC 24V DI Leistungsversorgung
- Kurzschluss Überlast: DO

5.10.2 Prozessalarm

Prozessalarm



Ein Alarm für die entsprechende Kanal-Betriebsart kann nur dann ausgelöst werden, wenn Sie zusätzlich in den "Grundparametern" die "Alarmauswahl" "Diagnose+Prozess" parametrieren haben.

Ein Prozessalarm bewirkt einen Aufruf des OB 40. Innerhalb des OB 40 haben Sie die Möglichkeit über das *Lokalwort 6* die logische Basisadresse des Moduls zu ermitteln, das den Prozessalarm ausgelöst hat. Nähere Informationen zum auslösenden Ereignis finden Sie in *Lokaldoppelwort 8*. Die Belegung des *Lokaldoppelwort 8* richtet sich nach der parametrisierten Betriebsart der einzelnen Kanäle.

Lokaldoppelwort 8 des OB 40 bei Alarm-Eingängen

| Lokalbyte | Bit 7...0 |
|-----------|--|
| 8 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Flanke an E+0.0 ■ Bit 1: Flanke an E+0.1 ■ Bit 2: Flanke an E+0.2 ■ Bit 3: Flanke an E+0.3 ■ Bit 4: Flanke an E+0.4 ■ Bit 5: Flanke an E+0.5 ■ Bit 6: Flanke an E+0.6 ■ Bit 7: Flanke an E+0.7 |
| 9 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Flanke an E+1.0 ■ Bit 1: Flanke an E+1.1 ■ Bit 2: Flanke an E+1.2 ■ Bit 3: Flanke an E+1.3 ■ Bit 4: Flanke an E+1.4 ■ Bit 5: Flanke an E+1.5 ■ Bit 6: Flanke an E+1.6 ■ Bit 7: Flanke an E+1.7 |
| 10...11 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 7 ... 0: reserviert |

Lokaldoppelwort 8 des OB 40 bei Zählerfunktion

| Lokalbyte | Bit 7...0 |
|-----------|--|
| 8 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: 0 (fix) ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 0 ■ Bit 3: Zähler 0 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |
| 9 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: 0 (fix) ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 1 ■ Bit 3: Zähler 1 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |
| 10 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: 0 (fix) ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 2 ■ Bit 3: Zähler 2 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |
| 11 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Tor Zähler 3 geöffnet (aktiviert) ■ Bit 1: Tor Zähler 3 geschlossen ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 3 ■ Bit 3: Zähler 3 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 4: Zähler 3 neuer Latchwert ■ Bit 7 ... 5: 0 (fix) |

Lokaldoppelwort 8 des OB 40 bei Frequenzmessung

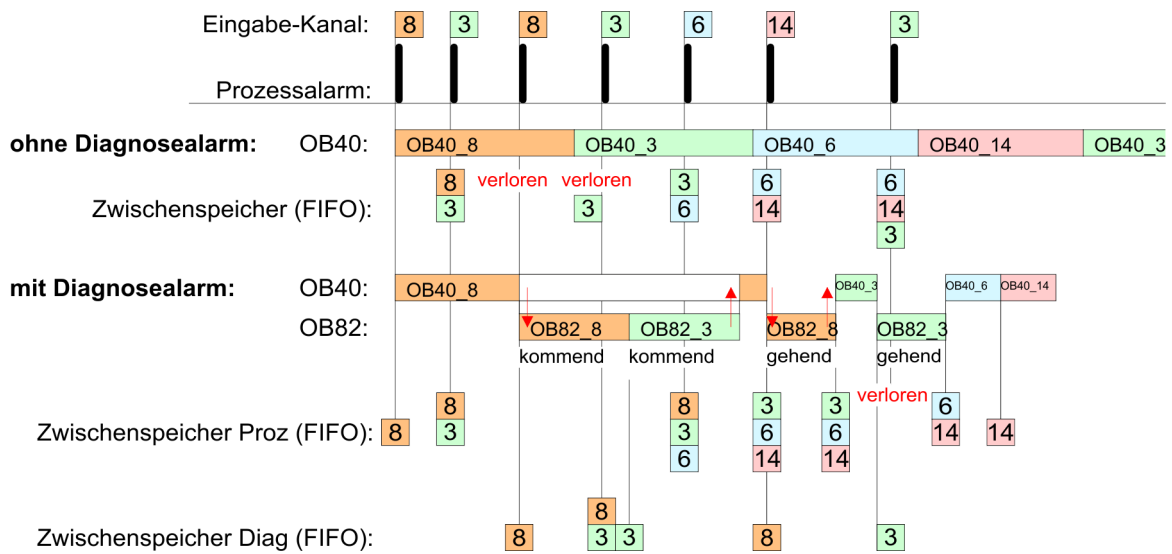
| Lokalbyte | Bit 7...0 |
|-----------|---|
| 8 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 0 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 9 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 1 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 10 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 2 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 11 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 3 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |

5.10.3 Diagnosealarm**Funktionsweise**

Ein Alarm für die entsprechende Kanal-Betriebsart kann nur dann ausgelöst werden, wenn Sie zusätzlich in den "Grundparametern" die "Alarmauswahl" "Diagnose+Prozess" parametrieren haben.

Sie haben die Möglichkeit über die Parametrierung (Datensatz 7Fh) global einen Diagnosealarm für das Modul zu aktivieren. Ein Diagnosealarm tritt auf, sobald während einer Prozessalarmbearbeitung im OB 40, für das gleiche Ereignis ein weiterer Prozessalarm ausgelöst wird. Durch Auslösen eines Diagnosealarms wird die aktuelle Prozessalarmbearbeitung im OB 40 unterbrochen und in OB 82 zur Diagnosealarmbearbeitung_{kommend} verzweigt. Treten während der Diagnosealarmbearbeitung auf anderen Kanälen weitere Ereignisse auf, die einen Prozess- bzw. Diagnosealarm auslösen können, werden diese zwischengespeichert. Nach Ende der Diagnosealarmbearbeitung werden zunächst alle zwischengespeicherten Diagnosealarme in der Reihenfolge ihres Auftretens abgearbeitet und anschließend alle Prozessalarme. Treten auf einem Kanal, für welchen aktuell ein Diagnosealarm_{kommend} bearbeitet wird bzw. zwischengespeichert ist, weitere Prozessalarme auf, gehen diese verloren. Ist ein Prozessalarm, für welchen ein Diagnosealarm_{kommend} ausgelöst wurde, abgearbeitet, erfolgt erneut ein Aufruf der Diagnosealarmbearbeitung als Diagnosealarm_{gehend}. Alle Ereignisse eines Kanals zwischen Diagnosealarm_{kommend} und Diagnosealarm_{gehend} werden nicht zwischengespeichert und gehen verloren. Innerhalb dieses Zeitraums (1. Diagnosealarm_{kommend} bis letzter Diagnosealarm_{gehend}) leuchtet die SF-LED der CPU. Zusätzlich erfolgt für jeden Diagnosealarm_{kommend/gehend} ein Eintrag im Diagnosepuffer der CPU.

Beispiel:



Diagnosealarmbearbeitung

Mit jedem OB 82-Aufruf erfolgt ein Eintrag mit Fehlerursache und Moduladresse im Diagnosepuffer der CPU. Unter Verwendung des SFC 59 können Sie die Diagnosebytes auslesen. Bei deaktiviertem Diagnosealarm haben Sie Zugriff auf das jeweils letzte Diagnose-Ereignis. Haben Sie in Ihrer Hardware-Konfiguration die Diagnosefunktion aktiviert, so befinden sich bei Aufruf des OB 82 die Inhalte von Datensatz 0 bereits im Lokaldoppelwort 8. Mit dem SFC 59 können Sie zusätzlich den Datensatz 1 auslesen, der weiterführende Informationen beinhaltet. Nach Verlassen des OB 82 ist keine eindeutige Zuordnung der Daten zum letzten Diagnosealarm mehr möglich. Die Datensätze des Diagnosebereichs haben folgenden Aufbau:

Datensatz 0 Diagnose_{kommend}

| Byte | Bit 7...0 |
|------|---|
| 0 | <ul style="list-style-type: none"> Bit 0: gesetzt wenn Baugruppenstörung <ul style="list-style-type: none"> Zähler/Frequenzmessung: Prozessalarm verloren Digitale Eingänge: Prozessalarm verloren Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt Digitale Ausgänge: Kurzschluss/Überlast Bit 1: gesetzt bei Fehler intern <ul style="list-style-type: none"> Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt Digitale Ausgänge: Kurzschluss/Überlast Bit 2: gesetzt bei Fehler extern Bit 3: gesetzt bei Kanalfehler vorhanden Bit 4: gesetzt bei fehlender externer Versorgungsspannung Bit 7 ... 5: 0 (fix) |
| 1 | <ul style="list-style-type: none"> Bit 3 ... 0: Modulklasse <ul style="list-style-type: none"> 1111b: Digitalmodul oder 1000b: Funktionsmodul Bit 4: Kanalinformation vorhanden <ul style="list-style-type: none"> Zähler/Frequenzmessung: Prozessalarm verloren Digitale Eingänge: Prozessalarm verloren Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt Digitale Ausgänge: Kurzschluss/Überlast Bit 7 ... 5: 0 (fix) |

| Byte | Bit 7...0 |
|------|--|
| 2 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 3 ... 0: 0 (fix) ■ Bit 4: gesetzt bei fehlender interner Versorgungsspannung <ul style="list-style-type: none"> – Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt ■ Bit 7 ... 5: 0 (fix) |
| 3 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 5 ... 0: 0 (fix) ■ Bit 6: Prozessalarm verloren ■ Bit 7: 0 (fix) |

Datensatz 0 Diagnose_{gehend}

Nach der Fehlerbehebung erfolgt, sofern die Diagnosealarmfreigabe noch aktiv ist, eine Diagnosemeldung_{gehend}

| Byte | Bit 7...0 |
|------|---|
| 0 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: gesetzt wenn Baugruppenstörung <ul style="list-style-type: none"> – Zähler/Frequenzmessung: Prozessalarm verloren – Digitale Eingänge: Prozessalarm verloren – Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt – Digitale Ausgänge: Kurzschluss/Überlast ■ Bit 1: gesetzt bei Fehler intern <ul style="list-style-type: none"> – Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt – Digitale Ausgänge: Kurzschluss/Überlast ■ Bit 2: gesetzt bei Fehler extern ■ Bit 3: gesetzt bei Kanalfehler vorhanden ■ Bit 4: gesetzt bei fehlender externer Versorgungsspannung ■ Bit 7 ... 5: 0 (fix) |
| 1 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 3 ... 0: Modulkategorie <ul style="list-style-type: none"> – 1111b: Digitalmodul oder – 1000b: Funktionsmodul ■ Bit 4: Kanalinformation vorhanden <ul style="list-style-type: none"> – Zähler/Frequenzmessung: Prozessalarm verloren – Digitale Eingänge: Prozessalarm verloren – Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt – Digitale Ausgänge: Kurzschluss/Überlast ■ Bit 7 ... 5: 0 (fix) |
| 2 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 3 ... 0: 0 (fix) ■ Bit 4: gesetzt bei fehlender interner Versorgungsspannung <ul style="list-style-type: none"> – Leistungsversorgung: DI oder DO fehlt ■ Bit 7 ... 5: 0 (fix) |
| 3 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 7 ... 0: 0 (fix) |



Der Datensatz 0 ist bei Alarm-Eingängen, Zählfunktion, Frequenzmessung und Pulsweitenmodulation gleich aufgebaut. Unterschiede gibt es im Aufbau von Datensatz 1.

Diagnose Datensatz 1 der Alarm Eingänge

Der Datensatz 1 enthält die 4Byte des Datensatzes 0 und zusätzlich 12Byte modulspezifische Diagnosedaten. Die Diagnosebytes haben folgende Belegung:

| Byte | Bit 7...0 |
|---------|---|
| 0 ... 3 | Inhalte Datensatz 0 ↪ "Datensatz 0 Diagnose _{kommend} " Seite 176 |
| 4 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 6 ... 0: Kanaltyp (hier 70h) <ul style="list-style-type: none"> – 70h: Digitaleingabe ■ Bit 7: Weitere Kanaltypen vorhanden <ul style="list-style-type: none"> – 0: nein – 1: ja |
| 5 | Anzahl der Diagnosebits, die das Modul pro Kanal ausgibt (hier 08h) |
| 6 | Anzahl der Kanäle eines Moduls (hier 08h) |
| 7 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Fehler in Kanalgruppe 0 (E+0.0 ... E+0.3) ■ Bit 1: Fehler in Kanalgruppe 1 (E+0.4 ... E+0.7) ■ Bit 2: Fehler in Kanalgruppe 2 (E+1.0 ... E+1.3) ■ Bit 3: Fehler in Kanalgruppe 3 (E+1.4 ... E+1.7) ■ Bit 7 ... 4: reserviert |
| 8 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: ... Eingang E+0.0 ■ Bit 1: 0 (fix) ■ Bit 2: ... Eingang E+0.1 ■ Bit 3: 0 (fix) ■ Bit 4: ... Eingang E+0.2 ■ Bit 5: 0 (fix) ■ Bit 6: ... Eingang E+0.3 ■ Bit 7: 0 (fix) |
| 9 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: ... Eingang E+0.4 ■ Bit 1: 0 (fix) ■ Bit 2: ... Eingang E+0.5 ■ Bit 3: 0 (fix) ■ Bit 4: ... Eingang E+0.6 ■ Bit 5: 0 (fix) ■ Bit 6: ... Eingang E+0.7 ■ Bit 7: 0 (fix) |
| 10 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: ... Eingang E+1.0 ■ Bit 1: 0 (fix) ■ Bit 2: ... Eingang E+1.1 ■ Bit 3: 0 (fix) ■ Bit 4: ... Eingang E+1.2 ■ Bit 5: 0 (fix) ■ Bit 6: ... Eingang E+1.3 ■ Bit 7: 0 (fix) |

| Byte | Bit 7...0 |
|-----------|---|
| 11 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: ... Eingang E+1.4 ■ Bit 1: 0 (fix) ■ Bit 2: ... Eingang E+1.5 ■ Bit 3: 0 (fix) ■ Bit 4: ... Eingang E+1.6 ■ Bit 5: 0 (fix) ■ Bit 6: ... Eingang E+1.7 ■ Bit 7: 0 (fix) |
| 12 ... 15 | ■ Bit 7 ... 0: reserviert |

Diagnose Datensatz 1 bei Zählerfunktionen

Der Datensatz 1 enthält die 4Byte des Datensatzes 0 und zusätzlich 12Byte modulspezifische Diagnosedaten. Die Diagnosebytes haben folgende Belegung:

| Byte | Bit 7...0 |
|---------|---|
| 0 ... 3 | Inhalte Datensatz 0 ↪ " <i>Datensatz 0 Diagnose_{kommand}</i> " Seite 176 |
| 4 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 6 ... 0: Kanaltyp (hier 76h) <ul style="list-style-type: none"> – 76h: Funktionsmodul ■ Bit 7: Weitere Kanaltypen vorhanden <ul style="list-style-type: none"> – 0: nein – 1: ja |
| 5 | Anzahl der Diagnosebits, die das Modul pro Kanal ausgibt (hier 08h) |
| 6 | Anzahl der Kanäle eines Moduls (hier 04h) |
| 7 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Fehler in Kanalgruppe 0 (Zähler 0) ■ Bit 1: Fehler in Kanalgruppe 1 (Zähler 1) ■ Bit 2: Fehler in Kanalgruppe 2 (Zähler 2) ■ Bit 3: Fehler in Kanalgruppe 3 (Zähler 3) ■ Bit 7 ... 4: reserviert |
| 8 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: reserviert ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 0 ■ Bit 3: Zähler 0 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |
| 9 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: reserviert ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 1 ■ Bit 3: Zähler 1 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |
| 10 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 1, 0: reserviert ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 2 ■ Bit 3: Zähler 2 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |

| Byte | Bit 7...0 |
|-----------|---|
| 11 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Tor Zähler 3 geöffnet (aktiviert) ■ Bit 1: Tor Zähler 3 geschlossen ■ Bit 2: Über-/Unterlauf Zähler 3 ■ Bit 3: Zähler 3 hat Vergleichswert erreicht ■ Bit 4: Zähler 3 neuer Latchwert ■ Bit 7 ... 5: 0 (fix) |
| 12 ... 15 | ■ Bit 7 ... 0: reserviert |

Diagnose Datensatz 1 bei Frequenzmessung

Der Datensatz 1 enthält die 4Byte des Datensatzes 0 und zusätzlich 12Byte modulspezifische Diagnosedaten. Die Diagnosebytes haben folgende Belegung:

| Byte | Bit 7...0 |
|-----------|--|
| 0 ... 3 | Inhalte Datensatz 0 ↪ "Datensatz 0 Diagnose _{kommend} " Seite 176 |
| 4 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 6 ... 0: Kanaltyp (hier 76h) <ul style="list-style-type: none"> – 76h: Funktionsmodul ■ Bit 7: Weitere Kanaltypen vorhanden <ul style="list-style-type: none"> – 0: nein – 1: ja |
| 5 | Anzahl der Diagnosebits, die das Modul pro Kanal ausgibt (hier 08h) |
| 6 | Anzahl der Kanäle eines Moduls (hier 04h) |
| 7 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Fehler in Kanalgruppe 0 (Frequenzmessung 0) ■ Bit 1: Fehler in Kanalgruppe 1 (Frequenzmessung 1) ■ Bit 2: Fehler in Kanalgruppe 2 (Frequenzmessung 2) ■ Bit 3: Fehler in Kanalgruppe 3 (Frequenzmessung 3) ■ Bit 7 ... 4: 0 (fix) |
| 8 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 0 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 9 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 1 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 10 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 2 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 11 | Diagnosealarm wegen "Prozessalarm verloren" auf... <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Messende Kanal 3 (Ende der Integrationszeit) ■ Bit 7 ... 1: 0 (fix) |
| 12 ... 15 | 0 (fix) |

6 Einsatz OPC UA



Bitte beachten Sie, dass der gleichzeitige Einsatz von OPC UA und Web-Visu auf der gleichen Schnittstelle nicht unterstützt wird! Bei dem Versuch diese zu aktivieren, werden beide Server gestoppt und die Diagnosemeldung 0xE989 bzw. 0xE9AB wird ausgegeben.

- Mit einem OPC UA-Projekt haben Sie die Möglichkeit einen OPC UA-Server auf Ihrer CPU zu projektieren.
- Die Projektierung eines OPC UA-Projekts ist ausschließlich mit dem *SPEED7 Studio* ab V1.8.6 möglich.
- Da ein OPC UA-Projekt nur von Speicherkarte ablauffähig ist, muss in der CPU eine Speicherkarte (VSD, VSC) von Yaskawa gesteckt sein. Bitte beachten Sie, dass Sie immer eine zu ihrer CPU passende VSC-Karte verwenden. ↪ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115
- Falls die Speicherkarte kurzzeitig entnommen wird, leuchtet die SF-LED. Hiermit wird angezeigt, dass ein Feature fehlt und der OPC UA-Server wird nach 72 Stunden beendet.
- Beim Projekttransfer aus dem *SPEED7 Studio* wird das OPC UA-Projekt immer automatisch auf die gesteckte Speicherkarte als TAR-Datei übertragen.
- Der OPC UA-Server ist in der CPU zu aktivieren. ↪ Kap. 7.2 "WebVisu-Funktionalität aktivieren" Seite 212
- Der Zugriff erfolgt mit einem OPC UA-Client über die "Endpoint URL" der entsprechenden Schnittstelle. Die "Endpoint URL" bekommen Sie über die Geräte-Webseite der CPU angezeigt. ↪ Kap. 4.11.1.1.1 "Reiter: "OPC UA"" Seite 101

6.1 Allgemeines

Begriffserklärung

- OPC - **O**pen **P**latform **C**ommunications
 - OPC ist ein Interoperabilitätsstandard für den sicheren und zuverlässigen Datenaustausch in der industriellen Automatisierung.
 - OPC ist plattformunabhängig und gewährleistet den nahtlosen Informationsfluss zwischen Geräten verschiedener Hersteller.
- UA - **U**nified **A**rchitecture
 - UA spezifiziert die Sicherheitsfunktionen und Datenmodellierung, die auf einer serviceorientierten Architektur (SOA) basieren.

Voraussetzung

- *SPEED7 Studio* ab Version V1.8.6
 - Die Funktionalität für die OPC UA-Konfiguration ist im *SPEED7 Studio* integriert.
- Siemens SIMATIC Manager ab Version V5.5 und *SPEED7 Studio* ab Version V1.8.6
 - Die *OPC UA*-Konfiguration erfolgt mit dem *OPC UA Configurator*. Dieser ist Bestandteil des *SPEED7 Studio* ab Version V1.8.6.
 - Beim Aufruf des *OPC UA Configurator* öffnet sich das *SPEED7 Studio* mit auf *OPC UA*-Konfiguration eingeschränkter Funktionalität.
 - Der *OPC UA Configurator* ist aus dem Siemens SIMATIC Manager als externes Device-Tool aufzurufen.
 - Damit Sie den *OPC UA Configurator* als externes Device-Tool aufrufen können, müssen Sie diesen zuvor im Siemens SIMATIC Manager registrieren. Dies erfolgt mit *SPEED7 Tools Integration*, welches bei der Installation des *SPEED7 Studio* automatisch installiert wird.
 - Der *OPC UA Configurator* ist nach der Projekterstellung und Online-Projektierung aus dem Siemens SIMATIC Manager aufzurufen.
 - Der *OPC UA Configurator* übernimmt automatisch die Daten für die *OPC UA*-Konfiguration aus den Projektdaten des Siemens SIMATIC Manager.
 - Die *OPC UA*-Konfiguration wird online aus dem *OPC UA Configurator* übertragen. Für die Kommunikation verwendet der *OPC UA Configurator* die IP-Adress-Daten aus den Projektdaten des Siemens SIMATIC Manager.
- Siemens TIA Portal ab Version V15.0 und *SPEED7 Studio* ab Version V1.8.6
 - Die *OPC UA*-Konfiguration erfolgt mit dem *OPC UA Configurator*. Dieser ist Bestandteil des *SPEED7 Studio* ab Version V1.8.6.
 - Beim Aufruf des *OPC UA Configurator* öffnet sich das *SPEED7 Studio* mit auf *OPC UA*-Konfiguration eingeschränkter Funktionalität.
 - Der *OPC UA Configurator* ist aus dem Siemens TIA Portal als externes Device-Tool aufzurufen.
 - Damit Sie den *OPC UA Configurator* als externes Device-Tool aufrufen können, müssen Sie diesen zuvor im Siemens TIA Portal registrieren. Dies erfolgt mit *SPEED7 Tools Integration*, welches bei der Installation des *SPEED7 Studio* automatisch installiert wird.
 - Der *OPC UA Configurator* ist nach der Projekterstellung und Online-Projektierung aus dem Siemens TIA Portal aufzurufen.
 - Der *OPC UA Configurator* übernimmt automatisch die Daten für die *OPC UA*-Konfiguration aus den Projektdaten des Siemens TIA Portal.
 - Die *OPC UA*-Konfiguration wird online aus dem *OPC UA Configurator* übertragen. Für die Kommunikation verwendet der *OPC UA Configurator* die IP-Adress-Daten aus den Projektdaten des Siemens TIA Portal.

6.2 Grundlagen OPC UA**6.2.1 OPC UA****Standard für Daten- und Informationsaustausch**

OPC UA definiert einen einheitlichen Standard für den Daten- und Informationsaustausch in einer "Industrie 4.0"-Umgebung. Aufgrund der Plattformunabhängigkeit, dem integrierten Sicherheitskonzept und der zu den Daten mitgelieferten Datentyp-Informationen liefert *OPC UA* die Basis für eine maschinenlesbare und Ebenen übergreifende Kommunikation.

OPC - Open Platform Communications

- Klassische Variante nicht skalierbar und ausschließlich für Microsoft-Windows®
- Für jede Art der Datenübertragung wie Echtzeitdaten, Verlaufsdaten, Alarmer, Ereignisse usw., ist eine gesonderte Lösung mit eigener Semantik erforderlich wie OPC DA, OPC HDA, OPC A&E usw.
- Gesonderter und komplexer Aufwand für Sicherheitseinstellungen erforderlich.
- Für *OPC* ist eine komplexe *DCOM*-Konfiguration erforderlich.
- *OPC* macht gesonderte komplexe Firewall-Einstellungen erforderlich.

OPC UA - Open Platform Communications Unified Architecture

- Skalierbare und plattformunabhängiger Kommunikations-Standard welcher in der IEC 62541 spezifiziert ist.
- Vereinheitlichung der klassischen OPC-Spezifikationen mit integriertem Sicherheitskonzept.
- Das *OPC UA*-Sicherheitskonzept beinhaltet Anwender- und Anwendungsauthentifikation, die Signierung von Nachrichten und die Verschlüsselung der übertragenen Daten.
- IP-basiertes, optimiertes, binäres Protokoll für die Kommunikation über Internet und Firewall über einen Port (4840).
- Mit *OPC UA* ist jede Art von Information zu jedem Zeitpunkt und an jedem Ort für jede autorisierte Anwendung und jede autorisierte Person verfügbar. Beispielsweise können Rohdaten und vorverarbeitete Informationen von der Sensor- und Feldebene bis zum Leitsystem und in die Produktionsplanungssysteme abgesichert transportiert werden.
- SOA (**S**ervice **O**riented **A**rchitecture) ersetzt die Microsoft-Technologie *DCOM* durch offene, plattformunabhängige Protokolle mit integrierten Sicherheitsmechanismen.
 - Die Kommunikation erfolgt über standardisierte Dienste, welche auf dem *Informationsmodell* von *OPC UA* basieren.
 - Die Dienste sind in verschiedene Aufgaben-Gruppen untergliedert.
 - Aufsetzend auf ein Basismodell können beliebig komplexe, objektorientierte Erweiterungen der Dienste vorgenommen werden, ohne dass hierdurch die Interoperabilität beeinträchtigt wird.

OPC UA-Server

- Ein *OPC UA-Server* stellt innerhalb eines Netzwerks Informationen bereit, welche von einem *OPC UA-Client* abgerufen werden können.
- Der Datenaustausch kann über Sicherheitszertifikate erfolgen, welche im Server entsprechend zu hinterlegen sind.
- Der *OPC UA-Server* bietet Basis-Dienste wie z.B. zum Datenaustausch oder zur Navigation durch den Adressraum.
- Mittels der *OPC UA*-Konfiguration sind die Variablen bzw. die Inhalte zu definieren, welche ein *OPC UA-Server* bereitstellen soll
- Die *OPC UA*-Konfiguration erfolgt über ein externes Tool wie z.B. für CPUs von Yaskawa der *OPC UA Configurator*.

OPC UA-Client

OPC UA-Clients sind Programme mit folgender Funktionalität:

- Lese- bzw. Schreibzugriff auf Informationen des *OPC UA-Servers*.
- Zugriff ist über Zugriffsrechte geregelt.
- Ausführen von Diensten auf dem *OPC UA-Server*.

Kommunikationsarten

- Client/Server
 - Ein *OPC UA-Client* greift über vom *OPC UA-Server* bereitgestellte Dienste auf Informationen des *OPC UA-Servers* zu. Hierbei wird eine fest definierte Verbindung verwendet.
 - Beispiel: *OPC UA-Client* ruft Status eines Eingangs in der CPU ab.
- Publisher/Subscriber
 - Ein *Publisher* sendet an unbekannte *Subscriber* (Clients) ohne eine feste Verbindung.
 - Beispiel: Sensoren senden Daten in die Cloud.

6.2.2 Informationsmodellierung

Informationsmodell

- Für die Beschreibung von Geräten und deren Daten werden *Informationsmodelle* verwendet.
- Als Basis dient die *Kernspezifikation*. In der *Kernspezifikation* wird die Struktur des Adressbereichs und die der Dienste beschrieben wie beispielsweise die Eintrittspunkte für die Clients in den Adressraum eines OPC UA-Servers.
- In einem *Informationsmodell* wird konkret der Inhalt des Adressraums des OPC UA-Servers beschrieben.
- Die *Informationsmodelle* sind schichtenweise aufgebaut. Jeder höherwertige Typ basiert auf bestimmten Basisregeln. Somit können Clients, welche nur die Basisregeln kennen trotzdem auch komplexe Informationsmodelle bearbeiten z.B. durch den *Adressraum* navigieren und Datenvariablen lesen oder schreiben.
- Im *Adressraum* werden alle Informationen durch *Nodes* (Knoten) abgebildet, welche über *References* (Referenzen) miteinander verbunden sind.
- Ein Knoten ist immer eine Instanz einer *NodeClass* (Knotenklassen).
- OPC UA bietet Basis-Dienste wie z.B. zum Datenaustausch oder zur Navigation durch den Adressraum. Die Dienste werden in *Service Sets* gruppiert.

Knotenklassen

In der OPC UA-Spezifikation sind die folgenden *NodeClasses* definiert:

- Variable - Klasse der Variablen
- Method - Klasse der Funktionen
- Object - Klasse der Objekte
- View - Klasse der Ansicht einer Teilmenge von Nodes
- DataType - Klasse der Datentypen des Werts einer Variable
- VariableType - Klasse der Datentypen einer Variable
- ObjectType - Klasse der Objekttypen
- ReferenceType - Klasse der Referenztypen

Knotenattribute

Jeder *Node* besteht aus Attributen und Referenzen. Einige Attribute können auch optional sein. Es müssen folgend Attribute von jeder *NodeClass* veröffentlicht werden:

- NodeID - Eindeutige Kennung eines *Nodes* im *Adressraum*
- NodeClass - Klasse der *Node*-Instanz
- BrowseName - Name des *Node* in Klartext
- DisplayName - Anzeigename des *Node* für den Benutzer
- Description - Beschreibung des *Node* (optional)

OPC UA-Services

- OPC UA-Services sind abstrakte Beschreibungen, welche durch Request- und Response-Meldungen definiert sind.
- Die verfügbaren Services eines OPC UA-Servers sind im Server-Profil definiert und in Service Sets zusammengefasst.

Basis Service Sets

- Discovery Service Set
 - Dienste zum Feststellen der vorhandenen Server und Endpunkte.
- SecureChannel Service Set
 - Dienste zum Öffnen und Schließen sicherer Kommunikationskanäle.
- Session Service Set
 - Dienste für den Client zum Erzeugen und Verwalten einer Session.
- NodeManagement Service Set
 - Dienste zum Erzeugen und Löschen von Knoten und Referenzen.
- View Service Set
 - Dienste für den Client zum Navigieren im Adressraum oder im View.

- Query Service Set
 - Dienste für Suchanfragen im Adressraum.
- Attribute Service Set
 - Dienste für den Zugriff auf Attribute von Knoten.
- Method Service Set
 - Dienst für den Aufruf einer Methode eines Objektes.
- MonitoredItem Service Set
 - Dienste für den Client zum Erzeugen und Verwalten von Monitored Items.
 - Monitored Items dienen zur Anmeldung für Daten- und Ereignisbenachrichtigungen.
- Subscription Service Set
 - Dienste für den Client zum Erzeugen und Verwalten von Subscriptions.
 - Subscriptions steuern die Art und Weise der Daten- und Ereignisbenachrichtigung.

Zugriff

- Für den Zugriff auf einen OPC UA-Server muss der *Endpunkt* bekannt sein.
- Über den *Endpunkt* können Sie mittels der Navigationsfunktion durch den Adressraum des OPC UA-Servers navigieren. Hierbei erhalten Sie Informationen zum OPC UA-Server und zur CPU und haben Zugriff auf die in der OPC UA-Konfiguration angelegten Objekte wie Variablen, Datenbausteine usw.
- Geringere Netzlast durch "*Subscriptions*"
 - Sollen Variablen nur dann übertragen werden, wenn sich deren Wert geändert hat, so sind *Subscriptions* zu verwenden.
 - Zur Aktivierung einer *Subscription* geben Sie im OPC UA-Client das Sendeintervall "Publishing Interval" vor.
 - Wenn die *Subscription* angelegt ist, teilen Sie dem Server mit, welche Variablen er damit überwachen soll. Hier können Sie unter anderem auch angeben um welchen Betrag sich ein Wert ändern muss, damit eine Übertragung stattfindet.
 - Da nur bei einer Wertänderung eine Übertragung stattfindet, führt der Einsatz von *Subscriptions* zu einer verringerten Netzlast.
- Schneller Zugriff durch "*Registrierung*"
 - In der Regel erfolgt die Adressierung mittels Identifier-Zeichenketten (String). Durch Einsatz eines numerischen Identifiers können Zugriffe beschleunigt werden. Aus diesem Grund sollten Sie bei regelmäßigen Zugriffen auf bestimmte Variablen die *Registrierung* verwendet werden.
 - Bei der *Registrierung* meldet der OPC UA-Client die Variable beim OPC UA-Server an. Daraufhin generiert der OPC UA-Server einen numerischen Identifier und sendet diesen an den OPC UA-Client zurück.
 - Für die Dauer der Sitzung ist der numerische Identifier gültig.
 - In den Eigenschaften der CPU können Sie die maximale Anzahl registrierter Knoten einstellen. Dies ist von den OPC UA-Clients entsprechend zu berücksichtigen.
 - Da die Registrierung Zeit beansprucht, sollte Sie diese in der Anlaufphase des OPC UA-Servers legen.



Systembedingt ist der Zugriff auf Daten in komplexen Strukturen nicht konsistent.



Wenn Sie die Abtast- und Sendeintervalle (Sampling Interval, Publishing Interval) zu kurz einstellen, kann dies eine zu hohe Netzlast verursachen. Wählen Sie immer Intervalle, welche für Ihre Anwendung noch ausreichend sind.

6.2.3 OPC UA-Datentypen und deren Konvertierung

Siemens S7-Datentypen werden im Namensraum über SPEED7 SPS OPC UA-Datentypen abgebildet. Siemens S7-Datentypen stimmen nicht immer mit den OPC UA-Built-in-Datentypen überein. Die CPU stellt Variablen dem OPC UA-Server als OPC UA-Built-in-Datentyp bereit, sodass OPC UA-Clients über die Server-Schnittstelle auf diese Variablen mit OPC UA-Built-in-Datentypen zugreifen können. Ein Client kann von einer solchen Variablen das Attribut "DataType" lesen und darüber den Original-Datentyp rekonstruieren.

Datentyp-Mapping

| Siemens S7-Datentyp | | SPEED7 SPS OPC UA-Datentyp | | OPC UA-Built-in-Datentyp |
|---------------------|---|----------------------------|---|----------------------------|
| BOOL | | BOOL | | Boolean |
| BYTE | | BYTE | | Byte |
| WORD | | WORD | | UInt16 |
| DWORD | | DWORD | | UInt32 |
| INT | | INT | | Int16 |
| DINT | | DINT | | Int32 |
| REAL | | REAL | | Float |
| S5TIME | | S5TIME | | UInt16 |
| TIME | → | TIME | → | Int32 |
| DATE | | DATE | | UInt16 |
| TIME_OF_DAY (TOD) | | TIME_OF_DAY | | UInt32 |
| CHAR | | CHAR | | Byte |
| COUNTER | | COUNTER | | UInt16 (Only valid values) |
| TIMER | | TIMER | | UInt16 (Only valid values) |
| STRING | | STRING | | String |
| DT | | DT | | Byte[8] |

Besonderheiten

- String
 - Der Datentyp *STRING* ist in Siemens S7 ein Byte-Array, in dem in den ersten 2 Bytes die maximale Länge und die aktuelle Länge gespeichert sind. In den anderen Bytes wird die Zeichenfolge gespeichert.
 - Der *OPC UA*-Datentyp *String* sollte auf dieselbe Weise definiert werden.
- Array
 - Ein Lese- bzw. Schreibauftrag bei *OPC UA* ist immer ein *Array*-Zugriff, d.h. grundsätzlich mit Index und Länge versehen.
 - Eine Einzelvariable ist ein Sonderfall eines *Arrays* (Index 0 und Länge 1). Auf der Leitung wird der Datentyp einfach mehrfach hintereinander gesendet. Bei der Variablen zeigt das Attribut *DataType* auf den Basisdatentyp. Aus den Attributen *ValueRank* und *ArrayDimensions* ergibt sich, ob es sich um ein Array handelt und wie groß das Array ist.
- Struktur
 - Eine Struktur beschreibt einen komplexen Datentyp.
 - Es können eigene Strukturen als Subtyp des abstrakten Datentyp *Structures*, welcher vom Datentyp *BaseDataType* erbt, beschrieben werden.
 - Da ein Client eventuell anwenderspezifische Strukturen nicht kennt, werden die Variablen des Datentyps dieser Struktur einheitlich in einem *ExtensionObject* veröffentlicht. Die Struktur *ExtensionObject* kann von jedem Client gelesen werden und veröffentlicht ebenfalls die *DataTypeId* der anwenderspezifischen Struktur.
 - Alle Strukturen, welche nicht durch Strukturen der Basisdatentypen beschrieben sind, werden am Server in einem *TypeDictionary* veröffentlicht.
 - Mit der Beschreibung der Struktur durch das *TypeDictionary* und die durch das *ExtensionObject* veröffentlichte *DataTypeId*, kann die Struktur aus dem *ExtensionObject* von einem Client decodiert werden.
 - Kennt ein Client im Vorfeld die Beschreibung einer anwenderspezifischen Struktur, kann diese ohne das Lesen des *TypeDictionary* decodiert werden. Bei dieser Methode muss ein Client für den Zugriff auf einzelne Elemente die gesamte Struktur lesen und decodieren.

6.2.4 Integriertes Sicherheitskonzept

Allgemeines zur Datensicherheit

Datensicherheit und Zugriffsschutz wird auch im industriellen Umfeld immer wichtiger. Die fortschreitende Vernetzung ganzer Industrieanlagen mit den Unternehmensebenen und die Funktionen zur Fernwartung führen zu höheren Anforderungen zum Schutz der Industrieanlagen. Gefährdungen können entstehen durch innere Manipulation wie technische Fehler, Bedien- und Programmfehler bzw. äußere Manipulation wie Software-Viren, -Würmer, Trojaner und Passwort-Phishing.

Die wichtigsten Schutzmaßnahmen vor Manipulation und Verlust der Datensicherheit im industriellen Umfeld sind:

- Verschlüsselung des Datenverkehrs mittels Zertifikate.
- Filterung und Kontrolle des Datenverkehrs durch VPN - "Virtual Private Networks".
- Identifizierung der Teilnehmer durch "Authentifizierung" über sicheren Kanal.
- Segmentierung in geschützte Automatisierungszellen so dass nur Geräte in der gleichen Gruppe Daten austauschen können.

Richtlinie zur Informationssicherheit

Die VDI/VDE-Gesellschaft Mess- und Automatisierungstechnik hat mit der VDI-Richtlinie "VDI/VDE 2182 Blatt1" einen Leitfaden zur Implementierung einer Sicherheits-Architektur im industriellen Umfeld herausgegeben. Die Richtlinie finden Sie unter www.vdi.de. Die PROFIBUS & PROFINET International (PI) unterstützt Sie im Aufbau von Sicherheits-Standards mit einer "PROFINET Security Guideline". Näheres hierzu finden Sie auf den entsprechenden Web-Seiten im Internet wie z.B. www.profibus.com

**Sicherheitsmechanismen
in OPC UA**

- Prüfung der Identität von *OPC UA*-Server und -Clients.
- Prüfung der Identität der Anwender.
- Signierter und verschlüsselter Datenaustausch zwischen *OPC UA*-Server und -Clients.
- In den Verbindungs-Einstellungen im *OPC UA Configurator* können Sie vorgeben, wie sich ein Benutzer eines *OPC UA*-Clients für den Zugriff auf den *OPC UA*-Server legitimieren muss.

Sicherheits-Regeln:

- Aktivieren Sie nur in Ausnahmefällen "*Anonymous-Login*" bzw. den "*Ungesicherter Datenverkehr*".
- Erlauben Sie nur dann den Zugriff auf Variablen und Datenbausteine über *OPC UA*, wenn es tatsächlich erforderlich ist.



Aktivieren Sie nur Sicherheitsrichtlinien, die mit dem Schutzkonzept für Ihre Maschine oder Anlage vereinbar sind. Deaktivieren Sie alle anderen Sicherheitsrichtlinien.

X.509-Zertifikate

OPC UA hat Sicherheitsmechanismen in mehreren Schichten integriert. Wichtiger Bestandteil sind hierbei X.509 Zertifikate, welche auch in der PC-Welt Anwendung finden. Bei Einsatz von Zertifikaten liefert der *OPC UA*-Server nur dann Daten an den -Client, wenn auf beiden Seiten das Sicherheits-Zertifikat als gültig anerkannt wurden. Ein X.509-Zertifikat enthält unter anderem die folgenden Informationen:

- Versions- und Seriennummer des Zertifikats.
- Name der Zertifizierungsstelle.
- Informationen über den Algorithmus, welcher von der Zertifizierungsstelle zum Signieren des Zertifikats verwendet wurde.
- Beginn und Ende der Gültigkeit des Zertifikats.
- Name des Programms, der Person oder Organisation, für die das Zertifikat von der Zertifizierungsstelle signiert wurde.
- Der öffentliche Schlüssel des Programms, der Person oder Organisation.

OPC UA verwendet beim Aufbau einer Verbindung von Client zu Server drei Arten von X.509-Zertifikaten:

- *OPC UA*-Applikations-Zertifikate
- *OPC UA*-Software-Zertifikate
- *OPC UA*-Anwender-Zertifikate

- Prüfung beim Verbindungsaufbau
 - Beim Verbindungsaufbau zwischen Client und Server prüfen die Teilnehmer alle Informationen aus dem Zertifikat, welche zur Feststellung der Integrität erforderlich sind.
 - Unter anderem wird hierbei auch der Gültigkeitszeitraum geprüft, welcher im Zertifikat hinterlegt ist. Bitte beachten Sie, dass Datum und Uhrzeit bei den Teilnehmern korrekt eingestellt ist, da ansonsten keine Kommunikation stattfinden kann.
- Signieren und Verschlüsseln
 - Zur Vermeidung von Manipulationen werden Zertifikate signiert.
 - Innerhalb des *OPC UA Configurator* haben Sie die Möglichkeit über die "*Servereinstellungen*" Zertifikate zu importieren bzw. selbst erstellen und zu signieren.

- Selbst signiertes Zertifikat
 - Jeder Teilnehmer erzeugt sein eigenes Zertifikat und signiert es.
 - Selbst signierte Zertifikate sind in die CPU zu übertragen.
 - Aus einem selbst signierten Zertifikat können keine neuen Zertifikate abgeleitet werden.
 - Beispielanwendungen: Statische Konfiguration mit begrenzter Anzahl von Kommunikationsteilnehmern.
- CA-Zertifikat:
 - Alle Zertifikate werden von einer Zertifizierungsstelle erstellt und signiert.
 - Es ist nur das abgeleitete und signierte Zertifikat der Zertifizierungsstelle in die CPU zu übertragen.
 - Die Zertifizierungsstelle kann neue Zertifikate erzeugen. Das Hinzufügen von Partnergeräten ist jederzeit möglich.
 - Beispielanwendungen: Dynamisch wachsende Anlagen.

Digitale Signatur

Durch die Signatur lässt sich die Integrität und Herkunft einer Nachricht nachweisen.

1. ➤ Der Sender bildet aus der Klarnachricht einen Hashwert als Prüfwert.
2. ➤ Aus dem Hashwert und einem privaten Schlüssel ergibt sich die digitale Signatur.
3. ➤ Die Klarnachricht wird zusammen mit der digitalen Signatur an den Empfänger gesendet.
4. ➤ Der Empfänger entschlüsselt die empfangene Signatur mit dem öffentlichen Schlüssel und erhält so wieder den ursprünglichen Hashwert.
5. ➤ Der Empfänger bildet aus der Klarnachricht ebenfalls einen Hashwert und überprüft diesen mit dem ursprünglichen Hashwert. Der Öffentlich Schlüssel und das Hashverfahren sind im X.509-Zertifikat enthalten.
 - ⇒ ■ Sind beide Hashwerte identisch, wurden Absender und Klarnachricht nicht manipuliert.
 - Sind beide Hashwerte nicht identisch, wurde die Klarnachricht manipuliert bzw. bei der Übertragung verfälscht.

Verschlüsseln

- X.509-Zertifikate werden nicht verschlüsselt; sie sind öffentlich und jedermann kann sie einsehen.
- Durch Verschlüsseln von Daten verhindern Sie, dass Unbefugte Kenntnis vom Inhalt erhalten.
- Beim Verschlüsseln verschlüsselt der Sender die Klarnachricht mit dem öffentlichen Schlüssel des Empfängers aus dem X.509-Zertifikat.
- Der Empfänger entschlüsselt die Nachricht mit seinem privaten Schlüssel. Jeder Besitzer des privaten Schlüssel kann eine empfangene Nachricht entschlüsseln.

Secure Channel

- OPC UA verwendet private und öffentliche Schlüssel für den Aufbau gesicherter Verbindungen (Secure Channels) zwischen Client und Server.
- Sobald eine gesicherte Verbindung aufgebaut ist, generieren Client und Server einen gemeinsamen privaten Schlüssel zum Signieren und Verschlüsseln von Nachrichten.

Sicherheitsrichtlinien

OPC UA verwendet die folgenden Sicherheitsrichtlinien zum Schutz von Nachrichten:

- **Keine Security**
Alle Nachrichten sind ungesichert. Um diese Sicherheitsrichtlinien zu verwenden, bauen Sie eine Verbindung zu einem "None"-Endpunkt eines Servers auf.
- **Signieren**
Alle Nachrichten werden signiert. Dadurch lässt sich die Integrität der empfangenen Nachrichten überprüfen. Manipulationen werden erkannt. Um diese Sicherheitsrichtlinien zu verwenden, bauen Sie eine Verbindung zu einem "Signieren"-Endpunkt eines Servers auf.
- **Signieren & Verschlüsseln**
Alle Nachrichten werden signiert und verschlüsselt. Dadurch lässt sich die Integrität der empfangenen Nachrichten überprüfen. Manipulationen werden erkannt. Aufgrund der Verschlüsselung kann kein Angreifer den Inhalt der Nachricht lesen. Für den Einsatz dieser Sicherheitsrichtlinien bauen Sie eine Verbindung zu einem "Signieren & Verschlüsseln"-Endpunkt eines Servers auf.
Die Sicherheitsrichtlinien sind zusätzlich nach den verwendeten Algorithmen benannt. Beispiel: "Basic256Sha256 - Signieren & Verschlüsseln" bedeutet: Gesicherter Endpunkt, unterstützt eine Reihe von Algorithmen für 256-Bit-Hashing und 256-Bit-Verschlüsselung.



Bitte beachten Sie, dass die Verschlüsselung der Kommunikation sich auf die Rechenleistung der CPU und damit auf die Reaktionszeit des Gesamtsystems auswirken kann!

6.3 OPC UA-Funktionalität aktivieren**Vorgehensweise**

Damit Ihre CPU ein OPC UA-Projekt verarbeiten kann, müssen Sie die OPC UA-Funktionalität aktivieren.

1. ➔ Stecken Sie in Ihre CPU eine Speicherkarte (VSD, VSC) von Yaskawa. Bitte beachten Sie, dass Sie immer eine zu ihrer CPU passende VSC-Karte verwenden.
↳ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115
2. ➔ Schalten Sie die CPU ein und führen Sie zur Aktivierung der OPC UA-Funktionalität *Urlöschen* durch.
 - ⇒ Solange die Speicherkarte gesteckt ist, bleibt die OPC UA-Funktionalität auch nach einem Power-Cycle aktiviert. Beim Projekttransfer aus dem OPC UA *Configurator* wird das OPC UA-Projekt immer automatisch auf die gesteckte Speicherkarte übertragen.



Bitte beachten Sie, dass sobald Sie die OPC UA-Funktionalität auf Ihrer CPU aktiviert haben, die Speicherkarte gesteckt bleiben muss. Ansonsten leuchtet die SF-LED und nach 72 Stunden wird die OPC UA-Funktionalität deaktiviert. Solange eine aktivierte Speicherkarte nicht gesteckt ist, leuchtet die SF-LED und der "TrialTime"-Timer zählt von 72 Stunden herab auf 0. Danach wird die OPC UA-Funktionalität deaktiviert. Durch Stecken der Speicherkarte erlischt die LED und die CPU läuft wieder ohne Einschränkungen.



Bitte beachten Sie, dass der Einsatz eines OPC UA-Projekts, abhängig vom Umfang des OPC UA-Projekts und des SPS-Projekts, die Performance und somit die Reaktionszeit Ihrer Applikation beeinflussen kann.

6.4 Einsatz im *SPEED7 Studio*

Voraussetzung

- *SPEED7 Studio* ab Version V1.8.6
 - Die Funktionalität für die *OPC UA*-Konfiguration ist im *SPEED7 Studio* integriert. Näheres hierzu finden Sie in der zugehörigen Onlinehilfe.

6.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

6.5.1 Voraussetzung

Siemens SIMATIC Manager ab Version V5.5 und *SPEED7 Studio* ab V1.8.6

- Die *OPC UA*-Konfiguration erfolgt über den externen *OPC UA Configurator*.
- Der *OPC UA Configurator* ist das *SPEED7 Studio* reduziert auf *OPC UA*-Funktionalität.
- Der *OPC UA Configurator* ist mittels des *SPEED7 Tools Integration* im Siemens SIMATIC Manager zu registrieren.
- Der *OPC UA Configurator* ist nach der Projekterstellung und Online-Projektierung aus dem Siemens SIMATIC Manager aufzurufen.
- Der *OPC UA Configurator* übernimmt automatisch die Daten für die *OPC UA*-Konfiguration aus den Projektdaten des Siemens SIMATIC Manager.
- Die *OPC UA*-Konfiguration wird online aus dem *OPC UA Configurator* übertragen. Für die Kommunikation verwendet der *OPC UA Configurator* die IP-Adress-Daten aus den Projektdaten des Siemens SIMATIC Manager.



Bitte beachten Sie, dass ausschließlich die Objekte der Sprachen KOP, FUP und AWL in den OPC UA Configurator übernommen werden können.

6.5.2 Installation *OPC UA Configurator*

Vorgehensweise

***SPEED7 Studio* installieren und aktivieren**

Der *OPC UA Configurator* ist Bestandteil des *SPEED7 Studio*. Mit dem *SPEED7 Tools Integration*, welches bei der Installation des *SPEED7 Studio* mit installiert wird, ist der *OPC UA Configurator* im Siemens SIMATIC Manager als externes Tool zu registrieren.

1. ➔ Die aktuellste Version des *SPEED7 Studio* finden Sie im "Download Center" von www.yaskawa.eu.com. Zur Installation doppelklicken Sie auf das Installationsprogramm und befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm.



*Die Verwendung von *SPEED7 Studio* setzt voraus, dass Sie mit der Lizenzvereinbarung einverstanden sind. Während der Installation müssen Sie dies bestätigen.*

Zum Betrieb von *SPEED7 Studio* sind weitere Komponenten erforderlich. Wenn die folgenden Programme nicht bereits auf Ihrem PC vorhanden sind, werden sie automatisch installiert:

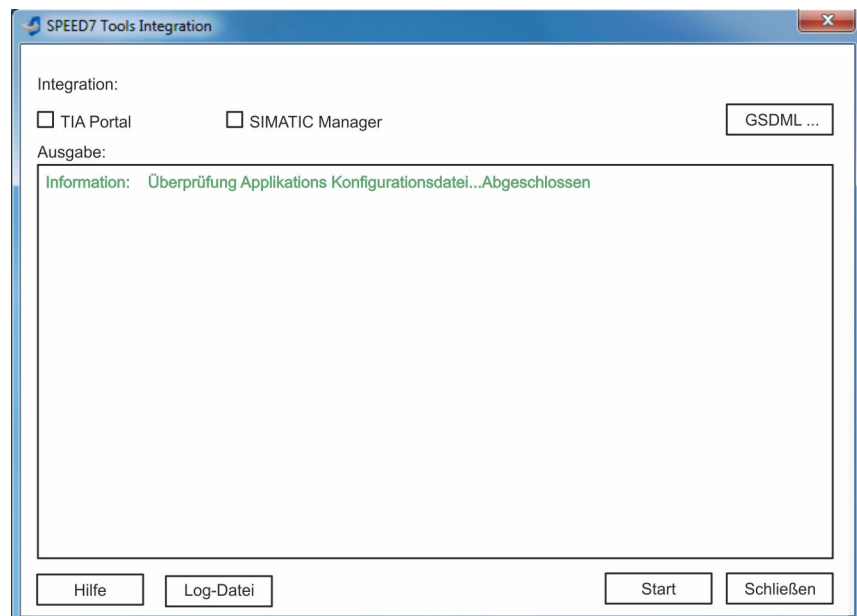
- Microsoft .NET Framework 4.52
- Microsoft SQL Server® 2014 SP1
- WinPcap

2. ➤ Sie können eine 30-Tage-Demoversion nutzen oder eine Lizenz aktivieren.
Um *SPEED7 Studio* ohne Einschränkungen verwenden zu können, benötigen Sie eine Lizenz, die Sie von Ihrer Landesvertretung von Yaskawa erhalten.
Wenn der PC, auf dem Sie *SPEED7 Studio* verwenden möchten, mit dem Internet verbunden ist, können Sie die Lizenz online aktivieren. Sofern keine Lizenz aktiviert ist, öffnet sich bei jedem neuen Start von *SPEED7 Studio* das Dialogfenster zum Aktivieren der Lizenz.
Klicken Sie auf "Ja".
⇒ Das Dialogfenster "Produktaktivierung" öffnet sich.
3. ➤ Geben Sie in das Eingabefeld "Lizenzschlüssel" die Seriennummer ein, die Sie mit der Bestellung von *SPEED7 Studio* erhalten haben.
4. ➤ Geben Sie in das Eingabefeld "Ihr Name" Ihren Namen ein.
5. ➤ Wenn Sie in das Eingabefeld "E-Mail-Adresse" Ihre E-Mail-Adresse eingeben, erhalten Sie eine E-Mail-Bestätigung der Produktaktivierung.
6. ➤ Klicken Sie auf "Aktivieren".
⇒ Die Lizenz wird aktiviert und *SPEED7 Studio* gestartet.

SPEED7 Studio als OPC UA Configurator im Siemens SIMATIC Manager registrieren

Bei der Installation des *SPEED7 Studio* wird das *SPEED7 Tools Integration* im Windows-Start-Menü abgelegt.

1. ➤ Zum Starten des *SPEED7 Tools Integration* klicken Sie im Windows-Start-Menü auf "VIPA ... ➔ *SPEED7 Tools Integration*".
⇒ Damit *SPEED7 Tools Integration* starten kann, müssen Sie die Sicherheitsabfrage, zur Datenänderung an Ihrem Computer mit "Ja" beantworten. Danach wird *SPEED7 Tools Integration* gestartet.



2. ➤ Klicken Sie auf "GSDML ...".
3. ➤ Navigieren Sie zur GSDML-Datei Ihrer CPU, welche Sie auch bei Ihrer Konfiguration im Siemens "SIMATIC Manager" verwenden. Selektieren Sie diese und klicken Sie auf "Übernehmen". Sie können auch mehrere GSDML-Dateien selektieren und übernehmen.
⇒ Die identifizierten GSDML-Dateien werden aufgelistet und die Selektion für die Projektierertools freigegeben.

4. ➤ Selektieren Sie im Siemens "SIMATIC Manager", in welchem das *SPEED7 Studio* als *OPC UA Configurator* registriert werden soll.
5. ➤ Klicken Sie auf "Start".
 - ⇒ ■ In die Windows-Registrierung wird das *SPEED7 Studio* als *OPC UA Configurator* eingetragen.
 - Im Siemens SIMATIC Manager wird der *OPC UA Configurator* als extern aufrufbares Programm eingetragen.
 - Alle Änderungen werden in einer Log-Datei festgehalten, welche Sie sich über "Log-Datei" ausgeben lassen können.
6. ➤ Mit "Schließen" wird *SPEED7 Tools Integration* beendet.
 - ⇒ Beim nächsten Start können Sie aus dem Siemens Hardware-Konfigurator das *SPEED7 Studio* als *OPC UA Configurator* in auf *OPC UA-Konfiguration* eingeschränkter Funktionalität aufrufen. Näheres zum Einsatz finden Sie in der Onlinehilfe zum *OPC UA Configurator*.

6.5.3 Schritte der OPC UA-Konfiguration

Schritte der Konfiguration

Bei Einsatz des Siemens SIMATIC Manager erfolgt die *OPC UA-Konfiguration* nach folgenden Schritten:

1. ➤ Erstellen Sie Ihr Projekt im Siemens SIMATIC Manager mit der entsprechenden Hardware-Konfiguration. ↪ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74
2. ➤ Projektieren Sie die entsprechende Ethernet-Verbindung für die PG/OP-Kommunikation und stellen Sie eine Online-Verbindung her. ↪ Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77
3. ➤ Speichern übersetzen und übertragen Sie Ihr Projekt. ↪ Kap. 4.10 "Projekt transferieren" Seite 95
4. ➤ Rufen Sie aus dem Siemens SIMATIC Manager den externen *OPC UA Configurator* auf. Klicken Sie hierzu im Hardware-Konfigurator auf die CPU und wählen Sie "Device Tool starten → VIPA Framework → OPC UA Configurator".
5. ➤ Stimmen Sie dem Start eines externen Programms mit [JA] zu.



HINWEIS!

Datenaustausch zwischen Plattformen unterschiedlicher Hersteller

Wenn Sie das Öffnen zulassen, erlauben Sie, dass der *OPC UA Configurator* auf Ihre Projektdaten im Siemens SIMATIC Manager zugreifen darf.

- Achten Sie darauf, dass die erforderlichen Sicherheitsrichtlinien eingehalten werden.

- ⇒ Der *OPC UA Configurator* wird gestartet. Für die *OPC UA-Konfiguration* werden die Daten aus dem Projekt des Siemens SIMATIC Manager übernommen und in der Tabelle für die *OPC UA-Konfiguration* aufgelistet.



Bitte beachten Sie, dass ausschließlich die Objekte der Sprachen KOP, FUP und AWL in den *OPC UA Configurator* übernommen werden können.

6. ➤ Konfigurieren Sie den *OPC UA-Server* und die Daten für die *OPC UA-Kommunikation*.

7. ➔ Wechseln Sie im *OPC UA Configurator* in den Online-Dialog und übertragen Sie die *OPC UA*-Konfiguration. Für die Kommunikation werden die IP-Adress-Daten aus dem Projekt des Siemens SIMATIC Manager übernommen.
 - ⇒ Die *OPC UA*-Konfiguration ist jetzt abgeschlossen. Zur Kontrolle finden Sie auf der Geräte-Webseite unter "OPC UA" Informationen zu Ihrer *OPC UA*-Konfiguration. ↪ *Kap. 4.11.1.1.1 "Reiter: "OPC UA"" Seite 101*

6.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

6.6.1 Voraussetzung

Siemens TIA Portal ab Version V15.0 und *SPEED7 Studio* ab V1.8.6

- Die *OPC UA*-Konfiguration erfolgt über den externen *OPC UA Configurator*.
- Der *OPC UA Configurator* ist das *SPEED7 Studio* reduziert auf *OPC UA*-Funktionalität.
- Der *OPC UA Configurator* ist mittels des *SPEED7 Tools Integration* im Siemens TIA Portal zu registrieren.
- Der *OPC UA Configurator* ist nach der Projekterstellung und Online-Projektierung aus dem Siemens TIA Portal aufzurufen.
- Der *OPC UA Configurator* übernimmt automatisch die Daten für die *OPC UA*-Konfiguration aus den Projektdaten des Siemens TIA Portal.
- Die *OPC UA*-Konfiguration wird online aus dem *OPC UA Configurator* übertragen. Für die Kommunikation verwendet der *OPC UA Configurator* die IP-Adress-Daten aus den Projektdaten des Siemens TIA Portal.



Bitte beachten Sie, dass ausschließlich die Objekte der Sprachen KOP, FUP und AWL in den OPC UA Configurator übernommen werden können.

6.6.2 Installation OPC UA Configurator

Vorgehensweise

SPEED7 Studio installieren und aktivieren

Der *OPC UA Configurator* ist Bestandteil des *SPEED7 Studio*. Mit dem *SPEED7 Tools Integration*, welches bei der Installation des *SPEED7 Studio* mit installiert wird, ist der *OPC UA Configurator* im Siemens TIA Portal als externes Tool zu registrieren.

1. ➔ Die aktuellste Version des *SPEED7 Studio* finden Sie im "Download Center" von www.yaskawa.eu.com. Zur Installation doppelklicken Sie auf das Installationsprogramm und befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm.



Die Verwendung von SPEED7 Studio setzt voraus, dass Sie mit der Lizenzvereinbarung einverstanden sind. Während der Installation müssen Sie dies bestätigen.

Zum Betrieb von *SPEED7 Studio* sind weitere Komponenten erforderlich. Wenn die folgenden Programme nicht bereits auf Ihrem PC vorhanden sind, werden sie automatisch installiert:

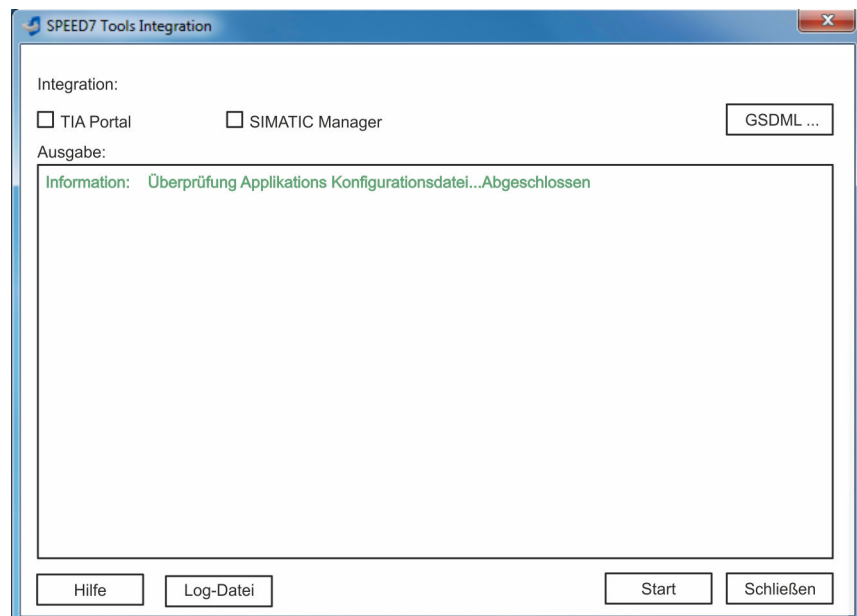
- Microsoft .NET Framework 4.52
- Microsoft SQL Server® 2014 SP1
- WinPcap

2. ➤ Sie können eine 30-Tage-Demoversion nutzen oder eine Lizenz aktivieren.
Um *SPEED7 Studio* ohne Einschränkungen verwenden zu können, benötigen Sie eine Lizenz, die Sie von Ihrer Landesvertretung von Yaskawa erhalten.
Wenn der PC, auf dem Sie *SPEED7 Studio* verwenden möchten, mit dem Internet verbunden ist, können Sie die Lizenz online aktivieren. Sofern keine Lizenz aktiviert ist, öffnet sich bei jedem neuen Start von *SPEED7 Studio* das Dialogfenster zum Aktivieren der Lizenz.
Klicken Sie auf "Ja".
⇒ Das Dialogfenster "Produktaktivierung" öffnet sich.
3. ➤ Geben Sie in das Eingabefeld "Lizenzschlüssel" die Seriennummer ein, die Sie mit der Bestellung von *SPEED7 Studio* erhalten haben.
4. ➤ Geben Sie in das Eingabefeld "Ihr Name" Ihren Namen ein.
5. ➤ Wenn Sie in das Eingabefeld "E-Mail-Adresse" Ihre E-Mail-Adresse eingeben, erhalten Sie eine E-Mail-Bestätigung der Produktaktivierung.
6. ➤ Klicken Sie auf "Aktivieren".
⇒ Die Lizenz wird aktiviert und *SPEED7 Studio* gestartet.

SPEED7 Studio als OPC UA Configurator im Siemens TIA Portal registrieren

Bei der Installation des *SPEED7 Studio* wird das *SPEED7 Tools Integration* im Windows-Start-Menü abgelegt.

1. ➤ Zum Starten des *SPEED7 Tools Integration* klicken Sie im Windows-Start-Menü auf "VIPA ... ➔ *SPEED7 Tools Integration*".
⇒ Damit *SPEED7 Tools Integration* starten kann, müssen Sie die Sicherheitsabfrage, zur Datenänderung an Ihrem Computer mit "Ja" beantworten. Danach wird *SPEED7 Tools Integration* gestartet.



2. ➤ Klicken Sie auf "GSDML ...".
3. ➤ Navigieren Sie zur GSDML-Datei Ihrer CPU, welche Sie auch bei Ihrer Konfiguration im Siemens "TIA Portal" verwenden. Selektieren Sie diese und klicken Sie auf "Übernehmen". Sie können auch mehrere GSDML-Dateien selektieren und übernehmen.
⇒ Die identifizierten GSDML-Dateien werden aufgelistet und die Selektion für die Projektierertools freigegeben.

4. ➤ Selektieren Sie "*TIA Portal*", in welchem das *SPEED7 Studio* als *OPC UA Configurator* registriert werden soll.
5. ➤ Klicken Sie auf "*Start*".
 - ⇒ ■ In die Windows-Registrierung wird das *SPEED7 Studio* als *OPC UA Configurator* eingetragen.
 - Im Siemens TIA Portal wird der *OPC UA Configurator* als extern aufrufbares Programm eingetragen.
 - Der aktuelle Windows-Benutzer wird im Siemens TIA Portal in die Benutzer-Gruppe *Siemens TIA Openness* eingetragen.
 - Alle Änderungen werden in einer Log-Datei festgehalten, welche Sie sich über "*Log-Datei*" ausgeben lassen können.
6. ➤ Mit "*Schließen*" wird *SPEED7 Tools Integration* beendet.
 - ⇒ Beim nächsten Start können Sie aus dem Siemens TIA Portal das *SPEED7 Studio* als *OPC UA Configurator* in auf OPC UA-Konfiguration eingeschränkter Funktionalität aufrufen. Näheres zum Einsatz finden Sie in der Onlinehilfe zum *OPC UA Configurator*.

6.6.3 Schritte der OPC UA-Konfiguration

Schritte der Konfiguration

Bei Einsatz des Siemens TIA Portal erfolgt die OPC UA-Konfiguration nach folgenden Schritten:

1. ➤ Erstellen Sie Ihr Projekt im Siemens TIA Portal mit der entsprechenden Hardware-Konfiguration. ↪ *Kap. 13.3 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 313*
2. ➤ Projektieren Sie die entsprechende Ethernet-Verbindung für die PG/OP-Kommunikation und stellen Sie eine Online-Verbindung her. ↪ *Kap. 13.4 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 316*
3. ➤ Speichern übersetzen und übertragen Sie Ihr Projekt. ↪ *Kap. 13.10 "TIA Portal - Projekt transferieren" Seite 339*
4. ➤ Rufen Sie aus dem Siemens TIA Portal den externen *OPC UA Configurator* auf. Klicken Sie hierzu unter "*Geräte und Netze*" auf die CPU und wählen Sie "*Device Tool starten*".
 - ⇒ Ein Dialogfenster öffnet sich. Wählen Sie darin "*OPC UA Configurator*" und klicken Sie auf [Start].
5. ➤ Ignorieren Sie die Abfrage "*Schnittstelle einstellen*" mit [OK]
 - ⇒ Der *OPC UA Configurator* wird gestartet.

6. ➤ Sofern noch nicht bestätigt erhalten Sie jetzt eine Zugriffsabfrage im TIA Portal.



Bitte beachten Sie, dass softwarebedingt die Zugriffsabfrage nicht im Vordergrund erscheint. Für die Anzeige der Zugriffsabfrage müssen Sie wieder das Siemens TIA Portal in den Vordergrund bringen. Nach der Auswahl des Zugriffs müssen Sie wieder den "OPC UA Configurator" in den Vordergrund bringen.

Für den Zugriff haben Sie folgende Auswahl:

- "Nein": Zugriff verweigern - der *OPC UA Configurator* wird nicht gestartet.
- "Ja": Der Zugriff wird einmalig zugelassen und der *OPC UA Configurator* gestartet.
- "Ja, alle": Der Zugriff wird zugelassen und der *OPC UA Configurator* gestartet. Beim nächsten Aufruf wird die Zugriffsabfrage nicht mehr angezeigt.

Erlauben Sie den Zugriff mit "Ja" bzw. "Ja, alle".



HINWEIS!

Datenaustausch zwischen Plattformen unterschiedlicher Hersteller

Wenn Sie den Zugriff zulassen, erlauben Sie, dass der *OPC UA Configurator* auf Ihre Projektdaten im Siemens TIA Portal zugreifen darf.

- Achten Sie darauf, dass die erforderlichen Sicherheitsrichtlinien eingehalten werden.

Für die *OPC UA*-Konfiguration werden die Daten aus dem Projekt des Siemens TIA Portal übernommen und in der Tabelle für die *OPC UA*-Konfiguration aufgelistet.



Bitte beachten Sie, dass ausschließlich die Objekte der Sprachen KOP, FUP und AWL in den OPC UA Configurator übernommen werden können.

7. ➤ Konfigurieren Sie den *OPC UA*-Server und die Daten für die *OPC UA*-Kommunikation.

8. ➤ Wechseln Sie im *OPC UA Configurator* in den Online-Dialog und übertragen Sie die *OPC UA*-Konfiguration. Für die Kommunikation werden die IP-Adress-Daten aus dem Projekt des Siemens TIA Portal übernommen.

- ⇒ Die *OPC UA*-Konfiguration ist jetzt abgeschlossen. Zur Kontrolle finden Sie auf der Geräte-Webseite unter "OPC UA" Informationen zu Ihrer *OPC UA*-Konfiguration. ↪ Kap. 4.11.1.1.1 "Reiter: "OPC UA"" Seite 101

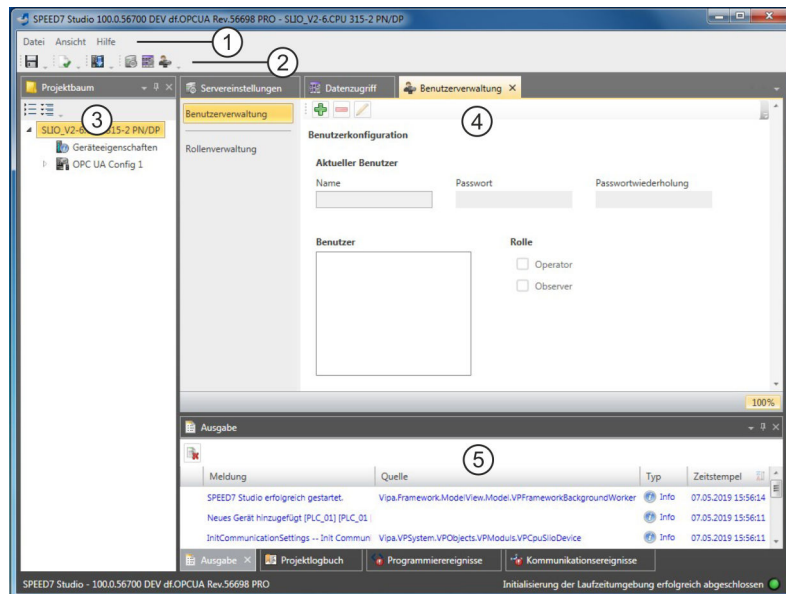


Mit den CMD-Autobefehlen OPCUA_PGOP_ENABLE und OPCUA_PGOP_DISABLE können Sie OPC UA freigeben bzw. sperren. Nach einem Power-Cycle oder dem Laden einer Hardware-Konfiguration bleiben die Einstellungen erhalten. Beim Rücksetzen auf Werkseinstellung oder Umlöschen wird das OPC UA-Projekt auf den Defaultwert "freigegeben" gesetzt. ↪ Kap. 4.18 "CMD - Autobefehle" Seite 119

6.7 Einsatz OPC UA Configurator

6.7.1 OPC UA Configurator

Die Benutzeroberfläche des *OPC UA Configurator* unterteilt sich in folgende Bereiche:






- 1 Menüleiste
- 2 Symbolleiste
- 3 Projektbaum
- 4 Arbeitsbereich
- 5 Ausgabebereich

Menüleiste

In der Menüleiste finden Sie einige allgemeine Befehle zum *OPC UA Configurator*. Weitere Befehle sind über Kontextmenüs mit der rechten Maustaste aufrufbar, z.B. Funktionen zu einem Objekt im Projektbaum.

Symbolleiste

-  OPC UA-Konfiguration speichern
-  OPC UA-Konfiguration übersetzen (kompilieren)
-  OPC UA-Konfiguration in die Steuerung übertragen

Projektbaum

Über den *Projektbaum* haben Sie Zugriff auf die "*Geräteeigenschaften*" und auf folgende Bereiche der "*OPC UA-Konfiguration*":

- Servereinstellung
- Datenzugriff
- Benutzerverwaltung

Arbeitsbereich

Im *Arbeitsbereich* können Sie die Einstellungen in folgenden Bereichen der *OPC UA*-Konfiguration bearbeiten:

- **Geräteeigenschaften - Allgemein**
 - Informationen über die CPU wie z.B. Gerätename, Bezeichnung und Firmware-Stand.
- **Geräteeigenschaften - Kommunikation**
 - Konfiguration der Schnittstelle für den Datenaustausch.
 - Die IP-Adress-Daten werden beim Aufruf des *OPC UA Configurator* automatisch aus dem Projekt übernommen und können hier eingesehen werden.
- **Geräteeigenschaften - Server Konfiguration**
 - Verwaltung und Schnittstellenzuordnung der *OPC UA*-Server im *Projektbaum*
- **Servereinstellung - Verbindung**
 - Legitimation des Benutzers für den Zugriff auf den *OPC UA*-Server.
 - Port für die Kommunikation.
 - Sicherheitsrichtlinie für die Verschlüsselung und entsprechende Ausnahmen.
- **Servereinstellung - Zertifikat**
 - X.509-Zertifikat nach ITU-T-Standard erstellen, anzeigen, importieren oder exportieren.
 - Durch neu Erstellen bzw. Importieren wird ein bestehendes Zertifikat ersetzt.
- **Datenzugriff**
 - Auswahl der Variablen, auf welche über *OPC UA* zugegriffen werden kann.
 - Filtermöglichkeit zur Eingrenzung der Auswahl.
- **Benutzerverwaltung**
 - Erstellung einer Benutzerliste mit Passwort- und Rollenvergabe.

Ausgabebereich

Im Ausgabebereich werden Informationen zu ausgeführten Aktivitäten und Hintergrundoperationen angezeigt.

6.7.2 Projektbaum 



Über den Projektbaum können Sie die *OPC UA*-Konfigurationen bearbeiten. Der Projektbaum enthält die *OPC UA*-Konfigurationen, die Sie angelegt haben. Sie können maximal zwei *OPC UA*-Konfigurationen erstellen: Eine Konfiguration für die CPU und eine Konfiguration für den CP (falls vorhanden).

Projektbaum anzeigen

Wenn der Projektbaum nicht angezeigt wird, wählen Sie "*Ansicht* → *Projektbaum*" oder drücken Sie *[Strg]+[Umsch]+[P]*.

Objekte ein-/ausblenden

Die Objekte im Projektbaum sind in einer Baumstruktur angeordnet. Sie können Objekte ein- oder ausblenden:

-  Alle Objekte ausblenden ("*Projekt* → *Projektbaum reduzieren*")
-  Alle Objekte einblenden ("*Projekt* → *Projektbaum erweitern*")
- ▶ Untergeordnete Objekte verbergen/Ordner schließen
- ▼ Untergeordnete Objekte anzeigen/Ordner öffnen

Einstellungen und OPC UA-Konfiguration bearbeiten

| Geräteeigenschaften | |
|--|---|
|  Geräteeigenschaften | <ul style="list-style-type: none"> ■ Gerätename und Kommentar bearbeiten ↗ Kap. 6.7.3.2 "Allgemeine Geräteeigenschaften" Seite 200 ■ Kommunikationseinstellungen vornehmen ↗ Kap. 6.7.3.3 "Kommunikationseinstellungen" Seite 201 ■ OPC UA-Konfiguration erstellen ↗ Kap. 6.7.3.4 "Server-Konfiguration" Seite 202 |
| OPC UA | |
|  Servereinstellungen | <ul style="list-style-type: none"> ↗ Kap. 6.7.4 "Servereinstellungen - Verbindung"  Seite 203 ↗ Kap. 6.7.5 "Servereinstellungen - Zertifikat"  Seite 204 |
|  Datenzugriff | ↗ Kap. 6.7.6 "Datenzugriff"  Seite 205 |
|  Benutzerverwaltung | <ul style="list-style-type: none"> ↗ Kap. 6.7.7 "Benutzerverwaltung"  Seite 206 ↗ Kap. 6.7.8 "Rollenverwaltung"  Seite 207 |

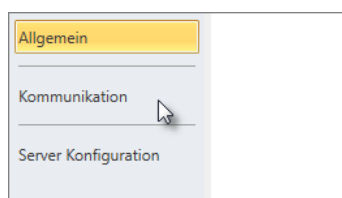
6.7.3 Geräteeigenschaften

6.7.3.1 Übersicht

Hier können Sie den Gerätenamen und den Kommentar bearbeiten, die Kommunikationseinstellungen vornehmen sowie die OPC UA-Konfiguration erstellen.

➔ Klicken Sie im Projektbaum auf "Geräteeigenschaften".

⇒ Der Editor der "Geräteeigenschaften" öffnet sich.

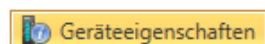


Der Editor "Geräteeigenschaften" ist in mehrere Bereiche unterteilt:

- [Kap. 6.7.3.2 "Allgemeine Geräteeigenschaften" Seite 200](#)
- [Kap. 6.7.3.3 "Kommunikationseinstellungen" Seite 201](#)
- [Kap. 6.7.3.4 "Server-Konfiguration" Seite 202](#)

6.7.3.2 Allgemeine Geräteeigenschaften

Um die Geräteeigenschaften anzuzeigen oder zu ändern, gehen Sie wie folgt vor:



1. ➔ Klicken Sie im Projektbaum auf "Geräteeigenschaften".

⇒ Der Editor der "Geräteeigenschaften" öffnet sich.

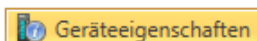
2. ➔ Wählen Sie den Bereich "Allgemein".

- "Gerätetyp" - Bezeichnung der CPU
- "Firmware" - Firmware-Version der CPU
- "Name" - Gerätename: Dieser Name wird im Projektbaum angezeigt.
- "Autor" - Name des Bearbeiters, der das Gerät angelegt hat
- "Kommentar" - Beliebiger Kommentar, z.B. Anmerkung oder Erklärung

- ➔ Klicken Sie in das Eingabefeld und geben Sie einen beliebigen Kommentar, z.B. eine Anmerkung oder Erklärung ein. Mit der Taste *[Enter]* können Sie eine neue Zeile in das Eingabefeld einfügen.

6.7.3.3 Kommunikationseinstellungen

Mit den Kommunikationseinstellungen konfigurieren Sie die Schnittstelle zu Ihrer Zielstation. Da für die *OPC UA*-Konfiguration die IP-Adress-Parameter aus dem Projekt übernommen werden, müssen Sie hier lediglich die Schnittstelle einstellen, über welche Sie mit der Zielstation verbunden sind.



1. ➔ Klicken Sie im Projektbaum auf *"Geräteeigenschaften"*.
⇒ Der Editor der *"Geräteeigenschaften"* öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bereich *"Kommunikationseinstellungen"*.

Kommunikationseinstellungen

Aktive PC-Schnittstelle: Ethernet-Schnittstelle 🔄 Verbindung prüfen

📶 Erreichbare Teilnehmer ...

Eigenschaften der seriellen Schnittstelle

PC-Schnittstelle:

COM-Port: Übertragungsgeschwindigkeit: 115.200 Bit/s

CPU-Schnittstelle: -X2: MPI-Schnittstelle 🔧 Schnittstelle konfigurieren

Eigenschaften der Ethernet-Schnittstelle

PC-Schnittstelle: Microsoft

IP-Adresse: 192.168.178.22

CPU-Schnittstelle: -X4: PG_OP_Ethernet 🔧 Schnittstelle konfigurieren

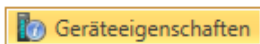
192.168.10.100

Ethernet-Schnittstelle einstellen

1. ➔ *"Aktive PC-Schnittstelle"*: Wählen Sie *"Ethernet-Schnittstelle"*.
2. ➔ *"PC-Schnittstelle"*: Wählen Sie aus der Liste den Netzwerkadapter für die Kommunikationsverbindung.
⇒ Wenn im Netzwerkadapter bereits eine IP-Adresse eingestellt ist, wird diese im Auswahlfeld *"IP-Adresse"* angezeigt. Wählen Sie bei Bedarf eine andere IP-Adresse aus.
3. ➔ *"CPU-Schnittstelle"*: Wählen Sie aus der Liste die gewünschte Schnittstelle der Steuerung.
⇒ Da die IP-Adresse aus dem Projekt übernommen wird, wird diese unter dem Eingabefeld angezeigt.

4. ➤ Um weitere Einstellungen der Schnittstelle vorzunehmen, klicken Sie auf "*Schnittstelle konfigurieren*".
⇒ Das Dialogfenster "*Eigenschaften der Schnittstelle*" öffnet sich.
5. ➤ Um zu überprüfen, ob mit den gewählten Kommunikationseinstellungen eine Verbindung zwischen Programmiergerät und Steuerung zustande kommt, klicken Sie auf "*Verbindung prüfen*".
⇒ In der Statuszeile wird angezeigt, ob der Verbindungsaufbau erfolgreich verlaufen ist.
6. ➤ Um zu überprüfen, ob die richtige Steuerung mit Ihrem Programmiergerät verbunden ist, können Sie Informationen über die angeschlossene Steuerung abrufen. Klicken Sie hierzu auf "*Erreichbare Teilnehmer*".
⇒ Das Dialogfenster "*Erreichbare Teilnehmer ermitteln*" öffnet sich.

6.7.3.4 Server-Konfiguration





Hier können Sie die *OPC UA*-Konfigurationen erstellen.

1. ➤ Klicken Sie im Projektbaum auf "*Geräteeigenschaften*".
⇒ Der Editor der "*Geräteeigenschaften*" öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bereich "*Server-Konfiguration*".

Sie können maximal zwei *OPC UA*-Konfigurationen erstellen: Eine Konfiguration für die CPU und eine Konfiguration für den CP (falls vorhanden).

Konfiguration erstellen

1. ➤ Wählen Sie im Auswahlfeld "*OPC UA Configuration*" und klicken Sie auf  "*Add Server*".
⇒ Eine neue *OPC UA*-Konfiguration wird erstellt und im Projektbaum angezeigt.
2. ➤ Klicken Sie in das Auswahlfeld "*Aktiver Server CP*" oder "*Aktiver Server CPU*" und wählen Sie, welche Konfiguration zugeordnet werden soll. Mit der Auswahl "*Keine*" bleibt die Konfiguration im Projekt gespeichert. Sie wird jedoch nicht in das Gerät übertragen.

Um die beiden Konfigurationen für CP und CPU zu tauschen, klicken Sie auf die Schaltfläche .

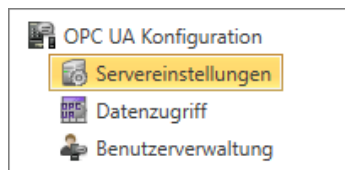
Sie können maximal zwei *OPC UA*-Konfigurationen erstellen.

Server entfernen

- Klicken Sie im Projektbaum mit der rechten Maustaste auf die *OPC UA*-Konfiguration und wählen Sie "*OPC UA-Server entfernen*".

6.7.4 Servereinstellungen - Verbindung

Hier können Sie die Verbindungseinstellungen des *OPC UA*-Servers vornehmen.



1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* unter "*OPC UA-Konfiguration*" auf "*Servereinstellungen*".

⇒ Der Editor der "*Servereinstellungen*" öffnet sich.

2. ➤ Wählen Sie den Bereich "*Verbindung*".

Allgemein

Sie können für den *OPC UA*-Server einstellen, wie sich ein Benutzer eines *OPC UA*-Clients für den Zugriff auf den Server legitimieren muss. Wählen Sie mindestens eine der folgenden Login-Methoden aus. Sie können die beiden Login-Methoden auch miteinander kombinieren.

- "*Anonymous-Login aktivieren*"
 - Der *OPC UA*-Server prüft die Berechtigung des *OPC UA*-Clients nicht.
- "*Benutzer-/Passwort-Login aktivieren*"
 - Der *OPC UA*-Server prüft anhand des Benutzernamens und des Passworts, ob der Zugriff des *OPC UA*-Clients berechtigt ist. Dazu wertet der Server die dem Benutzer zugewiesene Rolle aus. ↪ *Kap. 6.7.8 "Rollenverwaltung" Seite 207*
- "*Veraltete Sicherheitsrichtlinie erlauben*"
 - Erlaubt die Auswahl der beiden veralteten Sicherheitsrichtlinien "*Basic128Rsa15*" und "*Basic256*" (nicht empfohlen).
- "*Applikationsname*"
 - Eindeutige Kennung der Applikation im OPC-Namensraum.

Netzwerk

- "*Endpunkt-Port*"
 - TCP-Port für den binären Datenaustausch (Standard: 4840).

Sicherheit



Aktivieren Sie nur Sicherheitsrichtlinien, die mit dem Schutzkonzept für Ihre Maschine oder Anlage vereinbar sind. Deaktivieren Sie alle anderen Sicherheitsrichtlinien.

- "*Keine*"
 - Ungesicherter Datenverkehr zwischen Server und Client.
- "*Basic128Rsa15*"
 - Gesicherter Datenverkehr, 128-Bit Basic-Verschlüsselung mit Key Wrap-Algorithmus RSA-15, (Option zulassen mit "*Veraltete Sicherheitsrichtlinie erlauben*" siehe oben).
- "*Basic256*"
 - Gesicherter Datenverkehr, 256-Bit Basic-Verschlüsselung (Option zulassen mit "*Veraltete Sicherheitsrichtlinie erlauben*" siehe oben).
- "*Basic256Sha256*"
 - Gesicherter Datenverkehr, 256-Bit Basic-Verschlüsselung mit Hash-Algorithmus SHA-256 (empfohlen).

Verschlüsselung:

- **"Sign"**
 - Endpoint sichert die Integrität der Daten durch Signieren.
- **"SignAndEncrypt"**
 - Endpoint sichert die Integrität und Vertraulichkeit der Daten durch Signieren und Verschlüsseln.
- **"Both"**
 - Der OPC UA-Server bietet beide Verschlüsselungsmethoden **"Sign"** und **"SignAndEncrypt"** an. Der OPC UA-Client kann eine der beiden Verschlüsselungsmethoden verwenden.

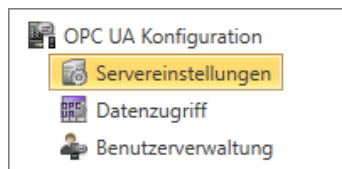
Security Check Overrides

Hier können Sie verschiedene Ausnahmen bei der Sicherheitsprüfung zulassen und somit die Fehlertoleranz erhöhen.

6.7.5 Servereinstellungen - Zertifikat

Eine gesicherte Verbindung zwischen OPC UA-Client zum Server kann nur aufgebaut werden, wenn der Server das digitale Zertifikat des Clients als vertrauenswürdig einstuft und akzeptiert. Derzeit akzeptiert der Server jedes gültige Client-Zertifikat. Der Server akzeptiert selbstsignierte Zertifikate. Außerdem überprüft auch der Client das Zertifikat des Servers.





Hier können Sie für den OPC UA-Server ein nach ITU-T standardisiertes X.509-Zertifikat neu erstellen, anzeigen, importieren oder exportieren. Das hier angezeigte Zertifikat wird in den OPC UA-Server übertragen.




1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* unter **"OPC UA-Konfiguration"** auf **"Servereinstellungen"**.
 - ⇒ Der Editor der **"Servereinstellungen"** öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bereich **"Zertifikat"**.

Im Arbeitsbereich wird das aktuelle X.509-Zertifikat angezeigt. Wenn Sie ein Zertifikat neu erstellen oder importieren, wird das zuvor angezeigte Zertifikat ersetzt.


Symboleiste

-  **Neues Zertifikat erstellen:** Öffnet das Dialogfenster **"Neues Zertifikat erstellen"**
-  **Zertifikat anzeigen:** Zeigt Informationen zum aktuellen Zertifikat
-  **Zertifikat exportieren:** Öffnet das Dialogfenster **"Zertifikat speichern"**
-  **Zertifikat importieren:** Öffnet das Dialogfenster **"Zertifikat öffnen"**

Neues Zertifikat erstellen


1. ➤ Klicken Sie auf , um ein neues Zertifikat zu erstellen.
 - ⇒ Das Dialogfenster **"Neues Zertifikat erstellen"** öffnet sich.
2. ➤ Geben Sie die Daten für das Zertifikat ein und klicken sie auf **"OK"**.
 - ⇒ Das zuvor angezeigte Zertifikat wird durch das neue Zertifikat ersetzt.

Zertifikat anzeigen

- ➔ Klicken Sie auf , um Informationen zum aktuellen Zertifikat anzuzeigen.
- ⇒ Das Dialogfenster "Zertifikat" öffnet sich.

Zertifikat exportieren


Sie können das aktuelle Zertifikat exportieren, um es z.B. auf verschiedenen Computern zu verwenden.

1. ➔ Klicken Sie auf .
 - ⇒ Das Dialogfenster "Zertifikat speichern" öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie ein Verzeichnis aus und geben Sie einen Dateinamen ein.
3. ➔ Klicken Sie auf "Speichern".
 - ⇒ Das aktuelle Zertifikat wird in der Exportdatei (pfx-Dateiformat) gespeichert.

Zertifikat importieren

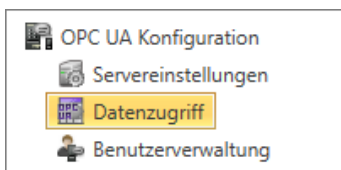
Sie können ein Zertifikat importieren, um es z.B. für die aktuelle OPC UA-Konfiguration zu verwenden. Für einen erfolgreichen Import muss das Zertifikat folgende Merkmale aufweisen:

- Das Zertifikat muss als PFX-Datei vorliegen.
- Die Felder "Common Name" und "Organization" müssen ausgefüllt sein.
- Die maximale Schlüsselstärke darf 2048Bit nicht überschreiten.
- Das Zertifikat muss einen gültigen *Private Key* beinhalten.

1. ➔ Klicken Sie auf .
 - ⇒ Das Dialogfenster "Zertifikat öffnen" öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie das gewünschte Zertifikat aus (pfx-Dateiformat).
3. ➔ Klicken Sie auf "Öffnen".
 - ⇒ Das zuvor angezeigte Zertifikat wird durch das importierte Zertifikat ersetzt.

6.7.6 Datenzugriff 

Hier können Sie die zu CPU bzw. CP (falls verfügbar) gehörenden Variablen auswählen, auf die über OPC UA zugegriffen werden kann.



- ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* unter "OPC UA-Konfiguration" auf "Datenzugriff".
 - ⇒ Der Editor für die Einstellungen zum "Datenzugriff" öffnet sich.


Symbolleiste

Variablen aktualisieren: Geänderte Filtereinstellungen in die Ergebnistabelle übernehmen.

Filtereinstellungen

Hier können Sie die Operanden- und Adressbereiche auswählen, die in der Ergebnistabelle angezeigt werden.

1. ➔ Aktivieren Sie "Alle Operandenbereiche" oder einzelne Operandenbereiche, die in der Ergebnistabelle angezeigt werden sollen.
2. ➔ Um die Adressen eines Operandenbereichs einzugrenzen, geben Sie in den beiden benachbarten Feldern die Anfangs- und End-Byteadresse an, z.B. 0 bis 1000.

3. ➤ Klicken Sie auf  oder aktivieren Sie *"Filteränderungen sofort anwenden"*.
 ⇒ Die Ergebnistabelle wird mit den Filtereinstellungen aktualisiert.

Ergebnis

Wählen Sie in der Ergebnistabelle die Variablen aus, die in der *OPC UA*-Konfiguration verwendet werden sollen. Auf diese Variablen dürfen *OPC UA*-Clients zugreifen.

- Aktivieren Sie *"OPC UA"* der gewünschten Variablen.



Operanden gruppieren

Zur besseren Übersicht können Sie die Tabelleneinträge nach Gruppen sortieren.

Ziehen Sie eine Spaltenüberschrift **3** in die **Datentyp**-Spalte **2** um die Spalte dieser Spalte in Gruppen zusammenzufassen.

| | Operandtyp | Quelle | Name | Adresse | Datentyp | OPC UA <input checked="" type="checkbox"/> |
|---|------------|-------------------------------|----------|---------|----------|--|
| 1 | Eingang | Standard Projektkonfiguration | Var_E0.0 | I 0.0 | BOOL | <input checked="" type="checkbox"/> |

- (1) Spalte auswählen (linke Maustaste halten)
 (2) Spalte ziehen
 (3) Spalte im Feld ablegen (Maustaste loslassen)

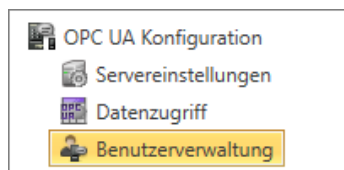
1. ➤ Ziehen Sie die gewünschte Spaltenüberschrift in das Feld über der Tabelle.
 ⇒ Der Inhalt der Spalte wird in einer Gruppe zusammengefasst. Zu jeder Gruppe wird die Anzahl der Zeilen angezeigt.
2. ➤ Klicken Sie auf , um die Gruppe zu öffnen. Klicken Sie auf , um die Gruppe zu schließen.

Sie können die Schritte 1 bis 2 wiederholen, um die Gruppe in weitere Untergruppen zu gliedern.

Um eine Gruppierung aufzuheben, klicken Sie auf das Schließen-Symbol rechts neben dem Gruppen-Namen.






6.7.7 Benutzerverwaltung

Mit der Benutzerverwaltung können Sie eine Benutzerliste anlegen. Für jeden Benutzer können ein Passwort und eine Rolle festgelegt werden.





1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* unter *"OPC UA-Konfiguration"* auf *"Benutzerverwaltung"*.
 ⇒ Der Editor für die *"Benutzerverwaltung"* öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bereich *"Benutzerverwaltung"*.



Symbolleiste

-  **Neuen Benutzer hinzufügen:** Eingabemodus für neuen Benutzer
-  **Benutzer entfernen:** Löscht den markierten Benutzer
-  **Aktuellen Benutzer editieren:** Eingabemodus für markierten Benutzer
-  **Eingabe speichern:** Benutzereinstellungen speichern
-  **Eingabe abbrechen:** Benutzereinstellungen ohne Speichern abbrechen


Benutzer hinzufügen

1. ➤ Klicken Sie auf .
2. ➤ Geben Sie den gewünschten Benutzernamen in das Eingabefeld "Name" ein.
3. ➤ Geben Sie ein Passwort in das Eingabefeld "Passwort" ein und wiederholen Sie die Eingabe unter "Passwortwiederholung".
4. ➤ Wählen Sie eine Rolle für den Benutzer. Mit dieser Rolle werden die Zugriffsrechte auf den OPC UA-Server festgelegt.
5. ➤ Klicken Sie auf .
 - ⇒ Der Benutzer wird in die Benutzerliste eingetragen.



Benutzer bearbeiten

1. ➤ Markieren Sie in der Benutzerliste den Benutzer, dessen Daten Sie ändern möchten.
2. ➤ Klicken Sie auf .
3. ➤ Geben Sie die gewünschten Änderungen ein und klicken Sie auf .

Benutzer entfernen

1. ➤ Markieren Sie in der Benutzerliste den Benutzer, den Sie löschen möchten.
2. ➤ Klicken Sie auf .
 - ⇒ Ein Dialogfenster öffnet sich, in dem Sie wählen können, ob der Benutzer gelöscht werden soll oder nicht.

6.7.8 Rollenverwaltung 

Hier legen Sie die Rollen und Zugriffsrechte fest, die Sie den Benutzern zuweisen können. Wenn Sie die Authentifizierung über Benutzer-/Passwort-Login aktivieren  *Kap. 6.7.4 "Servereinstellungen - Verbindung  Seite 203*, werden die Zugriffsrechte auf den OPC UA-Server anhand des eingeloggten Benutzers und der zugewiesenen Rolle erteilt.

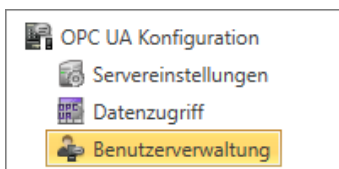
Beispiel:

Rolle: Operator

Benutzername: "Ich Selbst"

Servereinstellung: Benutzer-/Passwort-Login aktiviert

Der Benutzer "Ich Selbst" erhält Schreib- und Leserechte auf den OPC UA-Server, wenn er sich mit dem Passwort erfolgreich eingeloggt hat.



1. ➤ Klicken Sie im Projektbaum unter "OPC UA-Konfiguration" auf "Benutzerverwaltung".
 - ⇒ Der Editor für die "Benutzerverwaltung" öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bereich "Rollenverwaltung".

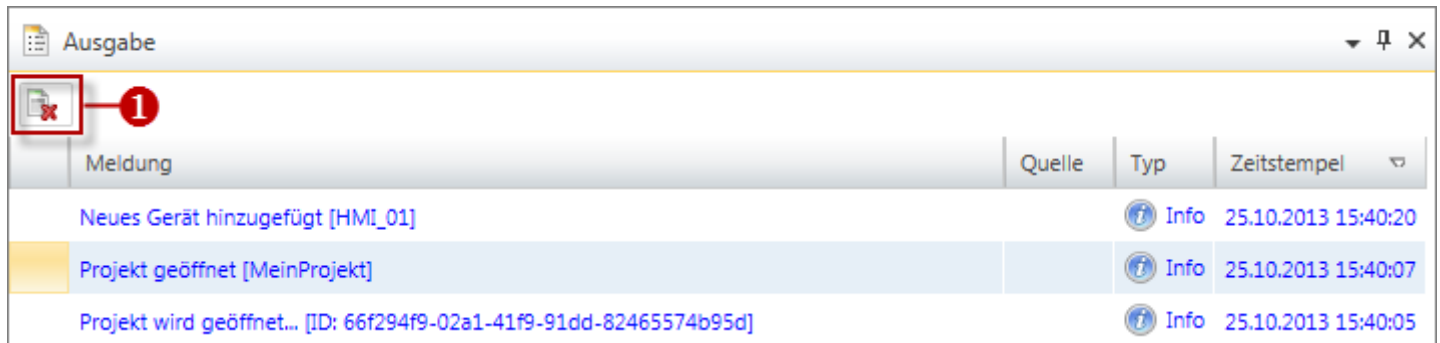
Rollen konfigurieren

Zur Zeit stehen die folgenden beiden Rollen zur Auswahl; weitere Rollen können zur Zeit nicht hinzugefügt werden:

- Operator: Schreib- und Leserechte
- Observer: Nur Leserechte

6.7.9 Ausgabe

Im Fenster "Ausgabe" werden Informationen zu ausgeführten Aktivitäten und Hintergrundoperationen angezeigt.



| Meldung | Quelle | Typ | Zeitstempel |
|---|--------|------|---------------------|
| Neues Gerät hinzugefügt [HMI_01] | | Info | 25.10.2013 15:40:20 |
| Projekt geöffnet [MeinProjekt] | | Info | 25.10.2013 15:40:07 |
| Projekt wird geöffnet... [ID: 66f294f9-02a1-41f9-91dd-82465574b95d] | | Info | 25.10.2013 15:40:05 |

(1) Alle Meldungen im Ausgabefenster löschen

7 Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung



Bitte beachten Sie, dass der gleichzeitige Einsatz von OPC UA und Web-Visu auf der gleichen Schnittstelle nicht unterstützt wird! Bei dem Versuch diese zu aktivieren, werden beide Server gestoppt und die Diagnosemeldung 0xE989 bzw. 0xE9AB wird ausgegeben.

- Mit einem WebVisu-Projekt haben Sie die Möglichkeit eine Web-Visualisierung auf Ihrer CPU zu projektieren.
- Die Projektierung eines WebVisu-Projekts ist ausschließlich mit dem SPEED7 Studio ab V1.7.0 möglich.
- Da ein WebVisu-Projekt nur von Speicherkarte ablauffähig ist, muss in der CPU eine Speicherkarte (VSD, VSC) von Yaskawa gesteckt sein. Bitte beachten Sie, dass Sie immer eine zu ihrer CPU passende VSC-Karte verwenden. ↪ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115
- Falls die Speicherkarte kurzzeitig entnommen wird, leuchtet die SF-LED. Hiermit wird angezeigt, dass ein Feature fehlt und die WebVisu wird nach 72 Stunden beendet.
- Die WebVisu-Funktionalität ist in der CPU zu aktivieren. ↪ Kap. 7.2 "WebVisu-Funktionalität aktivieren" Seite 212
- Beim Projekttransfer aus dem SPEED7 Studio wird das WebVisu-Projekt immer automatisch auf die gesteckte Speicherkarte als TAR-Datei übertragen.
- Der Zugriff auf das WebVisu-Projekt der CPU erfolgt über die IP-Adresse des Ethernet-PG/OP-Kanals und dem entsprechend projektierten Port oder über die Geräte-Webseite der CPU.
- Mit einem Web-Browser können Sie auf Ihre Web-Visualisierung zugreifen. Web-Browser auf Basis von Windows CE werden aktuell nicht unterstützt.



Bitte beachten Sie, dass der Einsatz eines WebVisu-Projekts, abhängig vom Umfang des WebVisu-Projekts und des SPS-Projekts, die Performance und somit die Reaktionszeit Ihrer Applikation beeinflussen kann.

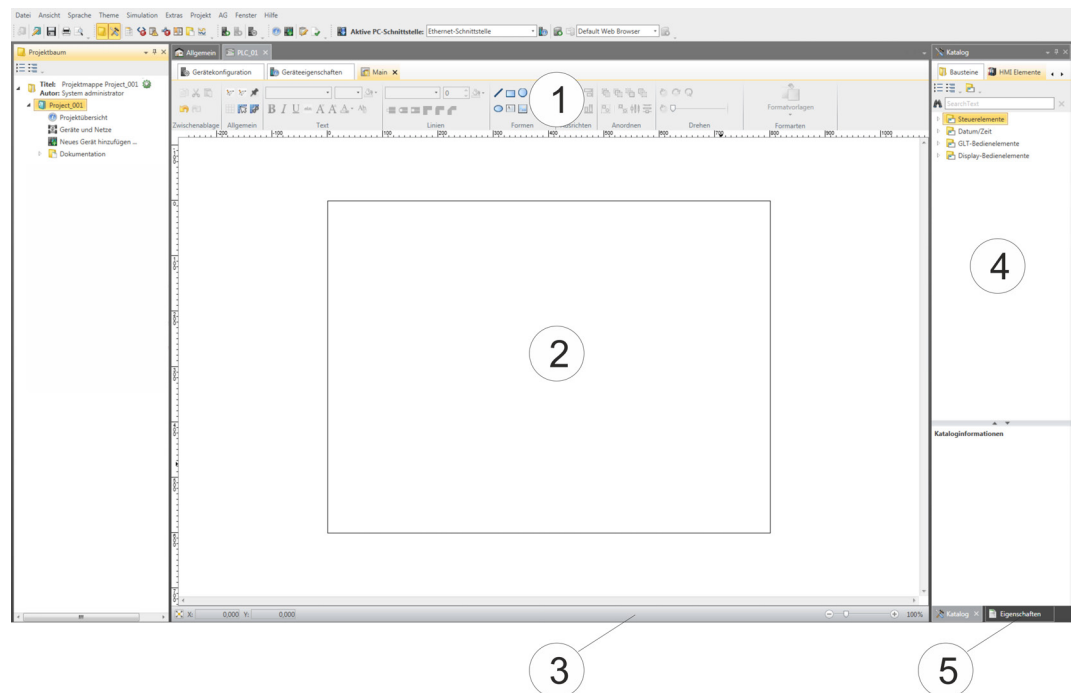
7.1 WebVisu-Editor

Nachfolgend wird die Projektierung eines WebVisu-Projekts gezeigt. Hier soll lediglich der grundsätzliche Einsatz des WebVisu-Editors im SPEED7 Studio in Verbindung mit der CPU gezeigt werden. Bitte beachten Sie, dass Softwareänderungen nicht immer berücksichtigt werden können und es so zu Abweichungen zur Beschreibung kommen kann.



Nähere Informationen zum SPEED7 Studio und zum Einsatz des Web-Visu-Editors finden Sie in der zugehörigen Online-Hilfe.

7.1.1 Arbeitsumgebung



- (1) Symbolleiste
- (2) Editor-Fläche
- (3) Statusleiste
- (4) Katalog
- (5) Eigenschaftsfenster

(1) Symbolleiste

In der Symbolleiste finden Sie wichtige Befehle zum Arbeiten mit dem *WebVisu*-Editor.

(2) Editor-Fläche

Die Editor-Fläche ist Ihr Arbeitsbereich. Hier können Sie Texte und Grafikobjekte platzieren und bearbeiten.

(3) Statusleiste

Über einen Schieberegler können Sie hier Ihre Ansicht vergrößern bzw. verkleinern.

(4) Katalog

Über den *Katalog* haben Sie Zugriff auf die zur Verfügung stehenden *WebVisu*-Elemente. Mittels Drag&Drop können Sie diese auf der *Editor-Fläche* platzieren und diese über Eigenschaften anpassen.

(5) Eigenschaftsfenster

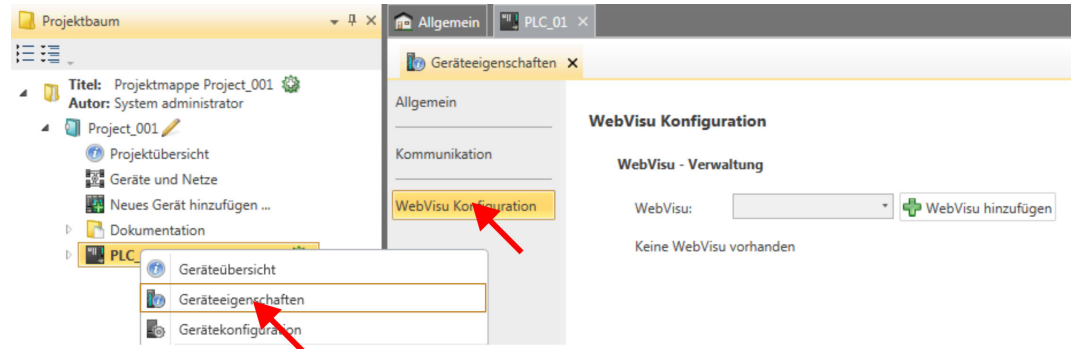
Durch Aktivierung von "Ansicht → Eigenschaften" werden die "Eigenschaften" angezeigt. Hier werden die Eigenschaften des selektierten Elements dargestellt. Diese können Sie ggf. anpassen.

7.1.2 *WebVisu*-Projekt erstellen

WebVisu hinzufügen

1. ▶ Starten Sie das *SPEED7 Studio* mit Ihrem Projekt für die CPU, für die ein *WebVisu*-Projekt erstellt werden soll.
2. ▶ Fügen Sie, wenn nicht schon geschehen, eine CPU hinzu, indem Sie auf "Neues Gerät hinzufügen" klicken.

3. ➤ Klicken Sie im "Projektbaum" auf ihre CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Geräteeigenschaften".
 - ⇒ Es öffnen sich die "Geräteeigenschaften Ihrer CPU".
4. ➤ Klicken Sie hier auf "WebVisu Konfiguration"
 - ⇒ In diesem Einstellfenster können Sie ein WebVisu-Projekt für Ihre CPU anlegen.



5. ➤ Zum Anlegen eines WebVisu-Projekts klicken Sie auf [+ WebVisu hinzufügen].
 - ⇒ Ein neues WebVisu-Projekt wird erstellt und im "Projektbaum" angezeigt. Unter "WebVisu - Allgemeine Einstellungen" und "WebVisu - SSL-Einstellungen" können Sie weitere Einstellungen vornehmen.

WebVisu - Allgemeine Einstellungen

- Portnummer
 - Geben Sie hier die Portnummer an, unter der die *WebVisu* erreichbar sein soll.
 - *Portnummer*: 8080 (Default): Der Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über die IP-Adresse und Port 8080. Die *Geräte-Webseite* erreichen Sie über die IP-Adresse und Port 80.
 - *Portnummer*: 80: Der Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über die IP-Adresse und Port 80. Die *Geräte-Webseite* erreichen Sie über die IP-Adresse und Port 8080.
- Abfrageintervall (ms)
 - Geben Sie hier den Intervall für die zyklische Aktualisierung der Webinhalte an.
- Ausführgerät
 - Geben Sie hier die "CPU" als Gerät an, auf dem dieses *WebVisu*-Projekt ausgeführt werden soll.
 - *WebVisu*-Projekte für Ethernet-CPs werden von dieser CPU nicht unterstützt.

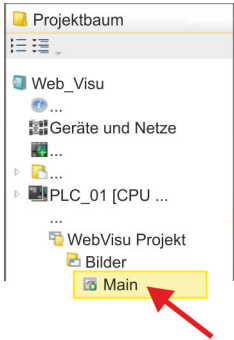
WebVisu - SSL-Einstellungen

- Verschlüsselung aktivieren
 - Im aktivierten Zustand haben Sie einen SSL-verschlüsselten Zugriff auf Ihre *WebVisu*.
- HTTP deaktivieren
 - Im aktivierten Zustand erfolgt der Zugriff über HTTPS.
- SSL-Portnummer
 - SSL-Portnummer 443 (Default): Der gesicherte Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über die IP-Adresse und Port 443. Die *Geräte-Webseite* erreichen Sie über die IP-Adresse der CPU und Port 8080.
- Ursprungspfad des verwendeten Zertifikats
 - Hier können Sie ein Sicherheitszertifikat hochladen.
 - Es werden ausschließlich Sicherheitszertifikate im PEM-Format unterstützt.
 - Die Datei muss das Zertifikat und den privaten Schlüssel enthalten.

WebVisu-Projekt starten

WebVisu löschen

- ➔ Klicken Sie im "Projektbaum" auf das WebVisu-Projekt und wählen Sie "Kontextmenü → WebVisu löschen".
- ⇒ Das WebVisu-Projekt wird aus der Konfiguration entfernt.

WebVisu bearbeiten

- ➔ Navigieren Sie im "Projektbaum" zu "WebVisu Projekt > Bilder" und klicken Sie auf "Main". Wählen Sie "Kontextmenü → Bild öffnen".
- ⇒ Es öffnet sich der WebVisu-Editor. Hier können Sie Ihre Web-Visualisierung projektieren, indem Sie per Drag&Drop Elemente aus dem "Katalog" auf die Editor-Fläche ziehen und entsprechend über die "Eigenschaften" mit einer Variablen verschalten.

7.2 WebVisu-Funktionalität aktivieren

Vorgehensweise

Damit Ihre CPU ein WebVisu-Projekt verarbeiten kann, müssen Sie die WebVisu-Funktionalität aktivieren.

1. ➔ Stecken Sie in Ihre CPU eine Speicherkarte (VSD, VSC) von Yaskawa. Bitte beachten Sie, dass Sie immer eine zu ihrer CPU passende VSC-Karte verwenden. ↪ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115
2. ➔ Schalten Sie die CPU ein und führen Sie zur Aktivierung der WebVisu-Funktionalität *Urlöschen* durch.
 - ⇒ Solange die Speicherkarte gesteckt ist, bleibt die WebVisu-Funktionalität auch nach einem Power-Cycle aktiviert. Beim Projekttransfer aus dem *SPEED7 Studio* wird das WebVisu-Projekt immer automatisch auf die gesteckte Speicherkarte übertragen.



Bitte beachten Sie, dass sobald Sie die WebVisu-Funktionalität auf Ihrer CPU aktiviert haben, die Speicherkarte gesteckt bleiben muss. Ansonsten leuchtet die SF-LED und nach 72 Stunden wird die WebVisu-Funktionalität deaktiviert. Solange eine aktivierte Speicherkarte nicht gesteckt ist, leuchtet die SF-LED und der "TrialTime"-Timer zählt von 72 Stunden herab auf 0. Danach wird die WebVisu-Funktionalität deaktiviert. Durch Stecken der Speicherkarte erlischt die LED und die CPU läuft wieder ohne Einschränkungen.

7.3 WebVisu-Projekt starten

Folgende Voraussetzungen müssen erfüllt sein, dass das WebVisu-Projekt starten kann:

1. ➔ Aktivieren Sie, wenn nicht schon geschehen, die WebVisu-Funktionalität. ↪ Kap. 7.2 "WebVisu-Funktionalität aktivieren" Seite 212
2. ➔ Projektieren Sie Ihre CPU und führen Sie eine Hardware-Konfiguration durch.
3. ➔ Projektieren Sie Ihr WebVisu-Projekt.
4. ➔ Speichern und übersetzen Sie Ihr Projekt.

5. → Sofern Sie mit ihrer CPU online verbunden sind, können Sie mit "AG → *Alles übertragen*" Ihr Projekt in die CPU übertragen.
- ⇒ Hierbei wird die Projektierung in die CPU und das *WebVisu*-Projekt auf die Speicherkarte übertragen. Direkt nach der Übertragung haben Sie Zugriff auf Ihre *WebVisu*.



Mit den CMD-Autobefehlen *WEBVISU_PGOP_ENABLE* und *WEBVISU_PGOP_DISABLE* können Sie die *WebVisu* freigeben bzw. sperren. Nach einem Power-Cycle oder dem Laden einer Hardware-Konfiguration bleiben die Einstellungen erhalten. Beim Rücksetzen auf Werkseinstellung oder Urlöschen wird das *WebVisu*-Projekt auf den Defaultwert "freigegeben" gesetzt. ↪ Kap. 4.18 "CMD - Autobefehle" Seite 119

7.4 Zugriff auf die WebVisu

- Bei Anbindung über Ethernet-PG/OP-Kanal haben Sie, gesteuert über Ports, Zugriff auf die *WebVisu* und *Geräte-Webseite* der CPU.
- Der Zugriff auf die *WebVisu* kann passwortgeschützt und verschlüsselt mittels SSL-Zertifikate erfolgen. Sofern Sie SSL-Zertifikate einsetzen möchten, müssen Sie diese im *SPEED7 Studio* entsprechend einbinden.
- Über "*Webvisu Projekt > Benutzerverwaltung*" können Sie im *SPEED7 Studio* Benutzer anlegen, welche auf die *WebVisu* zugreifen dürfen.
- Über "*Geräteeigenschaften > WebVisu Konfiguration*" können Sie unter anderem den Port angeben, über welchen die *WebVisu* erreichbar sein soll und Sicherheitszertifikate hochladen. Hierdurch verändert sich der Port für den Zugriff auf die *Geräte-Webseite*.
 - *Portnummer*: 8080 (Default): Der Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über die IP-Adresse und Port 8080. Die *Geräte-Webseite* erreichen Sie über die IP-Adresse und Port 80.
 - *Portnummer*: 80: Der Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über die IP-Adresse und Port 80. Die *Geräte-Webseite* erreichen Sie über die IP-Adresse und Port 8080.
 - *SSL-Portnummer* 443 (Default): Der gesicherte Zugriff auf die *WebVisu* erfolgt über die IP-Adresse und Port 443. Die *Geräte-Webseite* erreichen Sie über die IP-Adresse und Port 8080.



- Bitte beachten Sie, dass Sie, sobald Sie Anpassungen an der *Benutzerverwaltung* durchgeführt haben, Ihren *Web-Browser* neu starten müssen. Ansonsten erhalten Sie systembedingt eine Fehlermeldung über ungültige Benutzerangaben!
- Bitte beachten Sie, dass die Verschlüsselung der Kommunikation sich auf die Rechenleistung der CPU und damit auf die Reaktionszeit des Gesamtsystems auswirken kann!

7.4.1 Status der WebVisu

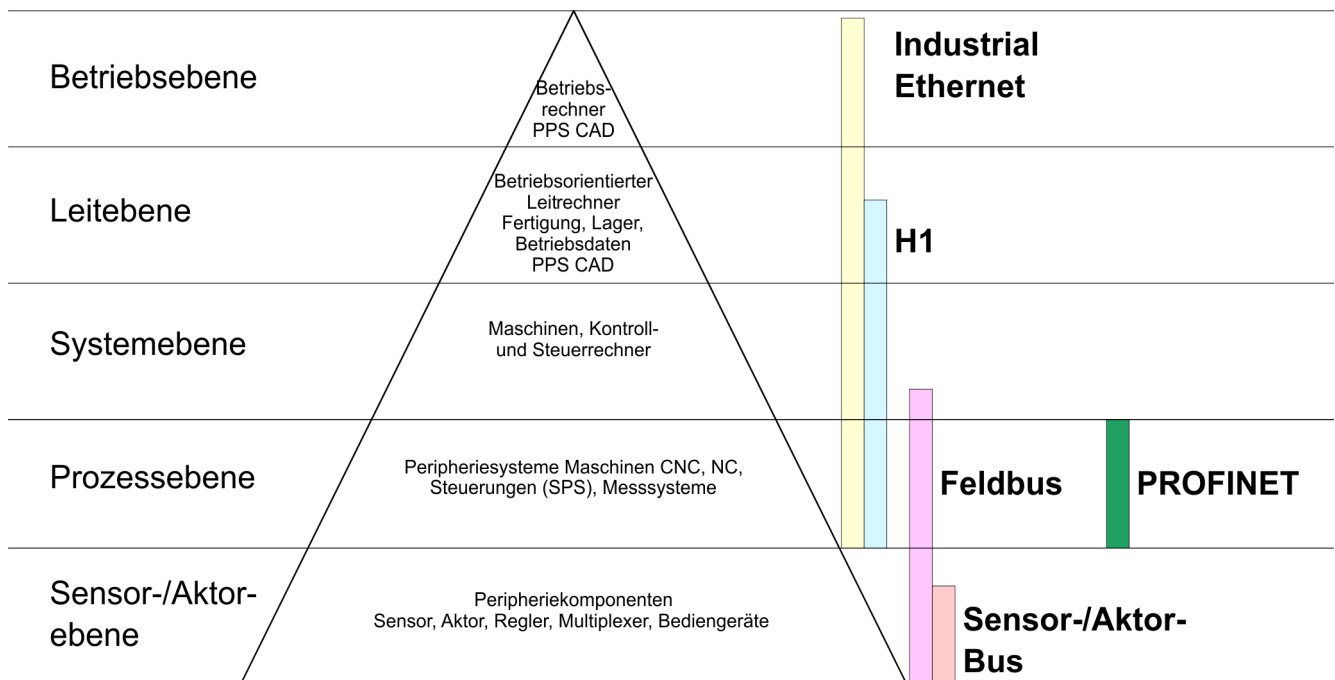
Auf der *Geräte-Webseite* erhalten unter "*WebVisu*" über "*Status*" den Status Ihres *Web-Visu*-Projekts. ↪ Kap. 4.11.1.1.2 "Reiter: "*WebVisu*"" Seite 102

8 Einsatz PG/OP-Kommunikation - Produktiv

8.1 Grundlagen - Industrial Ethernet in der Automatisierung

Übersicht

Der Informationsfluss in einem Unternehmen stellt sehr unterschiedliche Anforderungen an die eingesetzten Kommunikationssysteme. Je nach Unternehmensbereich hat ein Bussystem unterschiedlich viele Teilnehmer, es sind unterschiedlich große Datenmengen zu übertragen, die Übertragungsintervalle variieren. Aus diesem Grund greift man je nach Aufgabenstellung auf unterschiedliche Bussysteme zurück, die sich wiederum in verschiedene Klassen einteilen lassen. Eine Zuordnung verschiedener Bussysteme zu den Hierarchieebenen eines Unternehmens zeigt das folgende Modell:



Industrial Ethernet

Physikalisch ist Industrial Ethernet ein elektrisches Netz auf Basis einer geschirmten Twisted Pair Verkabelung oder ein optisches Netz auf Basis eines Lichtwellenleiters. Ethernet ist definiert durch den internationalen Standard IEEE 802.3.

Der Netzzugriff bei Industrial Ethernet entspricht dem in der IEEE 802.3 festgelegten CSMA/CD-Verfahren (**C**arrier **S**ense **M**ultiple **A**ccess/**C**ollision **D**etection - Mithören bei Mehrfachzugriff/ Kollisionserkennung):

- Jeder Teilnehmer "hört" ständig die Busleitung ab und empfängt die an ihn adressierten Sendungen.
- Ein Teilnehmer startet eine Sendung nur, wenn die Leitung frei ist.
- Starten zwei Teilnehmer gleichzeitig eine Sendung, so erkennen sie dies, stellen die Sendung ein und starten nach einer Zufallszeit erneut.
- Durch Einsatz von Switches wird eine kollisionsfreie Kommunikation zwischen den Teilnehmern gewährleistet.

8.2 Grundlagen - ISO/OSI-Schichtenmodell

Übersicht

Das ISO/OSI-Schichtenmodell basiert auf einem Vorschlag, der von der International Standards Organization (ISO) entwickelt wurde. Es stellt den ersten Schritt zur internationalen Standardisierung der verschiedenen Protokolle dar. Das Modell trägt den Namen ISO-OSI-Schichtenmodell. OSI steht für **O**pen **S**ystem **I**nterconnection, die Kommunikation offener Systeme. Das ISO/OSI-Schichtenmodell ist keine Netzwerkarchitektur, da die genauen Dienste und Protokolle, die in jeder Schicht verwendet werden, nicht festgelegt sind. Sie finden in diesem Modell lediglich Informationen über die Aufgaben, welche die jeweilige Schicht zu erfüllen hat. Jedes offene Kommunikationssystem basiert heutzutage auf dem durch die Norm ISO 7498 beschriebenen ISO/OSI Referenzmodell. Das Referenzmodell strukturiert Kommunikationssysteme in insgesamt 7 Schichten, denen jeweils Teilaufgaben in der Kommunikation zugeordnet sind. Dadurch wird die Komplexität der Kommunikation auf verschiedene Ebenen verteilt und somit eine größere Übersichtlichkeit erreicht.

Folgende Schichten sind definiert:

- Schicht 7 - Application Layer (Anwendung)
- Schicht 6 - Presentation Layer (Darstellung)
- Schicht 5 - Session Layer (Sitzung)
- Schicht 4 - Transport Layer (Transport)
- Schicht 3 - Network Layer (Netzwerk)
- Schicht 2 - Data Link Layer (Sicherung)
- Schicht 1 - Physical Layer (Bitübertragung)

Je nach Komplexität der geforderten Übertragungsmechanismen kann sich ein Kommunikationssystem auf bestimmte Teilschichten beschränken.

Schicht 1 - Bitübertragungsschicht (physical layer)

Die Bitübertragungsschicht beschäftigt sich mit der Übertragung von Bits über einen Kommunikationskanal. Allgemein befasst sich diese Schicht mit den mechanischen, elektrischen und prozeduralen Schnittstellen und mit dem physikalischen Übertragungsmedium, das sich unterhalb der Bitübertragungsschicht befindet:

- Wie viel Volt entsprechen einer logischen 0 bzw. 1?
- Wie lange muss die Spannung für ein Bit anliegen?
- Pinbelegung der verwendeten Schnittstelle.

Schicht 2 - Sicherungsschicht (data link layer)

Diese Schicht hat die Aufgabe, die Übertragung von Bitstrings zwischen zwei Teilnehmern sicherzustellen. Dazu gehören die Erkennung und Behebung bzw. Weitermeldung von Übertragungsfehlern, sowie die Flusskontrolle. Die Sicherungsschicht verwandelt die zu übertragenden Rohdaten in eine Datenreihe. Hier werden Rahmengrenzen beim Sender eingefügt und beim Empfänger erkannt. Dies wird dadurch erreicht, dass am Anfang und am Ende eines Rahmens spezielle Bitmuster gesetzt werden. In der Sicherungsschicht wird häufig noch eine Flussregelung und eine Fehlererkennung integriert. Die Datensicherungsschicht ist in zwei Unterschichten geteilt, die LLC- und die MAC-Schicht. Die MAC (**M**edia **A**ccess **C**ontrol) ist die untere Schicht und steuert die Art, wie Sender einen einzigen Übertragungskanal gemeinsam nutzen. Die LLC (**L**ogical **L**ink **C**ontrol) ist die obere Schicht und stellt die Verbindung für die Übertragung der Datenrahmen von einem Gerät zum anderen her.

Schicht 3 - Netzwerkschicht (network layer)

Die Netzwerkschicht wird auch Vermittlungsschicht genannt. Die Aufgabe dieser Schicht besteht darin, den Austausch von Binärdaten zwischen nicht direkt miteinander verbundenen Stationen zu steuern. Sie ist für den Ablauf der logischen Verknüpfungen von Schicht 2-Verbindungen zuständig. Dabei unterstützt diese Schicht die Identifizierung der einzelnen Netzwerkadressen und den Auf- bzw. Abbau von logischen Verbindungskanälen. IP basiert auf Schicht 3. Eine weitere Aufgabe der Schicht 3 besteht in der priorisierten Übertragung von Daten und die Fehlerbehandlung von Datenpaketen. IP (Internet Protokoll) basiert auf Schicht 3.

Schicht 4 - Transportschicht (transport layer)

Die Aufgabe der Transportschicht besteht darin, Netzwerkstrukturen mit den Strukturen der höheren Schichten zu verbinden, indem sie Nachrichten der höheren Schichten in Segmente unterteilt und an die Netzwerkschicht weiterleitet. Hierbei wandelt die Transportschicht die Transportadressen in Netzwerkadressen um. Gebräuchliche Transportprotokolle sind: TCP, SPX, NWLink und NetBEUI.

Schicht 5 - Sitzungsschicht (session layer)

Die Sitzungsschicht wird auch Kommunikationssteuerungsschicht genannt. Sie erleichtert die Kommunikation zwischen Service-Anbieter und Requestor durch Aufbau und Erhaltung der Verbindung, wenn das Transportsystem kurzzeitig ausgefallen ist. Auf dieser Ebene können logische Benutzer über mehrere Verbindungen gleichzeitig kommunizieren. Fällt das Transportsystem aus, so ist es die Aufgabe, gegebenenfalls eine neue Verbindung aufzubauen. Darüber hinaus werden in dieser Schicht Methoden zur Steuerung und Synchronisation bereitgestellt.

Schicht 6 - Darstellungsschicht (presentation layer)

Auf dieser Ebene werden die Darstellungsformen der Nachrichten behandelt, da bei verschiedenen Netzsystemen unterschiedliche Darstellungsformen benutzt werden. Die Aufgabe dieser Schicht besteht in der Konvertierung von Daten in ein beiderseitig akzeptiertes Format, damit diese auf den verschiedenen Systemen lesbar sind. Hier werden auch Kompressions-/Dekompressions- und Verschlüsselungs-/ Entschlüsselungsverfahren durchgeführt. Man bezeichnet diese Schicht auch als Dolmetscherdienst. Eine typische Anwendung dieser Schicht ist die Terminalemulation.

Schicht 7 - Anwendungsschicht (application layer)

Die Anwendungsschicht stellt sich als Bindeglied zwischen der eigentlichen Benutzeranwendung und dem Netzwerk dar. Sowohl die Netzwerk-Services wie Datei-, Druck-, Nachrichten-, Datenbank- und Anwendungs-Service als auch die zugehörigen Regeln gehören in den Aufgabenbereich dieser Schicht. Diese Schicht setzt sich aus einer Reihe von Protokollen zusammen, die entsprechend den wachsenden Anforderungen der Benutzer ständig erweitert werden.

8.3 Grundlagen - Begriffe

- Netzwerk (LAN)** Ein Netzwerk bzw. LAN (Local Area Network) verbindet verschiedene Netzwerkstationen so, dass diese miteinander kommunizieren können. Netzwerkstationen können PCs, IPCs, TCP/IP-Baugruppen, etc. sein. Die Netzwerkstationen sind, durch einen Mindestabstand getrennt, mit dem Netzkabel verbunden. Die Netzwerkstationen und das Netzkabel zusammen bilden ein Gesamtsegment. Alle Segmente eines Netzwerks bilden das Ethernet (Physik eines Netzwerks).
- Twisted Pair** Früher gab es das Triaxial- (Yellow Cable) oder Thin Ethernet-Kabel (Cheapernet). Mittlerweile hat sich aber aufgrund der Störfestigkeit das Twisted Pair Netzkabel durchgesetzt. Die CPU hat einen Twisted-Pair-Anschluss. Das Twisted Pair Kabel besteht aus 8 Adern, die paarweise miteinander verdreht sind. Aufgrund der Verdrehung ist dieses System nicht so stör anfällig wie frühere Koaxialnetze. Verwenden Sie für die Vernetzung Twisted Pair Kabel, die mindestens der Kategorie 5 entsprechen. Abweichend von den beiden Ethernet-Koaxialnetzen, die auf einer Bus-Topologie aufbauen, bildet Twisted Pair ein Punkt-zu-Punkt-Kabelschema. Das hiermit aufzubauende Netz stellt eine Stern-Topologie dar. Jede Station ist einzeln direkt mit dem Sternkoppler (Hub/Switch) zu einem Ethernet verbunden.
- Hub (Repeater)** Ein Hub ist ein zentrales Element zur Realisierung von Ethernet auf Twisted Pair. Seine Aufgabe ist dabei, die Signale in beide Richtungen zu regenerieren und zu verstärken. Gleichzeitig muss er in der Lage sein, segmentübergreifende Kollisionen zu erkennen, zu verarbeiten und weiter zu geben. Er kann nicht im Sinne einer eigenen Netzwerkadresse angesprochen werden, da er von den angeschlossenen Stationen nicht registriert wird. Er bietet Möglichkeiten zum Anschluss an Ethernet oder zu einem anderen Hub bzw. Switch.
- Switch** Ein Switch ist ebenfalls ein zentrales Element zur Realisierung von Ethernet auf Twisted Pair. Mehrere Stationen bzw. Hubs werden über einen Switch verbunden. Diese können dann, ohne das restliche Netzwerk zu belasten, über den Switch miteinander kommunizieren. Eine intelligente Hardware analysiert für jeden Port in einem Switch die eingehenden Telegramme und leitet diese kollisionsfrei direkt an die Zielstationen weiter, die am Switch angeschlossen sind. Ein Switch sorgt für die Optimierung der Bandbreite in jedem einzeln angeschlossenen Segment eines Netzes. Switches ermöglichen exklusiv nach Bedarf wechselnde Verbindungen zwischen angeschlossenen Segmenten eines Netzes.

8.4 Grundlagen - Protokolle

Übersicht

In Protokollen ist ein Satz an Vorschriften oder Standards definiert, der es Kommunikationssystemen ermöglicht, Verbindungen herzustellen und Informationen möglichst fehlerfrei auszutauschen. Ein allgemein anerkanntes Protokoll für die Standardisierung der kompletten Kommunikation stellt das ISO/OSI-Schichtenmodell dar. ↪ *Kap. 8.2 "Grundlagen - ISO/OSI-Schichtenmodell" Seite 215*

Folgende Protokolle kommen zum Einsatz:

- Siemens S7-Verbindungen
- Offene Kommunikation
 - TCP native gemäß RFC 793
 - ISO on TCP gemäß RFC 1006
 - UDP gemäß RFC 768

Siemens S7-Verbindungen

Mit der Siemens S7-Kommunikation können Sie auf Basis von Siemens STEP®7 größere Datenmengen zwischen SPS-Systemen übertragen. Hierbei sind die Stationen über Ethernet zu verbinden. Voraussetzung für die Siemens S7-Kommunikation ist eine projektierte Verbindungstabelle, in der die Kommunikationsverbindungen definiert werden. Hierzu können Sie beispielsweise NetPro von Siemens verwenden.

Eigenschaften:

- Eine Kommunikationsverbindung ist durch eine Verbindungs-ID für jeden Kommunikationspartner spezifiziert.
- Die Quittierung der Datenübertragung erfolgt vom Partner auf Schicht 7 des ISO/OSI-Schichtenmodells.
- Zur Datenübertragung auf SPS-Seite sind für Siemens S7-Verbindungen die produkt-spezifischen FB/SFB-Hantierungsbausteine zu verwenden.



Näheres zum Einsatz dieser Bausteine finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

Offene Kommunikation

Bei der *"Offenen Kommunikation"* erfolgt die Kommunikation über das Anwenderprogramm bei Einsatz von Hantierungsbausteinen. Diese Bausteine sind auch Bestandteil des Siemens SIMATIC Manager. Sie finden diese in der *"Standard Library"* unter *"Communication Blocks"*.

- **Verbindungsorientierte Protokolle:**

Verbindungsorientierte Protokolle bauen vor der Datenübertragung eine (logische) Verbindung zum Kommunikationspartner auf und bauen diese nach Abschluss der Datenübertragung ggf. wieder ab. Verbindungsorientierte Protokolle werden eingesetzt, wenn es bei der Datenübertragung insbesondere auf Sicherheit ankommt. Auch wird hier die richtige Reihenfolge der empfangenen Pakete gewährleistet. Über eine physikalische Leitung können in der Regel mehrere logische Verbindungen bestehen. Bei den FBs zur Offenen Kommunikation über Industrial Ethernet werden die folgenden verbindungsorientierten Protokolle unterstützt:

- *TCP native gemäß RFC 793:*

Bei der Datenübertragung über TCP nativ werden weder Informationen zur Länge noch über Anfang und Ende einer Nachricht übertragen. Auch besteht keine Möglichkeit zu erkennen, wo ein Datenstrom endet und der nächste beginnt. Die Übertragung ist stream-orientiert. Aus diesem Grund sollten Sie in den FBs bei Sender und Empfänger identische Datenlängen angeben. Falls die empfangene Anzahl der Daten von der parametrisierten Länge abweicht, erhalten Sie entweder Daten, welche nicht die vollständigen Telegrammdaten enthalten oder mit dem Inhalt eines nachfolgenden Telegramms aufgefüllt sind.

- *ISO on TCP gemäß RFC 1006:*

Bei der Datenübertragung werden Informationen zur Länge und zum Ende einer Nachricht übertragen. Die Übertragung ist blockorientiert. Falls Sie die Länge der zu empfangenden Daten größer gewählt haben als die Länge der gesendeten Daten, kopiert der Empfangsbaustein die gesendeten Daten vollständig in den Empfangsdatenbereich.

- **Verbindungslose Protokolle:**

Bei den verbindungslosen Protokollen entfallen Verbindungsauf- und Verbindungsabbau zum remoten Partner. Verbindungslose Protokolle übertragen die Daten unquittiert und damit ungesichert zum remoten Partner.

- *UDP gemäß RFC 768:*

Bei Aufruf des Sendebausteins ist ein Verweis auf die Adressparameter des Empfängers (IP-Adresse und Port-Nr.) anzugeben. Auch werden Informationen zur Länge und zum Ende einer Nachricht übertragen. Analog erhalten Sie nach Abschluss des Empfangsbausteins einen Verweis auf die Adressparameter des Senders (IP-Adresse und Port-Nr.). Damit sie Sende- und Empfangsbaustein nutzen können, müssen Sie zuvor sowohl auf der Sender- als auch auf der Empfängerseite einen lokalen Kommunikationszugangspunkt einrichten. Bei jedem Sendauftrag können Sie den remoten Partner durch Angabe seiner IP-Adresse und seiner Port-Nr. neu referenzieren.

8.5 Grundlagen - IP-Adresse und Subnetz

Aufbau IP-Adresse

Unterstützt wird ausschließlich IPv4. Unter IPv4 ist die IP-Adresse eine 32-Bit-Adresse, die innerhalb des Netzes eindeutig sein muss und sich aus 4 Zahlen zusammensetzt, die jeweils durch einen Punkt getrennt sind. Jede IP-Adresse besteht aus einer *Net-ID* und *Host-ID* und hat folgenden

Aufbau: **XXX . XXX . XXX . XXX**

Wertebereich: 000.000.000.000 bis 255.255.255.255

Net-ID, Host-ID

Die **Network-ID** kennzeichnet ein Netz bzw. einen Netzbetreiber, der das Netz administriert. Über die **Host-ID** werden Netzverbindungen eines Teilnehmers (Hosts) zu diesem Netz gekennzeichnet.

Subnetz-Maske

Die Host-ID kann mittels bitweiser UND-Verknüpfung mit der *Subnetz-Maske* weiter aufgeteilt werden, in eine *Subnet-ID* und eine neue *Host-ID*. Derjenige Bereich der ursprünglichen *Host-ID*, welcher von Einsen der Subnetz-Maske überstrichen wird, wird zur *Subnet-ID*, der Rest ist die neue *Host-ID*.

| | | | |
|--------------------------------|----------------|-----------|----------------|
| Subnetz-Maske | binär alle "1" | | binär alle "0" |
| IPv4 Adresse | Net-ID | Host-ID | |
| Subnetz-Maske und IPv4 Adresse | Net-ID | Subnet-ID | neue Host-ID |

Adresse bei Erstinbetriebnahme

Bei der Erstinbetriebnahme der CPU besitzt der Ethernet-PG/OP-Kanal keine IP-Adresse.

So weisen Sie dem Ethernet-PG/OP-Kanal IP-Adress-Daten zu ↗ *Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77.*

Adress-Klassen

Für IPv4-Adressen gibt es fünf Adressformate (Klasse A bis Klasse E), die alle einheitlich 4Byte = 32Bit lang sind.

| | | | |
|----------|-------|----------------------|-----------------|
| Klasse A | 0 | Network-ID (1+7bit) | Host-ID (24bit) |
| Klasse B | 10 | Network-ID (2+14bit) | Host-ID (16bit) |
| Klasse C | 110 | Network-ID (3+21bit) | Host-ID (8bit) |
| Klasse D | 1110 | Multicast Gruppe | |
| Klasse E | 11110 | Reserviert | |

Die Klassen A, B und C werden für Individualadressen genutzt, die Klasse D für Multicast-Adressen und die Klasse E ist für besondere Zwecke reserviert. Die Adressformate der 3 Klassen A, B, C unterscheiden sich lediglich dadurch, dass Network-ID und Host-ID verschieden lang sind.

Private IP Netze

Diese Adressen können von mehreren Organisationen als Netz-ID gemeinsam benutzt werden, ohne dass Konflikte auftreten, da diese IP-Adressen weder im Internet vergeben noch ins Internet geroutet werden. Zur Bildung privater IP-Netze sind gemäß RFC1597/1918 folgende Adressbereiche vorgesehen:

| Netzwerk Klasse | von IP | bis IP | Standard Subnetz-Maske |
|-----------------|---------------------|-------------------------|------------------------|
| A | 10. <u>0.0.0</u> | 10. <u>255.255.255</u> | 255. <u>0.0.0</u> |
| B | 172.16. <u>0.0</u> | 172.31. <u>255.255</u> | 255.255. <u>0.0</u> |
| C | 192.168.0. <u>0</u> | 192.168.255. <u>255</u> | 255.255.255. <u>0</u> |

(Die Host-ID ist jeweils unterstrichen.)

Reservierte Host-IDs

Einige Host-IDs sind für spezielle Zwecke reserviert.

| | |
|--|--|
| Host-ID = "0" | Identifiziert dieses Netzwerk, reserviert! |
| Host-ID = maximal (binär komplett "1") | Broadcast-Adresse dieses Netzwerks |



Wählen Sie niemals eine IP-Adresse mit Host-ID=0 oder Host-ID=maximal! (z.B. ist für Klasse B mit Subnetz-Maske = 255.255.0.0 die "172.16.0.0" reserviert und die "172.16.255.255" als lokale Broadcast-Adresse dieses Netzes belegt.)

8.6 Schnelleinstieg

Übersicht

Bei der Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Umrücken mit erneutem PowerON der CPU besitzt der Ethernet PG/OP-Kanal keine IP-Adresse. Dieser ist lediglich über seine MAC-Adresse erreichbar. Mittels der MAC-Adressen, die auf die Front aufgedruckt ist als "MAC PG/OP:...", können Sie diesem IP-Adress-Daten zuweisen. Die Zuweisung erfolgt hier direkt über die Hardware-Konfiguration im Siemens SIMATIC Manager.

Schritte der Projektierung

Die Projektierung des Ethernet PG/OP-Kanals für Produktiv-Verbindungen sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

- Hardware-Konfiguration - CPU
- Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal
- Verbindungen projektieren
 - Siemens S7-Verbindungen
(Projektierung erfolgt über Siemens NetPro, die Kommunikation über produktspezifische Hantierungsbausteine)
 - Offene Kommunikation
(Projektierung und Kommunikation erfolgen über Standard-Hantierungsbausteine)
- Transfer des Gesamtprojekts in die CPU.

8.7 Hardware-Konfiguration

Übersicht

Bei der Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Umrücken mit erneutem PowerON der CPU besitzt der Ethernet PG/OP-Kanal keine IP-Adresse. Dieser ist lediglich über seine MAC-Adresse erreichbar. Mittels der MAC-Adressen, die auf die Front aufgedruckt ist als "MAC PG/OP:...", können diesem IP-Adress-Daten zuweisen. Die Zuweisung erfolgt hier direkt über die Hardware-Konfiguration im Siemens SIMATIC Manager.

- CPU
↳ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74
- Ethernet-PG/OP-Kanal
↳ Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77

8.8 Siemens S7-Verbindungen projektieren

Übersicht

Die Projektierung von S7-Verbindungen, d.h. die "Vernetzung" zwischen den Stationen erfolgt in NetPro von Siemens. NetPro ist eine grafische Benutzeroberfläche zur Vernetzung von Stationen. Eine Kommunikationsverbindung ermöglicht die programmgesteuerte Kommunikation zwischen zwei Teilnehmern am Industrial Ethernet. Die Kommunikationspartner können hierbei im selben Projekt oder - bei Multiprojekten - in den zugehörigen Teilprojekten verteilt angeordnet sein. Kommunikationsverbindungen zu Partnern außerhalb eines Projekts werden über das Objekt "In unbekanntem Projekt"

oder mittels Stellvertreterobjekten wie "Andere Stationen" oder Siemens "SIMATIC S5 Station" projiziert. Die Kommunikation steuern Sie durch Einsatz von produktspezifischen Hantierungsbausteinen in Ihrem Anwenderprogramm. Für den Einsatz dieser Bausteine sind immer projizierte Kommunikationsverbindungen auf der aktiven Seite erforderlich.

↳ "Stationen vernetzen" Seite 223

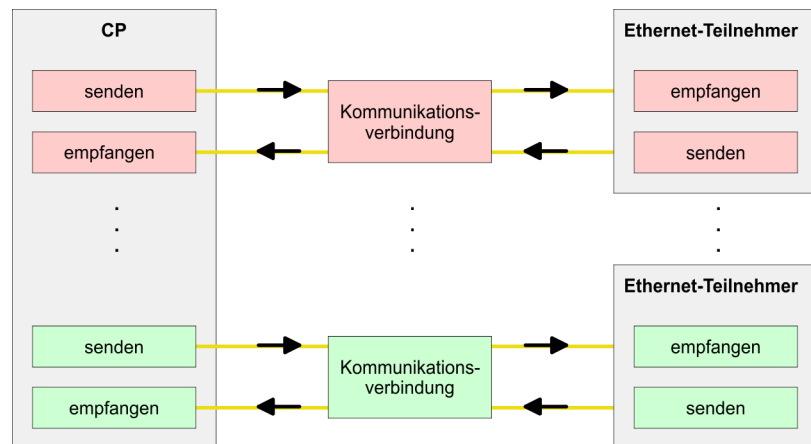
↳ "Verbindungen projektieren" Seite 224

↳ "Siemens S7-Verbindung - Kommunikationsfunktionen" Seite 226

Eigenschaften einer Kommunikationsverbindung

Folgende Eigenschaften zeichnen eine Kommunikationsverbindung aus:

- Eine Station führt immer einen aktiven Verbindungsaufbau durch.
- Bidirektionaler Datentransfer (Senden und Empfangen auf einer Verbindung).
- Beide Teilnehmer sind gleichberechtigt, d.h. jeder Teilnehmer kann ereignisabhängig den Sende- bzw. Empfangsvorgang anstoßen.
- Mit Ausnahme der UDP-Verbindung wird bei einer Kommunikationsverbindung die Adresse des Kommunikationspartners über die Projektierung festgelegt. Hierbei ist immer von einer Station der Verbindungsaufbau aktiv durchzuführen.



Voraussetzung

- Siemens SIMATIC Manager V 5.5 SP2 oder höher und SIMATIC NET sind installiert.
- Bei der Hardware-Konfiguration wurden dem entsprechenden CP über die Eigenschaften IP-Adress-Daten zugewiesen.

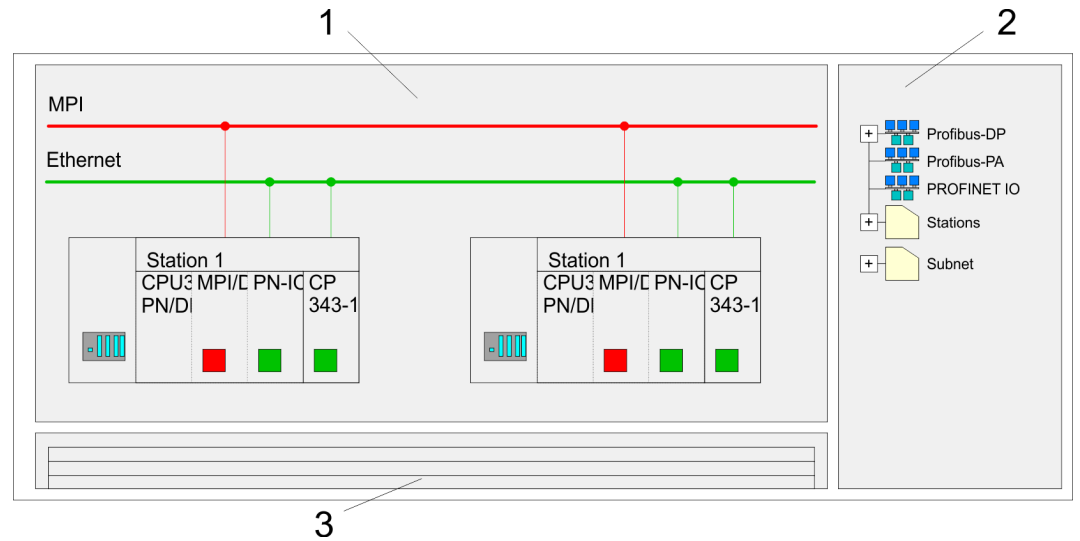


Alle Stationen außerhalb des aktuellen Projekts müssen mit Stellvertreterobjekten, wie z.B. Siemens "SIMATIC S5" oder "Andere Station" oder mit dem Objekt "In unbekanntem Projekt" projiziert sein. Sie können aber auch beim Anlegen einer Verbindung den Partnertyp "unspezifiziert" anwählen und die erforderlichen Remote-Parameter im Verbindungsdialog direkt angeben.

Arbeitsumgebung von NetPro

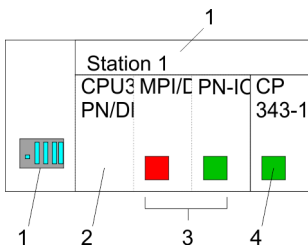
Zur Projektierung von Verbindungen werden fundierte Kenntnisse im Umgang mit NetPro von Siemens vorausgesetzt! Nachfolgend soll lediglich der grundsätzliche Einsatz von NetPro gezeigt werden. Nähere Informationen zu NetPro finden Sie in der zugehörigen Online-Hilfe bzw. Dokumentation. NetPro starten Sie, indem Sie im Siemens SIMATIC Manager auf ein "Netz" klicken oder innerhalb Ihrer CPU auf "Verbindungen".

Die Arbeitsumgebung von NetPro hat folgenden Aufbau:



- 1 **Grafische Netzansicht:** Hier werden alle Stationen und Netzwerke in einer grafischen Ansicht dargestellt. Durch Anwahl der einzelnen Komponenten können Sie auf die jeweiligen Eigenschaften zugreifen und ändern.
- 2 **Netzobjekte:** In diesem Bereich werden alle verfügbaren Netzobjekte in einer Verzeichnisstruktur dargestellt. Durch Ziehen eines gewünschten Objekts in die Netzansicht können Sie weitere Netzobjekte einbinden und im Hardware-Konfigurator öffnen.
- 3 **Verbindungstabelle:** In der Verbindungstabelle sind alle Verbindungen tabellarisch aufgelistet. Diese Liste wird nur eingeblendet, wenn Sie die CPU einer verbindungs-fähigen Baugruppe angewählt haben. In dieser Tabelle können Sie mit dem gleichnamigen Befehl neue Verbindungen einfügen.

SPS-Stationen

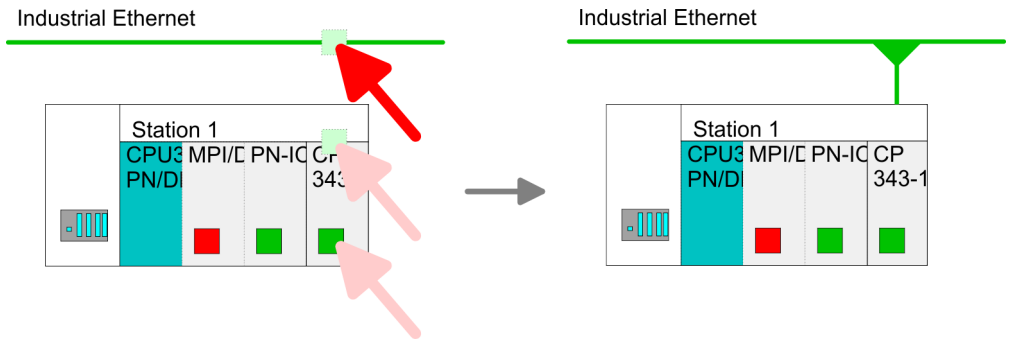


Für jede SPS-Station und ihre Komponente haben Sie folgende grafische Darstellung. Durch Anwahl der einzelnen Komponenten werden Ihnen im Kontext-Menü verschiedene Funktionen zu Verfügung gestellt:

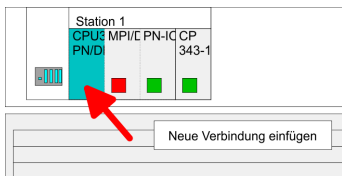
- 1 **Station:** Dies umfasst eine SPS-Station mit Rack, CPU und Kommunikationskomponenten. Über das Kontext-Menü haben Sie die Möglichkeit eine aus den Netzobjekten eingefügte Station im Hardware-Konfigurator mit den entsprechenden Komponenten zu projektieren. Nach der Rückkehr in NetPro werden die neu projektieren Komponenten dargestellt.
- 2 **CPU:** Durch Klick auf die CPU wird die Verbindungstabelle angezeigt. In der Verbindungstabelle sind alle Verbindungen aufgelistet, die für die CPU projektieren sind.
- 3 **Interne Kommunikationskomponenten:** Hier sind die Kommunikationskomponenten aufgeführt, die sich in Ihrer CPU befinden. Der PROFINET-IO-Controller der CPU ist über die Komponente PN-IO zu projektieren.
- 4 **Ethernet-PG/OP-Kanal:** In der Hardware-Konfiguration ist der interne Ethernet-PG/OP-Kanal immer als externer CP zu projektieren.

Stationen vernetzen

NetPro bietet Ihnen die Möglichkeit die kommunizierenden Stationen zu vernetzen. Die Vernetzung können Sie über die Eigenschaften in der Hardware-Konfiguration durchführen oder grafisch unter NetPro. Gehen Sie hierzu mit der Maus auf die farbliche Netzmarkierung des entsprechenden CPs und ziehen Sie diese auf das zuzuordnende Netz. Daraufhin wird Ihr CP über eine Linie mit dem gewünschten Netz verbunden.



Verbindungen projektieren



1. Zur Projektierung von Verbindungen blenden Sie die Verbindungsliste ein, indem Sie die entsprechende CPU anwählen. Rufen Sie über das Kontext-Menü *Neue Verbindung einfügen* auf:

- **Verbindungspartner (Station Gegenseite)**

Es öffnet sich ein Dialogfenster in dem Sie den Verbindungspartner auswählen und den *Verbindungstyp* einstellen können.

- **Spezifizierte Verbindungspartner**

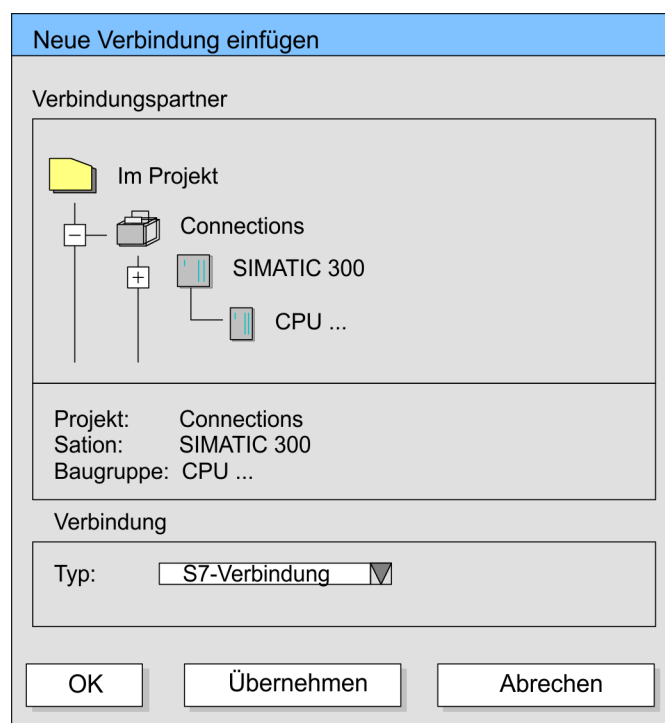
Jede im Siemens SIMATIC Manager projektierte Station wird in die Liste der Verbindungspartner aufgenommen. Durch Angabe einer IP-Adresse und Subnetz-Maske sind diese Stationen eindeutig *spezifiziert*.

- **Unspezifizierte Verbindungspartner**

Hier kann sich der Verbindungspartner im aktuellen Projekt oder in einem unbekanntem Projekt befinden. Verbindungs-Aufträge in ein unbekanntes Projekt sind über einen eindeutigen Verbindungs-Namen zu definieren, der für die Projekte in beiden Stationen zu verwenden ist. Aufgrund dieser Zuordnung bleibt die Verbindung selbst *unspezifizierte*.

2. Wählen Sie den Verbindungspartner und den Verbindungstyp und klicken Sie auf [OK].

⇒ Sofern aktiviert, öffnet sich ein Eigenschaften-Dialog der entsprechenden Verbindung als Bindeglied zu Ihrem SPS-Anwenderprogramm.



3. ➔ Nachdem Sie auf diese Weise alle Verbindungen projiziert haben, können Sie Ihr Projekt "Speichern und übersetzen" und NetPro beenden.

Verbindungstypen

Bei dieser CPU können Sie ausschließlich Siemens S7-Verbindungen mit Siemens NetPro projektieren.

Siemens S7-Verbindung

- Für Siemens S7-Verbindungen sind für den Datenaustausch die produktspezifischen FB/SFB-Hantierungsbausteine zu verwenden, deren Gebrauch im Handbuch "Operationsliste" Ihrer CPU näher beschrieben ist.
- Bei Siemens S7-Verbindungen werden Kommunikationsverbindungen durch eine Verbindungs-ID für jeden Kommunikationspartner spezifiziert.
- Eine Verbindung wird durch den lokalen und fernen Verbindungsendpunkt spezifiziert.
- Bei Siemens S7-Verbindungen müssen die verwendeten TSAPs kreuzweise übereinstimmen.

Folgende Parameter definieren einen Verbindungsendpunkt:

| Station A | | | | Station B |
|--------------|---|---------------|---|--------------|
| ferner TSAP | → | Siemens | → | lokaler TSAP |
| lokaler TSAP | ← | S7-Verbindung | ← | ferner TSAP |
| ID A | | | | ID B |

Kombinationsmöglichkeiten unter Einsatz der produktspezifischen FB/SFB-Hantierungsbausteine

| Verbindungspartner | Verbindungsaufbau | Verbindung |
|--|-------------------|---|
| spezifiziert in NetPro (im aktuellen Projekt) | aktiv/passiv | spezifiziert |
| unspezifiziert in NetPro (im aktuellen Projekt) | aktiv | spezifiziert |
| | passiv | unspezifiziert |
| unspezifiziert in NetPro (in unbekanntem Projekt) | aktiv/passiv | spezifiziert (Verbindungsname in einem anderen Projekt) |

Nachfolgend sind alle relevanten Parameter für eine Siemens S7-Verbindung beschrieben:

- **Lokaler Verbindungsendpunkt:**
Hier können Sie angeben, wie Ihre Verbindung aufgebaut werden soll. Da der Siemens SIMATIC Manager die Kommunikationsmöglichkeiten anhand der Endpunkte identifizieren kann, sind manche Optionen schon vorgebelegt und können nicht geändert werden.
 - **Aktiver Verbindungsaufbau:**
Für die Datenübertragung muss eine Verbindung aufgebaut sein. Durch Aktivierung der Option Aktiver Verbindungsaufbau übernimmt die lokale Station den Verbindungsaufbau. Bitte beachten Sie, dass nicht jede Station aktiv eine Verbindung aufbauen kann. In diesem Fall hat diese Aufgabe die Gegenstation zu übernehmen.
 - **Einseitig:**
Im aktivierten Zustand sind nur einseitige Kommunikationsbausteine wie PUT und GET im Anwenderprogramm der CPU zur Nutzung dieser Verbindung möglich. Hier dient der Verbindungspartner als Server, der weder aktiv senden noch aktiv empfangen kann.
- **Bausteinparameter**
 - **Lokale ID:**
Die ID ist das Bindeglied zu Ihrem SPS-Programm. Die ID muss identisch sein mit der ID in der Aufrufchnittstelle des produktspezifischen FB/SFB-Hantierungsbausteins.
 - **[Vorgabe]:**
Sobald Sie auf [Vorgabe] klicken, wird die ID auf die vom System generierte ID zurückgesetzt.
- **Verbindungsweg:**
In diesem Teil des Dialogfensters können Sie den Verbindungsweg zwischen der lokalen Station und dem Verbindungspartner einstellen. Abhängig von der Vernetzung der Baugruppen werden Ihnen die möglichen Schnittstellen zur Kommunikation in einer Auswahlliste aufgeführt.
 - **[Adressdetails]:**
Über diese Schaltfläche gelangen Sie in das Dialogfeld zur Anzeige und Einstellung der Adressinformationen für den lokalen bzw. den Verbindungspartner.
 - **TSAP:**
Bei einer Siemens S7-Verbindung wird der TSAP automatisch generiert aus den Verbindungsressourcen (einseitig/zweiseitig) und Ortsangabe (Rack/Steckplatz bzw. einer systeminternen ID bei PC-Stationen).
 - **Verbindungsressource:**
Die Verbindungsressource ist Teil des TSAP der lokalen Station bzw. des Partners. Nicht jede Verbindungsressource ist für jeden Verbindungstyp verwendbar. Je nach Verbindungspartner und -Typ wird bei der Projektierung der Wertebereich eingeschränkt bzw. die Verbindungsressource fest vorgegeben.

Siemens S7-Verbindung - Kommunikationsfunktionen

Bei den SPEED7-CPUs gibt es folgende 2 Möglichkeiten für den Einsatz der Kommunikationsfunktionen:

- **Siemens S7-300-Kommunikationsfunktionen:**
Durch Einbindung der produktspezifischen Funktionsbausteine FB 12 ... FB 15 können Sie auf die Siemens S7-300-Kommunikationsfunktionen zugreifen.
- **Siemens S7-400-Kommunikationsfunktionen:**
Für die Siemens S7-400-Kommunikationsfunktionen verwenden Sie die SFB 12... SFB 15, die im Betriebssystem der CPU integriert sind. Hierzu kopieren Sie die Schnittstellenbeschreibung der SFBs aus der Siemens Standard-Bibliothek in das Verzeichnis "Bausteine", generieren für jeden Aufruf einen Instanzen-Datenbaustein und rufen den SFB mit dem zugehörigen Instanzen-Datenbaustein auf.

Funktionsbausteine

| FB/SFB | Bezeichnung | Beschreibung |
|-----------|-------------|--|
| FB/SFB 12 | BSEND | <p>Blockorientiertes Senden:</p> <p>Mit dem FB/SFB 12 BSEND können Daten an einen remoten Partner-FB/SFB vom Typ BRCV (FB/SFB 13) gesendet werden. Der zu sendende Datenbereich wird segmentiert. Jedes Segment wird einzeln an den Partner gesendet. Das letzte Segment wird vom Partner bereits bei seiner Ankunft quittiert, unabhängig vom zugehörigen Aufruf des FB/SFB BRCV. Aufgrund der Segmentierung können Sie mit einem Sendeauftrag bis zu 65534Byte große Daten übertragen.</p> |
| FB/SFB 13 | BRCV | <p>Blockorientiertes Empfangen:</p> <p>Mit dem FB/SFB 13 BRCV können Daten von einem remoten Partner-FB/SFB vom Typ BSEND (FB/SFB 12) empfangen werden, wobei darauf zu achten ist, dass der Parameter R_ID bei beiden FB/SFBs identisch ist. Nach jedem empfangenen Datensegment wird eine Quittung an den Partner-FB/SFB geschickt, und der Parameter LEN aktualisiert.</p> |
| FB/SFB 14 | GET | <p>Remote CPU lesen:</p> <p>Mit dem FB/SFB 14 GET können Daten aus einer remoten CPU ausgelesen werden, wobei sich die CPU im Betriebszustand RUN oder STOP befinden kann.</p> |
| FB/SFB 15 | PUT | <p>Remote CPU schreiben:</p> <p>Mit dem FB/SFB 15 PUT können Daten in eine remote CPU geschrieben werden, wobei sich die CPU im Betriebszustand RUN oder STOP befinden kann.</p> |

8.9 Offene Kommunikation projektieren

Zur Kommunikation mit anderen Teilnehmern am Ethernet über Ihr Anwenderprogramm können Sie die *Offene Kommunikation* verwenden. Hierbei stehen Ihnen die nachfolgend aufgeführten Protokolle zur Verfügung.

Verbindungsorientierte Protokolle

- Verbindungsorientierte Protokolle bauen vor der Datenübertragung eine (logische) Verbindung zum Kommunikationspartner auf und bauen diese nach Abschluss der Datenübertragung ggf. wieder ab.
- Verbindungsorientierte Protokolle werden eingesetzt, wenn es bei der Datenübertragung insbesondere auf Sicherheit ankommt.
- Die richtige Reihenfolge der empfangenen Pakete ist gewährleistet.
- Über eine physikalische Leitung können in der Regel mehrere logische Verbindungen bestehen.

Bei den FBs zur Offenen Kommunikation über Industrial Ethernet werden die folgenden verbindungsorientierten Protokolle unterstützt:

- *TCP native gemäß RFC 793 (Verbindungstypen 01h und 11h):*
 - Bei der Datenübertragung über TCP nativ werden weder Informationen zur Länge noch über Anfang und Ende einer Nachricht übertragen.
 - Es besteht keine Möglichkeit zu erkennen, wo ein Datenstrom endet und der nächste beginnt.
 - Die Übertragung ist stream-orientiert. Aus diesem Grund sollten Sie in den FBs bei Sender und Empfänger identische Datenlängen angeben.
 - Falls die empfangene Anzahl der Daten von der parametrisierten Länge abweicht, erhalten Sie entweder Daten, welche nicht die vollständigen Telegrammdaten enthalten oder mit dem Inhalt eines nachfolgenden Telegramms aufgefüllt sind. Der Empfangsbaustein kopiert so viele Bytes in den Empfangsbereich, wie Sie als Länge parametrisiert haben. Anschließend setzt er NDR auf TRUE und beschreibt RCVD_LEN mit dem Wert von LEN. Mit jedem weiteren Aufruf erhalten Sie damit einen weiteren Block der gesendeten Daten.
- *ISO on TCP gemäß RFC 1006:*
 - Bei der Datenübertragung werden Informationen zur Länge und zum Ende einer Nachricht übertragen.
 - Die Übertragung ist blockorientiert.
 - Falls Sie die Länge der zu empfangenden Daten größer gewählt haben als die Länge der gesendeten Daten, kopiert der Empfangsbaustein die gesendeten Daten vollständig in den Empfangsdatenbereich. Anschließend setzt er NDR auf TRUE und beschreibt RCVD_LEN mit der Länge der gesendeten Daten.
 - Falls Sie die Länge der zu empfangenden Daten kleiner gewählt haben als die Länge der gesendeten Daten, kopiert der Empfangsbaustein keine Daten in den Empfangsdatenbereich, sondern liefert folgende Fehlerinformation: ERROR = 1, STATUS = 8088h.

Verbindungsloses Protokoll

- Bei den verbindungslosen Protokollen entfallen Verbindungsauf- und Verbindungsabbau zum remoten Partner.
- Verbindungslose Protokolle übertragen die Daten unquittiert und damit ungesichert zum remoten Partner.

Bei den FBs zur Offenen Kommunikation über Industrial Ethernet wird das folgende verbindungslose Protokoll unterstützt:

- *UDP gemäß RFC 768 (Verbindungstyp 13h):*
 - Bei Aufruf des Sendebausteins ist ein Verweis auf die Adressparameter des Empfängers (IP-Adresse und Port-Nr.) anzugeben.
 - Informationen zur Länge und zum Ende einer Nachricht werden übertragen. Analog erhalten Sie nach Abschluss des Empfangsbausteins einen Verweis auf die Adressparameter des Senders (IP-Adresse und Port-Nr.).
 - Damit sie Sende- und Empfangsbaustein nutzen können, müssen Sie zuvor sowohl auf der Sender- als auch auf der Empfängerseite einen lokalen Kommunikationszugangspunkt einrichten.
 - Bei jedem Sendauftrag können Sie den remoten Partner durch Angabe seiner IP-Adresse und seiner Port-Nr. neu referenzieren.
 - Falls Sie die Länge der zu empfangenden Daten größer gewählt haben als die Länge der gesendeten Daten, kopiert der Empfangsbaustein die gesendeten Daten vollständig in den Empfangsdatenbereich. Anschließend setzt er NDR auf TRUE und beschreibt RCVD_LEN mit der Länge der gesendeten Daten.
 - Falls Sie die Länge der zu empfangenden Daten kleiner gewählt haben als die Länge der gesendeten Daten, kopiert der Empfangsbaustein keine Daten in den Empfangsdatenbereich, sondern liefert folgende Fehlerinformation: ERROR = 1, STATUS = 8088h.

Hantierungsbausteine

Die nachfolgend aufgeführten UDTs und FBs dienen der "Offenen Kommunikation" mit anderen Ethernet-fähigen Kommunikationspartnern über Ihr Anwenderprogramm. Diese Bausteine sind Bestandteil des Siemens SIMATIC Manager. Sie finden diese in der "Standard Library" unter "Communication Blocks". Bitte beachten Sie, dass bei Einsatz der Bausteine für offene Kommunikation die Gegenseite nicht zwingend mit diesen Bausteinen projektiert sein muss. Diese kann mit AG_SEND/AG_RECEIVE oder mit IP_CONFIG projektiert sein. Für den Einsatz der Hantierungsbausteine ist zuvor für die CPU und den Ethernet-PG/OP-Kanal eine Hardware-Konfiguration durchzuführen.

Hardware-Konfiguration:

- CPU
 - ↳ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74
- Ethernet-PG/OP-Kanal
 - ↳ Kap. 4.7 "Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 77

Zur Angabe des Ethernet-PG/OP-Kanals sind in der UDT 65 folgende Werte definiert:

- *local_device_id*
 - 00h: Ethernet-PG/OP-Kanal der CPU
- *next_staddr_len*
 - 01h: Ethernet-PG/OP-Kanal der CPU
- *next_staddr*
 - 04h: Ethernet-PG/OP-Kanal der CPU

UDTs

| FB | Bezeichnung | Verbindungsorientierte Protokolle: TCP native gemäß RFC 793, ISO on TCP gemäß RFC 1006 | Verbindungsloses Protokoll: UDP gemäß RFC 768 |
|--------|-------------|--|---|
| UDT 65 | TCON_PAR | Datenstruktur zur Verbindungsparametrierung | Datenstruktur zur Parametrierung des lokalen Kommunikationszugangspunktes |
| UDT 66 | TCON_ADR | | Datenstruktur der Adressierungsparameter des remoten Partners |

FBs

| FB | Bezeichnung | Verbindungsorientierte Protokolle: TCP native gemäß RFC 793, ISO on TCP gemäß RFC 1006 | Verbindungsloses Protokoll: UDP gemäß RFC 768 |
|-------|-------------|--|--|
| FB 63 | TSEND | Daten senden | |
| FB 64 | TRCV | Daten empfangen | |
| FB 65 | TCON | Verbindungsaufbau | Einrichtung des lokalen Kommunikationszugangspunktes |
| FB 66 | TDISCON | Verbindungsabbau | Auflösung des lokalen Kommunikationszugangspunktes |
| FB 67 | TUSEND | | Daten senden |
| FB 68 | TURCV | | Daten empfangen |



Näheres zum Einsatz dieser Bausteine finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

9 Einsatz PG/OP-Kommunikation - PROFINET



- Ab der Firmware-Version V2.4.0 steht Ihnen über den Ethernet-PG/OP-Kanal ein PROFINET-IO-Controller zur Verfügung.
- Sobald Sie die PROFINET-Funktionalität über den Ethernet-PG/OP-Kanal nutzen, hat dies Einfluss auf Performance und Reaktionszeit Ihres Systems und systembedingt wird die Zykluszeit des OB1 um 2ms verlängert.

9.1 Grundlagen PROFINET

Allgemeines

- PROFINET ist ein offener Industrial Ethernet Standard von PROFIBUS & PROFINET International (PI) für die Automatisierungstechnik.
- PROFINET ist in der IEC 61158 genormt.
- PROFINET nutzt TCP/IP und IT-Standards und ergänzt die PROFIBUS-Technologie für Anwendungen, bei denen schnelle Datenkommunikation in Kombination mit industriellen IT-Funktionen gefordert wird.

Es gibt 2 PROFINET Funktionsklassen:

- PROFINET IO
- PROFINET CBA

Diese können in 3 Performance-Stufen realisiert werden:

- TCP/IP-Kommunikation
- RT-Kommunikation
- IRT-Kommunikation

PROFINET IO

- Mit PROFINET IO wird eine I/O-Datensicht auf dezentrale Peripherie beschrieben.
- PROFINET IO beschreibt den gesamten Datenaustausch zwischen IO-Controller und IO-Device.
- In der Projektierung lehnt sich PROFINET IO an PROFIBUS an.
- In PROFINET IO ist das Real-Time-Konzept immer enthalten.
- Bei PROFINET IO kommt im Gegensatz zum Master-Slave-Verfahren unter PROFIBUS ein Provider-Consumer-Modell zum Einsatz. Dieses unterstützt die Kommunikations-Beziehungen (AR = Application Relation) zwischen den gleichberechtigten Teilnehmern am Ethernet. Hierbei sendet der Provider seine Daten ohne Aufforderung des Kommunikationspartners.
- Unterstützt werden neben dem Nutzdatenaustausch auch Funktionen zu Parametrierung und Diagnose.

PROFINET CBA

- PROFINET CBA steht für **C**omponent **B**ased **A**utomation.
- Bei diesem Komponenten-Modell geht es um die Kommunikation zwischen autonom arbeitenden Steuerungen.
- Es ermöglicht eine einfache Modularisierung von komplexen Anlagen durch verteilte Intelligenz mittels grafischer Konfiguration der Kommunikation intelligenter Module.

TCP/IP-Kommunikation

Dies ist die offene Kommunikation über Ethernet-TCP/IP ohne Echtzeitanpruch.

| | |
|-----------------------------------|--|
| RT-Kommunikation | <ul style="list-style-type: none">■ RT steht für Real-Time.■ Die RT-Kommunikation stellt die Basis für den Datenaustausch bei PROFINET IO dar.■ Hierbei werden RT-Daten mit höherer Priorität behandelt. |
| IRT-Kommunikation | <ul style="list-style-type: none">■ IRT steht für Isochronous Real-Time.■ Bei der IRT-Kommunikation beginnt der Bus-Zyklus taktgenau, d.h. mit einer maximal zulässigen Abweichung und wird immer wieder synchronisiert. Hierdurch wird der zeitgesteuerte und taktsynchrone Transfer von Daten sichergestellt.■ Zur Synchronisation dienen hierbei Sync-Telegramme von einem Sync-Master im Netz. |
| Leistungsmerkmale PROFINET | <p>PROFINET nach IEC 61158 besitzt folgende Leistungsmerkmale:</p> <ul style="list-style-type: none">■ Vollduplex-Übertragung mit 100MBit/s über Kupfer bzw. Lichtwellenleiter■ Switched Ethernet■ Auto negotiation (Aushandeln der Übertragungsparameter)■ Auto crossover (Sende- und Empfangsleitung werden bei Bedarf automatisch gekreuzt)■ Drahtlose Kommunikation über WLAN■ UDP/IP kommt als überlagertes Protokoll zum Einsatz. UDP steht für User Datagram Protocol und beinhaltet die ungesicherte verbindungslose Broadcast-Kommunikation in Verbindung mit IP. |
| PROFINET-Geräte | <p>Wie bei PROFIBUS-DP werden auch bei PROFINET-IO folgende Geräte entsprechend ihrer Aufgaben klassifiziert:</p> <ul style="list-style-type: none">■ IO-Controller<ul style="list-style-type: none">– Der <i>IO-Controller</i> ist gleichbedeutend mit dem Master unter PROFIBUS.– Hier handelt es sich um die SPS mit PROFINET-Anbindung, in welcher das Automatisierungsprogramm abläuft.■ IO-Device<ul style="list-style-type: none">– Ein <i>IO-Device</i> ist ein dezentrales I/O-Feldgerät, welches über PROFINET angebunden ist.– Das IO-Device ist gleichbedeutend mit dem Slave unter PROFIBUS.■ IO-Supervisor<ul style="list-style-type: none">– Ein <i>IO-Supervisor</i> ist eine Engineering-Station wie beispielsweise ein Programmiergerät, PC oder Bedien-Panel für Inbetriebnahme und Diagnose. |
| AR | <p>AR (Application Relation) entspricht einer Verbindung mit einem IO-Controller oder IO-Supervisor.</p> |

- API**
- API steht für **A**pplication **P**rocess **I**dentifier und definiert neben *Slot* und *Subslot* eine weitere Adressierungsebene.
 - Mit dieser zusätzlichen Adressierungsart lassen sich bei Einsatz unterschiedlicher Applikationen Überschneidungen von Datenbereichen verhindern.
 - Aktuell unterstützen die PROFINET-IO-Devices folgende APIs:
 - DEFAULT_API (0x00000000)
 - DRIVE_API (0x00003A00)
 - ENCODER_API (0x00003D00)
 - FIELDBUS_INTEGRATION_API (0x00004600)
 - PROFINET_IO_LINK_API (0x00004E01)
 - RFID_READER_API (0x00005B00)
 - BARCODE_READER_API (0x00005B10)
 - INTELLIGENT_PUMP_API (0x00005D00)
 - PROCESS_AUTOMATION_API (0x00009700)
- GSDML-Datei**
- Zur Konfiguration einer Device-I/O-Anschaltung in Ihrem eigenen Projektierool bekommen Sie die Leistungsmerkmale der PROFINET-Komponenten in Form einer GSDML-Datei. Diese Datei finden Sie für System MICRO im Download-Bereich von www.yaskawa.eu.com unter "*Config Dateien* → *PROFINET*".
 - Installieren Sie diese GSDML-Datei in Ihrem Projektierool.
 - Nähere Hinweise zur Installation der GSDML-Datei finden Sie im Handbuch zu Ihrem Projektierool.
 - Aufbau und Inhalt der GSDML-Datei sind durch die Norm IEC 61158 festgelegt.
- Adressierung**
- Im Gegensatz zur PROFIBUS-Adresse ist in PROFINET jedes Gerät eindeutig identifizierbar über dessen PROFINET-Schnittstelle:
- Gerätename
 - IP-Adresse bzw. MAC-Adresse
- Übertragungsmedium**
- PROFINET ist Ethernet-kompatibel gemäß den IEEE-Standards. Der Anschluss der PROFINET IO Feldgeräte erfolgt ausschließlich über Switches als Netzwerk-Komponenten. Dieser erfolgt entweder sternförmig über Mehrport-Switches oder linienförmig mittels im Feldgerät integriertem Switch.

9.2 PROFINET Aufbaurichtlinien

- Allgemeines zur Datensicherheit**
- Datensicherheit und Zugriffsschutz wird auch im industriellen Umfeld immer wichtiger. Die fortschreitende Vernetzung ganzer Industrieanlagen mit den Unternehmensebenen und die Funktionen zur Fernwartung führen zu höheren Anforderungen zum Schutz der Industrieanlagen. Gefährdungen können entstehen durch innere Manipulation wie technische Fehler, Bedien- und Programmfehler bzw. äußere Manipulation wie Software-Viren, -Würmer, Trojaner und Passwort-Phishing.
- Schutzmaßnahmen**
- Die wichtigsten Schutzmaßnahmen vor Manipulation und Verlust der Datensicherheit im industriellen Umfeld sind:
- Verschlüsselung des Datenverkehrs mittels Zertifikate.
 - Filterung und Kontrolle des Datenverkehrs durch VPN - "Virtual Private Networks".
 - Identifizierung der Teilnehmer durch "Authentifizierung" über sicheren Kanal.
 - Segmentierung in geschützte Automatisierungszellen so dass nur Geräte in der gleichen Gruppe Daten austauschen können.

Richtlinie zur Informationssicherheit

Die VDI/VDE-Gesellschaft Mess- und Automatisierungstechnik hat mit der VDI-Richtlinie "VDI/VDE 2182 Blatt1" einen Leitfaden zur Implementierung einer Sicherheits-Architektur im industriellen Umfeld herausgegeben. Die Richtlinie finden Sie unter www.vdi.de. Die PROFIBUS & PROFINET International (PI) unterstützt Sie im Aufbau von Sicherheits-Standards mit einer "PROFINET Security Guideline". Näheres hierzu finden Sie auf den entsprechenden Web-Seiten im Internet wie z.B. www.profibus.com

Industrial Ethernet

- Durch die Offenheit des Standards von PROFINET können Sie standard Ethernet-Komponenten verwenden.
- Für industrielle Umgebungen und aufgrund der hohen Übertragungsrate von 100MBit/s sollten Sie Ihr PROFINET-System aus Industrial-Ethernet-Komponenten aufbauen.
- Alle über Switches verbundenen Geräte befinden sich in ein- und demselben Netz und können direkt miteinander kommunizieren.
- Ein Netz wird physikalisch durch einen Router begrenzt.
- Zur Kommunikation über Netzgrenzen müssen Sie Ihre Router so programmieren, dass diese die Kommunikation zulassen.

Topologie

- Linie
 - Bei der Linien-Struktur werden alle Kommunikationsteilnehmer in einer Linie hintereinander geschaltet.
 - Die Linienstruktur wird über Switches realisiert, welche in die PROFINET-Geräte bereits integriert sind.
 - Wenn ein Kommunikations-Teilnehmer ausfällt, dann ist eine Kommunikation über den ausgefallenen Teilnehmer hinweg nicht möglich.
- Stern
 - Durch den Anschluss von Kommunikationsteilnehmern an einen Switch mit mehr als 2 PROFINET-Schnittstellen entsteht automatisch eine sternförmige Netztopologie.
 - Wenn ein einzelnes PROFINET-Gerät ausfällt, führt dies bei dieser Struktur im Gegensatz zu anderen Strukturen nicht zum Ausfall des gesamten Netzes.
 - Lediglich der Ausfall des Switch führt zum Ausfall des Teilnetzes.
- Ring
 - Zur Erhöhung der Verfügbarkeit können Sie die beiden offenen Enden einer Linienstruktur über einen Switch verbinden.
 - Indem Sie den Switch als Redundanzmanager parametrieren, sorgt dieser bei Netzunterbrechung dafür, dass die Daten über eine intakte Netzwerkverbindung übertragen werden.
- Baum
 - Durch Verschaltung mehrerer sternförmiger Strukturen entsteht eine baumförmige Netztopologie.

9.3 Einsatz als PROFINET-IO-Controller**9.3.1 Schritte der Projektierung**

- *Ab der Firmware-Version V2.4.0 steht Ihnen über den Ethernet-PG/OP-Kanal ein PROFINET-IO-Controller zur Verfügung.*
- *Sobald Sie die PROFINET-Funktionalität über den Ethernet-PG/OP-Kanal nutzen, hat dies Einfluss auf Performance und Reaktionszeit Ihres Systems und systembedingt wird die Zykluszeit des OB1 um 2ms verlängert.*

**Funktionsumfang**

Bitte beachten Sie, dass der PROFINET-IO-Controller ausschließlich die in diesem Handbuch beschriebenen PROFINET-Funktionen unterstützt, auch wenn die zur Projektierung eingesetzte Siemens-CPU weitere Funktionalitäten bietet! Für den Einsatz mancher beschriebener PROFINET-Funktionen ist es erforderlich eine andere Siemens CPU für die Projektierung zu verwenden. Hier wird aber explizit darauf hingewiesen.

Die Projektierung des PROFINET-IO-Controllers für PROFINET-Kommunikation sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

1. Inbetriebnahme und Urtaufe (Zuweisung von IP-Adress-Daten)
2. Hardware-Konfiguration - CPU
3. Projektierung PROFINET-IO-Controller
4. Projektierung PROFINET-IO-Devices



Mit dem Siemens SIMATIC Manager ist die System MICRO CPU M13-CCF0001 als CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu projektieren!

9.3.2 Inbetriebnahme und Urtaufe

Montage und Inbetriebnahme

1. Bauen Sie Ihr System MICRO mit Ihrer CPU auf.
2. Verdrahten Sie das System, indem Sie die Leitungen für Spannungsversorgung und Signale anschließen.
3. Binden Sie Ihren PROFINET-IO-Controller an Ethernet an.
4. Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit befindet sich der CP im Leerlauf.

Bei der Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Urlöschen der CPU besitzt der PROFINET-IO-Controller keine IP-Adresse.

IP-Adress-Parameter zuweisen

Diese Funktionalität wird nur dann unterstützt, wenn der PROFINET-IO-Controller noch nicht projektiert ist. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator. Die Zuweisung der IP-Adress-Daten erfolgt online im Siemens SIMATIC Manager ab Version V 5.5 & SP2 nach folgender Vorgehensweise:

1. Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager.
2. Stellen Sie über "Extras → PG/PC-Schnittstelle einstellen → " auf "TCP/IP -> Netzwerkkarte " ein.
3. Öffnen Sie mit "Zielsystem → Ethernet-Teilnehmer bearbeiten " das gleichnamige Dialogfenster.
4. Benutzen Sie die Schaltfläche [Durchsuchen], um die über MAC-Adresse erreichbaren Geräte zu ermitteln oder tragen Sie die MAC-Adresse ein. Die MAC-Adresse finden Sie auf der Front-Seite der CPU.
5. Wählen Sie ggf. bei der Netzwerksuche aus der Liste die Baugruppe mit der Ihnen bekannten MAC-Adresse aus. Zur Kontrolle können Sie mit [Blinken] die MT-LED auf der Frontseite blinken lassen.

6. ➔ Stellen Sie nun die IP-Konfiguration ein, indem Sie IP-Adresse, Subnetz-Maske und den Netzübergang eintragen.
7. ➔ Bestätigen Sie mit [IP-Konfiguration zuweisen] Ihre Eingabe.

Direkt nach der Zuweisung ist der PROFINET-IO-Controller über die angegebenen IP-Adress-Daten online erreichbar. Mittels der Hardware-Konfiguration können Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt übernehmen. ↪ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74

9.3.3 Projektierung PROFINET-IO-Controller

9.3.3.1 Voraussetzungen

Für die Parametrierung des PROFINET-IO-Controllers der CPUs müssen folgende Voraussetzungen erfüllt sein:

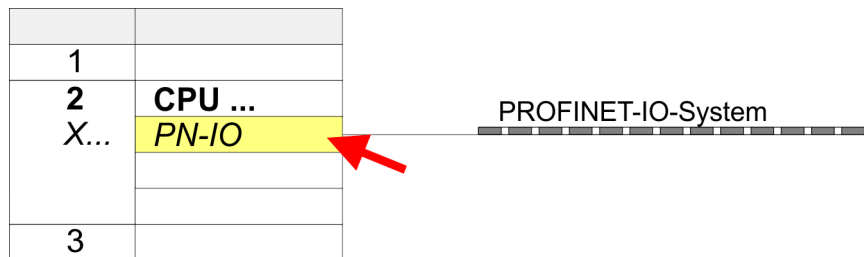
- Der PROFINET-IO-Controller ist online erreichbar, d.h. eine Urtaufe wurde durchgeführt.
- Die zuvor beschriebene Hardware-Konfiguration ist durchgeführt und der PROFINET-IO-Controller ist vernetzt.



Der PROFINET-IO-Controller unterstützt eine maximale IO-Blockgröße von 512 Byte (konsistent).

Vorgehensweise

- ➔ Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog des PROFINET-IO-Controllers indem Sie auf PN-IO doppelklicken.



Mit PN-IO parametrieren Sie die PROFINET-Schnittstelle des PROFINET-IO-Controllers und mit Port 1 den Port. Nachfolgend sind die Parameter für PN-IO und Port 1 beschrieben.

9.3.3.2 PN-IO


Reiter: "Allgemein"

Kurzbezeichnung

Bezeichnung des IO-Controllers. Beim IO-Controller ist die *Kurzbezeichnung* "PN-IO".

Gerätename

Am Ethernet-Subnetz muss der Gerätename eindeutig sein. Bei der Initialisierung wird der Gerätename aus der Kurzbezeichnung abgeleitet. Diesen können Sie jederzeit ändern.

| | |
|---|---|
| Gerätetausch ohne Wechselmedium unterstützen | Dieser Parameter wird nicht ausgewertet. Bei projektierte Topologie wird <i>Gerätetausch ohne Wechselmedium</i> unterstützt. ↪ Kap. 9.7 "Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG" Seite 247 |
| Eigenschaften | Unter <i>Eigenschaften</i> können Sie für die PROFINET-Schnittstelle IP-Adresse, Subnetz-Maske und Gateway angeben und an das gewünschte Subnetz anbinden. |
| Reiter: "Adressen" | Über die <i>Schnittstellen-Adresse</i> meldet die CPU Fehler des IO-Controllers, sobald z.B. ein Fehler bei der Synchronisation des IO-Controllers auftritt. Über die <i>PROFINET-IO-System-Adresse</i> meldet die CPU z.B. Ausfall/Wiederkehr des PROFINET-IO-Systems. Mittels dieser Adresse wird bei Ausfall des IO-Devices das IO-System identifiziert. |
| Reiter: "PROFINET" | Mit dem Optionsfeld "OB82 / PeripheralFaultTask..." können Sie die CPU veranlassen, bei einem Fehler-Ereignis der PROFINET-Schnittstelle den OB 82 aufzurufen. Ein Eintrag in den Diagnosepuffer findet immer statt. Die anderen Parameter hier sind für den Einsatz der PROFINET-CPU nicht relevant. |
| |  <p>Bitte belassen Sie den "Sendetakt" im Register "PROFINET" bei 1ms, ansonsten führt diese zu einem Konfigurationsfehler!</p> |
| Reiter: "I-Device" | Diese Einstellungen sind für den Einsatz des PROFINET-IO-Controller als I-Device nicht erforderlich und sollten nicht geändert werden. ↪ Kap. 9.4 "Einsatz als PROFINET I-Device" Seite 238 |
| Reiter: "Synchronisation" | Diese Einstellungen sind nicht relevant und sollten nicht geändert werden. |
| Reiter: "Medienredundanz" (MRP) | MRP wird ausschließlich als <i>Redundanz-Client</i> unterstützt. ↪ Kap. 9.5 "MRP" Seite 245 |
| Reiter: "Uhrzeitsynchronisation" | Hier können Sie die Zeitsynchronisation für den Uhrzeitmaster im Netzwerk angeben. ↪ Kap. 4.7.1.1.1 "Uhrzeitsynchronisation" Seite 80 |
| Reiter: "Optionen" | |
| Intervall | Hier können Sie die Intervallzeit einstellen, mit der "Keep-Alive"-Telegramme an einen Verbindungspartner gesendet werden sollen. Somit ist sicher gestellt, dass ein Kommunikationspartner weiterhin erreichbar ist, da die Verbindungsressourcen nach Ablauf <i>Intervall-Zeit</i> automatisch wieder freigegeben werden. |
| 9.3.3.3 Port 1 | |
| Reiter: "Allgemein" | Angezeigt wird hier die Kurzbezeichnung "Port...". Im Feld Name können Sie eine andere Bezeichnung wählen, welche auch in der Konfigurationstabelle gezeigt wird. Unter <i>Kommentar</i> können Sie Ihren Eintrag näher kommentieren. Der Kommentar erscheint ebenfalls in der Konfigurationstabelle. |
| Reiter: "Adressen" | Über die <i>Port-Adresse</i> können Sie auf Diagnoseinformationen des IO-Controllers zugreifen. |

Reiter: "Topologie"

Die Parameter hier dienen der Port-Einstellung für die Topologie. ↪ *Kap. 9.6 "Topologie" Seite 246*

Reiter: "Optionen"

Die Parameter hier dienen der Port-Einstellung. Hier werden folgende Parameter unterstützt:

- Verbindung
 - Hier können Sie Einstellungen zu Übertragungsmedium und -Art vornehmen. Bitte beachten Sie, dass die Einstellungen für den lokalen Port und den Partner-Port identisch sind.
 - Unter PROFINET sind 100MBit/s im Duplex-Betrieb vorgeschrieben.



Bitte beachten Sie, dass bei aktiviertem "Autonegotiation" die Kommunikation mit einem Kommunikationspartner welcher fixe Übertragungsparameter besitzt, immer im "Voll-Duplex"-Betrieb stattfindet!

- Boundaries
 - *Boundaries* sind Limitierungen für die Übertragung bestimmter Ethernet-Frames. Folgende *Bondaries* werden unterstützt:
 - "Ende der Erfassung erreichbarer Teilnehmer"*: DCP-Frames zur Erfassung erreichbarer Teilnehmer werden nicht weitergeleitet. Im aktivierten Zustand werden hinter diesem Port liegende Teilnehmer nicht mehr erfasst und können so vom Controller nicht erreicht werden.
 - "Ende der Topologieerkennung"*: Im aktiviertem Zustand unterstützt dieser Port keine Topologie-Erfassung, d.h. die LLDP-Telegramme werden nicht weitergeleitet.

9.3.4 Projektierung PROFINET-IO-Device

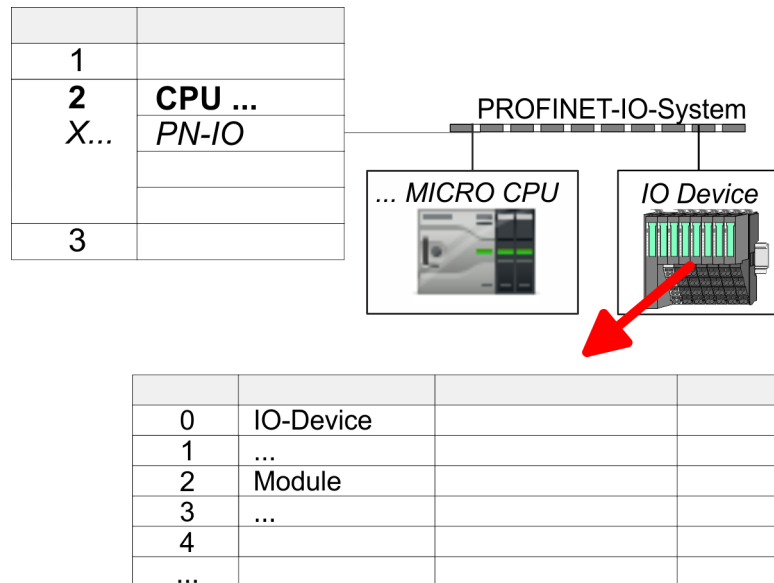
Voraussetzung

- Die Module, die hier projiziert werden können, entnehmen Sie dem Hardware-Katalog.
- Für den Einsatz der PROFINET-IO-Devices ist die Einbindung der Module über die VIPA GSDML-Datei im Hardwarekatalog erforderlich.
- Nach der Installation der GSDML-Datei finden Sie die PROFINET-IO-Devices im Hardware-Katalog unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ... "*

IO-Devices projektieren

Sie haben jetzt ihren PROFINET-IO-Controller projiziert. Binden Sie nun Ihre IO-Devices mit Peripherie an Ihren IO-Controller an.

1. ➤ Zur Projektierung von PROFINET-IO-Devices entnehmen Sie aus dem Hardwarekatalog unter *PROFINET-IO* das entsprechende PROFINET-IO-Device und ziehen Sie dieses auf das Subnetz Ihres IO-Controllers.
2. ➤ Geben Sie dem IO-Device einen Namen. Der projizierte Name muss mit dem Namen des Geräts übereinstimmen. Informationen, zur Einstellung des Gerätemens finden Sie im Handbuch zum IO-Device.
3. ➤ Stellen Sie eine gültige IP-Adresse ein. Die IP-Adresse wird normalerweise automatisch vom Hardware-Konfigurator vergeben. Falls dies nicht gewünscht ist, können Sie die IP-Adresse auch manuell vergeben.
4. ➤ Binden Sie in der gesteckten Reihenfolge die Module Ihres IO-Devices ein und vergeben Sie die Adressen, die von den Modulen zu verwenden sind.
5. ➤ Parametrieren Sie die Module gegebenenfalls.
6. ➤ Speichern, übersetzen und transferieren Sie Ihr Projekt. ↪ *Kap. 4.10 "Projekt transferieren" Seite 95*



9.4 Einsatz als PROFINET I-Device

9.4.1 Schritte der Projektierung

Funktionalität



- Ab der Firmware-Version V2.4.0 steht Ihnen über den Ethernet-PG/OP-Kanal ein PROFINET-IO-Controller zur Verfügung, welcher als I-Device projiziert werden kann.
- Sobald Sie die PROFINET-Funktionalität über den Ethernet-PG/OP-Kanal nutzen, hat dies Einfluss auf Performance und Reaktionszeit Ihres Systems und systembedingt wird die Zykluszeit des OB1 um 2ms verlängert.



Funktionsumfang

Bitte beachten Sie, dass der PROFINET-IO-Controller ausschließlich die in diesem Handbuch beschriebenen PROFINET-Funktionen unterstützt, auch wenn die zur Projektierung eingesetzte Siemens-CPU weitere Funktionalitäten bietet! Für den Einsatz mancher beschriebener PROFINET-Funktionen ist es erforderlich eine andere Siemens CPU für die Projektierung zu verwenden. Hier wird aber explizit darauf hingewiesen.

Die Funktionalität *I-Device* (Intelligentes IO-Device) einer CPU erlaubt es, Daten mit einem IO-Controller auszutauschen, welche durch die CPU schon entsprechend vor verarbeitet wurden. Das I-Device ist hierbei als IO-Device an einen übergeordneten IO-Controller angebunden. Hierbei können die in zentraler oder dezentraler Peripherie erfassten Prozesswerte über ein Anwenderprogramm vor verarbeitet und mittels PROFINET dem übergeordneten PROFINET-IO-Controller zur Verfügung gestellt werden.

- Die Projektierung des integrierten PROFINET IO-Controllers der CPU als I-Device erfolgt in Form eines virtuellen PROFINET-Geräts, welches mittels VIPA GSDML im Hardware-Katalog zu installieren ist.
- Die Kommunikation findet über Ein-/Ausgabe-Bereiche statt, welche im I-Device zu definieren sind.
- Die Größe der Bereiche für Ein- und Ausgabe-Daten beträgt max. 768Byte.
- Das I-Device wird einem deterministischen PROFINET-IO-System über eine PROFINET-IO-Schnittstelle zur Verfügung gestellt und unterstützt somit die Echtzeitkommunikation *Real-Time*.

- Die I-Device-Funktionalität erfüllt die Anforderungen der RT-Klasse I (A) und entspricht der PROFINET-Spezifikation Version V2.3.
- Die Projektierung einer PROFINET CPU als IO-Controller und gleichzeitig als I-Device ist möglich. Der Einfluss der I-Device-Projektierung auf die Systemgrenzen bzw. Performance des PROFINET-Controllers wird mit dem eines Devices gleichgesetzt. Dies bedeutet, dass bei gleichzeitiger Nutzung von IO-Controller und I-Device am PROFINET-Controller das I-Device als zusätzliches Device für die Bestimmung der Systemgrenzen zu betrachten ist.
- Damit der übergeordnete IO-Controller mit dem I-Device kommunizieren kann, ist folgendes zu beachten:
 - Der Gerätenamen des PROFINET-Controllers des I-Device muss mit dem Gerätenamen des I-Device beim übergeordneten IO-Controller identisch sein.
 - Bei Einsatz des Siemens SIMATIC Manager bzw. des TIA Portals müssen, zur Vermeidung von Namenskonflikten, I-Device und IO-Controller in unterschiedlichen logischen Netzen projektieren werden.



Der PROFINET-IO-Controller unterstützt eine maximale IO-Blockgröße von 512 Byte (konsistent).

Projektierung

Die Projektierung des PROFINET-IO-Controllers als I-Device sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

1. ➤ Installation der GSDML-Dateien
2. ➤ Projektierung als I-Device
3. ➤ Projektierung im übergeordnetem IO-Controller

I-Device aus SPEED7 Studio übernehmen

Soll die Projektierung des I-Device aus dem SPEED7 Studio in den IO-Controller eines Fremdsystems übernommen werden, so müssen Sie die zugehörige GSDML-Datei im SPEED7 Studio exportieren und in den IO-Controller des Fremdsystems importieren.

1. ➤ Starten Sie das SPEED7 Studio mit Ihrem PROFINET-Projekt.
2. ➤ Klicken Sie unter "Geräte und Netze" auf die CPU und wählen Sie "Kontextmenü → GSDML-Datei erstellen". Geben Sie einen "Exportpfad" und einen eindeutigen "Grätenamen" an.
 - ⇒ Die GSDML-Datei wird erstellt und exportiert. Importieren Sie diese GSDML-Datei in Ihr Fremdsystem.

9.4.2 Installation der GSDML-Dateien

Für die Projektierung des integrierten PROFINET IO-Controllers der System MICRO CPU als I-Device im Siemens SIMATIC Manager sind folgende GSDML-Dateien erforderlich:

- GSDML für I-Device
- GSDML für I-Device an IO-Controller

Vorgehensweise

Die Installation des PROFINET-IO-Devices "... Micro CPU" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

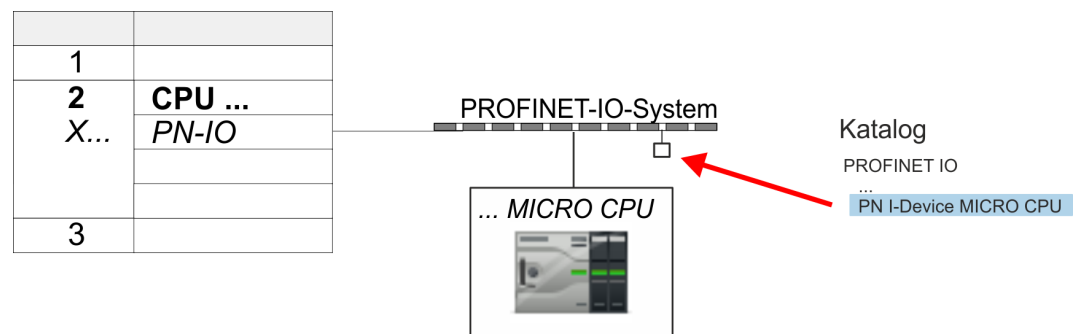
1. ➤ Gehen Sie in den Service-Bereich von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "Config Dateien → PROFINET" die entsprechende Datei für Ihr System MICRO.
3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.

4. ➔ Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager und installieren Sie über "Extras ➔ GSD-Dateien installieren" beide GSD-Dateien.
 - ⇒ Nach der Installation finden Sie folgende virtuellen Geräte im *Hardware-Katalog* unter "PROFINET IO ➔ Weitere Feldgeräte ➔ VIPA ... ➔ ... Micro System ➔ Micro I-Device":
 - PN I-Device für System MICRO CPU
 - Hiermit können Sie die Ein-/Ausgabe-Bereiche im I-Device der System MICRO CPU projektieren.
 - PN I-Device M13-CCF0001 für übergeordnete CPU
 - Hiermit können Sie das I-Device M13-CCF0001 an den übergeordneten IO-Controller anbinden.

9.4.3 Projektierung als I-Device

Es wird vorausgesetzt, dass eine Hardwarekonfiguration der CPU vorhanden ist. ↗ Kap. 4.5 "Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 74

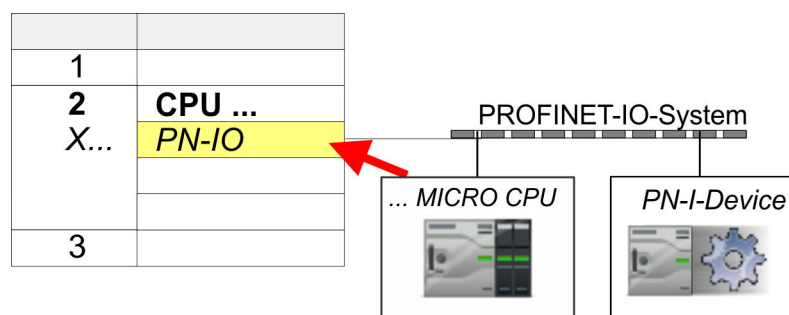
1. ➔ Nach der Installation der GSDML finden Sie das "PN I-Device für System MICRO CPU" im Hardware-Katalog unter "PROFINET IO ➔ Weitere Feldgeräte ➔ I/O ➔ ... Micro System ➔ Micro I-Device". Ziehen Sie "PN I-Device für System MICRO CPU" aus dem Hardware-Katalog auf das PROFINET-Subnetz.



2. ➔ Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog des PROFINET-IO-Controllers der CPU, indem Sie auf "PN-IO" doppelklicken und im Register "Allgemein" einen "Gerätenamen" für das I-Device vergeben.



Notieren Sie sich den Namen. Dieser Name ist auch als "Gerätename" des I-Device für den übergeordneten IO-Controller anzugeben!



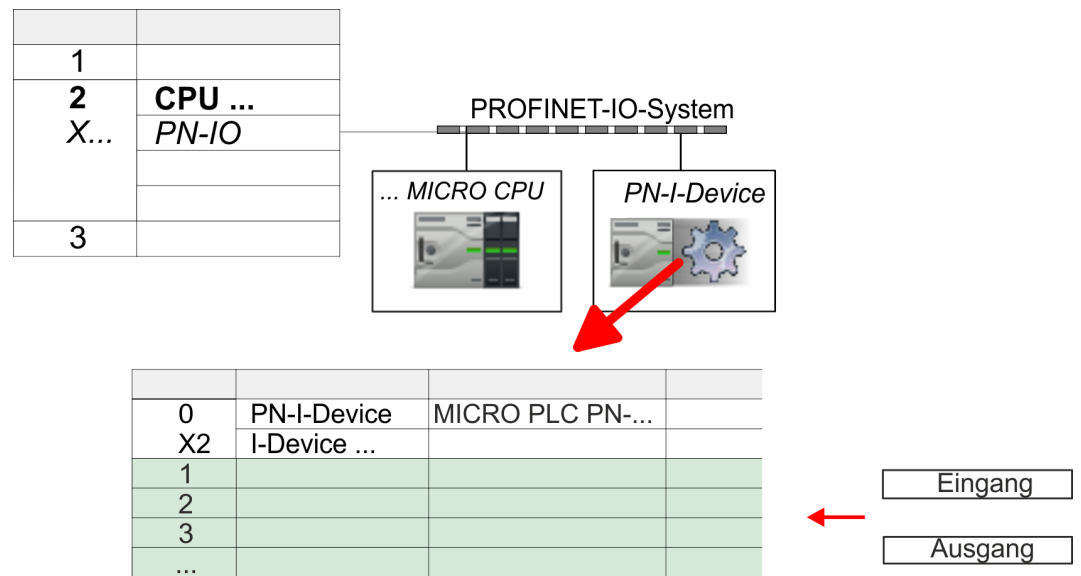
3. ➔ Vergeben Sie über den Eigenschaften-Dialog eine IP-Adresse für "PN-IO" auf "Steckplatz" "X...".

4. ➔ Legen Sie die Transferbereiche an, indem Sie diese als E/A-Bereiche aus dem Hardware-Katalog auf die "Steckplätze" ziehen. Hierbei dürfen keine Lücken bei den Steckplätzen entstehen. Zum Anlegen der Transferbereiche stehen folgende Ein- und Ausgabebereiche zur Verfügung die dem virtuellen I-Device zugeordnet werden können:

- Eingabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Byte
- Ausgabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Byte

Die Datenrichtung für *Eingabe* bzw. *Ausgabe* bezieht sich dabei auf die Sichtweise des I-Device.

- *Eingabe*-Bereiche definieren Daten, die vom übergeordneten IO-Controller zum I-Device gesendet und im Eingabe-Adressraum der CPU eingeblendet werden.
- *Ausgabe*-Bereiche definieren Daten, die an den übergeordneten IO-Controller gesendet werden und im Ausgabe-Adressraum der CPU abzulegen sind.



5. ➔ Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

9.4.4 Projektierung im übergeordnetem IO-Controller

Es wird vorausgesetzt, dass eine CPU mit dem übergeordneten IO-Controller mit IP-Adresse projektiert ist. Die IP-Adresse muss sich im gleichen IP-Kreis befinden wie die IP-Adresse des I-Device.

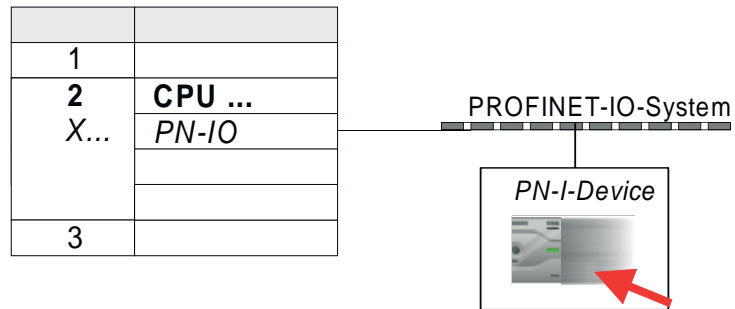
1. ➔ Öffnen Sie das Projekt der CPU mit dem übergeordneten IO-Controller.
2. ➔ Zur Projektierung des I-Devices im übergeordneten IO-Controller entnehmen Sie aus dem Hardwarekatalog unter *PROFINET-IO* das Gerät "PN I-Device M13-CCF0001 für übergeordnete CPU" und ziehen Sie dieses auf das PROFINET-Subnetz.



3. Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog, indem Sie auf "PN-I-Device" doppelklicken und tragen Sie unter "Gerätename" den zuvor notierten Namen des I-Device ein.



Der projektierte Name muss mit dem Namen des PROFINET-IO-Controllers "PN-IO" der I-Device-CPU übereinstimmen, welchen Sie sich zuvor notiert haben! ↪ Kap. 9.4.3 "Projektierung als I-Device" Seite 240



4. Legen Sie für jeden Ausgangsbereich des I-Device im IO-Controller einen Eingangsbereich gleicher Größe an und umgekehrt. Auch hierbei dürfen sich keine Lücken in der Steckplatzbelegung ergeben. Achten Sie insbesondere darauf, dass die Reihenfolge der Transferbereiche zu denen der I-Device-Projektierung passt. Die folgenden Transfereinheiten stehen zur Verfügung:
- Eingabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Byte pro Slot
 - Ausgabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Bytes pro Slot
5. Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
- ⇒ Ihre System MICRO PROFINET-CPU ist jetzt als PROFINET I-Device an den übergeordneten PROFINET IO-Controller angebunden.



I-Device mit S7-Routing

S7-Routing ist mit der oben gezeigten Vorgehensweise nicht möglich. S7-Routing ist nur möglich, wenn I-Device und der übergeordnete I/O-Controller im gleichen Netz projektiert sind. Hierbei dürfen die Gerätenamen nicht identisch sein. Indem Sie identische Namen verwenden und den Namen des I-Device mit "-x" erweitert, wird dies intern erkannt und entsprechend für das S7-Routing verwendet.

9.4.5 Fehlerverhalten und Alarme

Fehlerverhalten

Das System zeigt folgendes Fehlverhalten ...

- ... bei Lücken in der "Steckplatz"-Konfiguration:
 - Enthält die Projektierung des I-Device Lücken in der "Steckplatz"-Konfiguration (d.h. es existieren nicht belegte "Steckplätze" vor belegten "Steckplätzen"), so wird die Konfiguration abgewiesen und 0xEA64 als Konfigurationsfehler im Diagnosepuffer eingetragen.
 - Enthält die Projektierung des übergeordneten IO-Controllers Lücken in der "Steckplatz"-Konfiguration (d.h. es existieren nicht belegte "Steckplätze" vor belegten "Steckplätzen"), so wird der Verbindungsaufbau mit dem PN IO Status *ErrorCode1* = 0x40 und *ErrorCode2* = 0x04 (AR_OUT_OF_RESOURCE) abgelehnt.
- ... bei Modulen, welche von den projektierten abweichen:
 - Es wird ein *ModuleDiffBlock* erzeugt und die falschen Module werden nicht bedient.

- ... wenn die Anzahl projektiertes Module im IO-Controller größer ist als die Anzahl projektiertes Module im I-Device:
 - Der IO-Controller bekommt für Module, die nicht im I-Device projektiert sind, einen *ModuleDiffBlock* mit ModulStatus "NoModule". Das I-Device setzt den Status der nicht projektierten Module auf "bad".
- ... wenn die Anzahl projektiertes Module im I-Device größer ist als die Anzahl projektiertes Module im IO-Controller:
 - Der IO-Controller bekommt keinen Fehler gemeldet, da ihm die zusätzlichen Module unbekannt sind.

| Ausgangszustand | IO-Controller in RUN, I-Device in RUN |
|-----------------|---|
| Ereignis | I-Device CPU geht nach STOP |
| Reaktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ Im IO-Controller wird für jeden Eingangs- und Ausgangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrisiert sind. ↪ 84 ■ Im IO-Controller wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangs- bzw. Ausgangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst. |

| Ausgangszustand | IO-Controller in RUN, I-Device in RUN |
|-----------------|--|
| Ereignis | IO-Controller geht nach STOP |
| Reaktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ Im I-Device wird für jeden Eingangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrisiert sind. ↪ 84 ■ Im I-Device wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst. |
| | Hinweis: Auf Ausgangstransferbereiche kann weiterhin zugegriffen werden! |

| Ausgangszustand | IO-Controller in RUN, I-Device in RUN |
|-----------------|---|
| Ereignis | Stationsausfall I-Device, z.B. durch Busunterbrechung |
| Bedingung | I-Device muss ohne Busanbindung weiter betriebsbereit bleiben, d.h. die Versorgungsspannung muss weiterhin vorhanden sein. |
| Reaktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ Im IO-Controller wird ein OB 86 (Stationsausfall) aufgerufen. ■ Im IO-Controller wird für jeden Eingangs- und Ausgangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrisiert sind. ↪ 84 ■ Im IO-Controller wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangs- bzw. Ausgangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst. ■ Im I-Device wird ein OB 86 (Stationsausfall) aufgerufen. ■ Im I-Device wird für jeden Eingangs- und Ausgangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrisiert sind. ↪ 84 ■ Im I-Device wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangs- bzw. Ausgangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst. |

| Ausgangszustand | IO-Controller in RUN, I-Device in RUN |
|-----------------|--|
| Ereignis | Stationswiederkehr |
| Reaktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ Im IO-Controller wird ein OB 86 (Wiederkehr) aufgerufen. ■ Im IO-Controller wird bis zum Aufruf des OB 86, für jeden Eingangs- und Ausgangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrier sind. ↪ 84 ■ Im IO-Controller wird bis zum Aufruf des OB86, für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangs- bzw. Ausgangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst. ■ Im I-Device wird ein OB 86 (Wiederkehr) aufgerufen. ■ Im I-Device wird für jeden Eingangstransferbereich ein OB 83 (Submodul-Wiederkehr) aufgerufen. ■ Im I-Device wird für jeden Eingangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrier ist und der entsprechende OB 83 noch nicht aufgerufen wurde. ↪ 84 ■ Im I-Device wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst, solange bis der entsprechende OB 83 aufgerufen wurde. |

| Ausgangszustand | Controller in RUN, I-Device in STOP |
|-----------------|---|
| Ereignis | I-Device läuft an |
| Reaktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ Im I-Device wird der OB 100 (Anlauf) aufgerufen. ■ Im I-Device wird der OB 83 (Return-of-Submodule) für Eingangs-Submodule der Transferbereiche zum übergeordneten IO-Controller aufgerufen. ■ Im I-Device wird für jeden Eingangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrier ist. ↪ 84 ■ Im I-Device wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst. ■ Im IO-Controller wird der OB 83 (Return-of-Submodule) für Ein- und Ausgangssubmodule der Transferbereiche zum I-Device aufgerufen. ■ Im IO-Controller wird für jeden Eingangs- und Ausgangstransferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrier sind und der entsprechende OB 83 noch nicht aufgerufen wurde. ↪ 84 ■ Im IO-Controller wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Eingangs- bzw. Ausgangstransferbereich ein OB 122 ausgelöst, solange bis der entsprechende OB 83 aufgerufen wurde. |

| Ausgangszustand | IO-Controller ist in STOP, I-Device in RUN |
|-----------------|---|
| Ereignis | IO-Controller läuft an |
| Reaktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ Im I-Device wird der OB 83 (Return-of-Submodule) für Eingangs-Submodule der Transferbereiche zum übergeordneten IO-Controller aufgerufen. ■ Im I-Device wird für jeden Transferbereich, der im Prozessabbild liegt, ein OB 85 aufgerufen, falls Meldungen von Prozessabbildtransferfehlern parametrier sind und der entsprechende OB 83 noch nicht aufgerufen wurde. ↪ 84 ■ Im I-Device wird für jeden Peripheriedirektzugriff auf einen Transferbereich ein OB 122 ausgelöst, solange bis der entsprechende OB 83 aufgerufen wurde. ■ Im IO-Controller wird der OB 100 (Anlauf) aufgerufen. |

9.5 MRP

Übersicht

Zur Erhöhung der Netzverfügbarkeit eines Industrial Ethernet-Netzwerks können Sie eine *Linientopologie* zu einer *Ringtopologie* zusammenschließen. Zum Aufbau einer Ringtopologie mit Medienredundanz müssen Sie die beiden freien Enden einer linienförmigen Netztopologie in einem Gerät zusammenführen. Der Zusammenschluss der Linientopologie zu einem Ring erfolgt über zwei Ports (Ringports) eines Geräts im Ring. Mindestens ein Gerät des so entstandenen Rings übernimmt dann die Rolle des *Redundanz-Managers*. Alle anderen Geräte im Ring sind *Redundanz-Clients*. Ein Standardmedienredundanzverfahren ist MRP (Media Redundancy Protocol). Es können bis zu 50 Geräte pro Ring teilnehmen. Das MRP (**M**edia **R**edundanz **P**rotocol) ist in der Norm IEC 61158 Type 10 "PROFINET" spezifiziert.

Voraussetzung

- Der Ring, in dem Sie MRP einsetzen wollen, darf nur aus Geräten bestehen, die diese Funktion unterstützen.
- Bei allen Geräten im Ring muss "MRP" aktiviert sein.
- Alle Geräte müssen über ihre Ringports miteinander verbunden sein.
- Der Ring darf aus max. 50 Geräte bestehen.
- Die Verbindungseinstellung (Übertragungsmedium/Duplex) muss für alle Ringports "Vollduplex" und mindestens 100 MBit/s sein. Ansonsten kann es zum Ausfall des Datenverkehrs kommen.

Funktionsweise

- Wenn der Ring an einer Stelle unterbrochen wird, werden die Datenwege zwischen den einzelnen Geräten automatisch rekonfiguriert. Nach der Rekonfiguration sind die Geräte wieder erreichbar.
- Im Redundanzmanager wird einer der beiden Ringports bei unterbrechungsfreiem Netzwerkbetrieb für normale Kommunikation blockiert, damit keine Datentelegramme kreisen. Die Ringtopologie wird somit aus Sicht der Datenübertragung zu einer Linie.
- Der *Redundanz-Manager* überwacht den Ring auf Unterbrechungen. Hierzu schickt er Test-Telegramme sowohl von Ringport 1 als auch von Ringport 2. Die Test-Telegramme durchlaufen den Ring in beide Richtungen, bis sie am jeweils anderen Ringport des Redundanz-Managers ankommen.
- Sobald die Unterbrechung beseitigt ist, werden die ursprünglichen Übertragungswege wieder hergestellt, die beiden Ringports im Redundanz-Manager voneinander getrennt und die Redundanz-Clients über den Wechsel informiert. Die Redundanz-Clients benutzen dann die neuen Wege zu den anderen Geräten.

Rekonfigurationszeit

Die Zeit zwischen Ringunterbrechung und Wiederherstellung einer funktionsfähigen Linientopologie wird *Rekonfigurationszeit* genannt. Unter *MRP* beträgt die *Rekonfigurationszeit* typischerweise 200ms.

System MICRO PROFINET-CP als Redundanz-Client

MRP wird ausschließlich als *Redundanz-Client* unterstützt. Falls der Ring geöffnet bzw. geschlossen wird, werden Sie über den OB 82 "Nachbarschaftsänderung" informiert. Mit dem SFB 54 können Sie hierzu nähere Informationen abrufen.



Der Einsatz von MRP in der Betriebsart I-Device ist nicht zulässig und wird bei der Konfiguration abgewiesen!

9.6 Topologie

Übersicht

Durch die Projektierung der Topologie spezifizieren Sie für den PROFINET-IO-Controller die physikalischen Verbindungen zwischen den Stationen in ihrem PROFINET-IO-System. Diese "Nachbarschaftsbeziehungen" werden u.a. beim "Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG" herangezogen. Hierbei wird durch Vergleich von Soll- und Isttopologie ein ausgetauschtes IO-Device ohne Namen erkannt und automatisch in den Nutzdatenverkehr eingegliedert. Durch Projektierung der Topologie habe Sie folgende Möglichkeiten:

- Sie können topologische Fehler in Ihrem Anwenderprogramm auswerten
- Sie haben höhere Flexibilität bei Planung und Erweiterung einer Anlage



Unterstützung Topologie-Editor eingeschränkt!

Bitte beachten Sie, dass die Unterstützung des Topologie-Editors des Siemens SIMATIC Manager eingeschränkt ist. Sie haben hier ausschließlich die Möglichkeit die Soll-Topologie offline zu projektieren. Ein Online-Abgleich ist aktuell nicht möglich. Sie haben auch die Möglichkeit mittels der Port-Eigenschaften ihre Ports zu verschalten.

Verschaltung über die Port-Eigenschaften

1. ➤ Klicken Sie im Hardware-Konfigurator auf den entsprechenden PROFINET-Port und öffnen Sie den Eigenschafts-Dialog über "*Kontextmenü* ➔ *Objekteigenschaften*" und wählen Sie das Register "*Topologie*".
 - ⇒ Es öffnet sich der Eigenschafts-Dialog zur Verschaltung der Ports.
2. ➤ Hier haben Sie folgende Parameter:
 - Portverschaltung
 - Lokaler Port: Name des lokalen Ports
 - Medium: Angabe des Leitungstyps (Kupfer, Lichtwellenleiter). Aktuell wird dieser Parameter nicht ausgewertet.
 - Kabelbezeichnung: Angabe einer Kabelbezeichnung
 - Partner
 - Partner-Port: Name des Ports, mit dem der angewählte Port verschaltet ist
 - Wechselnde Partner-Ports: Indem Sie unter "*Partner-Port*" "*Beliebige Partner*" angeben, können Sie für I/O-Devices wechselnde Partner-Ports projektieren. Aktuell wird dieser Parameter nicht ausgewertet.
 - Leitungsdaten
 - Leitungslänge: Abhängig vom Port-Medium können Sie in der Auswahlliste die Leitungslänge einstellen, sofern das Medium zwischen zwei Teilnehmern einheitlich ist. Hierbei wird die Signallaufzeit automatisch berechnet. Aktuell wird dieser Parameter nicht ausgewertet.
 - Signallaufzeit: Sollte das Medium zwischen zwei Teilnehmern nicht einheitlich sein, können Sie hier eine Signallaufzeit angeben. Aktuell wird dieser Parameter nicht ausgewertet.
3. ➤ Schließen Sie den Eigenschafts-Dialog wieder mit [OK].

9.7 Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG

Übersicht







IO-Devices, welche die PROFINET-Funktionalität *Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG* unterstützen, erhalten beim Austausch ihren Gerätenamen vom Controller. Diese können getauscht werden, ohne dass ein "Wechselmedium" (Speicherkarte) mit gespeichertem Gerätenamen gesteckt sein muss bzw. ohne dass ein Geräte-name mit einem PG zugewiesen werden muss. Hierbei verwendet der IO-Controller zur Vergabe des Gerätenamens die projektierte *Topologie* und die von den IO-Devices ermittelten "Nachbarschaftsbeziehungen".

Damit die *Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG* möglich ist, müssen folgende Voraussetzungen erfüllt sein:

- Die *Topologie* Ihres PROFINET-IO-Systems mit den entsprechenden IO-Devices muss projektiert sein.
- Der IO-Controller und die jeweils zum auszutauschenden Gerät benachbarten IO-Devices müssen die Funktionalität *Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG* unterstützen.
- Im IO-Controller muss in den "*Eigenschaften*" die Option *Gerätetausch ohne Wechselmedium unterstützen* aktiviert sein.
- Das getauschte Gerät muss vor dem Tausch in den Auslieferungszustand zurückgesetzt worden sein.






Projektierung der Funktionalität

Die Projektierung der Funktionalität *Gerätetausch ohne Wechselmedium/PG* in Ihrem PROFINET-IO-System erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Doppelklicken Sie auf die PROFINET-Schnittstelle Ihres IO-Controllers der CPU.
⇒ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog dieser PROFINET-Schnittstelle
2.  Aktivieren Sie im Register "*Allgemein*" die Option "*Gerätetausch ohne Wechselmedium unterstützen*".
3.  Übernehmen Sie die Einstellung mit [OK].
4.  Speichern und übersetzt Sie die Hardware-Konfiguration.
5.  Projektieren Sie Ihre *Topologie*. ↪ *Kap. 9.6 "Topologie" Seite 246*
6.  Übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.



Austauschgerät vorbereiten

Für den Austausch muss sich das "Austauschgerät" im "Auslieferungszustand" befinden. Sofern Sie das "Austauschgerät" nicht neu von Yaskawa erhalten haben, müssen Sie dieses nach folgender Vorgehensweise vorbereiten:

1.  Schließen Sie hierzu Ihr "Austauschgerät" lokal an Ihr PG an.
2.  Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager und führen Sie "*Zielsystem*
→ *Ethernetteilnehmer bearbeiten*" aus.
3.  Klicken Sie unter "*Online erreichbare Teilnehmer*" auf [Durchsuchen].
4.  Wählen Sie das entsprechende IO-Device aus, welches Sie als Ihr "Austauschgerät" identifizieren.
5.  Klicken unter "*Rücksetzen auf Werkseinstellungen*" auf [Zurücksetzen].
⇒ Ihr IO-Device wird nun zurückgesetzt und befindet sich danach im "Auslieferungszustand".

Gerät tauschen

Damit ein Gerät getauscht werden kann, muss sich das Austauschgerät im "Auslieferungszustand" befinden

1.  Machen Sie wenn nicht schon geschehen Ihr auszutauschendes Gerät stromlos.
2.  Ersetzen Sie dieses durch Ihr "Austauschgerät".

3. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung Ihres "Austauschgeräts" wieder ein.
 - ⇒ Durch Vergleich von Ist- und Soll-Topologie wird das "Austauschgerät" automatisch vom IO-Controller erkannt und automatisch in den Datenverkehr eingegliedert.

9.8 Inbetriebnahme und Anlaufverhalten

Anlauf im Auslieferungszustand

Im Auslieferungszustand ist die CPU urgelöscht. Nach Netz EIN besitzt der PROFINET-Teil keine Projektierung. Der PROFINET-Teil verhält sich passiv und kann über die Teilnehmersuche gefunden werden.

Online mit Bus-Parametern ohne Projekt

- Für die Kommunikation zwischen IO-Controller und IO-Device müssen zuvor die Kommunikationswege definiert werden. Zur eindeutigen Spezifizierung der Kommunikationswege werden diese während des Systemanlaufs vom IO-Controller auf Basis der Projektierdaten eingerichtet. Hierbei erfolgt die Projektierung mittels einer Hardware-Konfiguration.
- Sobald die Projektierdaten übertragen sind, führt der IO-Controller einen erneuten Systemanlauf durch.
- In diesem Zustand können Sie durch Angabe der IP-Adresse auf den IO-Controller über Ethernet zugreifen und Ihre CPU projektieren.

IO-Device-Projektierung

- Über eine Hardware-Konfiguration führen Sie die Projektierung des PROFINET-IO-Controllers durch. Nach der Übertragung der Projektierung in den IO-Controller, besitzt dieser alle Informationen für die Adressierung der IO-Devices und den Datenaustausch mit den IO-Devices.
- Während des Systemanlaufs des IO-Controller werden die IO-Devices mittels des DCP-Protokolls mit den projektierten IP-Adressen versorgt. Nach PowerON und nach Übertragen einer neuen Hardware-Konfiguration wird der Systemanlauf im IO-Controller aufgrund der Projektierdaten angestoßen und läuft selbständig ab. Während des Systemanlaufs baut der IO-Controller eine eindeutige Kommunikationsbeziehung (CR) und Applikationsbeziehung (AR) den IO-Devices auf. Hierbei werden die zyklischen IO-Daten, die azyklischen R/W-Dienste und die erwarteten Module/Submodule festgelegt.
- Der PROFINET-IO-Controller besitzt keine physikalischen LEDs zur Anzeige der Zustände. Die Statusinformationen werden in Form von virtuellen LED-Zuständen abgelegt. Zur Laufzeit können Sie deren Status über die SZL-Teillisten xy19h bzw. xy74h ermitteln. ↪ *Kap. 9.9.5 "Diagnose Statusanzeige über SZLs" Seite 252*
 - Die BF3-LED leuchtet wenn ein PROFINET-IO-Device als "vernetzt" projektiert ist aber kein Buskabel gesteckt ist.
 - Sofern der IO-Controller eine gültige Projektierung mit mindestens einem IO-Device erhalten hat, leuchtet die BS2-LED.
 - Bei Ethernet-Schnittstellen-Parametern, welche für den PROFINET-Betrieb ungeeignet sind, blinkt die BS2-LED mit 1Hz.
 - Sofern die IP-Adresse für den IO-Controller nicht genutzt werden kann, da sie z.B. doppelt vorhanden ist, blinkt die BS2-LED mit 0,5Hz.
 - Befindet sich nach dem Hochlauf mindestens ein IO-Device noch nicht im zyklischen Datenaustausch, so blinkt die BF3-LED.
 - Wenn alle IO-Devices im zyklischen Datenaustausch sind, geht die BF3-LED aus. Nach erfolgreichem Systemhochlauf ist das System bereit für die Kommunikation.

Zustand CPU beeinflusst IO-Prozessdaten

Nach NetzEIN bzw. nach der Übertragung einer neuen Hardware-Konfiguration werden automatisch die Projektierdaten an den IO-Controller übergeben. Abhängig vom CPU-Zustand zeigt der IO-Controller folgendes Verhalten:

- Verhalten bei CPU-STOP
 - Im STOP-Zustand der CPU wird weiterhin zyklisch ein Ausgabetelegramm gesendet, die darin enthaltenen Daten aber als "ungültig" markiert und als Ausgabedaten werden Nullen übertragen.
 - Der IO-Controller empfängt weiterhin die Eingabedaten der IO-Devices und legt diese zyklisch im Eingabe-Bereich der CPU ab.
- Verhalten bei CPU-RUN
 - Der IO-Controller bekommt zyklisch die auszugebenden Daten von der CPU und sendet diese als Telegramm an alle projektierte IO-Devices.
 - Der IO-Controller empfängt die Eingabedaten der IO-Devices und legt diese zyklisch im Eingabe-Bereich der CPU ab.

9.9 PROFINET Diagnose

9.9.1 Übersicht

Über folgende Wege erhalten Sie Diagnose-Informationen von Ihrem System:

- Diagnose mit dem Projektier- und Engineering-Tool
- Diagnose zur Laufzeit im Anwenderprogramm (OB 1, SFB 52)
- Diagnose über OB-Startinformationen
- Diagnose Statusanzeige über SZLs

9.9.2 Diagnose mit dem Projektier- und Engineering-Tool

Wenn Sie über Ihr Projektier- bzw. Engineering-Tool über Ethernet mit dem PROFINET-IO-Controller verbunden sind, können Sie online Diagnoseinformationen abrufen. Beispielsweise mit "*Station* → *Online öffnen*" erhalten Sie einen Überblick über den Zustand Ihres Systems. Hierbei werden fehlende bzw. fehlerhafte Komponenten mittels einer symbolischen Darstellung markiert. In der nachfolgender Abbildung wird z.B. signalisiert, dass das Device 3 projektiert aber nicht vorhanden ist und in Device 4 ein Fehler vorliegt.

Diagnose Online

| | |
|------|-----------|
| 1 | |
| 2 | ✘ CPU ... |
| X... | PN-IO |
| 3 | |

| | E-Adr. | A-Adr. | Diag. |
|---|--------|--------|-------|
| 0 | | | 8187 |
| 1 | 20 | | |
| 2 | | 30 | |
| 3 | 24 | 32 | |
| 4 | | | |
| 5 | | | |

9.9.3 Diagnose zur Laufzeit im Anwenderprogramm

Mit dem SFB 52 RDREC (read record) können Sie aus Ihrem Anwenderprogramm z.B. im OB 1 auf Diagnosedaten zugreifen. Der SFB 52 ist ein asynchron arbeitender SFB, d.h. die Bearbeitung erstreckt sich über mehrere SFB-Aufrufe.



Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

Beispiel OB 1

Für den zyklischen Zugriff auf einen Datensatz der Diagnosedaten des Zähler-Moduls 050-1BA00 können Sie folgendes Beispielprogramm im OB 1 verwenden:

```

UN M10.3 'Ist Lesevorgang beendet (BUSY=0)
UN M10.1 'und liegt kein Auftragsanstoß
      'an (REQ=0) dann
S  M10.1 'starte Datensatz-Übertragung (REQ:=1)
L  W#16#4000'Datensatznummer(hier DS 0x4000)
T  MW12
CALL SFB 52, DB52 'Aufruf SFB 52 mit Instanz-DB
      REQ :=M10.1 'Anstoßmerker
      ID :=DW#16#0018 'Kleinere Adresse des Mischmoduls
      INDEX :=MW12
      MLEN :=14 'Länge Datensatz 0x4000
      'bei 1 Eintrag
      VALID :=M10.2 'Gültigkeit des Datensatz
      BUSY :=M10.3 'Anzeige, ob Auftrag noch läuft
      ERROR :=M10.4 'Fehler-Bit während des Lesens
      STATUS :=MD14 'Fehlercodes
      LEN :=MW16 'Länge des gelesenen Datensatz
      RECORD :=P#M 100.0 Byte 40 'Ziel (MB100, 40Byte)
U M10.1
R M10.1 'Rücksetzen von REQ

```

Diagnosedaten

Das Zähler-Modul 050-1BA00 stellt 20Byte Diagnosedaten zur Verfügung. Die Diagnosedaten des Moduls 050-1BA00 haben folgenden Aufbau:

| Name | Bytes | Funktion | Default |
|-----------------|-------|-------------------------------|---------|
| ERR_A | 1 | Diagnose | 00h |
| MODTYP | 1 | Modulinformation | 18h |
| ERR_C | 1 | reserviert | 00h |
| ERR_D | 1 | Diagnose | 00h |
| CHTYP | 1 | Kanaltyp | 76h |
| NUMBIT | 1 | Anzahl Diagnosebits pro Kanal | 08h |
| NUMCH | 1 | Anzahl Kanäle des Moduls | 01h |
| CHERR | 1 | Kanalfehler | 00h |
| CH0ERR | 1 | Kanalspezifischer Fehler | 00h |
| CH1ERR...CH7ERR | 7 | reserviert | 00h |
| DIAG_US | 4 | µs-Ticker | 00h |



Nähere Informationen zu den Diagnosedaten finden Sie im System SLIO Handbuch HB300_FM_050-1BA00.

9.9.4 Diagnose über OB-Startinformationen

- Bei Auftreten eines Fehlers generiert das gestörte System eine Diagnosemeldung an die CPU. Daraufhin ruft die CPU den entsprechenden Diagnose-OB auf. Hierbei übergibt das CPU-Betriebssystem dem OB in den temporären Lokaldaten eine Startinformation.
- Durch Auswertung der Startinformation des entsprechenden OBs erhalten Sie Informationen über Fehlerursache und Fehlerort.
- Mit der Systemfunktion SFC 6 RD_SINFO können Sie zur Laufzeit auf diese Startinformation zugreifen.
- Bitte beachten Sie hierbei, dass Sie die Startinformationen eines OBs nur im OB selbst lesen können, da es sich hier um temporäre Daten handelt.

Abhängig vom Fehlertyp werden folgende OBs im Diagnosefall aufgerufen:

- OB 82 bei Fehler an einem Modul am IO-Device (Diagnosealarm)
- OB 83 beim Ziehen bzw. Stecken eines Moduls an einem IO-Device
- OB 86 bei Ausfall bzw. Wiederkehr eines IO-Device



Nähere Informationen zu den OBs und deren Startinformationen finden Sie in der Online-Hilfe zu ihrem Programmier-Tool und im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

9.9.5 Diagnose Statusanzeige über SZLs

Der PROFINET-IO-Controller besitzt keine physikalischen LEDs zur Anzeige der Zustände. Die Statusinformationen werden in Form von virtuellen LED-Zuständen abgelegt. Zur Laufzeit können Sie deren Status über die SZL-Teillisten xy19h bzw. xy74h ermitteln. Näheres hierzu finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

Virtuelle LEDs PROFINET

| BF3 (Busfehler) | BS2 (Busstatus) | MT2 (Maintenance) | Bedeutung |
|--|--|--------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | PROFINET ist nicht projektiert. |
| <input type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | PROFINET ist konfiguriert mit gültigen Ethernet-Schnittstellen-Parametern, gültiger IP-Adresse und mindestens einem IO-Device. |
| <input checked="" type="checkbox"/> | X | X | <ul style="list-style-type: none"> ■ Busfehler, keine Verbindung zu Subnetz/Switch. ■ Falsche Übertragungsgeschwindigkeit ■ Vollduplexübertragung ist nicht aktiviert. |
| <input checked="" type="checkbox"/> 2Hz | X | X | <ul style="list-style-type: none"> ■ Ausfall eines angeschlossenen IO-Device. ■ Mindestens ein IO-Device ist nicht ansprechbar. ■ Fehlerhafte Projektierung ■ I-Device ist projektiert, aber es existiert noch keine Verbindung. |
| X | <input checked="" type="checkbox"/> 1Hz | X | <ul style="list-style-type: none"> ■ Die Ethernet-Schnittstellen-Parameter sind ungültig. ■ I-Device ist projektiert und <i>Linkmode</i> entspricht nicht "100MBit/s Vollduplex". |
| X | <input checked="" type="checkbox"/> 0,5Hz | X | Es wurde keine IP-Adresse vergeben. |

| BF3 (Busfehler) | BS2 (Busstatus) | MT2 (Maintenance) | Bedeutung |
|--------------------|--------------------|----------------------|--|
| X | X | ■ | Ein Maintenance-Ereignis eines IO-Devices liegt an, bzw. es ist ein interner Fehler aufgetreten. |
| ▣ 4s an, 1s aus | X | ▣ 4s an, 1s aus | Gleichzeitiges Blinken zeigt an, dass die Konfiguration ungültig ist. |
| ▣ 4Hz | □ | ▣ 4Hz | Das abwechselnde Blinken zeigt an, dass ein Firmwareupdate des PROFINET-IO-Controllers durchgeführt wird. |
| ■ | ■ | ■ | Firmwareupdate des PROFINET-IO-Controllers wurde fehlerfrei durchgeführt. |
| X | X | ▣ 2Hz | Mit einem geeigneten Projektierool können Sie über die Funktion <i>"Teilnehmer Blinktest"</i> die MT-LED blinken lassen. Dies kann z.B. zur Identifikation der Baugruppe dienen. |

an: ■ | aus: □ | blinken: ▣ | nicht relevant: X

Einsatz der BS-LED - Busstatus

- BS-LED: aus
 - Es ist kein PROFINET konfiguriert.
- BS-LED: blinkt mit 1Hz
 - Ethernet-Schnittstellen-Parameter sind ungültig.
- BS-LED: blinkt mit 0,5Hz
 - Es wurde keine IP-Adresse vergeben.
- BS-LED: an
 - PROFINET ist konfiguriert mit gültigen Ethernet-Schnittstellen-Parametern, gültiger IP-Adresse und mindestens einem IO-Device.

Einsatz der MT-LED - Maintenance

- MT-LED: aus
 - Es liegt kein Maintenance-Ereignis an.
- MT-LED: an
 - Ein Maintenance-Ereignis eines IO-Devices liegt an, bzw. es ist ein interner Fehler aufgetreten.
 - Es wurde ein Eintrag im Diagnosepuffer der CPU erstellt, welcher nähere Informationen und ggf auch Lösungsvorschläge zum Maintenance-Ereignis beinhaltet.
↳ Kap. 4.20 "Diagnose-Einträge" Seite 122
Beheben sie den Fehler und führen Sie PowerOFF/ON durch.
 - Aktuell müssen Sie PowerOFF/ON durchführen, dass die MT-LED wieder ausgeht.
- MT-LED: blinkt
 - Mit einem geeigneten Projektierool können Sie über die Funktion *"Teilnehmer Blinktest"* die MT-LED blinken lassen. Dies kann z.B. zur Identifikation der Baugruppe dienen.
 - Gleichzeitiges Blinken mit der BF2-LED (4s an, 1s aus) zeigt an, dass die Konfiguration ungültig ist.
 - Das abwechselnde Blinken mit der BF2-LED mit 4Hz zeigt an, dass ein Firmwareupdate des PROFINET-IO-Controllers durchgeführt wird.

9.10 PROFINET Systemgrenzen

Maximale Anzahl Devices und Produktivverbindungen

$$D = \sum_{i=1}^n \frac{I}{A_i}$$

Anhand der Devices, welche pro ms mit dem IO-Controller kommunizieren sollen, können Sie den Maximalwert für die Anzahl Ihrer Devices ermitteln. Hieraus ergibt sich auch die maximale Anzahl der Produktivverbindungen. Die *Devices pro ms* können Sie mit folgender Summenformel aus den einzelnen Device-Aktualisierungszeiten (A) ermitteln:

- D Devices pro ms
- n Anzahl Devices
- A Device-Aktualisierungszeit



Bitte beachten Sie, dass der Wert D immer auf die nächste kleinere ganze Zahl abzurunden ist!

Der PROFINET-IO-Controller besitzt folgende Systemgrenzen

| Devices pro ms (D) | Max. Anzahl Devices | Max. Anzahl Produktivverbindungen |
|--------------------|---------------------|-----------------------------------|
| 3 | 8 | 0 |
| 2 | 8 | 2 |
| 1 | 8 | 2 |
| 0 | 8 | 2 |

Ausgabe-Bytes pro ms

$$O = \sum_{i=1}^n \frac{B_i}{A_i}$$

- O Ausgabe-Bytes pro ms
- n Anzahl Devices
- B Anzahl Ausgabe-Bytes pro Device
- A Aktualisierungszeit pro Device

Der PROFINET-IO-Controller besitzt folgende Systemgrenzen:

- Max. Anzahl Ausgabe-Bytes pro ms: 800
- Max. Anzahl Ausgabe-Bytes pro Device: 768

Eingabe-Bytes pro ms

$$I = \sum_{i=1}^n \frac{C_i}{A_i}$$

- I Eingabe-Bytes pro ms
- n Anzahl Devices
- C Anzahl Eingabe-Bytes pro Device
- A Aktualisierungszeit pro Device

Der PROFINET-IO-Controller besitzt folgende Systemgrenzen:

- Max. Anzahl Eingabe-Bytes pro ms: 800
- Max. Anzahl Eingabe-Bytes pro Device: 768

10 Optional: PtP-Kommunikation

10.1 Schnelleinstieg

Allgemein

Für die PtP-Kommunikation ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X1: PtP (RS422/485) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. ↪ *Kap. 2.4 "Montage" Seite 16*

- PtP-Funktionalität

- Mit der Funktionalität PtP ermöglicht die Schnittstelle eine serielle Punkt-zu-Punkt-Prozessanbindung zu verschiedenen Ziel- oder Quell-Systemen.

Protokolle

Unterstützt werden die Protokolle bzw. Prozeduren ASCII, STX/ETX, 3964R, USS und Modbus.

Parametrierung

Die Parametrierung der seriellen Schnittstelle erfolgt zur Laufzeit unter Einsatz des FC/SFC 216 (SER_CFG). Hierbei sind für alle Protokolle mit Ausnahme von ASCII die Parameter in einem DB abzulegen.

Kommunikation

Mit FCs/SFCs steuern Sie die Kommunikation. Das Senden erfolgt unter Einsatz des FC/SFC 217 (SER_SND) und das Empfangen über FC/SFC 218 (SER_RCV). Durch erneuten Aufruf des FC/SFC 217 SER_SND bekommen Sie bei 3964R, USS und Modbus über RetVal einen Rückgabewert geliefert, der unter anderem auch aktuelle Informationen über die Quittierung der Gegenseite beinhaltet. Bei den Protokollen USS und Modbus können Sie durch Aufruf des FC/SFC 218 SER_RCV nach einem SER_SND das Quittungstelegramm auslesen. Die FCs/SFCs befinden sich im Lieferumfang der CPU.



Verwenden Sie FCs anstelle von SFCs

Bitte beachten Sie, die CPU zeigt die produktspezifischen SFCs nicht an. Für Programmierertools wie z.B. Siemens SIMATIC Manager und TIA Portal verwenden Sie bitte die entsprechenden FCs aus der "Conrols Library".

Übersicht der FCs/SFCs für die serielle Kommunikation

Folgende FC/SFCs kommen für die serielle Kommunikation zum Einsatz:

| FC/SFC | | Beschreibung |
|------------|---------|---------------------|
| FC/SFC 216 | SER_CFG | RS485 Parametrieren |
| FC/SFC 217 | SER_SND | RS485 Senden |
| FC/SFC 218 | SER_RCV | RS485 Empfangen |



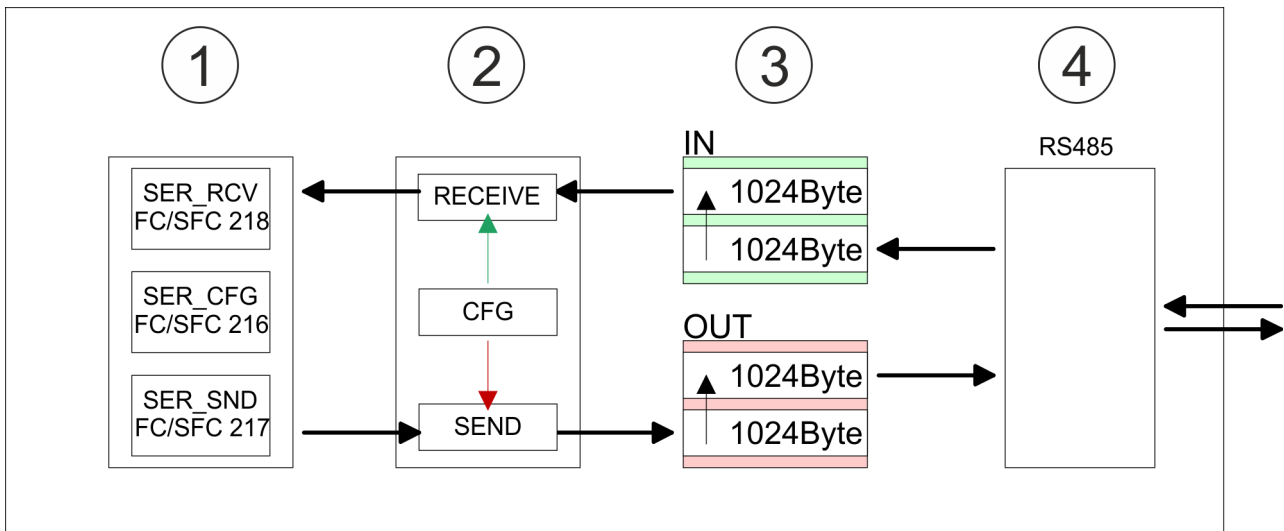
Näheres zum Einsatz dieser Bausteine finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

10.2 Prinzip der Datenübertragung

RS485-PtP-Kommunikation

Die Datenübertragung wird zur Laufzeit über FC/SFCs gehandhabt. Das Prinzip der Datenübertragung ist für alle Protokolle identisch und soll hier kurz gezeigt werden.

- Daten, die von der CPU in den entsprechenden Datenkanal geschrieben werden, werden in einen FIFO-Sendepuffer (first in first out) mit einer Größe von 2x1024Byte abgelegt und von dort über die Schnittstelle ausgegeben.
- Empfängt die Schnittstelle Daten, werden diese in einem FIFO-Empfangspuffer mit einer Größe von 2x1024Byte abgelegt und können dort von der CPU gelesen werden.
- Sofern Daten mittels eines Protokolls übertragen werden, erfolgt die Einbettung der Daten in das entsprechende Protokoll automatisch.
- Im Gegensatz zu ASCII- und STX/ETX erfolgt bei den Protokollen 3964R, USS und Modbus die Datenübertragung mit Quittierung der Gegenseite.
- Durch erneuten Aufruf des FC/SFC 217 SER_SND bekommen Sie über RetVal einen Rückgabewert geliefert, der unter anderem auch aktuelle Informationen über die Quittierung der Gegenseite beinhaltet.
- Zusätzlich ist bei USS und Modbus nach einem SER_SND das Quittungstelegramm durch Aufruf des FC/SFC 218 SER_RCV auszulesen.



- 1 Programm
- 2 Protokoll
- 3 FIFO-Puffer
- 4 Schnittstelle

10.3 PtP-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09

X1 PtP (RS422/485)

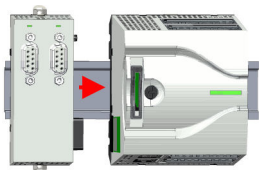


9polige SubD-Buchse: (potenzialgetrennt):

Mit der Funktionalität *PtP* ermöglicht die RS485-Schnittstelle eine serielle Punkt-zu-Punkt-Prozessan Kopplung zu verschiedenen Ziel- oder Quell-Systemen.

- Protokolle:
 - ASCII
 - STX/ETX
 - 3964R
 - USS
 - Modbus-Master (ASCII, RTU)
- Serielle Busverbindung
 - Vollduplex: Vierdraht-Betrieb (RS422)
 - Halbduplex: Zweidraht-Betrieb (RS485)
 - Datenübertragungsrate: max. 115 kBaud

PtP-Funktionalität aktivieren

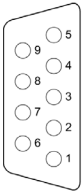


Eine Hardware-Konfiguration zur Einstellung der PtP-Funktionalität ist nicht erforderlich.

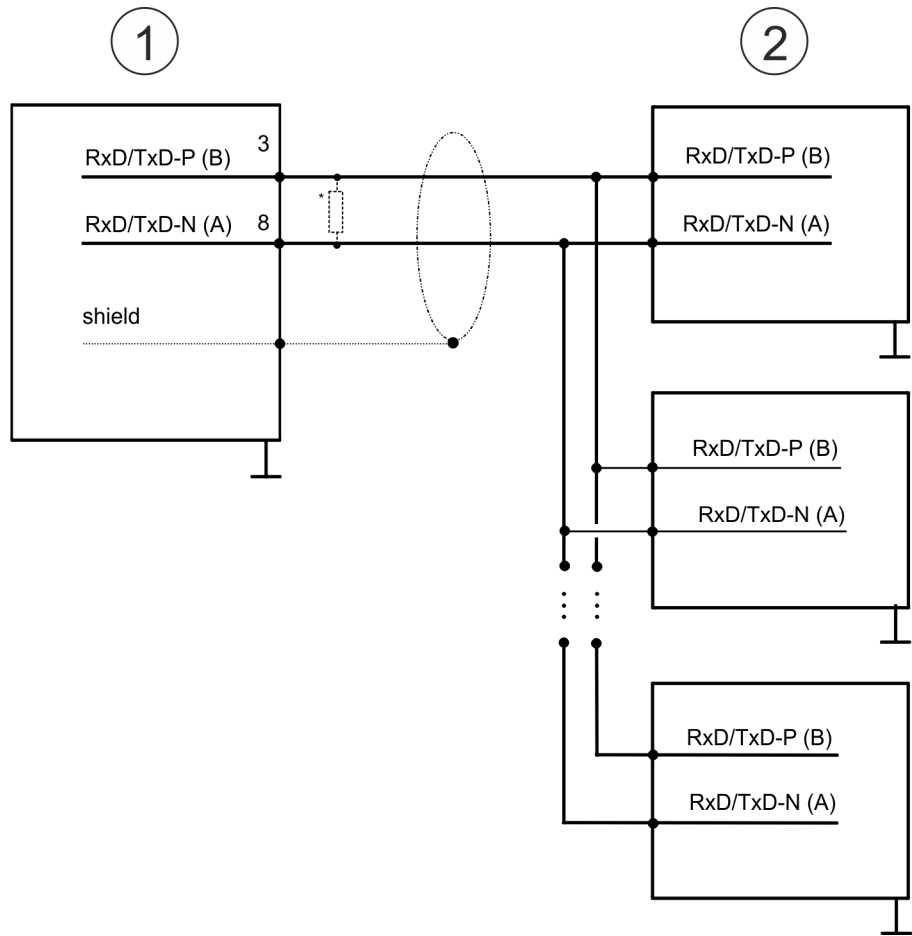
1. Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.
2. Montieren Sie das Erweiterungsmodul. ↪ *Kap. 2.4 "Montage" Seite 16*
3. Stellen Sie eine Kabelverbindung zum Kommunikationspartner her.
4. Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X1 PtP bereit für die PtP-Kommunikation.

RS485-Verkabelung mittels PROFIBUS Kabel

X1 PtP



- ① n. c.
- ② TxD-P (line B) - RS422
- ③ RxD-P (line B) - RS422
RxD/TxD-P (line B) - RS485
- ④ RTS
- ⑤ M5V
- ⑥ P5V
- ⑦ TxD-N (line A) - RS422
- ⑧ RxD-N (line A) RS422
RxD/TxD-N (line A) - RS485
- ⑨ n.c.



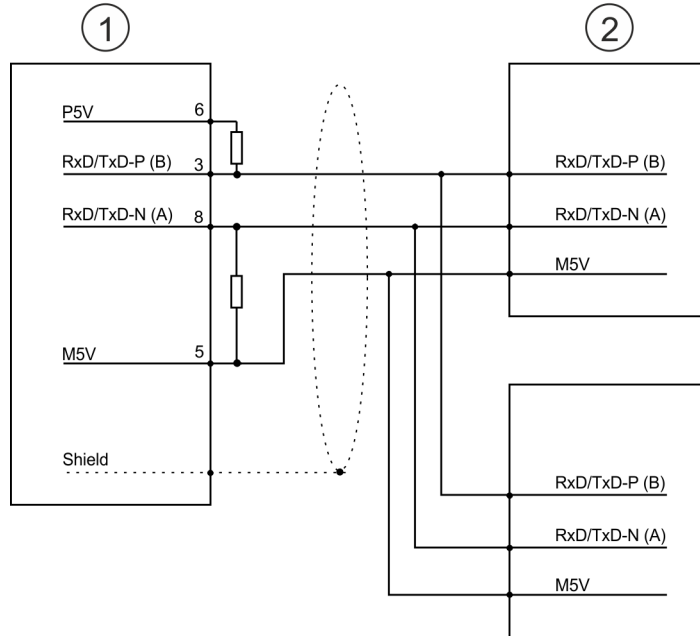
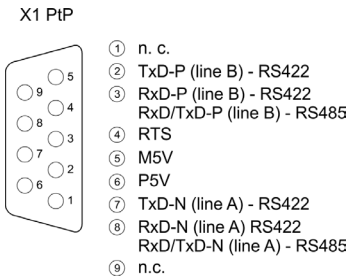
- 1 PTP-Schnittstelle
- 2 Peripherie



- *) Verwenden Sie für einen störungsfreien Datenverkehr einen Abschlusswiderstand von ca. 120Ω .
- Verbinden Sie niemals Kabelschirm und M5V (Pin 5) miteinander, da aufgrund von Ausgleichsströmen die Schnittstellen zerstört werden könnten!

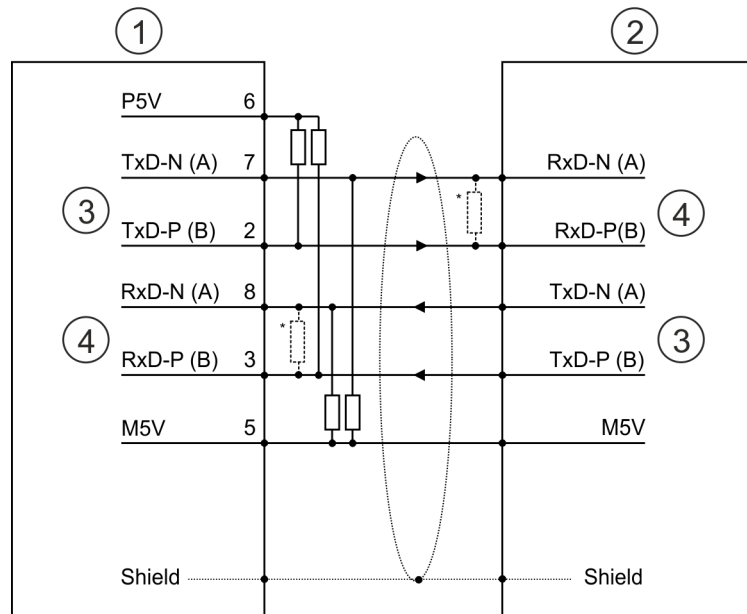
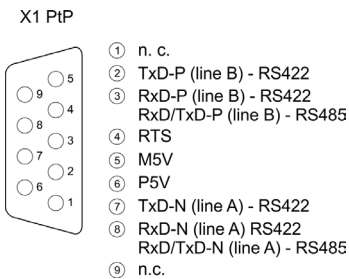
RS485-Verkabelung mit definierten Ruhepegeln

Bei potenzialgetrennten Schnittstellen haben Sie auf Pin 6 isolierte 5V (P5V) und an Pin 5 die zugehörige Masse (M5V). Mit dieser isolierten Spannung können Sie über Widerstände zu den Signalleitungen definierte Ruhepegel vergeben und für einen reflexionsarmen Abschluss sorgen.



- 1 X1 PtP-Schnittstelle
- 2 Peripherie

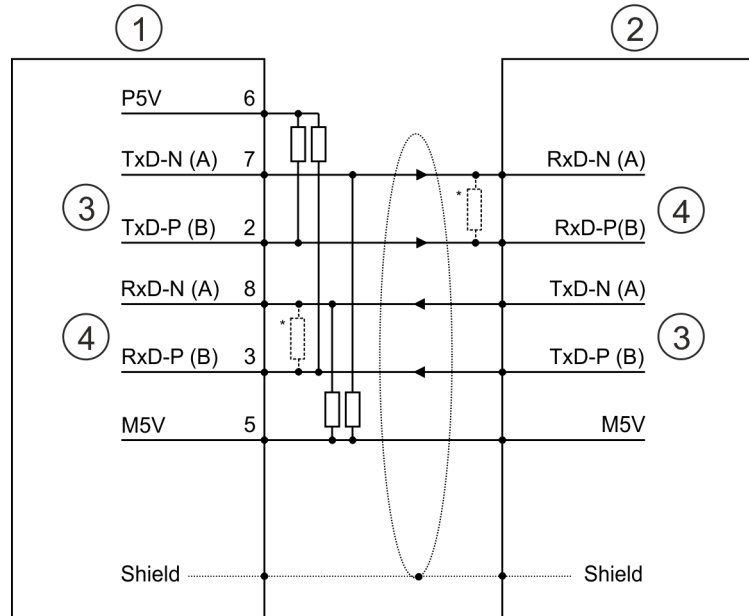
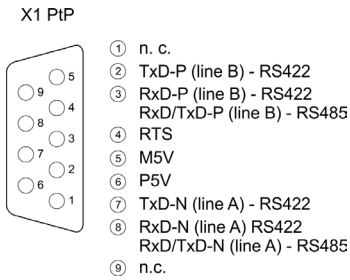
RS422-Verkabelung



- 1 X1 PtP-Schnittstelle
- 2 Peripherie
- 3 Send
- 4 Receive
- *) Bei Leitungslängen >50m müssen Sie für einen störungsfreien Datenverkehr einen Abschlusswiderstand von ca. 330Ω auf der Empfängerseite einlöten.

RS422-Verkabelung mit definierten Ruhepegeln

Bei potenzialgetrennten Schnittstellen haben Sie auf Pin 6 isolierte 5V (P5V) und an Pin 5 die zugehörige Masse (M5V). Mit dieser isolierten Spannung können Sie über Widerstände zu den Signalleitungen definierte Ruhepegel vergeben und für einen reflexionsarmen Abschluss sorgen.



- 1 X1 PtP-Schnittstelle
- 2 Peripherie
- 3 Send
- 4 Receive
- *) Bei Leitungslängen >50m müssen Sie für einen störungsfreien Datenverkehr einen Abschlusswiderstand von ca. 330Ω auf der Empfängerseite einlöten.

Statusanzeige



| X1 PtP | Bedeutung |
|---|----------------------|
| TxD | |
| <input checked="" type="checkbox"/> grün flackert | Sendeaktivität |
| <input type="checkbox"/> | Keine Sendeaktivität |

10.4 Parametrierung

10.4.1 FC/SFC 216 - SER_CFG - Parametrierung PtP

Die Parametrierung erfolgt zur Laufzeit unter Einsatz des FC/SFC 216 (SER_CFG). Hierbei sind die Parameter für STX/ETX, 3964R, USS und Modbus in einem DB abzu-legen.

10.5 Kommunikation

10.5.1 FC/SFC 217 - SER_SND - Senden an PtP

Mit diesem Baustein werden Daten über die serielle Schnittstelle gesendet. Durch erneuten Aufruf des FC/SFC 217 SER_SND bekommen Sie bei 3964R, USS und Modbus über RETVAL einen Rückgabewert geliefert, der unter anderem auch aktuelle Informationen über die Quittierung der Gegenseite beinhaltet. Zusätzlich ist bei USS und Modbus nach einem SER_SND das Quittungstelegramm durch Aufruf des FC/SFC 218 SER_RCV auszulesen.

10.5.2 FC/SFC 218 - SER_RCV - Empfangen von PtP

Mit diesem Baustein werden Daten über die serielle Schnittstelle empfangen. Bei den Protokollen USS und Modbus können Sie durch Aufruf des FC/SFC 218 SER_RCV nach einem SER_SND das Quittungstelegramm auslesen.



Näheres zum Einsatz dieser Bausteine finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

10.6 Protokolle und Prozeduren

Übersicht

Die CPU unterstützt folgende Protokolle und Prozeduren:

- ASCII-Übertragung
- STX/ETX
- 3964R
- USS
- Modbus

ASCII

Die Datenkommunikation via ASCII ist die einfachste Form der Kommunikation. Die Zeichen werden 1 zu 1 übergeben. Bei ASCII werden je Zyklus mit dem Lese-FC/SFC die zum Zeitpunkt des Aufrufs im Puffer enthaltenen Daten im parametrisierten Empfangsdatenbaustein abgelegt. Ist ein Telegramm über mehrere Zyklen verteilt, so werden die Daten überschrieben. Eine Empfangsbestätigung gibt es nicht. Der Kommunikationsablauf ist vom jeweiligen Anwenderprogramm zu steuern. Sie können hierzu den FB 1 - RECEIVE_ASCII verwenden.



Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

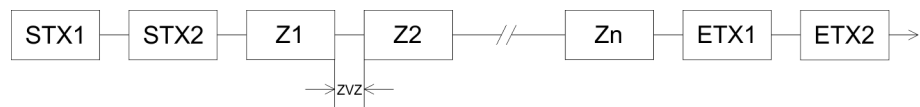
STX/ETX

STX/ETX ist ein einfaches Protokoll mit Start- und Ende-Kennung. Hierbei stehen STX für **S**tart of **T**ext und ETX für **E**nd of **T**ext. Die Prozedur STX/ETX wird zur Übertragung von ASCII-Zeichen eingesetzt. Sie arbeitet ohne Blockprüfung (BCC).

- Sollen Daten von der Peripherie eingelesen werden, muss das Start-Zeichen vorhanden sein, anschließend folgen die zu übertragenden Zeichen. Danach muss das Ende-Zeichen vorliegen. Abhängig von der Byte-Breite können folgende ASCII-Zeichen übertragen werden: 5Bit: nicht zulässig; 6Bit: 20...3Fh, 7Bit: 20...7Fh, 8Bit: 20...FFh.
- Die Nutzdaten, d.h. alle Zeichen zwischen Start- und Ende-Kennung, werden nach Empfang des Schlusszeichens an die CPU übergeben.
- Beim Senden der Daten von der CPU an ein Peripheriegerät werden die Nutzdaten an den FC/SFC 217 (SER_SND) übergeben und von dort mit angefügten Start- und Endezeichen über die serielle Schnittstelle an den Kommunikationspartner übertragen.
- Es kann mit 1, 2 oder keiner Start- und mit 1, 2 oder keiner Ende-Kennung gearbeitet werden.
- Wird kein Ende-Zeichen definiert, so werden alle gelesenen Zeichen nach Ablauf einer parametrierbaren Zeichenverzugszeit (Timeout) an die CPU übergeben.

Als Start- bzw. Ende-Kennung sind alle Hex-Werte von 00h bis 1Fh zulässig. Zeichen größer 1Fh werden ignoriert und nicht berücksichtigt. In den Nutzdaten sind Zeichen kleiner 20h nicht erlaubt und können zu Fehlern führen. Die Anzahl der Start- und Endezeichen kann unterschiedlich sein (1 Start, 2 Ende bzw. 2 Start, 1 Ende oder andere Kombinationen). Für nicht verwendete Start- und Endezeichen muss in der Hardware-Konfiguration FFh eingetragen werden.

Telegrammaufbau:



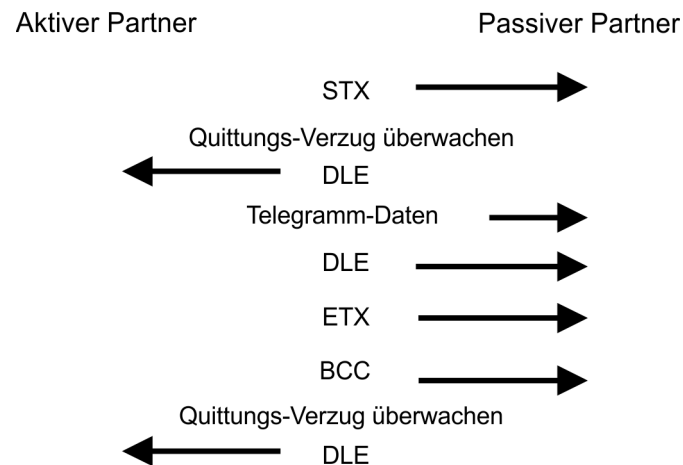
3964

Die Prozedur 3964R steuert die Datenübertragung bei einer Punkt-zu-Punkt-Kopplung zwischen der CPU und einem Kommunikationspartner. Die Prozedur fügt bei der Datenübertragung den Nutzdaten Steuerzeichen hinzu. Durch diese Steuerzeichen kann der Kommunikationspartner kontrollieren, ob die Daten vollständig und fehlerfrei bei ihm angekommen sind.

Die Prozedur wertet die folgenden Steuerzeichen aus:

- STX: **S**tart of **T**ext
- DLE: **D**ata **L**ink **E**scape
- ETX: **E**nd of **T**ext
- BCC: **B**lock **C**heck **C**haracter
- NAK: **N**egative **A**cknowledge

Sie können pro Telegramm maximal 255Byte übertragen.

Prozedurablauf

Wird ein "DLE" als Informationszeichen übertragen, so wird dieses zur Unterscheidung vom Steuerzeichen "DLE" beim Verbindungsauf- und -abbau auf der Sendeleitung doppelt gesendet (DLE-Verdoppelung). Der Empfänger macht die DLE-Verdoppelung wieder rückgängig.

Unter 3964R muss einem Kommunikationspartner eine niedrigere Priorität zugeordnet sein. Wenn beide Kommunikationspartner gleichzeitig einen Sendeauftrag erteilen, dann stellt der Partner mit niedriger Priorität seinen Sendeauftrag zurück.

USS

Das USS-Protokoll (**U**niverselle **s**erielle **S**chnittstelle) ist ein von Siemens definiertes seriell-Übertragungsprotokoll für den Bereich der Antriebstechnik. Hiermit lässt sich eine serielle Buskopplung zwischen einem übergeordneten Master - und mehreren Slave-Systemen aufbauen. Das USS-Protokoll ermöglicht durch Vorgabe einer fixen Telegrammlänge einen zeitzyklischen Telegrammverkehr.

Folgende Merkmale zeichnen das USS-Protokoll aus:

- Mehrpunktfähige Kopplung
- Master-Slave Zugriffsverfahren
- Single-Master-System
- Maximal 32 Teilnehmer
- Einfacher, sicherer Telegrammrahmen

Es gilt:

- Am Bus können 1 Master und max. 31 Slaves angebunden sein.
- Die einzelnen Slaves werden vom Master über ein Adresszeichen im Telegramm ausgewählt.
- Die Kommunikation erfolgt ausschließlich über den Master im Halbduplex-Betrieb.
- Nach einem Sende-Auftrag ist das Quittungstelegramm durch Aufruf des FC/SFC 218 SER_RCV auszulesen.

Die Telegramme für Senden und Empfangen haben folgenden Aufbau:

Master-Slave-Telegramm

| STX | LGE | ADR | PKE | | IND | | PWE | | STW | | HSW | | BCC |
|-----|-----|-----|-----|---|-----|---|-----|---|-----|---|-----|---|-----|
| 02h | | | H | L | H | L | H | L | H | L | H | L | |

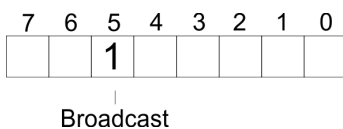
Slave-Master-Telegramm

| STX | LGE | ADR | PKE | | IND | | PWE | | ZSW | | HIW | | BCC |
|-----|-----|-----|-----|---|-----|---|-----|---|-----|---|-----|---|-----|
| 02h | | | H | L | H | L | H | L | H | L | H | L | |

mit

- STX - Startzeichen
- STW - Steuerwort
- LGE - Telegrammlänge
- ZSW - Zustandswort
- ADR - Adresse
- HSW - Hauptsollwert
- PKE - Parameterkennung
- HIW - Hauptistwert
- IND - Index
- BCC - Block Check Character
- PWE - Parameterwert

USS-Broadcast mit gesetztem Bit 5 in ADR-Byte



Eine Anforderung kann an einen bestimmten Slave gerichtet sein oder als Broadcast-Nachricht an alle Slaves gehen. Zur Kennzeichnung einer Broadcast-Nachricht ist Bit 5 im ADR-Byte auf 1 zu setzen. Hierbei wird die Slave-Adr. (Bit 0 ... 4) ignoriert. Im Gegensatz zu einem "normalen" Send-Auftrag ist beim Broadcast keine Telegrammauswertung über FC/SFC 218 SER_RCV erforderlich. Nur Schreibaufträge dürfen als Broadcast gesendet werden.

Modbus

- Das Protokoll Modbus ist ein Kommunikationsprotokoll, das eine hierarchische Struktur mit einem Master und mehreren Slaves festlegt.
- Physikalisch arbeitet Modbus über eine serielle Halbduplex-Verbindung. Es treten keine Buskonflikte auf, da der Master immer nur mit einem Slave kommunizieren kann.

- Nach einer Anforderung vom Master wartet dieser solange auf die Antwort des Slaves, bis eine einstellbare Wartezeit abgelaufen ist. Während des Wartens ist eine Kommunikation mit einem anderen Slave nicht möglich.
- Nach einem Sende-Auftrag ist das Quittungstelegramm durch Aufruf des FC/SFC 218 SER_RCV auszulesen.
- Die Anforderungs-Telegramme, die ein Master sendet und die Antwort-Telegramme eines Slaves haben den gleichen Aufbau:

Telegrammaufbau

| | | | | | |
|--------------|---------------|----------------|-------|----------------|-------------|
| Startzeichen | Slave-Adresse | Funktions-Code | Daten | Flusskontrolle | Endezeichen |
|--------------|---------------|----------------|-------|----------------|-------------|

Broadcast mit Slave-Adresse = 0

- Eine Anforderung kann an einen bestimmten Slave gerichtet sein oder als Broadcast-Nachricht an alle Slaves gehen.
- Zur Kennzeichnung einer Broadcast-Nachricht wird die Slave-Adresse 0 eingetragen.
- Im Gegensatz zu einem "normalen" Send-Auftrag ist beim Broadcast keine Telegrammauswertung über FC/SFC 218 SER_RCV erforderlich.
- Nur Schreibaufträge dürfen als Broadcast gesendet werden.

ASCII-, RTU-Modus

Bei Modbus gibt es zwei unterschiedliche Übertragungsmodi. Die Modus-Wahl erfolgt zur Laufzeit unter Einsatz des FC/SFC 216 SER_CFG.

- ASCII-Modus: Jedes Byte wird im 2 Zeichen ASCII-Code übertragen. Die Daten werden durch Anfang- und Ende-Zeichen gekennzeichnet. Dies macht die Übertragung transparent aber auch langsam.
- RTU-Modus: Jedes Byte wird als ein Zeichen übertragen. Hierdurch haben Sie einen höheren Datendurchsatz als im ASCII-Modus. Anstelle von Anfang- und Ende-Zeichen wird eine Zeitüberwachung eingesetzt.

Unterstützte Modbus-Protokolle

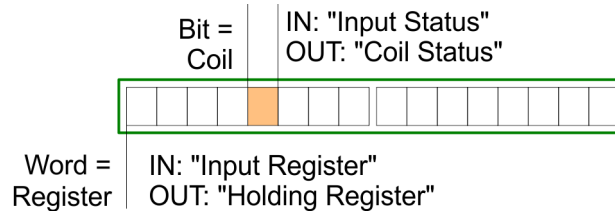
Die RS485-Schnittstelle unterstützt folgende Modbus-Protokolle:

- Modbus RTU Master
- Modbus ASCII Master

10.7 Modbus - Funktionscodes

Namenskonventionen

Für Modbus gibt es Namenskonventionen, die hier kurz aufgeführt sind:



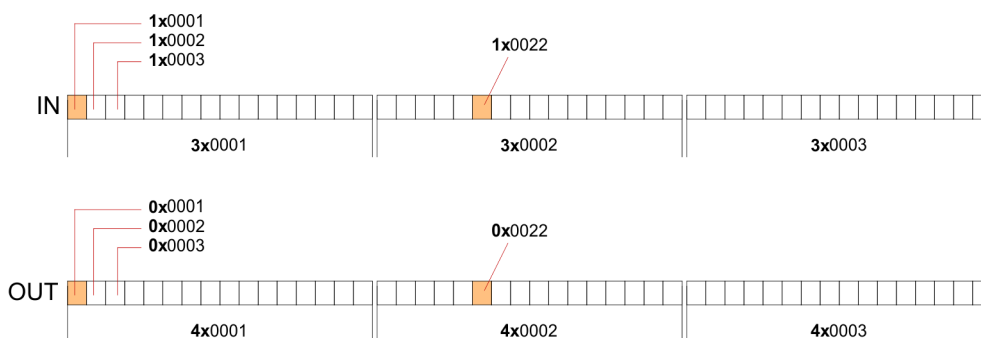
- Modbus unterscheidet zwischen Bit- und Wortzugriff; Bits = "Coils" und Worte = "Register".
- Bit-Eingänge werden als "Input-Status" bezeichnet und Bit-Ausgänge als "Coil-Status".
- Wort-Eingänge werden als "Input-Register" und Wort-Ausgänge als "Holding-Register" bezeichnet.

Bereichsdefinitionen

Üblicherweise erfolgt unter Modbus der Zugriff mittels der Bereiche 0x, 1x, 3x und 4x. Mit 0x und 1x haben Sie Zugriff auf digitale Bit-Bereiche und mit 3x und 4x auf analoge Wort-Bereiche.

Da aber bei den CPs keine Unterscheidung zwischen Digital- und Analogdaten stattfindet, gilt folgende Zuordnung:

- 0x - Bit-Bereich für Ausgabe-Daten des Masters
Zugriff über Funktions-Code 01h, 05h, 0Fh
- 1x - Bit-Bereich für Eingabe-Daten des Masters
Zugriff über Funktions-Code 02h
- 3x - Wort-Bereich für Eingabe-Daten des Masters
Zugriff über Funktions-Code 04h
- 4x - Wort-Bereich für Ausgabe-Daten des Masters
Zugriff über Funktions-Code 03h, 06h, 10h



Eine Beschreibung der Funktions-Codes finden Sie auf den Folgeseiten.

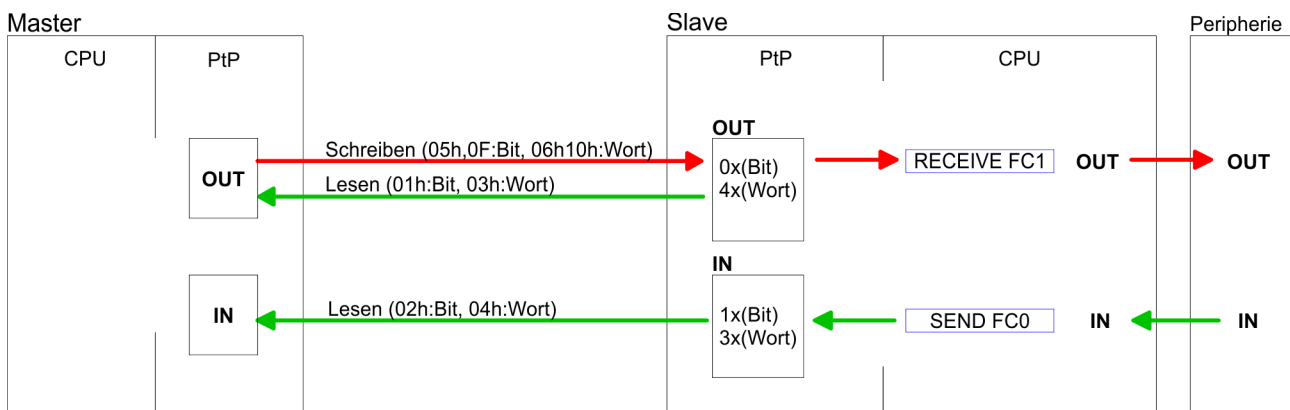
Übersicht

Mit folgenden Funktionscodes können Sie von einem Modbus-Master auf einen Slave zugreifen. Die Beschreibung erfolgt immer aus Sicht des Masters:

| Code | Befehl | Beschreibung |
|------|---------------|--|
| 01h | Read n Bits | n Bit lesen von Master-Ausgabe-Bereich 0x |
| 02h | Read n Bits | n Bit lesen von Master-Eingabe-Bereich 1x |
| 03h | Read n Words | n Worte lesen von Master-Ausgabe-Bereich 4x |
| 04h | Read n Words | n Worte lesen von Master-Eingabe-Bereich 3x |
| 05h | Write 1 Bit | 1 Bit schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 0x |
| 06h | Write 1 Word | 1 Wort schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 4x |
| 0Fh | Write n Bits | n Bit schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 0x |
| 10h | Write n Words | n Worte schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 4x |

Sichtweise für "Eingabe"- und "Ausgabe"-Daten

Die Beschreibung der Funktionscodes erfolgt immer aus Sicht des Masters. Hierbei werden Daten, die der Master an den Slave schickt, bis zu ihrem Ziel als "Ausgabe"-Daten (OUT) und umgekehrt Daten, die der Master vom Slave empfängt als "Eingabe"-Daten (IN) bezeichnet.



Antwort des Slaves

Liefert der Slave einen Fehler zurück, wird der Funktionscode mit 80h "verodert" zurück-gesendet.

Ist kein Fehler aufgetreten, wird der Funktionscode zurückgeliefert.

| | | |
|----------------|----------------------|----------|
| Slave-Antwort: | Funktionscode OR 80h | → Fehler |
| | Funktionscode | → OK |

Byte-Reihenfolge im Wort

| | |
|-----------|----------|
| 1 Wort | |
| High-Byte | Low-Byte |

Prüfsumme CRC, RTU, LRC

Die aufgezeigten Prüfsummen CRC bei RTU- und LRC bei ASCII-Modus werden auto-matisch an jedes Telegramm angehängt. Sie werden nicht im Datenbaustein angezeigt.

Read n Bits 01h, 02h

Code 01h: n Bit lesen von Master-Ausgabe-Bereich 0x
Code 02h: n Bit lesen von Master-Eingabe-Bereich 1x

Kommandotelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse 1. Bit | Anzahl der Bits | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|----------------|-----------------|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Antworttelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Anzahl der gelesenen Bytes | Daten 1. Byte | Daten 2. Byte | ... | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|----------------------------|---------------|---------------|-----|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Byte | 1Byte | 1Byte | | 1Wort |
| | | | max. 250Byte | | | |

Read n Words 03h, 04h 03h: n Worte lesen von Master-Ausgabe-Bereich 4x
 04h: n Worte lesen von Master-Eingabe-Bereich 3x

Kommandotelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse 1.Bit | Anzahl der Worte | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|---------------|------------------|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Antworttelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Anzahl der gelesenen Bytes | Daten 1. Wort | Daten 2. Wort | ... | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|----------------------------|---------------|---------------|-----|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | | 1Wort |
| | | | max. 125Worte | | | |

Write 1 Bit 05h

Code 05h: 1 Bit schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 0x

Eine Zustandsänderung erfolgt unter "Zustand Bit" mit folgenden Werten:

"Zustand Bit" = 0000h → Bit = 0

"Zustand Bit" = FF00h → Bit = 1

Kommandotelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse Bit | Zustand Bit | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|-------------|-------------|----------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Antworttelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse Bit | Zustand Bit | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|-------------|-------------|----------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Write 1 Word 06h

Code 06h: 1 Wort schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 4x

Kommandotelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse Wort | Wert Wort | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|--------------|-----------|----------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Antworttelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse Wort | Wert Wort | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|--------------|-----------|----------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Write n Bits 0Fh

Code 0Fh: n Bit schreiben in Master-Ausgabe-Bereich 0x

Bitte beachten Sie, dass die Anzahl der Bits zusätzlich in Byte anzugeben sind.

Kommandotelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse 1. Bit | Anzahl der Bits | Anzahl der Bytes | Daten 1. Byte | Daten 2. Byte | ... | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|----------------|-----------------|------------------|---------------|---------------|-------|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Byte | 1Byte | 1Byte | 1Byte | 1Wort |
| | | | | | max. 250Byte | | | |

Antworttelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse 1. Bit | Anzahl der Bits | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|----------------|-----------------|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

Write n Words 10h

Code 10h: n Worte schreiben in Master-Ausgabe-Bereich

Kommandotelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse 1. Wort | Anzahl der Worte | Anzahl der Bytes | Daten 1. Wort | Daten 2. Wort | ... | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|-----------------|------------------|------------------|---------------|---------------|-------|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort | 1Wort |
| | | | | | max. 125Worte | | | |

Antworttelegramm

| Slave-Adresse | Funktions-Code | Adresse 1. Wort | Anzahl der Worte | Prüfsumme CRC/LRC |
|---------------|----------------|-----------------|------------------|-------------------|
| 1Byte | 1Byte | 1Wort | 1Wort | 1Wort |

11 Optional: Einsatz PROFIBUS-Kommunikation

11.1 Schnelleinstieg

Übersicht

Für die PROFIBUS-Kommunikation ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. ↪ *Kap. 2.4 "Montage" Seite 16* Der PROFIBUS-DP-Slave ist im Hardware-Konfigurator zu projektieren. Hierbei erfolgt die Projektierung über das Submodul X1 (MPI/DP) der Siemens-CPU.



Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren

*Damit Sie die Schnittstelle X2 MPI(PB) in die PROFIBUS-Funktionalität umschalten können, müssen Sie die entsprechende Bus-Funktionalität mittels einer VSC von Yaskawa aktivieren. Durch Stecken der VSC-Speicherkarte und anschließendem Urlöschen wird die Funktion aktiviert. ↪ *Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115**

Schritte der Projektierung

Die Projektierung des PROFIBUS-DP-Slave sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

- **Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren**
- **Hardware-Konfiguration - CPU**
- **Einsatz als DP-Slave**
 - Mit der Aktivierung der Bus-Funktionalität "PROFIBUS DP-Slave" mittels VSC wird die Bus-Funktionalität "PROFIBUS DP-Slave" freigeschaltet.
- **Transfer des Gesamtprojekts in die CPU**



*Mit dem Siemens SIMATIC Manager ist die CPU M13-CCF0001 als **CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)** zu projektieren!*

Über das Submodul X1 (MPI/DP) projektieren und vernetzen Sie den PROFIBUS-DP-Slave.

11.2 PROFIBUS-Kommunikation

PROFIBUS-DP

- PROFIBUS ist ein international offener und serieller Feldbus-Standard für Gebäude-, Fertigungs- und Prozessautomatisierung im unteren (Sensor-/ Aktor-Ebene) bis mittleren Leistungsbereich (Prozessebene).
- PROFIBUS besteht aus einem Sortiment kompatibler Varianten. Die hier angeführten Angaben beziehen sich auf den PROFIBUS-DP.
- PROFIBUS-DP ist besonders geeignet für die Fertigungsautomatisierung. DP ist sehr schnell, bietet "Plug and Play" und ist eine kostengünstige Alternative zur Parallelverkabelung zwischen SPS und dezentraler Peripherie.
- Der Datenaustausch "Data Exchange" erfolgt zyklisch. Während eines Buszyklus liest der Master die Eingangswerte der Slaves und schreibt neue Ausgangsinformationen an die Slaves.

DP-Slave-Betrieb

Für den Einsatz in einem übergeordneten Master-System projektieren Sie zuerst Ihr Slave-System als Siemens-CPU im Slave-Betrieb mit konfigurierten Ein-/Ausgabe-Bereichen. Danach projektieren Sie Ihr Master-System. Binden Sie an das Master-System Ihr Slave-System an, indem Sie die CPU 31x aus dem Hardware-Katalog unter *Bereits projektierte Stationen* auf das Master-System ziehen und Ihr Slave-System auswählen und ankoppeln.

Betriebsart DP-Slave: Test, Inbetriebnahme, Routing (aktiv/passiv)

Sie haben die Möglichkeit in der Hardware-Konfiguration über den PROFIBUS Eigenschafts-Dialog im Register *"Betriebsart"* unter *"DP-Slave"* die Option *"Test, Inbetriebnahme, Routing"* zu aktivieren. Die Aktivierung wirkt sich wie folgt aus:

- Die PROFIBUS-Schnittstelle wird zum "aktiven" PROFIBUS-Teilnehmer, d.h. sie ist am Token-Umlauf beteiligt.
- Sie haben über diese Schnittstelle PG/OP-Funktionalität (Programmieren, Statusabfrage, Steuern, Testen).
- Die PROFIBUS-Schnittstelle dient als Netzübergang (S7-Routing).
- Die Busumlaufzeiten können sich verlängern.

Im deaktivierten Zustand arbeitet die PROFIBUS-Schnittstelle als passiver DP-Slave mit folgenden Eigenschaften:

- Die PROFIBUS-Schnittstelle wird zum "passiven" PROFIBUS-Teilnehmer, d.h. sie ist am Token-Umlauf nicht beteiligt.
- Busumlaufzeiten werden nicht beeinflusst.
- S7-Routing ist nicht möglich.

11.3 PROFIBUS-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09

X2 MPI(PB)



9polige SubD-Buchse: (potenzialgetrennt):

Die Schnittstelle unterstützt folgende Funktionalitäten, welche über die Hardware-Konfiguration umschaltbar sind:

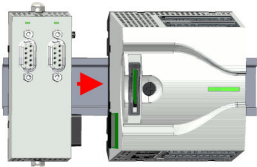
- MPI (default / nach Urlöschen)
Die MPI-Schnittstelle dient zur Verbindung zwischen Programmiergerät und CPU. Hierüber erfolgt beispielsweise die Projektierung und Programmierung. Außerdem dient MPI zur Kommunikation zwischen mehreren CPUs oder zwischen HMIs und CPU. Standardmäßig ist die MPI-Adresse 2 eingestellt.
- PROFIBUS DP Slave (optional)
Durch Konfiguration des Submoduls "MPI/DP" der CPU in der Hardware-Konfiguration können Sie die PROFIBUS-Slave-Funktionalität dieser Schnittstelle aktivieren.

PROFIBUS-Funktionalität aktivieren



Die Aktivierung der PROFIBUS-Funktionalität des Erweiterungsmoduls EM M09 erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.



2. ➔ Montieren Sie das Erweiterungsmodul. ↪ Kap. 2.4 "Montage" Seite 16



3. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.

⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X2 MPI(PB) mit der MPI-Adresse 2 bereit für die MPI-Kommunikation.

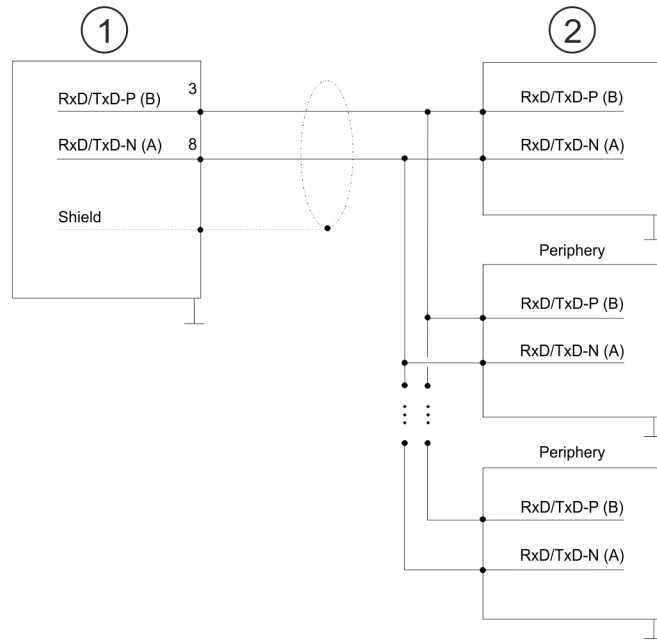
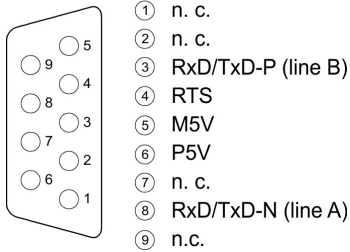


Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren

Damit Sie die Schnittstelle X2 MPI(PB) in die PROFIBUS-Funktionalität umschalten können, müssen Sie die entsprechende Bus-Funktionalität mittels einer VSC von Yaskawa aktivieren. Durch Stecken der VSC-Speicherkarte und anschließendem Urlöschen wird die Funktion aktiviert. ↪ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115

PROFIBUS-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09

X2 MPI(PB)



- 1 RS485-Schnittstelle
- 2 Peripherie



Verbinden Sie niemals Kabelschirm und M5V (Pin 5) miteinander, da die Schnittstellen zerstört werden könnten!

Statusanzeige



| X2 MPI(PB) DE | Bedeutung |
|---|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> grün | <ul style="list-style-type: none"> ■ Slave befindet sich in DE (Data exchange). ■ Slave tauscht Daten mit dem Master aus. ■ Slave ist im RUN-Zustand. |
| <input checked="" type="checkbox"/> grün blinkt | <ul style="list-style-type: none"> ■ Slave-CPU ist im Zustand Anlauf. ■ Slave-CPU ist ohne Master. |
| <input type="checkbox"/> | <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine Spannungsversorgung vorhanden. ■ Slave hat keine Projektierung. |

11.4 Einsatz als PROFIBUS-DP-Slave

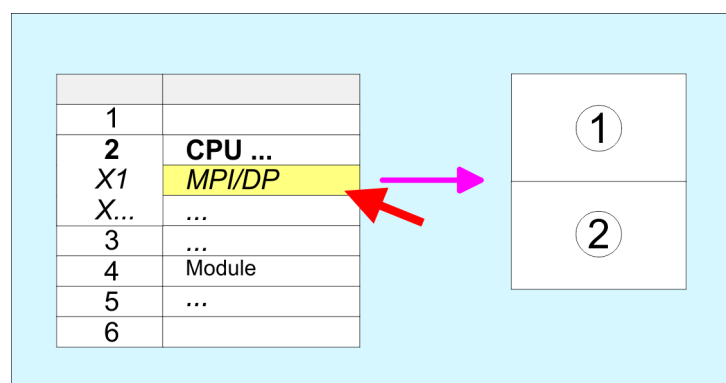
Schnelleinstieg

Nachfolgend ist der Einsatz des PROFIBUS-Teils als "intelligenter" DP-Slave an Master-Systemen beschrieben, welche ausschließlich im Siemens SIMATIC Manager projiziert werden können. Folgende Schritte sind hierzu erforderlich:

1. ➤ Projektieren Sie eine Station mit einer CPU mit der Betriebsart DP-Slave.
2. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und konfigurieren Sie die Ein-/Ausgabe-Bereiche für die Slave-Seite.
3. ➤ Speichern und übersetzen Sie Ihr Projekt.
4. ➤ Projektieren Sie als weitere Station eine weitere CPU mit der Betriebsart DP-Master.
5. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und konfigurieren Sie die Ein-/Ausgabe-Bereiche für die Master-Seite.
6. ➤ Speichern, übersetzen und transferieren Sie Ihr Projekt in die CPU.

Projektierung der Slave-Seite

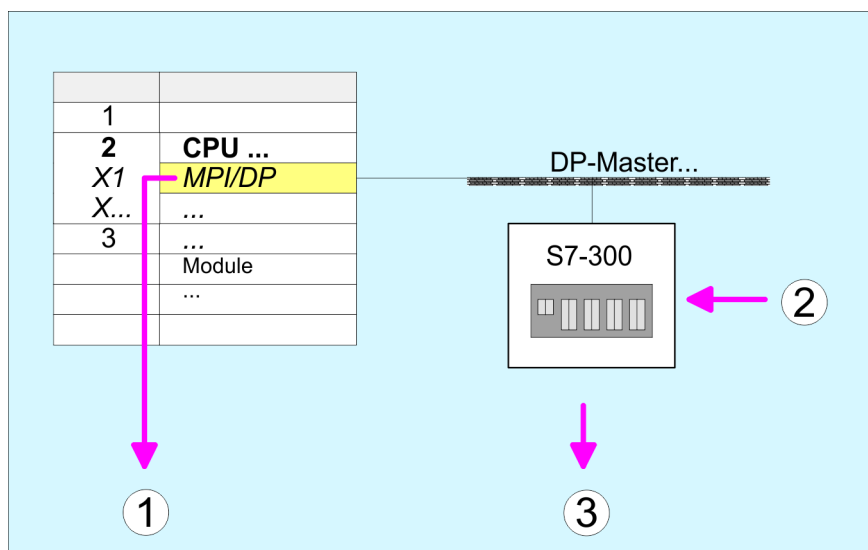
1. ➤ Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager und projektieren Sie eine CPU wie unter "Hardware-Konfiguration - CPU" beschrieben.
2. ➤ Bezeichnen Sie die Station als "...DP-Slave".
3. ➤ Binden Sie gemäß Ihrem Hardwareaufbau Ihre Module ein.
4. ➤ Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog der DP-Schnittstelle der CPU, indem Sie auf "MPI/DP" doppelklicken.
5. ➤ Stellen Sie unter Schnittstelle: Typ "PROFIBUS" ein.
6. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und geben Sie eine Adresse (z.B. 3) vor. Schließen Sie Ihre Eingabe mit [OK] ab.
7. ➤ Stellen Sie unter Betriebsart "DP-Slave" ein.
8. ➤ Bestimmen Sie über Konfiguration die Ein-/Ausgabe-Adressbereiche der Slave-CPU, die dem DP-Slave zugeordnet werden sollen.
9. ➤ Speichern, übersetzen und transferieren Sie Ihr Projekt in die CPU.



- 1 Standard-Bus: Objekteigenschaften
Betriebsart: DP-Slavemaster
Vernetzen: PROFIBUS
PROFIBUS-Adresse > 1
- 2 Konfiguration
Eingabebereich
Ausgabebereich

Projektierung der Master-Seite

1. ➤ Fügen Sie eine weitere Station ein und projektieren Sie eine CPU.
2. ➤ Bezeichnen Sie die Station als "...DP-Master".
3. ➤ Binden Sie gemäß Ihrem Hardwareaufbau Ihre Module ein.
4. ➤ Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog der DP-Schnittstelle der CPU, indem Sie auf "MPI/DP" doppelklicken.
5. ➤ Stellen Sie unter *Schnittstelle*: Typ "PROFIBUS" ein.
6. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und geben Sie eine Adresse (z.B. 2) vor. Schließen Sie Ihre Eingabe mit [OK] ab.
7. ➤ Stellen Sie unter Betriebsart "DP-Master" ein und schließen Sie den Dialog mit [OK].
8. ➤ Binden Sie an das Master-System Ihr Slave-System an, indem Sie die "CPU 31x" aus dem Hardware-Katalog unter *Bereits projektierte Stationen* auf das Master-System ziehen, Ihr Slave-System auswählen und ankoppeln.
9. ➤ Öffnen Sie die *Konfiguration* unter *Objekteigenschaften* Ihres Slave-Systems.
10. ➤ Ordnen Sie durch Doppelklick auf die entsprechende Konfigurationszeile den Slave-Ausgabe-Daten den entsprechenden Eingabe-Adressbereich und den Slave-Eingabe-Daten den entsprechenden Ausgabe-Adressbereich in der Master-CPU zu.
11. ➤ Speichern, Übersetzen und Transferieren Sie Ihr Projekt in die CPU.



- 1 Standard-Bus: Objekteigenschaften
Betriebsart: DP-Master
PROFIBUS-Adresse > 1
- 2 Hardware-Katalog: CPU 31x
aus "Bereits projektierte Stationen"

- 3 DP-Mastersystem: Objekteigenschaften
Eingabe-Bereich Slave-CPU = Ausgabe-Bereich
Master-CPU
Ausgabe-Bereich Slave-CPU = Eingabebereich
Master-CPU

11.4.1 Diagnosefunktionen

Übersicht

Die umfangreichen Diagnosefunktionen von PROFIBUS-DP ermöglichen eine schnelle Fehlerlokalisierung. Die Diagnosemeldungen werden über den Bus übertragen und beim Master zusammengefasst. Die CPU in der Betriebsart DP-Slave sendet auf Anforderung vom Master oder im Fehlerfall Diagnosedaten. Da ein Teil der Diagnosedaten (Byte 11 ... 15) im Peripherieadressbereich der CPU liegt, können Sie eine Diagnose auslösen und Diagnosedaten beeinflussen. Die Diagnosedaten bestehen aus:

- Norm-Diagnose-Daten (Byte 0 ... 5),
- Gerätebezogene Diagnose-Daten (Byte 6 ... 15).

Aufbau

Die Diagnosedaten haben folgenden Aufbau:

Norm-Diagnosedaten

| | |
|--------|---------------------|
| Byte 0 | Stationsstatus 1 |
| Byte 1 | Stationsstatus 2 |
| Byte 2 | Stationsstatus 3 |
| Byte 3 | Master-Adresse |
| Byte 4 | Ident-Nummer (low) |
| Byte 5 | Ident-Nummer (high) |

Gerätebezogene Diagnosedaten

| | |
|----------------------------|--|
| Byte 6 | Länge und Code gerätebezogene Diagnose |
| Byte 7 | Gerätebezogene Diagnosemeldungen |
| Byte 8... | reserviert |
| Byte 10 | |
| Byte 11 ... Byte 15 | Anwenderspezifische Diagnosedaten werden im CPU-Peripherieadressbereich eingeblendet und können bearbeitet und an den Master gesendet werden. |

Norm-Diagnosedaten

Nähere Angaben zum Aufbau der Slave-Normdiagnose-Daten finden Sie in den Normschriften der PROFIBUS Nutzer Organisation. Die Slave-Normdiagnosedaten haben folgenden Aufbau:

| Byte | Bit 7 ... Bit 0 |
|------|--|
| 0 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: fest auf 0 ■ Bit 1: Slave nicht bereit für Datenaustausch ■ Bit 2: Konfigurationsdaten stimmen nicht überein ■ Bit 3: Slave hat externe Diagnosedaten ■ Bit 4: Slave unterstützt angeforderte Funktion nicht ■ Bit 5: fest auf 0 ■ Bit 6: Falsche Parametrierung ■ Bit 7: fest auf 0 |
| 1 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Slave muss neu parametrierung werden ■ Bit 1: Statistische Diagnose ■ Bit 2: fest auf 1 ■ Bit 3: Ansprechüberwachung aktiv ■ Bit 4: Freeze-Kommando erhalten ■ Bit 5: Sync-Kommando erhalten ■ Bit 6: reserviert ■ Bit 7: fest auf 0 |
| 2 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0 ... Bit 6: reserviert ■ Bit 7: Diagnosedaten Überlauf |
| 3 | Masteradresse nach Parametrierung |
| 4 | Identnummer High Byte |
| 5 | Identnummer Low Byte |

Gerätebezogene Diagnosedaten

Die gerätebezogenen Diagnosedaten geben detaillierte Auskunft über den Slave und die Peripherie-Module. Die Länge der gerätebezogenen Diagnosedaten ist fest auf 10Byte eingestellt.

| Byte | Bit 7 ... Bit 0 |
|-----------|--|
| 6 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0 ... 5: Länge gerätebezogene Diagnosedaten <ul style="list-style-type: none"> – 001010: Länge 10Byte (fest) ■ Bit 6 ... 7: Code für gerätebezogene Diagnose <ul style="list-style-type: none"> – 00: Code 00 (fest) |
| 7 | <ul style="list-style-type: none"> ■ Gerätebezogene Diagnosemeldung <ul style="list-style-type: none"> – 12h: Fehler: Parameterdatenlänge – 13h: Fehler: Konfigurationsdatenlänge – 14h: Fehler: Konfigurationseintrag – 15h: Fehler: VPC3 Pufferberechnung – 16h: Fehler: fehlende Konfigurationsdaten – 17h: Fehler: Abgleich DP-Parametrierung mit Projektierung – 40h: Benutzerdefinierte Diagnose gültig |
| 8 ... 10 | reserviert |
| 11 ... 15 | <p>Anwenderspezifische Diagnosedaten, die nach dem Diagnose-Statusbyte im Prozessabbild der CPU abgelegt werden.</p> <p>Diese können überschrieben und an den Master weitergeleitet werden.</p> |

Diagnose auslösen

- Im Diagnosefall werden die Inhalte von Byte 11 ... 15 der gerätebezogenen Diagnosedaten in das Prozessabbild der CPU übertragen und diesen ein Statusbyte vorangestellt.
- Die Lage dieses 6Byte langen Diagnoseblocks im Prozessabbild der CPU können Sie in der CPU Parameter-Einstellung definieren.
- Durch Zustandswechsel von 0 → 1 im Diagnose-Statusbyte lösen Sie eine Diagnose aus und das entsprechende Diagnose-Telegramm wird an den Master übertragen.
- **Der Zustand 0000 0011 wird ignoriert!**

Der Diagnoseblock in der CPU hat folgenden Aufbau:

| Byte | Bit 7 ... Bit 0 |
|---------|---|
| 0 | <p>Diagnose-Statusbyte</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Bit 0: Anwenderspezifische Diagnosedaten <ul style="list-style-type: none"> – 0: ungültige Diagnosedaten – 1: gültige Diagnosedaten (Auslösen einer Diagnose) ■ Bit 1: Diagnose löschen <ul style="list-style-type: none"> – 0: Diagnose löschen ungültig – 1: Diagnose löschen gültig ■ Bit 2 ... Bit 7: reserviert |
| 1 ... 5 | Anwenderspezifische Diagnosedaten entspricht Byte 11 ... 15 der gerätebezogenen Diagnose |

11.5 PROFIBUS-Aufbauichtlinien

PROFIBUS allgemein

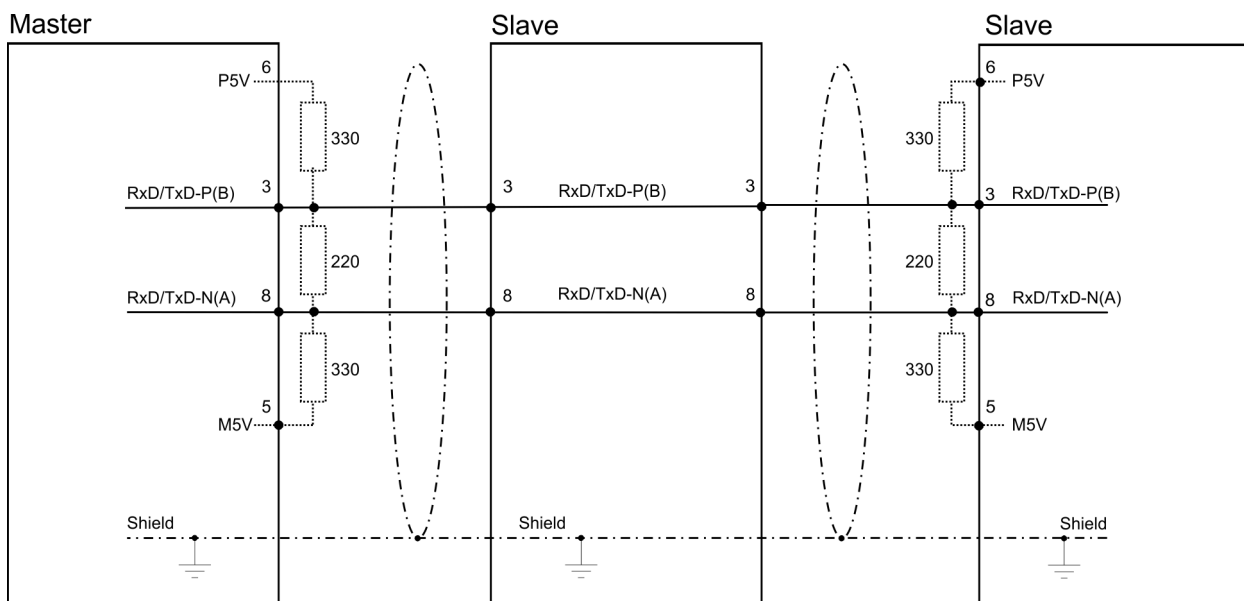
- Ein PROFIBUS-DP-Netz darf nur in Linienstruktur aufgebaut werden.
- PROFIBUS-DP besteht aus mindestens einem Segment mit mindestens einem Master und einem Slave.
- Ein Master ist immer in Verbindung mit einer CPU einzusetzen.
- PROFIBUS unterstützt max. 126 Teilnehmer.
- Pro Segment sind max. 32 Teilnehmer zulässig.
- Die maximale Segmentlänge hängt von der Übertragungsrate ab:
 9,6 ... 187,5kBit/s → 1000m
 500kBit/s → 400m
 1,5MBit/s → 200m
 3 ... 12MBit/s → 100m
- Maximal 10 Segmente dürfen gebildet werden. Die Segmente werden über Repeater verbunden. Jeder Repeater zählt als Teilnehmer.
- Der Bus bzw. ein Segment ist an beiden Enden abzuschließen.
- Alle Teilnehmer kommunizieren mit der gleichen Übertragungsrate. Die Slaves passen sich automatisch an die Übertragungsrate an.

Übertragungsmedium

- PROFIBUS verwendet als Übertragungsmedium eine geschirmte, verdrehte Zweidrahtleitung auf Basis der RS485-Schnittstelle.
- Die RS485-Schnittstelle arbeitet mit Spannungsdifferenzen. Sie ist daher unempfindlicher gegenüber Störeinflüssen als eine Spannungs- oder Stromschnittstelle.
- Pro Segment sind maximal 32 Teilnehmer zulässig. Innerhalb eines Segment sind die einzelnen Teilnehmer über Linienstruktur zu verbinden. Die einzelnen Segmente werden über Repeater verbunden. Die max. Segmentlänge ist von der Übertragungsrate abhängig.
- Bei PROFIBUS-DP wird die Übertragungsrate aus dem Bereich zwischen 9,6kBit/s bis 12MBit/s eingestellt, die Slaves passen sich automatisch an. Alle Teilnehmer im Netz kommunizieren mit der gleichen Übertragungsrate.
- Die Busstruktur erlaubt das rückwirkungsfreie Ein- und Auskoppeln von Stationen oder die schrittweise Inbetriebnahme des Systems. Spätere Erweiterungen haben keinen Einfluss auf Stationen, die bereits in Betrieb sind. Es wird automatisch erkannt, ob ein Teilnehmer ausgefallen oder neu am Netz ist.

Busverbindung

In der nachfolgenden Abbildung sind die Abschlusswiderstände der jeweiligen Anfangs- und Endstation stilisiert dargestellt.



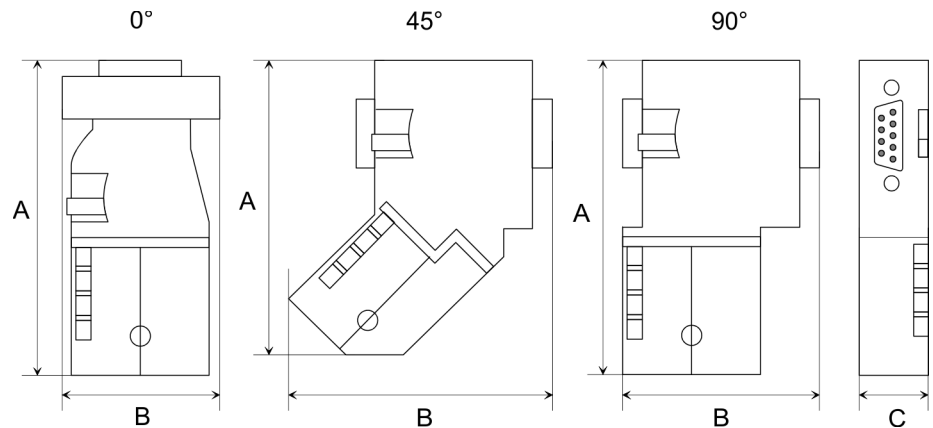


Die PROFIBUS-Leitung muss mit Ihrem Wellenwiderstand abgeschlossen werden. Bitte beachten Sie, dass Sie bei dem jeweiligen letzten Teilnehmer den Bus durch Zuschalten eines Abschlusswiderstands abschließen.

EasyConn Busanschlussstecker



In PROFIBUS werden alle Teilnehmer parallel verdrahtet. Hierzu ist das Buskabel durchzuschleifen. Unter der Best.-Nr. 972-ODP10 erhalten Sie von Yaskawa den Stecker "EasyConn". Dies ist ein Busanschlussstecker mit zuschaltbarem Abschlusswiderstand und integrierter Busdiagnose.



| Maße in mm | 0° | 45° | 90° |
|------------|------|------|------|
| A | 64 | 61 | 66 |
| B | 34 | 53 | 40 |
| C | 15,8 | 15,8 | 15,8 |



Zum Anschluss des EasyConn-Steckers verwenden Sie bitte die Standard PROFIBUS-Leitung Typ A (EN50170). Ab Ausgabestand 5 können auch hochflexible Bus-Kabel verwendet werden:

Lapp Kabel Best.-Nr.: 2170222, 2170822, 2170322.

Von Yaskawa erhalten Sie unter der Best.-Nr. 905-6AA00 das "EasyStrip" Abisolierwerkzeug, das Ihnen den Anschluss des EasyConn-Steckers sehr vereinfacht.

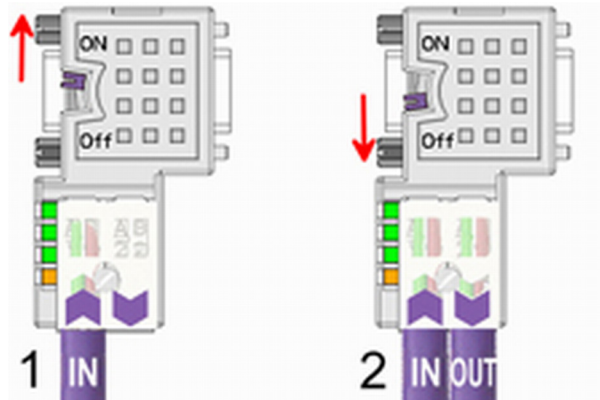


Maße in mm

Leistungsabschluss mit "EasyConn"

Auf dem "EasyConn" Busanschlussstecker befindet sich unter anderem ein Schalter, mit dem Sie einen Abschlusswiderstand zuschalten können.

Verdrahtung



- [1] Einstellung für 1./letzter Bus-Teilnehmer
- [2] Einstellung für jeden weiteren Busteilnehmer



VORSICHT!

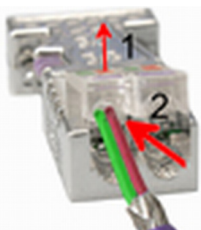
Der Abschlusswiderstand wird nur wirksam, wenn der Stecker an einem Bus-Teilnehmer gesteckt ist und der Bus-Teilnehmer mit Spannung versorgt wird.

Das Anzugsmoment der Schrauben zur Fixierung des Steckers an einem Teilnehmer darf 0,02Nm nicht überschreiten!



Eine ausführliche Beschreibung zum Anschluss und zum Einsatz der Abschlusswiderstände liegt dem Stecker bei.

Montage



1. ➤ Lösen Sie die Schraube.
2. ➤ Klappen Sie die Kontaktabdeckung hoch.
3. ➤ Stecken Sie beide Adern in die dafür vorgesehenen Öffnungen (Farbzuordnung wie unten beachten!).
4. ➤ Bitte beachten Sie, dass zwischen Schirm und Datenleitungen kein Kurzschluss entsteht!
5. ➤ Schließen Sie die Kontaktabdeckung.
6. ➤ Ziehen Sie die Schraube wieder fest (max. Anzugsmoment 0,08Nm).



Den grünen Draht immer an A, den roten immer an B anschließen!

12 Projektierung im *SPEED7 Studio*

12.1 *SPEED7 Studio* - Übersicht

SPEED7 Studio - Arbeitsumgebung

In diesem Teil wird die Projektierung der System MICRO CPU im *SPEED7 Studio* gezeigt. Hier soll lediglich der grundsätzliche Einsatz des *SPEED7 Studio* in Verbindung mit der System MICRO CPU gezeigt werden. Bitte beachten Sie, dass Softwareänderungen nicht immer berücksichtigt werden können und es so zu Abweichungen zur Beschreibung kommen kann. Im *SPEED7 Studio* können Sie Ihre Steuerungen programmieren und vernetzen. Für die Diagnose stehen Ihnen Online-Werkzeuge zur Verfügung.



Nähere Informationen zum *SPEED7 Studio* finden Sie in der zugehörigen Online-Hilfe bzw. Dokumentation.

SPEED7 Studio starten



➔ Klicken Sie auf die Programmschaltfläche. Sie finden *SPEED7 Studio* in Windows-Start unter "VIPA".

⇒ *SPEED7 Studio* wird gestartet. Die *Startseite* öffnet sich.

| Projektmappe | Quelle | Letzter Zugriff |
|--------------|--------|---------------------|
| MeinProjekt | local | 18.01.2013 08:37:36 |

- (1) Start Sie können ein Projekt neu erstellen, ein gespeichertes Projekt öffnen oder Projekte löschen.
- (2) Projekt Wenn ein Projekt geöffnet ist, können Sie die "Projektübersicht" öffnen oder ein neues Gerät hinzufügen.
- (3) Letzte Projekte Hier werden die zuletzt geöffneten Projekte aufgelistet.



Sie können *SPEED7 Studio* auf einem PC mehrfach gleichzeitig laufen lassen, um damit verschiedene Projekte zu bearbeiten. Sie können in den verschiedenen Instanzen vom *SPEED7 Studio* nicht das selbe Projekt öffnen.

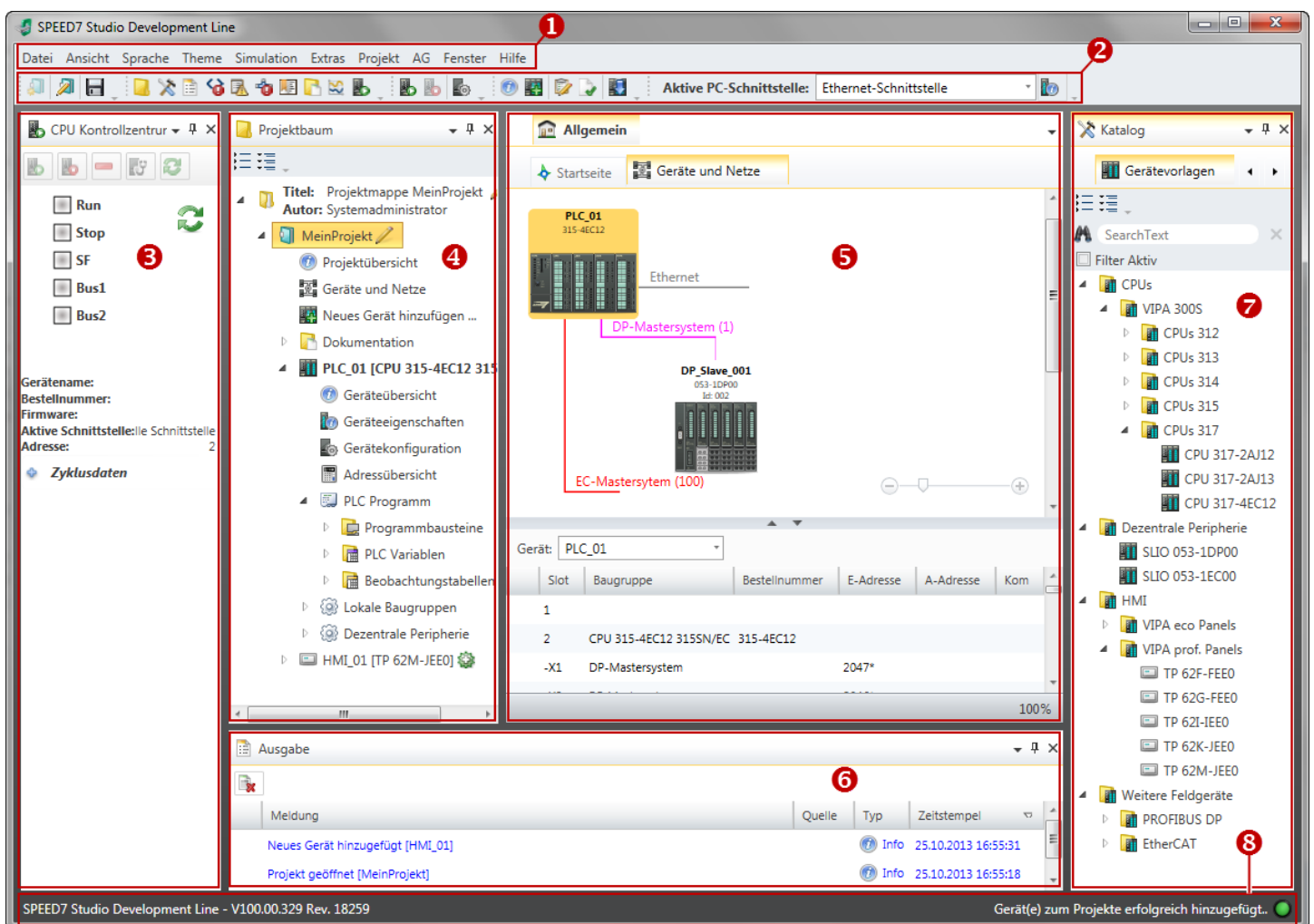
SPEED7 Studio beenden

- ➔ Wählen Sie eine der folgenden Möglichkeiten, um das Programm zu beenden:
 - **Hauptfenster:** Klicken Sie auf die Schließen-Schaltfläche des *SPEED7 Studio* Programmfensters.
 - **Menüleiste:** Wählen Sie "*Datei* ➔ *Beenden*".
 - **Tastatur:** Drücken Sie [Alt] + [F4].

Wenn Sie Änderungen am Projekt vorgenommen haben, öffnet sich ein Dialogfenster, in dem Sie wählen können, ob die Änderungen gespeichert oder ignoriert werden sollen.

⇒ *SPEED7 Studio* wird beendet.

12.2 SPEED7 Studio - Arbeitsumgebung

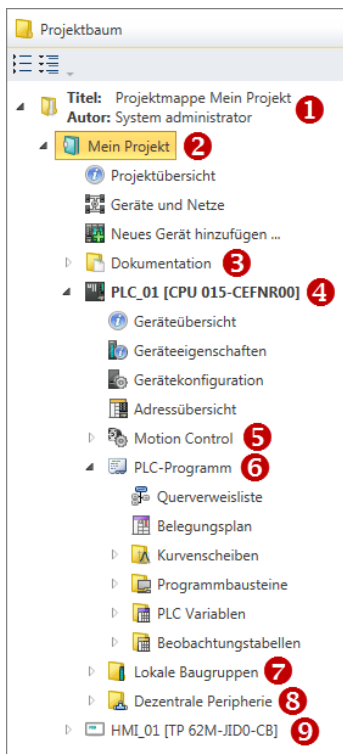


- (1) Menüleiste
- (2) Symbolleiste
- (3) CPU-Kontrollzentrum
- (4) Projektbaum
- (5) Arbeitsbereich
- (6) Ausgabebereich
- (7) Katalog/Eigenschaften
- (8) Statuszeile

Sie können weitere Fenster ein- und ausblenden sowie die Anordnung und Größen der Fenster anpassen.

- (1) Menüleiste** In der Menüleiste finden Sie die meisten Befehle, die Sie zum Arbeiten mit *SPEED7 Studio* benötigen. Weitere Befehle sind über Kontextmenüs mit der rechten Maustaste aufrufbar, z.B. Funktionen zu einem Gerät im Projektbaum.
- Die Menübefehle "*Projekt*" und "*AG*" werden nur dann angezeigt, wenn ein Projekt geöffnet ist. Die Menübefehle "*Bild*" werden nur dann angezeigt, wenn ein HMI-Bild geöffnet ist.
- Sie können die Menüs mit der Maus oder der Tastatur bedienen.
- (2) Symbolleiste** In der Symbolleiste finden Sie wichtige Befehle zum Arbeiten mit *SPEED7 Studio*. Weitere Befehle sind über Symbolleisten und Schaltflächen in verschiedenen Editoren aufrufbar.
- Einige Befehle werden in der Symbolleiste nur dann angezeigt, wenn ein Projekt geöffnet ist.
- (3) CPU-Kontrollzentrum** Im CPU-Kontrollzentrum können Sie den aktuellen Betriebszustand und weitere Daten der Steuerung sehen und die CPU steuern.
- (4) Projektbaum** Über den Projektbaum haben Sie Zugriff auf alle projektierten Geräte und Projektdaten. Der Projektbaum enthält die Objekte, die Sie im Projekt angelegt haben, z.B. Geräte, Baugruppen, Programmbausteine, HMI-Bilder. Hier können Sie Geräte und Baugruppen hinzufügen oder entfernen. Außerdem können Sie Editoren öffnen, um Einstellungen, Konfigurationen, das Steuerungsprogramm und die Visualisierung zu bearbeiten.
- (5) Arbeitsbereich** Im Arbeitsbereich können Sie Geräte und Projektdaten bearbeiten. Sie können dazu verschiedene Editoren öffnen. Das Register im Arbeitsbereich ist in zwei Registererebenen unterteilt. Über Registerkarten können Sie die Editoren im Arbeitsbereich wechseln.
- (6) Ausgabebereich** Im Ausgabebereich werden Informationen zu ausgeführten Aktivitäten und Hintergrundoperationen angezeigt.
- (7) Katalog/Eigenschaften** Im Katalog können Sie Geräte und Baugruppen auswählen, die Sie in das Projekt einfügen möchten. Außerdem können Sie Objekte auswählen, die Sie in das PLC-Programm oder in HMI-Bilder einfügen möchten.
- (8) Statuszeile** Am linken Rand der Statuszeile wird die Versionsbezeichnung von *SPEED7 Studio* angezeigt. Am rechten Rand werden Fortschrittsanzeigen für Hintergrundoperationen und Statusmeldungen ausgegeben. Solange keine Hintergrundoperationen ausgeführt werden, wird die zuletzt erzeugte Statusmeldung angezeigt.

12.2.1 Projektbaum



- (1) Titel und Autor
- (2) Projekt
- (3) Dokumentation
- (4) PLC
- (5) Motion Control
- (6) PLC-Programm
- (7) Lokale Baugruppen
- (8) Dezentrale Peripherie
- (9) HMI

Über den Projektbaum haben Sie Zugriff auf alle projektierten Geräte und Projektdaten. Der Projektbaum enthält die Objekte, die Sie im Projekt angelegt haben, z.B. Geräte, Baugruppen, Programmbausteine oder HMI-Bilder.

Sie können im Projektbaum Befehle aufrufen, um Objekte hinzuzufügen oder zu löschen, z. B. Gerät hinzufügen/löschen oder Baustein hinzufügen/löschen.

Über den Projektbaum können Sie Editoren öffnen, um Einstellungen, Konfigurationen, das Steuerungsprogramm und die Visualisierung zu bearbeiten.

Außerdem können Sie Informationen abrufen, z.B. Projektübersicht, Geräteeigenschaften oder Eigenschaften des Bussystems.

Projektbaum anzeigen

Wenn der Projektbaum nicht angezeigt wird, wählen Sie *"Ansicht → Projektbaum"* oder drücken Sie [Strg]+[Umsch]+[P].





Projekte im Projektbaum anzeigen

Erstellen Sie ein neues Projekt oder öffnen Sie ein gespeichertes Projekt, um das Projekt im Projektbaum anzuzeigen.

Sie können nicht mehrere Projekte gleichzeitig bearbeiten. Sie können *SPEED7 Studio* auf einem PC mehrfach gleichzeitig laufen lassen, um damit verschiedene Projekte zu bearbeiten.

Objekte ein-/ausblenden

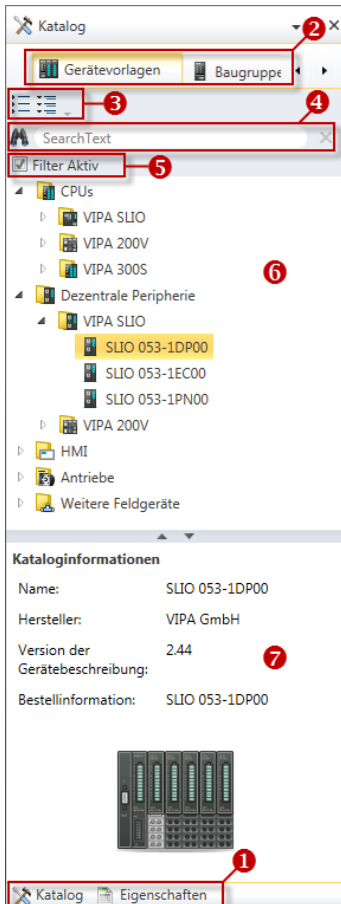
Die Objekte im Projektbaum sind in einer Baumstruktur angeordnet. Sie können Objekte ein- oder ausblenden:

-  Alle Objekte ausblenden (*"Projekt → Projektbaum reduzieren"*)
-  Alle Objekte einblenden (*"Projekt → Projektbaum erweitern"*)
-  Untergeordnete Objekte verbergen/Ordner schließen
-  Untergeordnete Objekte anzeigen/Ordner öffnen

Zustand der Objekte erkennen

Symbole hinter einem Objekt im Projektbaum geben Hinweise auf den Zustand des Objekts.

12.2.2 Katalog



- (1) Ansicht wechseln
- (2) Register
- (3) Objekte ein-/ausblenden
- (4) Suchen
- (5) Filter
- (6) Objekte
- (7) Kataloginformationen

Aus dem Katalog können Sie Geräte und Baugruppen auswählen, die Sie in das Projekt einfügen möchten. Außerdem können Sie Objekte auswählen, die Sie in das PLC-Programm oder in HMI-Bilder einfügen möchten.

Katalog anzeigen:

Wenn der Katalog nicht angezeigt wird, wählen Sie *"Ansicht → Katalog"* oder drücken Sie [Strg]+[Umsch]+[C].

(1) Ansicht wechseln

Wenn anstelle des Katalogs die Eigenschaften angezeigt werden, klicken Sie am unteren Rand auf *"Katalog"*.

(2) Register

Je nachdem welches Editorfenster im Vordergrund geöffnet ist, werden bestimmte Registerkarten im Katalog angezeigt.

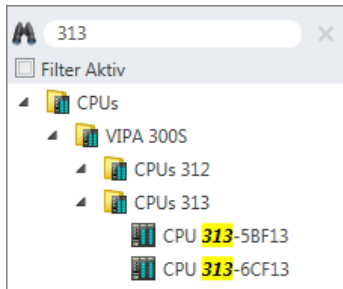
(3) Objekte ein-/ausblenden

Die Objekte im Katalog sind in einer Baumstruktur angeordnet. Sie können die Objekte ein- oder ausblenden:

- ☰ Alle Objekte ausblenden (*"Projekt → Katalogbaum reduzieren"*)
- ☰ Alle Objekte einblenden (*"Projekt → Katalogbaum erweitern"*)
- ▶ Untergeordnete Objekte ausblenden / Ordner schließen
- ▼ Untergeordnete Objekte einblenden / Ordner öffnen

(4) Suchen

Sie können im Katalog nach bestimmten Objekten suchen.



1. ➔ Tragen Sie in das Eingabefeld einen Suchtext ein.
⇒ Im Katalog werden nur die Objekte angezeigt, in denen der Suchtext vorkommt.
2. ➔ Klicken Sie auf , um den Suchtext zu löschen.
⇒ Im Katalog werden wieder alle Objekte angezeigt.

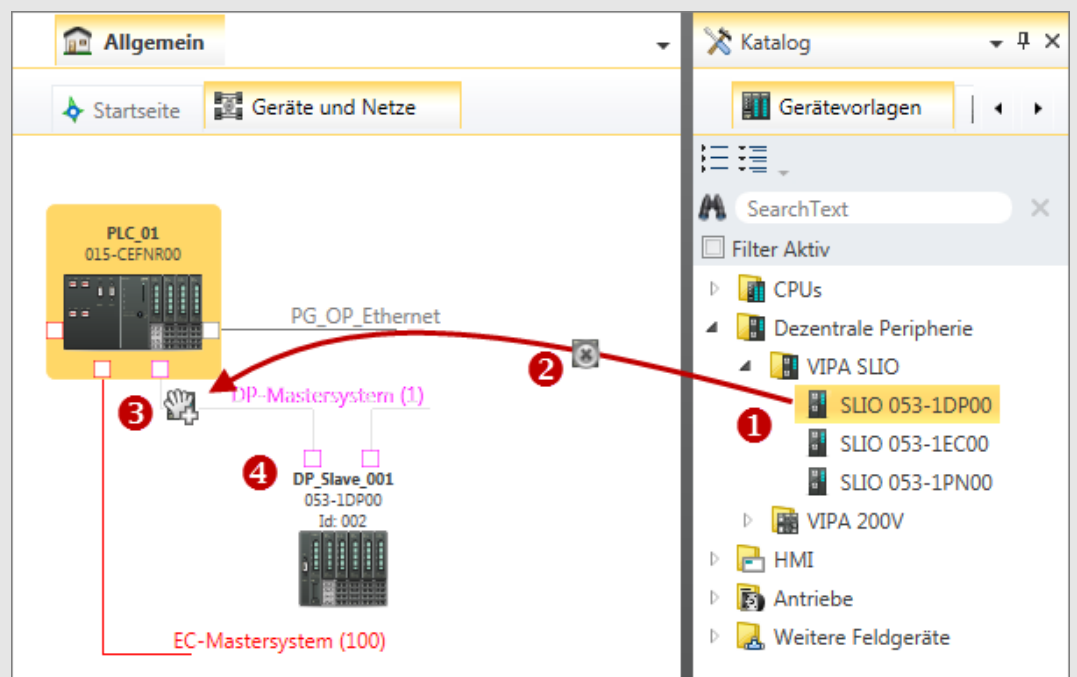
(5) Filter

Bei "aktiviertem" Filter werden nur die für die Projektierung relevanten Baugruppen im *Katalog* angezeigt.

(6) Objekt hinzufügen

- ➔ Ziehen Sie das gewünschte Objekt aus dem Katalog an eine passende Stelle.
- ⇒ Das Objekt wird hinzugefügt.

Beispiel



- (1) Gewünschtes Objekt auswählen (linke Maustaste halten)
- (2) Objekt ziehen
- (3) Objekt an passender Stelle ablegen (Maustaste loslassen)
- (4) Objekt wird hinzugefügt

(7) Kataloginformationen

Die Kataloginformationen zeigen detaillierte Angaben zum ausgewählten Objekt, z.B. Name, Hersteller, Version and Bestellinformationen.

12.3 SPEED7 Studio - Hardware-Konfiguration - CPU

Voraussetzung

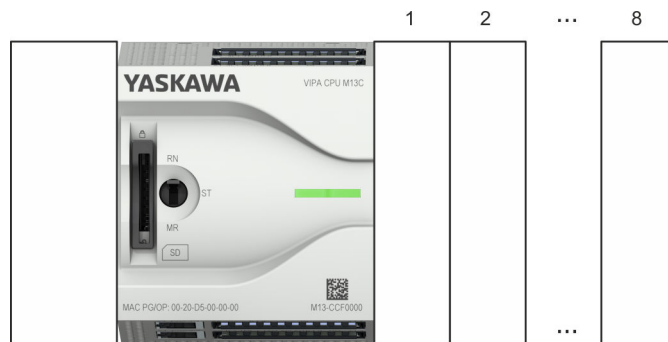
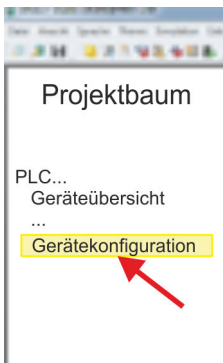


Für die Projektierung werden fundierte Kenntnisse im Umgang mit dem SPEED7 Studio vorausgesetzt!

Vorgehensweise

Bitte verwenden Sie zur Projektierung das SPEED7 Studio ab V1.9.2.

1. Starten Sie das SPEED7 Studio.
2. Erstellen sie im Arbeitsbereich mit "Neues Projekt" ein neues Projekt.
 - ⇒ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.
3. Klicken Sie im Projektbaum auf "Neues Gerät hinzufügen ...".
 - ⇒ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.
4. Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre CPU und klicken Sie auf [OK].
 - ⇒ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.



Gerätekonfiguration

| Slot | Baugruppe | ... | ... | ... | ... |
|------|-------------------|-----|-----|-----|-----|
| 0 | CPU M13-CCF0001 | | | | |
| -X2 | MPI-Schnittstelle | | | | |
| -X3 | PG_OP_Ethernet | | | | |
| ... | ... | | | ... | |

12.4 *SPEED7 Studio* - Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal

Übersicht



Bitte beachten!

- Bei Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Rücksetzen auf Werkseinstellungen besitzt die Ethernet-Schnittstelle keine IP-Adresse.
- Damit Sie online auf diese zugreifen können, müssen Sie dieser mittels "Initialisierung" gültige IP-Adress-Daten zuordnen.
- Nach der Initialisierung können Sie die IP-Adress-Daten in ihr Projekt übernehmen.

Die CPU hat einen Ethernet-PG/OP-Kanal integriert. Über diesen Kanal können Sie Ihre CPU programmieren und fernwarten.

- Der Ethernet-PG/OP-Kanal (X3/X4) ist als Switch ausgeführt. Dieser erlaubt PG/OP-Kommunikation über die Anschlüsse X3 und X4.
- Projektierbare Verbindungen sind möglich.
- DHCP bzw. die Zuweisung der Netzwerkkonfiguration unter Angabe eines DHCP-Servers wird unterstützt.
- Default-Diagnoseadressen: 2025 ... 2040
- Mit dem Ethernet-PG/OP-Kanal haben Sie Zugriff auf:
 - Geräte-Webseite, auf der Sie Informationen zu Firmwarestand, angebundene Peripherie, aktuelle Zyklus-Zeiten usw. finden.
 - OPC UA-Projekt, welches im *OPC UA Configurator* zu erstellen ist.
 - *WebVisu*-Projekt, welches im *SPEED7 Studio* zu erstellen ist.
 - PROFINET-IO-Controller bzw. das PROFINET I-Device.

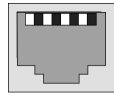
Montage und Inbetriebnahme

1. ➤ Bauen Sie Ihr System MICRO mit Ihrer CPU auf.
2. ➤ Verdrahten Sie das System, indem Sie die Leitungen für Spannungsversorgung und Signale anschließen.
3. ➤ Verbinden Sie eine der Ethernet-Buchsen (X3, X4) des Ethernet-PG/OP-Kanals mit Ethernet.
4. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist der CP bereit für die Kommunikation. Er besitzt ggf. noch keine IP-Adressdaten und erfordert eine Urtaufe.

"Initialisierung" bzw. "Urtaufe"

Die Zuweisung von IP-Adress-Daten erfolgt über die MAC-Adresse. Die IP-Adresse Ihres Ethernet PG/OP-Kanals für die Schnittstellen X3 und X4 finden Sie auf der Frontseite Ihrer CPU mit der Bezeichnung "MAC PG/OP: ...".

X3 PG/OP



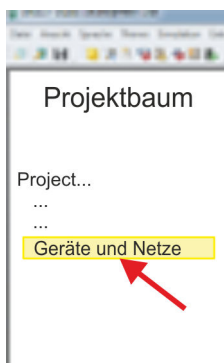
X4 PG/OP



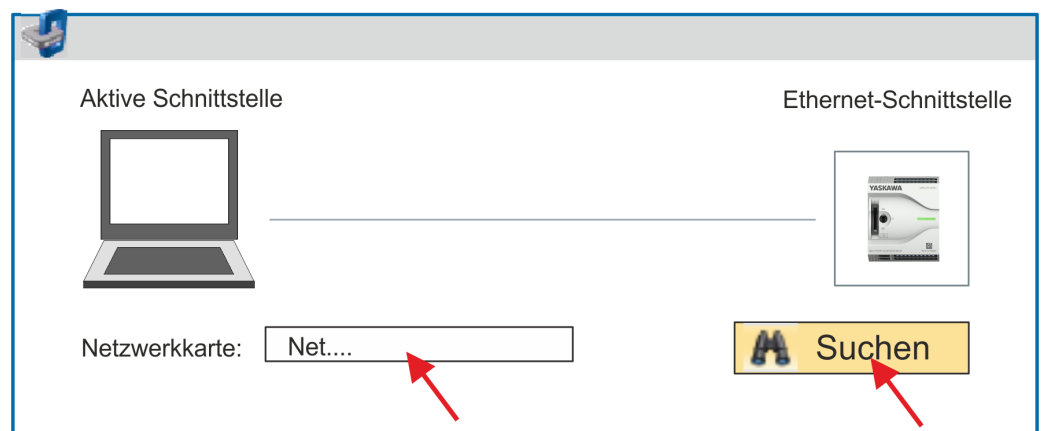
MAC PG/OP: 00-20-D5-77-05-10

Die Zuweisung der IP-Adress-Daten erfolgt online im *SPEED7 Studio* nach folgender Vorgehensweise:

1. Starten Sie das *SPEED7 Studio* mit Ihrem Projekt.
2. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".
⇒ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



3. Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".
4. Wählen Sie "Kontextmenü → Erreichbare Teilnehmer ermitteln".
⇒ Es öffnet sich ein Dialogfenster.



- 5. ➤ Wählen Sie die entsprechende Netzwerkkarte aus, welche mit dem Ethernet-PG/OP-Kanal verbunden ist und klicken Sie auf "Suchen", um die über MAC-Adresse erreichbaren Geräte zu ermitteln.
 - ⇒ Die Netzwerksuche wird gestartet und die gefundenen Stationen werden tabellarisch aufgelistet.

6. ➤

| | Geräte... | IP... | MAC... | Geräte... | ... | ... |
|---|-----------|-------------|------------|-----------|-----|-----|
| 1 | | 172.20. ... | 00:20: ... | VIPA ... | | |
| 2 | | ... | ... | ... | | |

Klicken Sie in der Liste auf die Baugruppe mit der Ihnen bekannten MAC-Adresse. Sie finden diese auf der Frontseite Ihrer CPU mit der Bezeichnung "MAC PG/OP: ...".

- 7. ➤ Klicken Sie auf "IP-Adresse setzen". Stellen Sie nun die IP-Konfiguration ein, indem Sie "IP-Adresse", "Subnetzmaske" und den "Gateway" eintragen. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- 8. ➤ Klicken Sie auf "IP-Adresse setzen".
 - ⇒ Die IP-Adresse wird an die Baugruppe übertragen und die Liste aktualisiert. Direkt nach der Zuweisung ist der Ethernet-PG/OP-Kanal über die angegebenen IP-Adress-Daten online erreichbar. Der Wert bleibt bestehen, solange dieser nicht neu zugewiesen, mit einer Hardware-Projektierung überschrieben oder Rücksetzen auf Werkseinstellung ausgeführt wird.
- 9. ➤ Mit Klick auf "Einstellungen übernehmen" werden die IP-Adressdaten in das aktuelle Projekt übernommen.

IP-Adress-Parameter in Projekt übernehmen

Sofern Sie nicht online verbunden sind können Sie mit folgender Vorgehensweise IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal vergeben:

- 1. ➤ Starten Sie das SPEED7 Studio mit Ihrem Projekt.
- 2. ➤ Klicken Sie im Projektbaum auf "Geräte und Netze".
 - ⇒ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



- 3. ➤ Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".
- 4. ➤ Wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle".
 - ⇒ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben.
- 5. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ⇒ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "Geräte und Netze" unter "Lokale Baugruppen" aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

Lokale Baugruppen

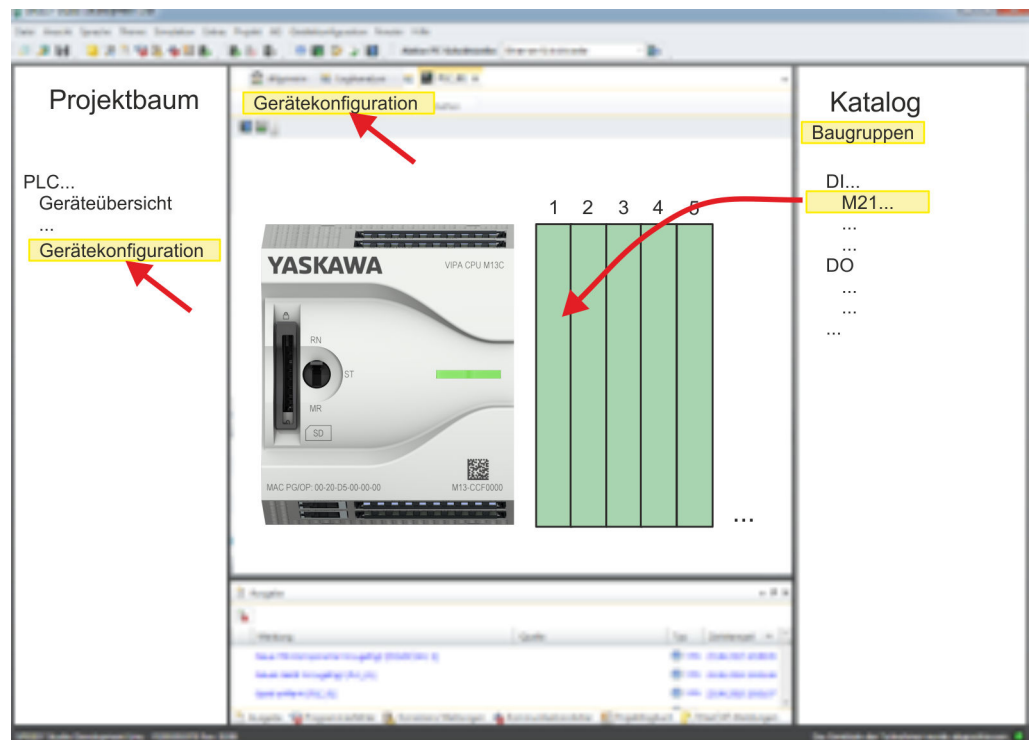
| Slot | Baugruppe | ... | ... | ...IP-Adresse | ... |
|------|-----------------|-----|-----|---------------|-----|
| 0 | CPU M13-CCF0001 | | | ... | |

| | | | | | |
|-----|----------------|--|--|---------------|--|
| ... | ... | | | ... | |
| -X3 | PG_OP_Ethernet | | | 172.20.120.40 | |
| ... | ... | | | ... | |

12.5 SPEED7 Studio - Hardware-Konfiguration - I/O-Module

Hardware-Konfiguration der Module

1. Klicken Sie im "Projektbaum" auf "PLC... > Gerätekonfiguration".
2. Binden Sie in der "Gerätekonfiguration" ab Steckplatz 1 Ihre System MICRO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der Gerätekonfiguration.



Parametrierung

Zur Parametrierung doppelklicken Sie in der "Gerätekonfiguration" auf das zu parametrierende Modul. Daraufhin werden die Parameter des Moduls in einem Dialogfenster aufgeführt. Hier können Sie Ihre Parametereinstellungen vornehmen.

Parametrierung zur Laufzeit

Unter Einsatz der SFCs 55, 56 und 57 können Sie zur Laufzeit Parameter ändern und an die entsprechenden Module übertragen. Hierbei sind die modulspezifischen Parameter in sogenannten "Datensätzen" abzulegen. Näheres zum Aufbau der Datensätze finden Sie in der Beschreibung zu den Modulen.

12.6 Einsatz E/A-Peripherie

12.6.1 Übersicht

Projektierung und Parametrierung

- Bei der CPU sind die Anschlüsse für digitale bzw. analoge Signale und *Technologische Funktionen* in einem Gehäuse untergebracht.
- Die Projektierung erfolgt im *SPEED7 Studio* als CPU M13-CCF0001.
- Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der CPU M13-CCF0001 zu verwenden.
- Die Steuerung der Betriebsarten der *Technologischen Funktionen* erfolgt aus dem Anwenderprogramm über Hantierungsbausteine.

12.6.2 Analoge Eingabe

12.6.2.1 Übersicht

- AI 2x12Bit U, I
- Spannungsmessung für Geber mit 0 ... 10V
- Strommessung für Geber mit 4 ... 20mA
- Submodul: "AI2"
- ↪ [Kap. 5.3 "Analoge Eingabe" Seite 124](#)

12.6.2.2 Parametrierung im SPEED7 Studio

12.6.2.2.1 "E/A-Adressen"

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------|
| AI2 | 800 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 0 (X6) |
| | 802 | WORD | Analoge Eingabe Kanal 1 (X6) |

12.6.2.2.2 "Kanal x"

Funktion

Diese Einstellung ist im *SPEED7 Studio* ab V1.9.2 verfügbar. Stellen Sie über "Kanal x" den Kanal ein und wählen Sie über "Messbereich" den gewünschten Bereich ein. Folgende Messbereiche werden unterstützt:

- Spannung 0 ... 10V
- Strom 4 ... 20mA

Per Default sind beide Kanäle auf Spannungsmessung 0 ... 10V eingestellt.

Filter

Der analoge Eingabeteil hat einen Filter integriert. Der Filter verwendet die Methode "Gleitende Mittelwertbildung". Hier können Sie durch Vorgabe einer Zeit bestimmen, über wie viele Abtastwerte die Mittelwertbildung zu laufen hat. Bei fortlaufender Messung werden bei der "gleitenden" Mittelwertbildung immer die aktuellsten Abtastwerte verwendet. Da alle 2ms ein Abtastwert erfasst wird, erfolgt beispielsweise bei einer Filterzeit von 100ms die Mittelwertbildung aus den 50 aktuellsten Abtastwerten. Der Defaultwert des Filters beträgt 1000ms. Folgende Werte können Sie vorgeben:

- 2ms - kein Filter
- 100ms - kleiner Filter, Mittelwert aus den 50 aktuellsten Abtastwerten
- 1000ms - mittlerer Filter, Mittelwert aus den 500 aktuellsten Abtastwerten
- 10000ms - großer Filter, Mittelwert aus den 5000 aktuellsten Abtastwerten.

12.6.3 Digitale Eingabe

12.6.3.1 Übersicht

- 16xDC 24V
- Submodul: "DI16/DO12"
- ↪ Kap. 5.4 "Digitale Eingabe" Seite 129

12.6.3.2 Parametrierung im *SPEED7 Studio*

12.6.3.2.1 "E/A-Adressen"

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI16/DO12 | 136 | BYTE | Digitale Eingabe E+0.0 ... E+0.7 (X4) |
| | 137 | BYTE | Digitale Eingabe E+1.0 ... E+1.7 (X4) |

12.6.3.2.2 "Eingänge"

"Auslöser für Prozessalarm"

Hier können Sie für jeden Eingang in Gruppen zu 2 Kanälen für die entsprechende Flanke einen Prozessalarm parametrieren. Der Prozessalarm ist deaktiviert, wenn nichts angewählt ist (Defaulteinstellung). Diagnosealarm wird nur in Verbindung mit *Prozessalarm verloren* unterstützt.

Hierbei entspricht

- Steigende Flanke: Flanke 0-1
- Fallende Flanke: Flanke 1-0

Eingangsverzögerung

- Die Eingangsverzögerung ist in Gruppen zu 4 Eingängen parametrierbar.
- Eine Eingangsverzögerung von 0,1ms ist nur bei "schnellen" Eingängen möglich, welche eine max. Eingangsfrequenz von 100kHz besitzen ↪ Kap. 5.4 "Digitale Eingabe" Seite 129. Innerhalb einer Gruppe wird die Eingangsverzögerung für langsame Eingänge auf 0,5ms begrenzt.
- Wertebereich: 0,1ms / 0,5ms / 3ms / 15ms

12.6.4 Digitale Ausgabe

12.6.4.1 Übersicht

- 12xDC 24V, 0,5A
- Submodul: "DI16/DO12"
- ↪ Kap. 5.5 "Digitale Ausgabe" Seite 134

12.6.4.2 Parametrierung im *SPEED7 Studio*

12.6.4.2.1 "E/A-Adressen"

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|-----------|-----------------|---------|---------------------------------------|
| DI16/DO12 | 136 | BYTE | Digitale Ausgabe A+0.0 ... A+0.7 (X2) |
| | 137 | BYTE | Digitale Ausgabe A+1.0 ... A+1.3 (X6) |

12.6.5 Zählen

12.6.5.1 Übersicht

- 4 Kanäle
- Submodul: "Count"
- ↪ Kap. 5.6 "Zählen" Seite 137

12.6.5.2 Parametrierung im SPEED7 Studio

12.6.5.2.1 "E/A-Adressen"

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------------|
| Count | 816 | DINT | Kanal 0: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 820 | DINT | Kanal 1: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 824 | DINT | Kanal 2: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 828 | DINT | Kanal 3: Zählerwert / Frequenzwert |

12.6.5.2.2 Grundparameter

"Alarmauswahl"

Über "Grundparameter" gelangen Sie in die "Alarmauswahl". Hier können Sie bestimmen, welche Alarmer die CPU auslösen soll. Folgende Parameter werden unterstützt:

- Keine: Die Alarmfunktion ist deaktiviert.
- Prozess: Folgende Zähler-Ereignisse können einen Prozessalarm auslösen (einstellen über "Zähler"):
 - Öffnen des HW-Tors
 - Schließen des HW-Tors
 - Erreichen des Vergleichers
 - bei Zählimpuls
 - bei Überlauf
 - bei Unterlauf
- Diagnose+Prozess: Ein Diagnosealarm wird nur in Verbindung mit Prozessalarm verloren ausgelöst.

12.6.5.2.3 "Kanal x"

Betriebsart

Stellen Sie über "Kanal x" den Kanal ein und wählen Sie über "Betriebsart" die gewünschte Zähler-Betriebsart. Folgende Zähler-Betriebsarten werden unterstützt:

- Nicht parametrier: Kanal ist deaktiviert
- Endlos Zählen
- Einmalig Zählen
- Periodisch Zählen

Zähler

Betriebsart

Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "Betriebsart".

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|----------------------|--|---|
| Hauptzählrichtung | <ul style="list-style-type: none"> ■ <i>Keine</i>: Keine Einschränkung des Zählbereiches ■ <i>Vorwärts</i>: Einschränkung des Zählbereiches nach oben. Zähler zählt von 0 bzw. <i>Ladewert</i> in positiver Richtung bis zum parametrierten <i>Endwert-1</i> und springt dann mit dem darauf folgenden positiven Geberimpuls wieder auf den <i>Ladewert</i>. ■ <i>Rückwärts</i>: Einschränkung des Zählbereiches nach unten. Zähler zählt vom parametrierten <i>Startwert</i> bzw. <i>Ladewert</i> in negativer Richtung bis 1 und springt dann mit dem darauf folgenden negativen Geberimpuls wieder auf den <i>Startwert</i>. Funktion ist beim <i>Endlos-zählen</i> deaktiviert. | <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine |
| Torfunktion | <ul style="list-style-type: none"> ■ <i>Zählvorgang abbrechen</i>: Der Zählvorgang beginnt nach dem Schließen des Tors und erneutem Torstart wieder ab dem <i>Ladewert</i>. ■ <i>Zählvorgang unterbrechen</i>: Der Zählvorgang wird nach dem Schließen des Tors und erneutem Torstart beim letzten aktuellen Zählerstand fortgesetzt. <p>🔗 Kap. 5.6.6.2 "Tor-Funktion" Seite 151</p> | Zählvorgang abbrechen |
| Startwert Endwert | <p><i>Startwert</i> bei Hauptzählrichtung rückwärts. <i>Endwert</i> bei Hauptzählrichtung vorwärts.</p> <p>Wertebereich: 2...2147483647 ($2^{31}-1$)</p> | 2147483647 ($2^{31}-1$) |
| Vergleichswert | <p>Der Zählwert wird mit dem <i>Vergleichswert</i> verglichen. Siehe hierzu auch Parameter "Verhalten des Ausgangs":</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine Hauptzählrichtung <ul style="list-style-type: none"> – Wertebereich: -2^{31} bis $+2^{31}-1$ ■ Hauptzählrichtung vorwärts <ul style="list-style-type: none"> – Wertebereich: -2^{31} bis <i>Endwert-1</i> ■ Hauptzählrichtung rückwärts <ul style="list-style-type: none"> – Wertebereich: 1 bis $+2^{31}-1$ | 0 |
| Hysterese | <p>Die <i>Hysterese</i> dient zur Vermeidung von häufigen Schaltvorgängen des Ausgangs, wenn der Zählwert im Bereich des <i>Vergleichswerts</i> liegt.</p> <p>0, 1: <i>Hysterese</i> abgeschaltet</p> <p>Wertebereich: 0 bis 255</p> | 0 |

| Eingang | Beschreibung | Vorbelegung |
|-------------------------|--|-----------------|
| Signalauswertung | <p>Geben Sie vor, welches Signal der angeschlossene Geber liefert:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Impuls/Richtung: Am Eingang sind Zähl- und Richtungssignal angeschlossen ■ Am Eingang befindet sich ein Drehgeber mit folgender Auswertung: <ul style="list-style-type: none"> – Drehgeber einfach – Drehgeber zweifach – Drehgeber vierfach | Impuls/Richtung |
| Hardware-Tor | <p>Torsteuerung ausschließlich für Kanal 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Die Torsteuerung für Kanal 3 erfolgt über SW- und Hardware-Tor ■ deaktiviert: Die Torsteuerung für Kanal 3 erfolgt ausschließlich über SW-Tor <p>🔗 Kap. 5.6.6.2 "Tor-Funktion" Seite 151</p> | deaktiviert |
| Zählrichtung invertiert | <p>Invertierung des Eingangssignal "Richtung":</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Das Eingangssignal wird invertiert ■ deaktiviert: Das Eingangssignal wird nicht invertiert | deaktiviert |

| Ausgang | Beschreibung | Vorbelegung |
|------------------------|--|----------------|
| Verhalten des Ausgangs | <p>Abhängig von diesem Parameter wird der Ausgang und das Statusbit "Vergleicher" (STS_CMP) gesetzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Kein Vergleich: Der Ausgang wird wie ein normaler Ausgang geschaltet und STS_CMP bleibt rückgesetzt. ■ Vergleich <ul style="list-style-type: none"> – Zählerwert \geq Vergleichswert – Zählerwert \leq Vergleichswert ■ Impuls bei <i>Vergleichswert</i> <ul style="list-style-type: none"> – Zur Anpassung an die verwendeten Aktoren können Sie eine <i>Impulsdauer</i> vorgeben. Der Ausgang wird für die eingestellte <i>Impulsdauer</i> gesetzt, sobald der Zählerstand den <i>Vergleichswert</i> erreicht hat. Wenn Sie eine Hauptzählrichtung eingestellt haben, wird der Ausgang nur bei Erreichen des <i>Vergleichswerts</i> aus der Hauptzählrichtung gesetzt. | Kein Vergleich |
| Impulsdauer | <p>Hier können Sie die <i>Impulsdauer</i> für das Ausgangssignal angeben.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Die <i>Impulsdauer</i> beginnt mit dem Setzen des jeweiligen Digitalausgangs. ■ Die Ungenauigkeit der <i>Impulsdauer</i> ist kleiner als 1ms. ■ Es erfolgt keine Nachtriggerung der <i>Impulsdauer</i>, wenn der <i>Vergleichswert</i> während einer Impulsausgabe verlassen und wieder erreicht wurde. ■ Wird die <i>Impulsdauer</i> im laufenden Betrieb geändert, wird sie mit dem nächsten Impuls wirksam. ■ Mit <i>Impulsdauer</i> = 0 ist, wird der Ausgang so lange gesetzt, wie die Vergleichsbedingung erfüllt ist. <p>Wertebereich: 0...510ms in Schritten zu 2ms</p> | 0 |

| Frequenz | Beschreibung | Vorbelegung | |
|---------------------|--|-------------|---------------------------------|
| Max. Zählerfrequenz | Vorgabe der max. Frequenz für Spur A/Impuls, Spur B/Richtung, Latch und HW-Tor | 60kHz | |
| | Frequenz | | kürzester zulässiger Zählimpuls |
| | 1kHz | | 400µs |
| | 2kHz | | 200µs |
| | 5kHz | | 80µs |
| | 10kHz | | 40µs |
| | 30kHz | | 13µs |
| | 60kHz | | 6,7µs |
| | 100kHz | | 4µs |

| Prozessalarm | Beschreibung | Vorbelegung |
|--------------------------------|---|-------------|
| Öffnen des HW-Tors | Prozessalarm durch Flanke 0-1 ausschließlich an HW-Tor Kanal 3 <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Flanke 0-1 am HW-Tor von Kanal 3 bei geöffnetem SW-Tor ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| Schließen des HW-Tors | Prozessalarm durch Flanke 1-0 ausschließlich an HW-Tor Kanal 3 <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Flanke 1-0 am HW-Tor von Kanal 3 bei geöffnetem SW-Tor ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| bei Erreichen des Vergleichers | Prozessalarm bei <i>Vergleichswert</i> <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Ansprechen des Vergleichers, einzustellen über "<i>Verhalten des Ausgangs</i>" ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| Überlauf | Prozessalarm bei Überlauf <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Überschreiten der oberen Zählgrenze ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |
| Unterlauf | Prozessalarm bei Unterlauf <ul style="list-style-type: none"> ■ aktiviert: Prozessalarm bei Unterschreiten der unteren Zählgrenze ■ deaktiviert: kein Prozessalarm | deaktiviert |

12.6.6 Frequenzmessung

12.6.6.1 Übersicht

- 4 Kanäle
- Submodul: "Counter"
- ↪ Kap. 5.7 "Frequenzmessung" Seite 157

12.6.6.2 Parametrierung im *SPEED7 Studio*

12.6.6.2.1 "E/A-Adressen"

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------------------------------|
| Count | 816 | DINT | Kanal 0: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 820 | DINT | Kanal 1: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 824 | DINT | Kanal 2: Zählerwert / Frequenzwert |
| | 828 | DINT | Kanal 3: Zählerwert / Frequenzwert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------|
| Count | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

12.6.6.2.2 Grundparameter

"Alarmauswahl"

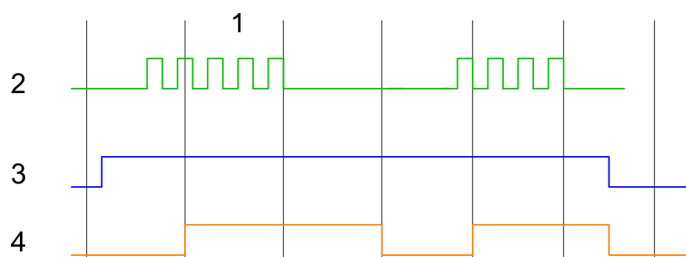
Über "Grundparameter" gelangen Sie in die "Alarmauswahl". Hier können Sie bestimmen, welche Alarme die CPU auslösen soll. Folgende Parameter werden unterstützt:

- Keine: Die Alarmfunktion ist deaktiviert.
- Prozess: Folgende Frequenzmesser-Ereignisse können einen Prozessalarm auslösen (einzustellen über "Frequenzmessen"):
 - Messende
- Diagnose+Prozess: Ein Diagnosealarm wird nur in Verbindung mit Prozessalarm verloren ausgelöst.

12.6.6.2.3 "Kanal x"

Betriebsart

Stellen Sie über "Kanal x" den Kanal ein und wählen Sie über "Betriebsart" zur Frequenzmessung "Frequenzmessen". Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "Betriebsart". Folgende Parameter werden unterstützt:



- 1 Integrationszeit
- 2 Zählimpuls
- 3 SW-Tor
- 4 Berechnete Frequenz

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung | |
|-------------------------|---|-------------|---------------------------------|
| Integrationszeit | Vorgabe der Integrationszeit Wertebereich: 10ms ... 10000ms in Schritten von 1ms | 100ms | |
| max. Zählerfrequenz ... | Vorgabe der max. Frequenz für den entsprechenden Eingang | 60kHz | |
| | Frequenz | | kürzester zulässiger Zählimpuls |
| | 1kHz | | 400µs |
| | 2kHz | | 200µs |
| | 5kHz | | 80µs |
| | 10kHz | | 40µs |
| | 30kHz | | 13µs |
| | 60kHz | | 6,7µs |
| | 100kHz | | 4µs |
| Prozessalarm | Beschreibung | Vorbelegung | |
| Messende | Prozessalarm bei Messende | deaktiviert | |

12.6.7 Pulsweitenmodulation - PWM

12.6.7.1 Übersicht

- Unterstützt werden die Kanäle 0 und 1
- Submodul: "Count"
- Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm über SFB 49
- ↪ *Kap. 5.8 "Pulsweitenmodulation - PWM" Seite 163*

12.6.7.2 Parametrierung im *SPEED7 Studio*

12.6.7.2.1 "E/A-Adressen"

| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------|
| Count | 816 | DINT | reserviert |
| | 820 | DINT | reserviert |
| | 824 | DINT | reserviert |
| | 828 | DINT | reserviert |

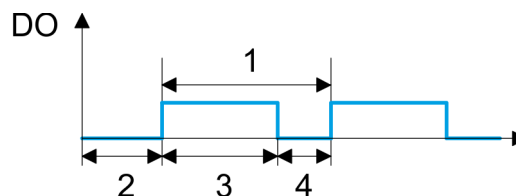
| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------|
| Count | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

12.6.7.2.2 "Kanal x"

Betriebsart

PWM- und *Pulse Train* Ausgabe nutzen die gleiche Hardware-Konfiguration. Die Umschaltung zwischen diesen Betriebsarten erfolgt innerhalb des SFB 49.

Stellen Sie über "Kanal x" den Kanal ein und wählen Sie über "Betriebsart" für die *PWM*-Ausgabe "Pulsweitenmodulation". Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "Betriebsart". Für *PWM* sind folgende Parameter relevant, die anzugeben bzw. zu ermitteln sind:



- 1 Periodendauer
- 2 Einschaltverzögerung
- 3 Impulsdauer
- 4 Impulspause

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|----------------------|---|-------------|
| Ausgabeformat | <p>Geben Sie hier den Wertebereich für die Ausgabe vor. Hiermit ermittelt die CPU die Impulsdauer:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Promille <ul style="list-style-type: none"> – Ausgabewert liegt innerhalb 0 ... 1000 – Impulsdauer = (Ausgabewert / 1000) x Periodendauer ■ S7-Analogwert: <ul style="list-style-type: none"> – Ausgabewert ist Siemens S7 Analogwert 0 ... 27648 – Impulsdauer = (Ausgabewert / 27648) x Periodendauer | Promille |
| Zeitbasis | <p>Stellen Sie hier die Zeitbasis ein, die für Auflösung und Wertebereich von Periodendauer, Mindestimpulsdauer und Einschaltverzögerung gelten soll.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 1ms: Die Zeitbasis beträgt 1ms ■ 0,1ms: Die Zeitbasis beträgt 0,1ms ■ 1µs: Die Zeitbasis beträgt 1µs | 0,1ms |
| Einschaltverzögerung | <p>Tragen Sie hier einen Wert für die Zeit ein, die ab dem Start der Ausgabesequenz bis zur Ausgabe des Impulses ablaufen soll. Die Impulsfolge wird nach Ablauf der Einschaltverzögerung am Kanal-Ausgang ausgegeben.</p> <p>Wertebereich: 0 ... 65535 hieraus ergeben sich folgende wirksame Werte:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zeitbasis 1ms: 0 ... 65535ms ■ Zeitbasis 0,1ms: 0 ... 6553,5ms ■ Zeitbasis 1µs: 0 ... 65535µs | 0 |
| Periodendauer | <p>Mit der Periodendauer definieren Sie die Länge der Ausgabesequenz, bestehend aus Impulsdauer und Impulspause.</p> <p>Wertebereich:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zeitbasis 1ms: 1 ... 87ms ■ Zeitbasis 0,1ms: 0,4 ... 87,0ms ■ Zeitbasis 1µs: 1 ... 87µs | 50 |
| Mindestimpulsdauer | <p>Mit der Mindestimpulsdauer können Sie kurze Ausgangsimpulse und kurze Impulspausen unterdrücken. Alle Impulse bzw. Pausen, die kleiner als die Mindestimpulsdauer sind, werden unterdrückt. Hiermit können Sie sehr kurze Schaltimpulse (Spikes), die von der Peripherie nicht mehr registriert werden können, ausfiltern.</p> <p>Wertebereich:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zeitbasis 1ms: 0 ... Periodendauer / 2 * 1ms ■ Zeitbasis 0,1ms: 2 ... Periodendauer / 2 * 0,1ms ■ Zeitbasis 1µs: 0 ... Periodendauer / 2 * 1µs | 2 |

12.6.8 Pulse Train

12.6.8.1 Übersicht

- 2 Kanäle
- Submodul: "Count"
- Ansteuerung aus dem Anwenderprogramm über SFB 49
- ↪ Kap. 5.9 "Pulse Train" Seite 168

12.6.8.2 Parametrierung im SPEED7 Studio

12.6.8.2.1 "E/A-Adressen"

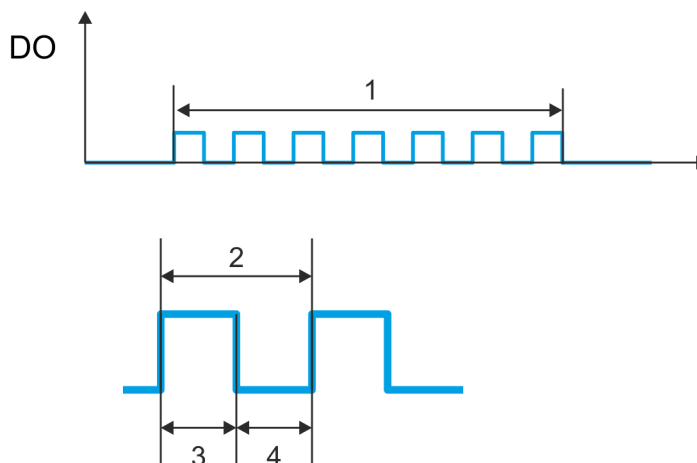
| Submodul | Eingabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------|
| Count | 816 | DINT | reserviert |
| | 820 | DINT | reserviert |
| | 824 | DINT | reserviert |
| | 828 | DINT | reserviert |

| Submodul | Ausgabe-Adresse | Zugriff | Belegung |
|----------|-----------------|---------|------------|
| Count | 816 | DWORD | reserviert |
| | 820 | DWORD | reserviert |
| | 824 | DWORD | reserviert |
| | 828 | DWORD | reserviert |

12.6.8.2.2 "Kanal x"

Betriebsart

PWM- und Pulse Train Ausgabe nutzen die gleiche Hardware-Konfiguration. Die Umschaltung zwischen diesen Betriebsarten erfolgt innerhalb des SFB 49. Stellen Sie über "Kanal x" den Kanal ein und wählen Sie über "Betriebsart" für die Pulse Train Ausgabe "Pulsweitenmodulation". Defaultwerte und Aufbau dieses Dialogfensters richten sich nach der ausgewählten "Betriebsart". Für Pulse Train sind folgende Parameter relevant, die anzugeben bzw. zu ermitteln sind:



- 1 Anzahl der Pulse
- 2 Periodendauer
- 3 Impulsdauer
- 4 Impulspause

Parameterübersicht

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|----------------------|---|-------------|
| Ausgabeformat | <p>Geben Sie hier den Wertebereich für die Ausgabe vor. Hiermit ermittelt die CPU die Impulsdauer:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Promille <ul style="list-style-type: none"> – Ausgabewert liegt innerhalb 0 ... 1000 – Impulsdauer = (Ausgabewert / 1000) x Periodendauer ■ S7-Analogwert: <ul style="list-style-type: none"> – Ausgabewert ist Siemens S7 Analogwert 0 ... 27648 – Impulsdauer = (Ausgabewert / 27648) x Periodendauer | Promille |
| Zeitbasis | <p>Stellen Sie hier die Zeitbasis ein, die für Auflösung und Wertebereich von Periodendauer, Mindestimpulsdauer und Einschaltverzögerung gelten soll.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 1ms: Die Zeitbasis beträgt 1ms ■ 0,1ms: Die Zeitbasis beträgt 0,1ms ■ 1µs: Die Zeitbasis beträgt 1µs | 0,1ms |
| Einschaltverzögerung | Dieser Parameter wird nicht berücksichtigt. | 0 |

| Betriebsparameter | Beschreibung | Vorbelegung |
|--------------------|---|-------------|
| Periodendauer | <p>Mit der Periodendauer definieren Sie die Länge der Ausgangssequenz, bestehend aus Impulsdauer und Impulspause.</p> <p>Wertebereich:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zeitbasis 1ms: 1 ... 87ms ■ Zeitbasis 0,1ms: 0,4 ... 87,0ms ■ Zeitbasis 1µs: 1 ... 87µs | 50 |
| Mindestimpulsdauer | <p>Mit der Mindestimpulsdauer können Sie kurze Ausgangsimpulse und kurze Impulspausen unterdrücken. Alle Impulse bzw. Pausen, die kleiner als die Mindestimpulsdauer sind, werden unterdrückt. Hiermit können Sie sehr kurze Schaltimpulse (Spikes), die von der Peripherie nicht mehr registriert werden können, ausfiltern.</p> <p>Wertebereich:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zeitbasis 1ms: 0 ... Periodendauer / 2 * 1ms ■ Zeitbasis 0,1ms: 2 ... Periodendauer / 2 * 0,1ms ■ Zeitbasis 1µs: 0 ... Periodendauer / 2 * 1µs | 2 |

12.7 Einsatz OPC UA

↳ Kap. 6 "Einsatz OPC UA" Seite 181

12.8 Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung

↳ Kap. 7 "Einsatz WebVisu - Web-Visualisierung" Seite 209

12.9 SPEED7 Studio - Projekt transferieren

Übersicht

Sie haben folgende Möglichkeiten für den Projekt-Transfer in die CPU:

- Transfer über MPI
- Transfer über Ethernet
- Transfer über Speicherkarte

12.9.1 Transfer über MPI

Allgemein

Für den Transfer über MPI ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. ↳ Kap. 2.4 "Montage" Seite 16

Netz-Struktur

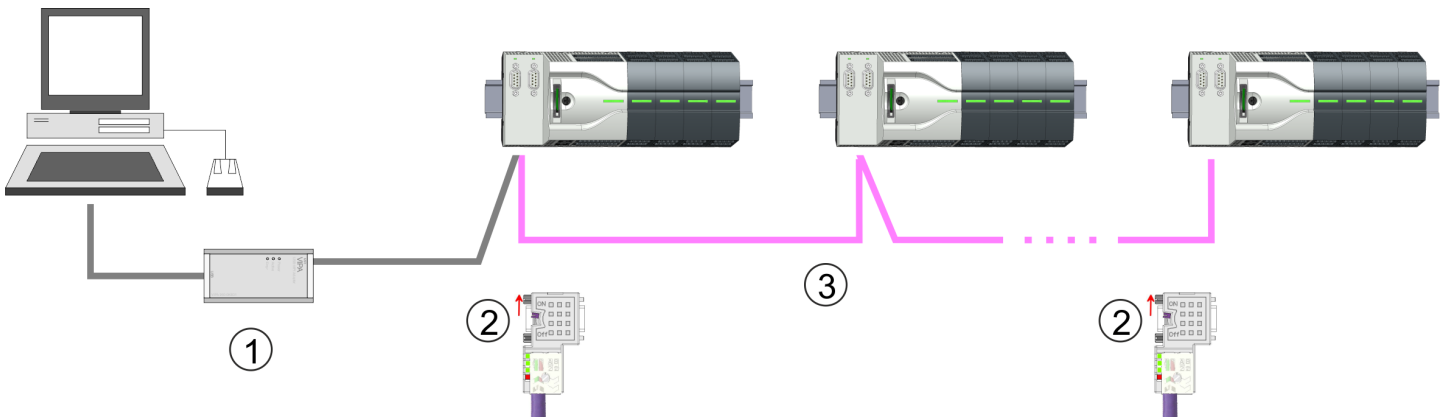
Der Aufbau eines MPI-Netzes gleicht elektrisch dem Aufbau eines PROFIBUS-Netzes. Das heißt, es gelten dieselben Regeln und Sie verwenden für beide Netze die gleichen Komponenten zum Aufbau. Die einzelnen Teilnehmer werden über Busanschlussstecker und PROFIBUS-Kabel verbunden. Defaultmäßig wird das MPI-Netz mit 187,5kbaud betrieben. Die CPUs werden mit der MPI-Adresse 2 ausgeliefert.

MPI-Programmierkabel

Die MPI-Programmierkabel erhalten Sie in verschiedenen Varianten von Yaskawa. Die Kabel bieten einen RS232- bzw. USB-Anschluss für den PC und einen busfähigen RS485-Anschluss für die CPU. Aufgrund des RS485-Anchlusses dürfen Sie die MPI-Programmierkabel direkt auf einen an der RS485-Buchse schon gesteckten Stecker aufstecken. Jeder Busteilnehmer identifiziert sich mit einer eindeutigen Adresse am Bus, wobei die Adresse 0 für Programmiergeräte reserviert ist.

Abschlusswiderstand

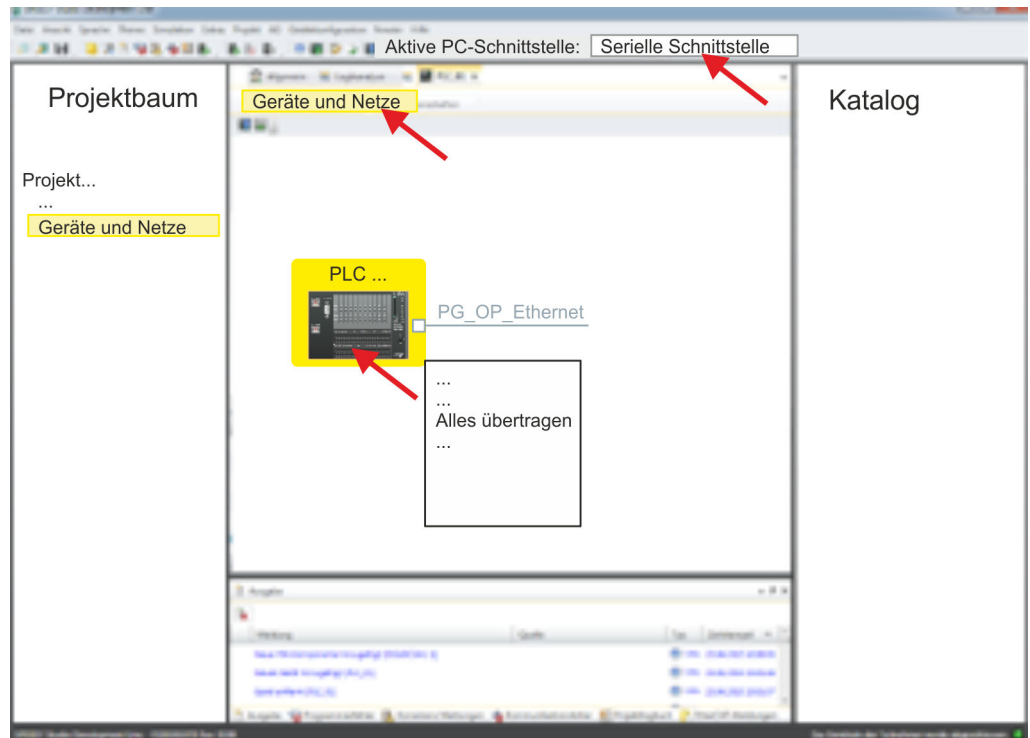
Eine Leitung muss mit ihrem Wellenwiderstand abgeschlossen werden. Hierzu schalten Sie den Abschlusswiderstand am ersten und am letzten Teilnehmer eines Netzes oder eines Segments zu. Achten Sie darauf, dass die Teilnehmer, an denen der Abschlusswiderstand zugeschaltet ist, immer mit Spannung versorgt sind. Ansonsten kann es zu Störungen auf dem Bus kommen.



- 1 MPI-Programmierkabel
- 2 Mit Schalter Abschlusswiderstand aktivieren
- 3 MPI-Netz

Vorgehensweise Transfer über MPI

1. ➤ Verbinden Sie Ihren PC über ein MPI-Programmierkabel mit der MPI-Buchse Ihrer CPU.
2. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ihrer CPU ein und starten Sie das *SPEED7 Studio* mit Ihrem Projekt.
3. ➤ Stellen Sie unter "*Aktive PC-Schnittstelle*" die "*Serielle Schnittstelle*" ein.
4. ➤ Klicken Sie im "*Projektbaum*" auf Ihr Projekt und wählen Sie "*Kontextmenü*" ➔ "*Alles übersetzen*".
 - ⇒ Ihr Projekt wird übersetzt und für die Übertragung vorbereitet.



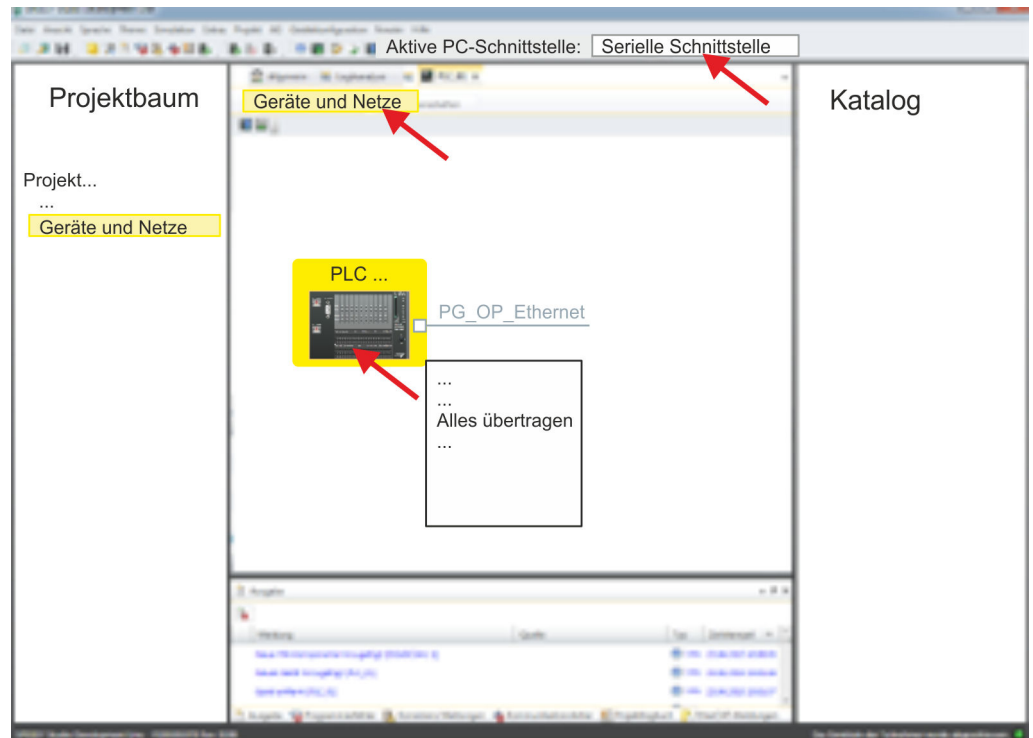
5. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* auf Ihre CPU und wählen Sie für den Transfer des Anwenderprogramms und der Hardware-Konfiguration "*Kontextmenü*" → *Alles übertragen*".
 - ⇒ Es öffnet sich ein Dialogfenster für die Projektübertragung.
6. ➤ Wählen Sie den "*Porttyp*" "Serielle Schnittstelle" an und starten Sie die Übertragung mit "*Übertragen*".
7. ➤ Bestätigen Sie die Abfrage, dass die CPU in den Zustand STOP gebracht werden soll.
 - ⇒ Das Anwenderprogramm und die Hardwarekonfiguration werden über MPI in die CPU übertragen.
8. ➤ Schließen Sie nach der Übertragung das Dialogfenster.
9. ➤ Mit "*Kontextmenü*" → *Kopiere RAM nach ROM*" können Sie Ihr Projekt auf einer Speicherkarte sichern, falls diese gesteckt ist.

12.9.2 Transfer über Ethernet

Vorgehensweise Transfer über Ethernet

Die CPU besitzt für den Transfer über Ethernet einen Ethernet-PG/OP-Kanal. Damit Sie online auf diesen zugreifen können, müssen Sie diesem durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen und diese in Ihr Projekt übernehmen. Für den Transfer verbinden Sie, wenn nicht schon geschehen, die Ethernet-PG/OP-Kanal-Buchse mit Ihrem Ethernet. Der Anschluss erfolgt über einen integrierten 2-fach Switch (X3, X4).

1. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ihrer CPU ein und starten Sie das *SPEED7 Studio* mit Ihrem Projekt.
2. ➤ Stellen Sie unter "*Aktive PC-Schnittstelle*" die "Ethernet-Schnittstelle" ein.
3. ➤ Klicken Sie im "*Projektbaum*" auf Ihr Projekt und wählen Sie "*Kontextmenü*" → *Alles übersetzen*".
 - ⇒ Ihr Projekt wird übersetzt und für die Übertragung vorbereitet.



4. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* auf Ihre CPU und wählen Sie für den Transfer des Anwenderprogramms und der Hardware-Konfiguration "*Kontextmenü*" → *Alles übertragen*".
 - ⇒ Es öffnet sich ein Dialogfenster für die Projektübertragung
5. ➤ Wählen Sie den "*Porttyp*" "Ethernet-Schnittstelle" an und starten Sie die Übertragung mit "*Übertragen*".
6. ➤ Bestätigen Sie die Abfrage, dass die CPU in den Zustand STOP gebracht werden soll.
 - ⇒ Das Anwenderprogramm und die Hardwarekonfiguration werden über Ethernet in die CPU übertragen.
7. ➤ Schließen Sie nach der Übertragung das Dialogfenster.
8. ➤ Mit "*Kontextmenü*" → *Kopiere RAM nach ROM*" können Sie Ihr Projekt auf einer Speicherkarte sichern, falls diese gesteckt ist.

12.9.3 Transfer über Speicherkarte

Vorgehensweise Transfer über Speicherkarte

Die Speicherkarte dient als externes Speichermedium. Es dürfen sich mehrere Projekte und Unterverzeichnisse auf einer Speicherkarte befinden. Bitte beachten Sie, dass sich Ihre aktuelle Projektierung im Root-Verzeichnis befindet und einen der folgenden Dateinamen hat:

- S7PROG.WLD
- AUTOLOAD.WLD



1. ➤ Starten Sie das *SPEED7 Studio* mit Ihrem Projekt.
2. ➤ Klicken Sie im "*Projektbaum*" auf die CPU.
3. ➤ Erzeugen Sie im *SPEED7 Studio* mit "*Kontextmenü*" → *Alles exportieren (WLD)*" eine wld-Datei.
 - ⇒ Die wld-Datei wird erstellt. Diese beinhaltet Ihr Anwenderprogramm und die Hardware-Konfiguration.

4. ➔ Kopieren Sie die wld-Datei auf eine geeignete Speicherkarte. Stecken Sie diese in Ihre CPU und starten Sie diese neu.

⇒ Das Übertragen des Anwenderprogramms von der Speicherkarte in die CPU erfolgt je nach Dateiname nach Urlöschen oder nach PowerON.

S7PROG.WLD wird nach Urlöschen von der Speicherkarte gelesen.

AUTOLOAD.WLD wird nach NetzeIN von der Speicherkarte gelesen.

Das Flackern der gelben LED  der Statusleiste der CPU kennzeichnet den Übertragungsvorgang. Bitte beachten Sie, dass Ihr Anwenderspeicher ausreichend Speicherplatz für Ihr Anwenderprogramm bietet, ansonsten wird Ihr Anwenderprogramm unvollständig geladen und die rote LED  der Statusleiste leuchtet.

13 Projektierung im TIA Portal

13.1 TIA Portal - Arbeitsumgebung

13.1.1 Allgemein

Allgemein

In diesem Teil wird die Projektierung der System MICRO CPU im Siemens TIA Portal gezeigt. Hier soll lediglich der grundsätzliche Einsatz des Siemens TIA Portals in Verbindung mit der System MICRO CPU gezeigt werden. Bitte beachten Sie, dass Softwareänderungen nicht immer berücksichtigt werden können und es so zu Abweichungen zur Beschreibung kommen kann. TIA steht für **T**otally **i**ntegrated **A**utomation von Siemens. Hier können Sie Ihre Steuerungen programmieren und vernetzen. Für die Diagnose stehen Ihnen Online-Werkzeuge zur Verfügung.

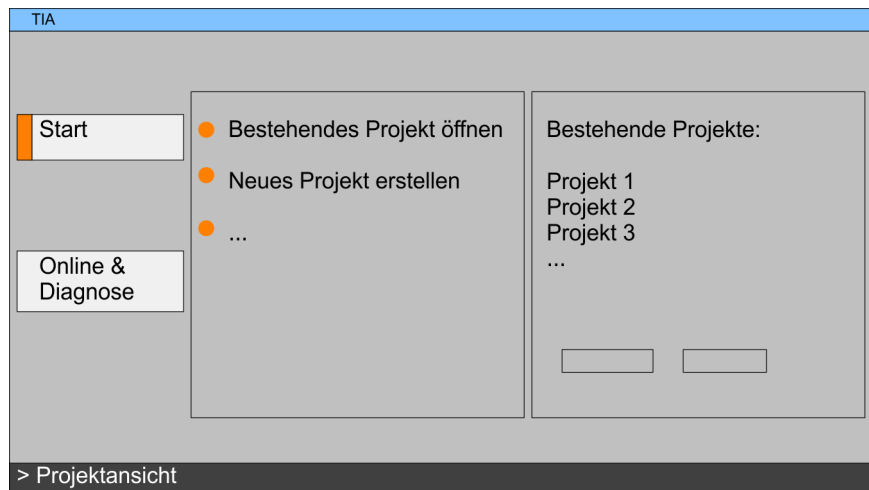


Nähere Informationen zum TIA Portal finden Sie in der zugehörigen Online-Hilfe bzw. Dokumentation.

TIA Portal starten

Zum Starten des Siemens TIA Portals wählen Sie unter Windows den Befehl "Start → Programme → Siemens Automation → TIA ..."

Daraufhin wird das TIA Portal mit den zuletzt verwendeten Einstellungen geöffnet.



TIA Portal beenden

Mit dem Menüpunkt "Projekt → Beenden" können Sie aus der "Projektansicht" das TIA Portal beenden. Hierbei haben Sie die Möglichkeit durchgeführte Änderungen an Ihrem Projekt zu speichern.

13.1.2 Arbeitsumgebung des TIA Portals

Grundsätzlich besitzt das TIA Portal folgende 2 Ansichten. Über die Schaltfläche links unten können Sie zwischen diesen Ansichten wechseln:

Portalansicht

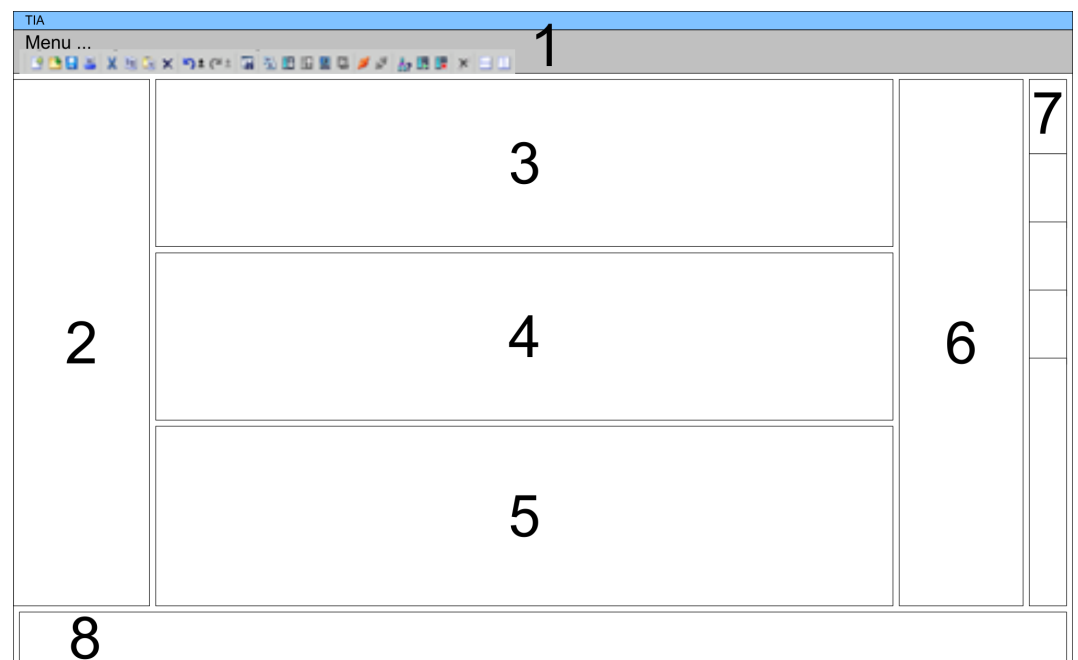
Die *"Portalansicht"* bietet eine *"aufgabenorientierte"* Sicht der Werkzeuge zur Bearbeitung Ihres Projekts. Hier haben Sie direkten Zugriff auf die Werkzeuge für eine Aufgabe. Falls erforderlich, wird für die ausgewählte Aufgabe automatisch zur Projektansicht gewechselt.

Projektansicht

Die *"Projektansicht"* ist eine *"strukturierte"* Sicht auf alle Bestandteile Ihres Projekts.

Bereiche der Projektansicht

Die Projektansicht gliedert sich in folgende Bereiche:



- 1 Menüleiste mit Funktionsleisten
- 2 Projektnavigation mit Detailansicht
- 3 Projektbereich
- 4 Geräteübersicht des Projekts bzw. Bereich für die Baustein-Programmierung
- 5 Eigenschaften-Dialog eines Geräts (Parameter) bzw. Informationsbereich
- 6 Hardware-Katalog und Tools
- 7 "Task-Cards" zur Auswahl von Hardware-Katalog, Anweisungen und Bibliotheken
- 8 Wechsel zwischen Portal- und Projektansicht

13.2 TIA Portal - Funktionseinschränkungen

| | |
|--|---|
| Limitierung der Leistungsdaten | Bitte beachten Sie, dass die Leistungsdaten der System MICRO CPU auf die Leistungsdaten der für die Projektierung verwendeten CPU von Siemens limitiert werden. |
| Kein "Laden des Geräts als neue Station..." | <p>Systembedingt wird "Laden des Geräts als neue Station..." aktuell nicht unterstützt. Verwenden Sie stattdessen die <i>Backup-</i> und <i>Restore-</i>Funktionen im Siemens TIA-Portal:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ➤ Für das <i>Backup</i> einer online verbunden CPU wählen Sie "Online ➔ Sicherung von Online-Gerät laden". <ul style="list-style-type: none"> ⇒ Ein <i>Backup</i>-Objekt wird erzeugt und in der <i>Projektnavigation</i> unter "Online-Sicherungen" abgelegt. Das Backup beinhaltet alle Bausteine des Projekts und den aktuellen Gerätezustand. 2. ➤ Für das <i>Restore</i> in eine online verbundene CPU muss diese zuvor urgelöscht werden. Danach klicken Sie in der <i>Projektnavigation</i> unter "Online-Sicherungen" auf das angelegte <i>Backup</i> und wählen Sie "Kontextmenü ➔ Laden in Gerät". <ul style="list-style-type: none"> ⇒ Die Backup-Daten werden online in die CPU übertragen. |
| Keine Online-Bausteine | Systembedingt werden Online-Bausteine von über "Erreichbare Teilnehmer " verbundenen CPUs aktuell nicht aufgelistet. |

13.3 TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU

| | |
|--|---|
| Übersicht | <p>Die Hardware-Konfiguration der CPU erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET-Systems. Da die PROFINET-Schnittstelle auch softwareseitig standardisiert ist, können wir auf diesem Weg gewährleisten, dass über die Einbindung einer GSDML-Datei die Funktionalität in Verbindung mit dem Siemens TIA Portal jederzeit gegeben ist.</p> <p>Die Hardware-Konfiguration der CPU gliedert sich in folgende Teile:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Installation GSDML "... MICRO PLC" für PROFINET ■ Projektierung Siemens CPU ■ Anbindung "... MICRO PLC" als PROFINET-IO-Device |
| Installation GSDML CPU für PROFINET | <p>Die Installation des PROFINET-IO-Devices "... MICRO PLC" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ➤ Gehen Sie in den Service-Bereich von www.yaskawa.eu.com. 2. ➤ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "Config Dateien ➔ PROFINET" die GSDL-Datei ab V107 für Ihr System MICRO. 3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis. 4. ➤ Starten das Siemens TIA Portal. 5. ➤ Schließen Sie alle Projekte. 6. ➤ Wechseln Sie in die <i>Projektsicht</i>. 7. ➤ Gehen Sie auf "Extras ➔ Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren". 8. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei. <ul style="list-style-type: none"> ⇒ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet. <p>Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter <i>Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... Micro System</i>.</p> |

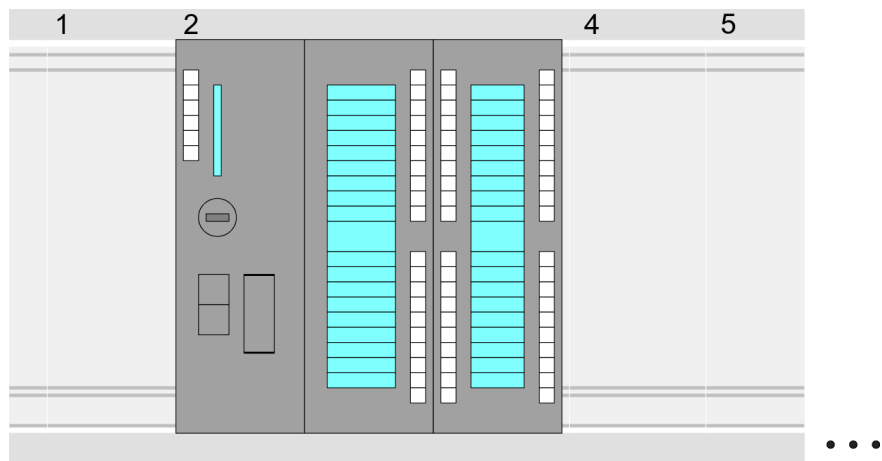


Damit die Yaskawa-Komponenten angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

Projektierung CPU

Im Siemens TIA Portal ist die System MICRO CPU als CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) von Siemens zu projektieren.

1. Starten Sie das Siemens TIA Portal.
2. Erstellen sie in der *Portalansicht* mit "Neues Projekt erstellen" ein neues Projekt.
3. Wechseln Sie in die *Projektsicht*.
4. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "Neues Gerät hinzufügen".
5. Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)
⇒ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.



Geräteübersicht:

| Baugruppe | ... | Steckplatz | ... | Typ | ... |
|----------------------|-----|------------|-----|------------------------|-----|
| PLC... | | 2 | | CPU 314C-2PN/DP | |
| MPI-Schnittstelle... | | 2 X1 | | MPI/DP-Schnittstelle | |
| PROFINET-Schnitt... | | 2 X2 | | PROFINET-Schnittstelle | |
| DI24/DO16... | | 2 5 | | DI24/DO16 | |
| AI5/AO2... | | 2 6 | | AI5/AO2 | |
| Zählen... | | 2 7 | | Zählen | |
| ... | | | | | |



- Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der Technologischen Funktionen sind die entsprechenden Submodule der CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu verwenden.
- Die Steuerung der Betriebsarten der Technologischen Funktionen erfolgt aus dem Anwenderprogramm über Hantierungsbausteine.

Einstellung Standard CPU-Parameter

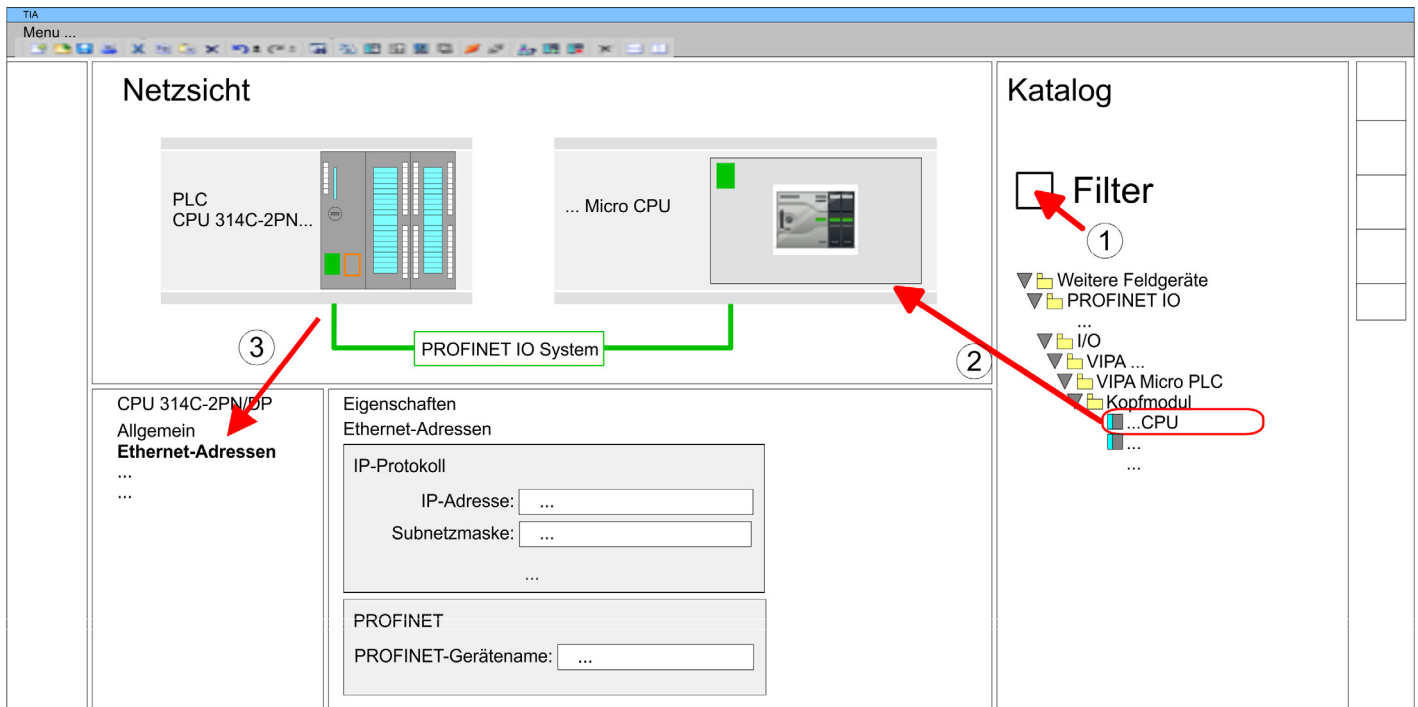
Da die System MICRO CPU als Siemens-CPU projektiert wird, erfolgt auch die Parametrierung der nicht produktspezifischen Parameter über die Siemens-CPU. Zur Parametrierung klicken Sie im *Projektbereich* bzw. in der *Geräteübersicht* auf den CPU-Teil. Daraufhin werden die Parameter des CPU-Teils im *Eigenschaften*-Dialog aufgeführt. Hier können Sie Ihre Parametereinstellungen vornehmen. ↪ Kap. 4.8 "Einstellung Standard CPU-Parameter" Seite 83

Anbindung System MICRO CPU als PROFINET-IO-Device

1. ➤ Wechseln Sie im *Projektbereich* in die "*Netzsicht*".
2. ➤ Nach der Installation der GSDML finden Sie das IO-Device für die CPU im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... MICRO PLC*. Binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.
3. ➤ Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in "*Eigenschaften*" unter "*Ethernet-Adressen*" im Bereich "*IP-Protokoll*" gültige IP-Adressdaten an.
4. ➤ Geben Sie unter "*PROFINET*" einen "*PROFINET Gerätenamen*" an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Bitte belassen Sie den "Sendetakt" unter "Erweiterte Einstellungen → Echtzeit-Einstellungen → IO-Kommunikation" bei 1ms, ansonsten führt diese zu einem Konfigurationsfehler!



5. ➤ Wählen Sie in der *Netzansicht* das IO-Device "... MICRO PLC" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.

⇒ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre Erweiterungsmodule platzieren.

Einstellung produktspezifische CPU-Parameter

Zur Parametrierung klicken Sie in der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" auf die CPU auf Steckplatz 0. Daraufhin werden die Parameter des CPU-Teils im *Eigenschaften*-Dialog aufgeführt. Hier können Sie Ihre Parametereinstellungen vornehmen. ↪ Kap. 4.9 "Einstellung produktspezifische CPU-Parameter" Seite 87

13.4 TIA Portal - Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal

Übersicht



Bitte beachten!

- Bei Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Rücksetzen auf Werkseinstellungen besitzt die Ethernet-Schnittstelle keine IP-Adresse.
- Damit Sie online auf diese zugreifen können, müssen Sie dieser mittels "Initialisierung" gültige IP-Adress-Daten zuordnen.
- Nach der Initialisierung können Sie die IP-Adress-Daten in ihr Projekt übernehmen.

Die CPU hat einen Ethernet-PG/OP-Kanal integriert. Über diesen Kanal können Sie Ihre CPU programmieren und fernwarten.

- Der Ethernet-PG/OP-Kanal (X3/X4) ist als Switch ausgeführt. Dieser erlaubt PG/OP-Kommunikation über die Anschlüsse X3 und X4.
- Projektierbare Verbindungen sind möglich.
- DHCP bzw. die Zuweisung der Netzwerkkonfiguration unter Angabe eines DHCP-Servers wird unterstützt.

- Default-Diagnoseadressen: 2025 ... 2040
- Mit dem Ethernet-PG/OP-Kanal haben Sie Zugriff auf:
 - Geräte-Webseite, auf der Sie Informationen zu Firmwarestand, angebundene Peripherie, aktuelle Zyklus-Zeiten usw. finden.
 - OPC UA-Projekt, welches im *OPC UA Configurator* zu erstellen ist.
 - WebVisu-Projekt, welches im *SPEED7 Studio* zu erstellen ist.
 - PROFINET-IO-Controller bzw. das PROFINET I-Device.

Montage und Inbetriebnahme

1. ➤ Bauen Sie Ihr System MICRO mit Ihrer CPU auf.
2. ➤ Verdrahten Sie das System, indem Sie die Leitungen für Spannungsversorgung und Signale anschließen.
3. ➤ Verbinden Sie eine der Ethernet-Buchsen (X3, X4) des Ethernet-PG/OP-Kanals mit Ethernet.
4. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist der CP bereit für die Kommunikation. Er besitzt ggf. noch keine IP-Adressdaten und erfordert eine Urtaufe.

"Initialisierung" bzw. "Urtaufe"

Die Zuweisung von IP-Adress-Daten erfolgt über die MAC-Adresse. Die IP-Adresse Ihres Ethernet PG/OP-Kanals für die Schnittstellen X3 und X4 finden Sie auf der Frontseite Ihrer CPU mit der Bezeichnung "MAC PG/OP: ...".

X3 PG/OP



X4 PG/OP



MAC PG/OP: 00-20-D5-77-05-10

13.4.1 IP-Adress-Parameter in Projekt übernehmen

2 Projektvarianten

Ab der Firmware-Version V2.4.0 haben Sie folgende Möglichkeiten für die Projektierung des Ethernet-PG/OP-Kanals:


- Projektierung über integrierte Schnittstelle der CPU (nur ab Firmware-Version V2.4.0).
- Projektierung über zusätzlichen CP (alle Firmware-Versionen).

13.4.1.1 Projektierung über integrierte Schnittstelle der CPU

Vorgehensweise

Ab der Firmware-Version V2.4.0 ist diese Projektionsvariante zu empfehlen. Hierbei ergeben sich folgende Vorteile:

- Die Projektierung wird übersichtlicher, da Peripherie-Module und PROFINET-IO-Devices am PROFINET-Strang der CPU projektiert werden und kein zusätzlicher CP zu projektieren ist.
- Es kann zu keinen Adressüberschneidungen kommen, da die S7-Adressen für alle Komponenten aus dem Adressraum der CPU entnommen werden.

Sofern Sie bei der Hardware-Konfiguration der CPU  313 noch keine IP-Adress-Daten vergeben haben oder diese zu ändern sind, erfolgt die Projektierung nach folgender Vorgehensweise, ansonsten ist der Ethernet-PG/OP-Kanal schon projektiert.

1. ➤ Öffnen Sie das Siemens TIA Portal und projektieren Sie, wenn nicht schon geschehen, die Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
2. ➤ Klicken Sie in der *Netzansicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in *"Eigenschaften"* unter *"Ethernet-Adressen"* im Bereich *"IP-Protokoll"* die zuvor zugewiesenen IP-Adressdaten und Subnetz an. Ohne Subnetz-Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
3. ➤ Übertragen Sie Ihr Projekt.

13.4.1.1.1 Uhrzeitsynchronisation

NTP-Verfahren

Beim NTP-Verfahren (**N**etwork **T**ime **P**rotocol) sendet die Baugruppe als Client in regelmäßigen Zeitabständen Uhrzeitanfragen an die konfigurierten NTP-Server im angebotenen Subnetz. Sie können bis zu 4 NTP-Server konfigurieren. Anhand der Antworten der Server wird die zuverlässigste und genaueste Uhrzeit ermittelt. Hierbei wird die Zeit mit dem niedrigsten *Stratum* verwendet. *Stratum 0* ist das Zeitnormal (Atomuhr). *Stratum 1* sind unmittelbar hiermit gekoppelte NTP-Server. Mit dem NTP-Verfahren lassen sich über Subnetzgrenzen hinweg Uhrzeiten synchronisieren. Im Siemens TIA Portal erfolgt die Projektierung der NTP-Server über den bereits projektierten CP.

1. ➤ Klicken Sie in der *Geräteübersicht* auf *"PROFINET-Schnittstelle"* der Siemens CPU und öffnen Sie den *"Eigenschaften"*-Dialog.
2. ➤ Wählen Sie in den *"Eigenschaften"* *"Uhrzeitsynchronisierung"* an.
3. ➤ Aktivieren Sie das *"NTP-Verfahren"*
4. ➤ Fügen Sie die entsprechenden NTP-Server hinzu, indem Sie deren IP-Adressen angeben.
5. ➤ Stellen Sie das gewünschte *"Aktualisierungsintervall"* ein. Innerhalb dieses Intervalls wird die Uhrzeit der Baugruppe einmal synchronisiert.
6. ➤ Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
 - ⇒ Nach der Übertragung wird die NTP-Zeit von jedem projektierten Zeit-Server angefordert und die beste Antwort für die Zeitsynchronisation verwendet.



Bitte beachten Sie, dass die Zeitzone zwar ausgewertet, eine automatische Umstellung von Winter- auf Sommerzeit aber nicht unterstützt wird. Industrieanlagen mit Uhrzeitsynchronisation sollten immer nach der Winterzeit gestellt sein.

Mit dem FC 61 können Sie die Lokalzeit in der CPU ermitteln. Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

13.4.1.2 Projektierung über zusätzlichen CP

Vorgehensweise

Dies ist die herkömmliche Projektiervariante und wird von allen Firmware-Versionen unterstützt. Verwenden Sie aber wenn möglich immer die Projektierung über die interne Schnittstelle, ansonsten ergeben sich folgende Nachteile:

- Adressüberschneidungen werden im Siemens TIA Portal nicht erkannt.
- Für PROFINET-Devices steht nur der Adressbereich 0 ... 1023 zur Verfügung.
- Die Adressen der PROFINET-Devices werden nicht mit den Adressraum der CPU vom Siemens TIA Portal auf Adressüberschneidungen überprüft.

Die Projektierung erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

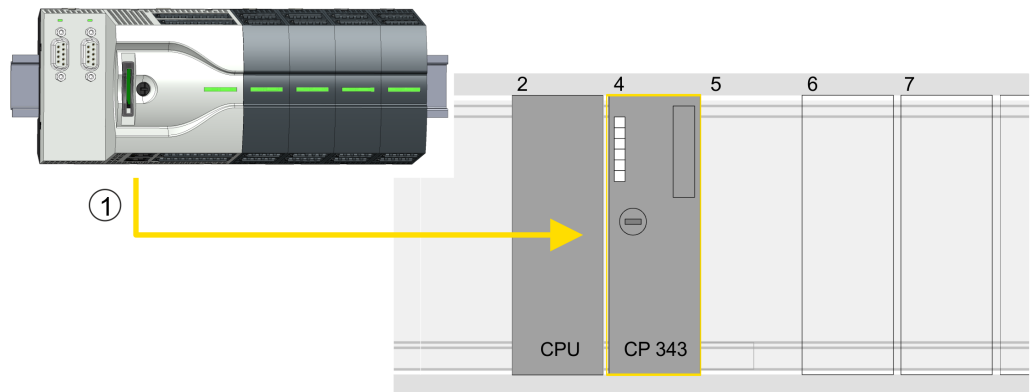
1. Öffnen Sie Ihr Projekt.
2. Projektieren Sie, wenn nicht schon geschehen, in der "Gerätekongfiguration" eine Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
3. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).



VORSICHT!

Bitte konfigurieren Sie die Diagnoseadressen des CP343-1EX30 für "PN-IO", "Port1" und "Port2" so, dass sich keine Überschneidungen im Peripherie-Eingebereich ergeben. Ansonsten kann Ihre CPU nicht anlaufen und Sie erhalten den Diagnoseeintrag 0xE904. Diese Adressüberschneidungen werden vom Siemens TIA Portal nicht erkannt.

4. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" die zuvor zugewiesenen IP-Adress-Daten und ein Subnetz an. Ohne Subnetz-Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!.
5. Übertragen Sie Ihr Projekt.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

| Baugruppe | ... | Steckplatz | ... | Typ | ... |
|----------------------|-----|------------|-----|----------------------|-----|
| PLC ... | | 2 | | CPU 314C-2 PN/DP | |
| MPI/DP-Schnittstelle | | 2 X1 | | MPI/DP-Schnittstelle | |

| | | | | | |
|------------------------|--|------|--|------------------------|--|
| PROFINET-Schnittstelle | | 2 X2 | | PROFINET-Schnittstelle | |
| ... | | ... | | ... | |
| CP 343-1 | | 4 | | CP 343-1 | |
| ... | | ... | | ... | |

13.4.1.2.1 Uhrzeitsynchronisation

NTP-Verfahren

Beim NTP-Verfahren (**N**etwork **T**ime **P**rotocol) sendet die Baugruppe als Client in regelmäßigen Zeitabständen Uhrzeitanfragen an die konfigurierten NTP-Server im angebundenen Subnetz. Sie können bis zu 4 NTP-Server konfigurieren. Anhand der Antworten der Server wird die zuverlässigste und genaueste Uhrzeit ermittelt. Hierbei wird die Zeit mit dem niedrigsten *Stratum* verwendet. *Stratum 0* ist das Zeitnormal (Atomuhr). *Stratum 1* sind unmittelbar hiermit gekoppelte NTP-Server. Mit dem NTP-Verfahren lassen sich über Subnetzgrenzen hinweg Uhrzeiten synchronisieren. Im Siemens TIA Portal erfolgt die Projektierung der NTP-Server über den bereits projektierten CP.

1. ➤ Klicken Sie in der "Gerätekonfiguration" auf den CP 343-1EX30.
2. ➤ Klicken Sie in der "Geräteübersicht" auf "PROFINET-Schnittstelle".
3. ➤ Wählen Sie in den "Eigenschaften" "Uhrzeitsynchronisation" an.
4. ➤ Aktivieren Sie das NTP-Verfahren, indem Sie "Uhrzeitsynchronisation einschalten" aktivieren und unter "Methode" "NTP" einstellen.
5. ➤ Fügen Sie die entsprechenden NTP-Server hinzu, indem Sie deren IP-Adressen angeben.
6. ➤ Stellen Sie die gewünschte "Zeitzone" ein. Im NTP-Verfahren wird generell UTC (**U**niversal **T**ime **C**oordinated) übertragen; dies entspricht GMT (Greenwich Mean Time). Durch die Projektierung der lokalen Zeitzone können Sie ein Zeitoffset gegenüber UTC einstellen.
7. ➤ Stellen Sie das gewünschte "Aktualisierungsintervall" ein. Innerhalb dieses Intervalls wird die Uhrzeit der Baugruppe einmal synchronisiert.
8. ➤ Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
 - ⇒ Nach der Übertragung wird die NTP-Zeit von jedem projektierten Zeit-Server angefordert und die beste Antwort für die Zeitsynchronisation verwendet.



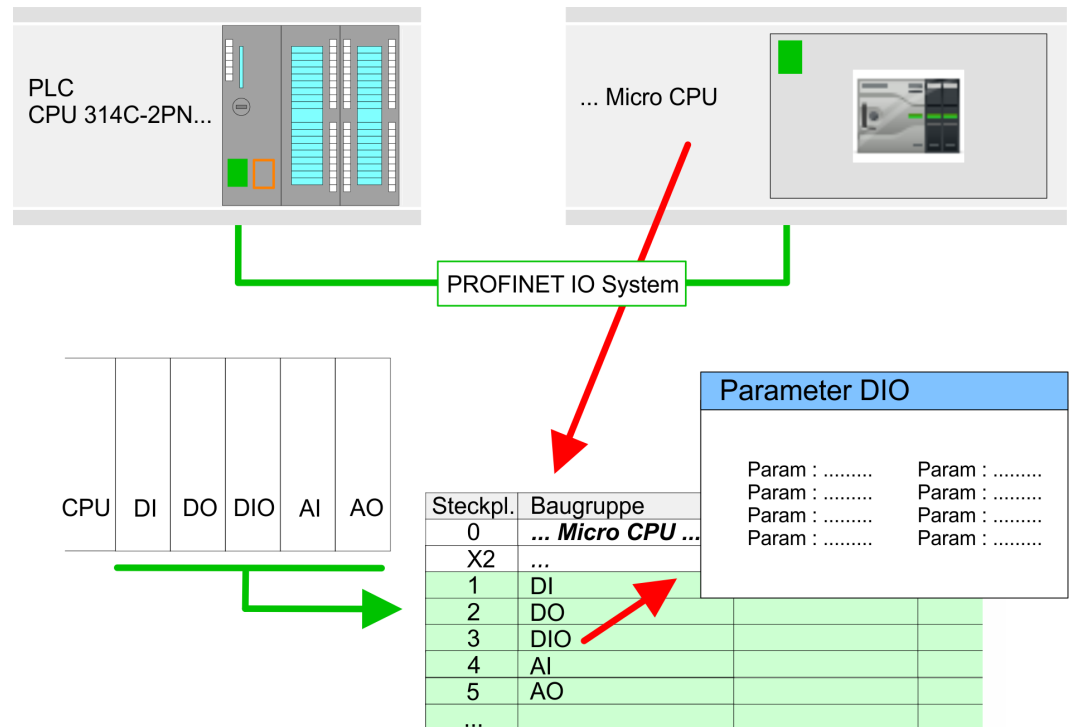
Bitte beachten Sie, dass die Zeitzone zwar ausgewertet, eine automatische Umstellung von Winter- auf Sommerzeit aber nicht unterstützt wird. Industrieanlagen mit Uhrzeitsynchronisation sollten immer nach der Winterzeit gestellt sein.

Mit dem FC 61 können Sie die Lokalzeit in der CPU ermitteln. Näheres zum Einsatz dieses Bausteins finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

13.5 TIA Portal - Hardware-Konfiguration - I/O-Module

Hardware-Konfiguration der Module

Binden Sie in der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... Micro CPU" ab Steckplatz 1 Ihre System Micro Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Geräteübersicht*.



Parametrierung

Damit die gesteckten Peripheriemodule gezielt angesprochen werden können, müssen ihnen bestimmte Adressen in der CPU zugeordnet werden. Zur Parametrierung klicken Sie in der *Geräteübersicht* auf das zu parametrierende Modul. Daraufhin werden die Parameter des Moduls im *Eigenschaften*-Dialog aufgeführt. Hier können Sie Ihre Parametereinstellungen vornehmen.

13.6 TIA Portal - Einsatz PG/OP-Kommunikation - PROFINET



- Ab der Firmware-Version V2.4.0 steht Ihnen über den Ethernet-PG/OP-Kanal ein PROFINET-IO-Controller zur Verfügung.
- Sobald Sie die PROFINET-Funktionalität über den Ethernet-PG/OP-Kanal nutzen, hat dies Einfluss auf Performance und Reaktionszeit Ihres Systems und systembedingt wird die Zykluszeit des OB 1 um 2ms verlängert.

13.6.1 Einsatz als PROFINET-IO-Controller

13.6.1.1 Schritte der Projektierung



Funktionsumfang

Bitte beachten Sie, dass der PROFINET-IO-Controller ausschließlich die in diesem Handbuch beschriebenen PROFINET-Funktionen unterstützt, auch wenn die zur Projektierung eingesetzte Siemens-CPU weitere Funktionalitäten bietet! Für den Einsatz mancher beschriebener PROFINET-Funktionen ist es erforderlich eine andere Siemens CPU für die Projektierung zu verwenden. Hier wird aber explizit darauf hingewiesen.

Die Projektierung des PROFINET-IO-Controllers für PROFINET-Kommunikation sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

1. ➤ Inbetriebnahme und Urtaufe (Zuweisung von IP-Adress-Daten)
2. ➤ Hardware-Konfiguration - CPU
3. ➤ Projektierung PROFINET-IO-Controller
4. ➤ Projektierung PROFINET-IO-Devices



Mit dem Siemens TIA Portal ist die CPU M13-CCF0001 von Yaskawa als CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu projektieren!

13.6.1.2 Inbetriebnahme und Urtaufe

Montage und Inbetriebnahme

1. ➤ Bauen Sie Ihr System MICRO mit Ihrer CPU auf.
2. ➤ Verdrahten Sie das System, indem Sie die Leitungen für Spannungsversorgung und Signale anschließen.
3. ➤ Binden Sie Ihren PROFINET-IO-Controller an Ethernet an.
4. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit befindet sich der CP im Leerlauf.

Bei der Erstinbetriebnahme bzw. nach dem Urlöschen der CPU besitzt der PROFINET-IO-Controller keine IP-Adresse.

IP-Adress-Parameter zuweisen

Diese Funktionalität wird nur dann unterstützt, wenn der PROFINET-IO-Controller noch nicht projektiert ist. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator. Die Zuweisung der IP-Adress-Daten erfolgt online im Siemens TIA Portal nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal.
2. ➤ Wechseln Sie in die *"Projektansicht."*
3. ➤ Klicken Sie in der *"Projektnavigation"* auf *"Online-Zugänge"* und wählen Sie hier durch Doppelklick Ihre Netzwerkkarte aus, welche mit dem der PROFINET-Schnittstelle verbunden ist.
4. ➤ Benutzen Sie *"Erreichbare Teilnehmer..."*, um die über MAC-Adresse erreichbaren Geräte zu ermitteln. Sie finden diese auf der Frontseite Ihrer CPU mit der Bezeichnung "MAC ETH: ...".
5. ➤ Wählen Sie aus der Liste die Baugruppe mit der Ihnen bekannten MAC-Adresse und öffnen Sie mit "Online & Diagnose" den Diagnose-Dialog im Projektbereich.
6. ➤ Navigieren Sie zu *Funktionen > IP-Adresse zuweisen*. Stellen Sie nun die IP-Konfiguration ein, indem Sie IP-Adresse, Subnetz-Maske und den Netzübergang eintragen.
7. ➤ Bestätigen Sie mit [IP-Adresse zuweisen] Ihre Eingabe.
 - ⇒ Direkt nach der Zuweisung ist der PROFINET-IO-Controller über die angegebenen IP-Adress-Daten online erreichbar. Mittels der Hardware-Konfiguration können Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt übernehmen. ↪ *Kap. 13.3 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 313*

13.6.1.3 Projektierung PROFINET-IO-Controller

13.6.1.3.1 Vorgehensweise

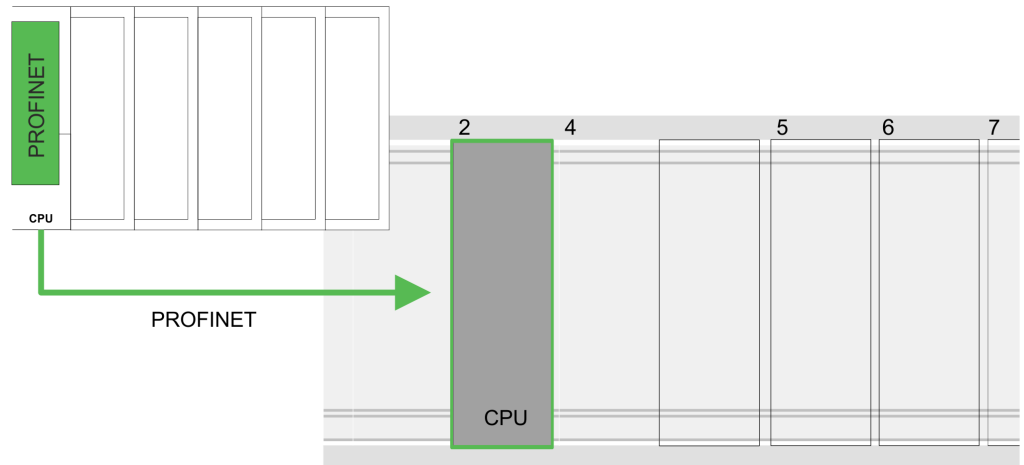
Voraussetzung

Für die Parametrierung des PROFINET-IO-Controllers der CPUs müssen folgende Voraussetzungen erfüllt sein:

- Der PROFINET-IO-Controller ist online erreichbar, d.h. eine Urtaufe wurde durchgeführt.
- Die zuvor beschriebene Hardware-Konfiguration ist durchgeführt und der PROFINET-IO-Controller ist vernetzt.

Vorgehensweise

1. ➤ Klicken Sie im *Projektbereich* auf den CPU-Teil.
2. ➤ Klicken Sie in der *Geräteübersicht* auf "PROFINET-Schnittstelle".
 ⇒ Die Parameter der PROFINET-Schnittstelle werden im Eigenschaften-Dialog aufgeführt.
3. ➤ Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog des PROFINET-IO-Controllers indem Sie auf PN-IO doppelklicken.
 - Mit "PROFINET-Schnittstelle_..." parametrieren Sie die PROFINET-Schnittstelle des PROFINET-IO-Controllers.
 - Mit "Port_1" parametrieren Sie den Port der PROFINET-Schnittstelle des PROFINET-IO-Controllers.



Geräteübersicht

| Baugruppe | ... | Steckplatz | ... | Typ | ... |
|------------------------|-----|------------|-----|------------------------|-----|
| PLC ... | | 2 | | CPU 314C-2 PN/DP | |
| MPI/DP-Schnittstelle | | 2 X1 | | MPI/DP-Schnittstelle | |
| PROFINET-Schnittstelle | | 2 X2 | | PROFINET-Schnittstelle | |
| ... | | ... | | ... | |

13.6.1.3.2 PROFINET-Schnittstelle

Allgemein

- Name
 - Hier können Sie die Bezeichnung der Schnittstelle ändern.
- Kommentar
 - Hier können Sie die Schnittstelle näher beschreiben.

Uhrzeitsynchronisation

- NTP-Verfahren
 - Hier können Sie die Zeitsynchronisation für den Uhrzeitmaster im Netzwerk angeben.

Ethernet-Adresse

- Schnittstelle vernetzen mit
 - Hier können Sie die PROFINET-Schnittstelle an das gewünschte Subnetz anbinden.
- IP-Protokoll
 - Hier können Sie für die PROFINET-Schnittstelle IP-Adresse, Subnetz-Maske und Gateway angeben.
- PROFINET
 - Hier können Sie einen *"PROFINET-Gerätenamen"* vorgeben. Am Ethernet-Subnetz muss der *"PROFINET-Gerätename"* eindeutig sein. Bei einer integrierten PROFINET-Schnittstelle ist der *"PROFINET-Gerätename"* aus der Kurzbezeichnung abgeleitet. Diesen können Sie jederzeit ändern.

Betriebsart

- Betriebsart
 - Hier sollten Sie nichts ändern, da die Einstellungen für den Einsatz des PROFINET-IO-Controllers als I-Device nicht relevant sind.

PROFINET-Schnittstelle - Erweiterte Optionen

Schnittstellen-Optionen

- Gerätetausch ohne Wechselmedium ermöglichen
 - Dieser Parameter wird nicht ausgewertet. Bei projektierte Topologie wird *Gerätetausch ohne Wechselmedium* unterstützt.



Bitte belassen Sie den "Sendetakt" unter "Erweiterte Einstellungen → Echtzeit-Einstellungen → IO-Kommunikation" bei 1ms, ansonsten führt diese zu einem Konfigurationsfehler!

PROFINET-Schnittstelle - Erweiterte Optionen - Port ...1

Allgemein

- Name
 - Hier können Sie die Bezeichnung des Ports ändern, welche auch in der Konfigurationstabelle gezeigt wird.
- Kommentar
 - Hier können Sie den Port näher beschreiben. Der Kommentar erscheint ebenfalls in der Konfigurationstabelle.

Portverschaltung

Die Parameter hier dienen der PortEinstellung für die Topologie.

Port-Optionen

Die Parameter hier dienen der Port-Einstellung. Hier werden folgende Parameter unterstützt:

- Verbindung
 - Hier können Sie Einstellungen zu Übertragungsmedium und -art vornehmen. Bitte beachten Sie, dass die Einstellungen für den lokalen Port und den Partner-Port identisch sind.
 - Unter PROFINET sind 100MBit/s im Duplex-Betrieb vorgeschrieben.



Bitte beachten Sie, dass bei aktiviertem "Autonegotiation" die Kommunikation mit einem Kommunikationspartner welcher fixe Übertragungsparameter besitzt, immer im "Voll-Duplex"-Betrieb stattfindet!

- Boundaries
 - *Boundaries* sind Limitierungen für die Übertragung bestimmter Ethernet-Frames. Folgende *Boundaries* werden unterstützt:
 - "Ende der Erfassung erreichbarer Teilnehmer"*: DCP-Frames zur Erfassung erreichbarer Teilnehmer werden nicht weitergeleitet. Im aktivierten Zustand werden hinter diesem Port liegende Teilnehmer nicht mehr erfasst und können so vom Controller nicht erreicht werden.
 - "Ende der Topologieerkennung"*: Im aktiviertem Zustand unterstützt dieser Port keine Topologie-Erfassung, d.h. die LLDP-Telegramme werden nicht weitergeleitet.

Diagnoseadressen

- Anfangsadresse
 - Über die *"Anfangsadresse"* meldet die CPU Fehler des IO-Controllers, sobald z.B. ein Fehler bei der Synchronisation des IO-Controllers auftritt. Mittels dieser Adresse wird bei Ausfall des IO-Devices das IO-System identifiziert.

13.6.1.4 Projektierung PROFINET-IO-Device**Voraussetzung**

- Die Module, die hier projiziert werden können, entnehmen Sie dem Hardware-Katalog.
- Für den Einsatz der PROFINET-IO-Devices ist die Einbindung der Module über die VIPA GSDML-Datei im Hardwarekatalog erforderlich.
- Nach der Installation der GSDML-Datei finden Sie die System MICRO PROFINET-IO-Devices im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... Micro System*

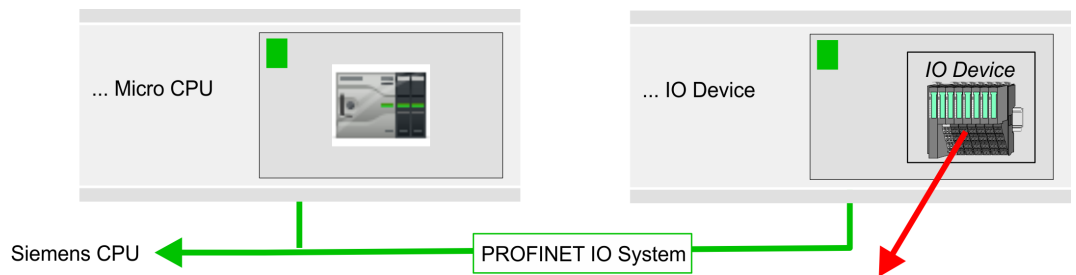


Damit die System MICRO Komponenten angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

IO-Devices projektieren

Sie haben jetzt ihren PROFINET-IO-Controller projektiert. Binden Sie nun Ihre IO-Devices mit Peripherie an Ihren IO-Controller an.

1. ➤ Zur Projektierung von PROFINET-IO-Devices entnehmen Sie aus dem Hardwarekatalog unter *PROFINET-IO* das entsprechende PROFINET-IO-Device und ziehen Sie dieses auf das Subnetz Ihres IO-Controllers.
2. ➤ Geben Sie dem IO-Device einen Namen. Der projektierte Name muss mit dem Namen des Geräts übereinstimmen. Informationen, zur Einstellung des Gerätemens finden Sie im Handbuch zum IO-Device.
3. ➤ Stellen Sie eine gültige IP-Adresse ein. Die IP-Adresse wird normalerweise automatisch vom Hardware-Konfigurator vergeben. Falls dies nicht gewünscht ist, können Sie die IP-Adresse auch manuell vergeben.
4. ➤ Binden Sie in der gesteckten Reihenfolge die Module Ihres IO-Devices ein und vergeben Sie die Adressen, die von den Modulen zu verwenden sind.
5. ➤ Parametrieren Sie die Module gegebenenfalls.
6. ➤ Speichern, übersetzen und transferieren Sie Ihr Projekt. ↪ *Kap. 13.10 "TIA Portal - Projekt transferieren" Seite 339*



Geräteübersicht

| Modul | ... | Steckplatz | ... | Typ | ... |
|----------------|-----|------------|-----|------------------|-----|
| ...IO-Device.. | ... | 0 | ... | ...IO-Device | ... |
| ... | ... | 0 | ... | ... | ... |
| Module | ... | 1 | ... | Peripheriemodule | ... |
| ... | ... | 2 | ... | ... | ... |
| ... | ... | ... | ... | ... | ... |

13.6.2 Einsatz als PROFINET I-Device

13.6.2.1 Schritte der Projektierung

Funktionalität



Funktionsumfang

Bitte beachten Sie, dass der PROFINET-IO-Controller ausschließlich die in diesem Handbuch beschriebenen PROFINET-Funktionen unterstützt, auch wenn die zur Projektierung eingesetzte Siemens-CPU weitere Funktionalitäten bietet! Für den Einsatz mancher beschriebener PROFINET-Funktionen ist es erforderlich eine andere Siemens CPU für die Projektierung zu verwenden. Hier wird aber explizit darauf hingewiesen.

Die Funktionalität *I-Device* (Intelligentes IO-Device) einer CPU erlaubt es, Daten mit einem IO-Controller auszutauschen, welche durch die CPU schon entsprechend vorverarbeitet wurden. Das I-Device ist hierbei als IO-Device an einen übergeordneten IO-Controller angebunden. Hierbei können die in zentraler oder dezentraler Peripherie erfassten Prozesswerte über ein Anwenderprogramm vorverarbeitet und mittels PROFINET dem übergeordneten PROFINET-IO-Controller zur Verfügung gestellt werden.

- Die Projektierung des integrierten PROFINET IO-Controllers der System MICRO CPU als I-Device erfolgt in Form eines virtuellen PROFINET-Geräts, welches mittels VIPA GSDML im Hardware-Katalog zu installieren ist.
- Die Kommunikation findet über Ein-/Ausgabe-Bereiche statt, welche im I-Device zu definieren sind.
- Die Größe der Bereiche für Ein- und Ausgabe-Daten beträgt max. 768Byte.
- Das I-Device wird einem deterministischen PROFINET-IO-System über eine PROFINET-IO-Schnittstelle zur Verfügung gestellt und unterstützt somit die Echtzeitkommunikation *Real-Time*.
- Die I-Device-Funktionalität erfüllt die Anforderungen der RT-Klasse I (A) und entspricht der PROFINET-Spezifikation Version V 2.3.
- Die Projektierung einer System MICRO PROFINET CPU als IO-Controller und gleichzeitig als I-Device ist möglich. Der Einfluss der I-Device-Projektierung auf die Systemgrenzen bzw. Performance des PROFINET-Controllers wird mit dem eines Devices gleichgesetzt. Dies bedeutet, dass bei gleichzeitiger Nutzung von IO-Controller und I-Device am PROFINET-Controller das I-Device als zusätzliches Device für die Bestimmung der Systemgrenzen zu betrachten ist.
- Damit der übergeordnete IO-Controller mit dem I-Device kommunizieren kann, ist folgendes zu beachten:
 - Der Gerätenamen des PROFINET-Controllers des I-Device muss mit dem Gerätenamen des I-Device beim übergeordneten IO-Controller identisch sein.
 - Bei Einsatz des Siemens SIMATIC Manager bzw. des TIA Portals müssen, zur Vermeidung von Namenskonflikten, I-Device und IO-Controller in unterschiedlichen logischen Netzen projektieren werden.



Der PROFINET-IO-Controller unterstützt eine maximale IO-Blockgröße von 512 Byte (konsistent).

Projektierung

Die Projektierung des PROFINET-IO-Controllers als I-Device sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

1. ➤ Installation der GSDML-Dateien
2. ➤ Projektierung als I-Device
3. ➤ Projektierung im übergeordnetem IO-Controller

I-Device aus *SPEED7 Studio* übernehmen

Soll die Projektierung des *I-Device* aus dem *SPEED7 Studio* in den IO-Controller eines Fremdsystems übernommen werden, so müssen Sie die zugehörige GSDML-Datei im *SPEED7 Studio* exportieren und in den IO-Controller des Fremdsystems importieren.

1. ➤ Starten Sie das *SPEED7 Studio* mit Ihrem PROFINET-Projekt.
2. ➤ Klicken Sie unter "*Geräte und Netze*" auf die CPU und wählen Sie "*Kontextmenü*" → "*GSDML-Datei erstellen*". Geben Sie einen "*Exportpfad*" und einen eindeutigen "*Grätenamen*" an.
 - ⇒ Die GSDML-Datei wird erstellt und exportiert. Importieren Sie diese GSDML-Datei in Ihr Fremdsystem.

13.6.2.2 Installation der GSDML-Dateien

Für die Projektierung des integrierten PROFINET IO-Controllers der System MICRO CPU als I-Device sind folgende GSDML-Dateien erforderlich:

- GSDML für I-Device
- GSDML für I-Device an IO-Controller

Vorgehensweise

Die Installation des PROFINET-IO-Devices "*... Micro CPU*" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in den Service-Bereich von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "*Config Dateien* ➔ *PROFINET*" die entsprechende Datei für Ihr System MICRO.
3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten das Siemens TIA Portal.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. ➤ Gehen Sie auf "*Extras* ➔ *Gerätebeschreibungsdatei (GSD) verwalten*".
8. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.

⇒ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.

Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie folgende virtuellen Geräte im Hardware-Katalog unter "*PROFINET IO* ➔ *Weitere Feldgeräte* ➔ *VIPA ...* ➔ *... Micro System* ➔ *Micro I-Device*".

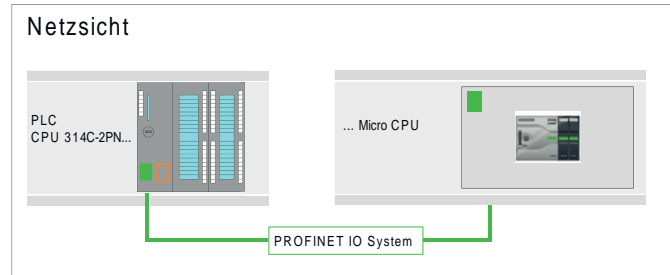
- PN I-Device für ... CPU
 - Hiermit können Sie die Ein-/Ausgabe-Bereiche im I-Device der System MICRO CPU projektieren.
- PN I-Device M13-CCF0001 für übergeordnete CPU
 - Hiermit können Sie das I-Device ... CPU an den übergeordneten IO-Controller anbinden.



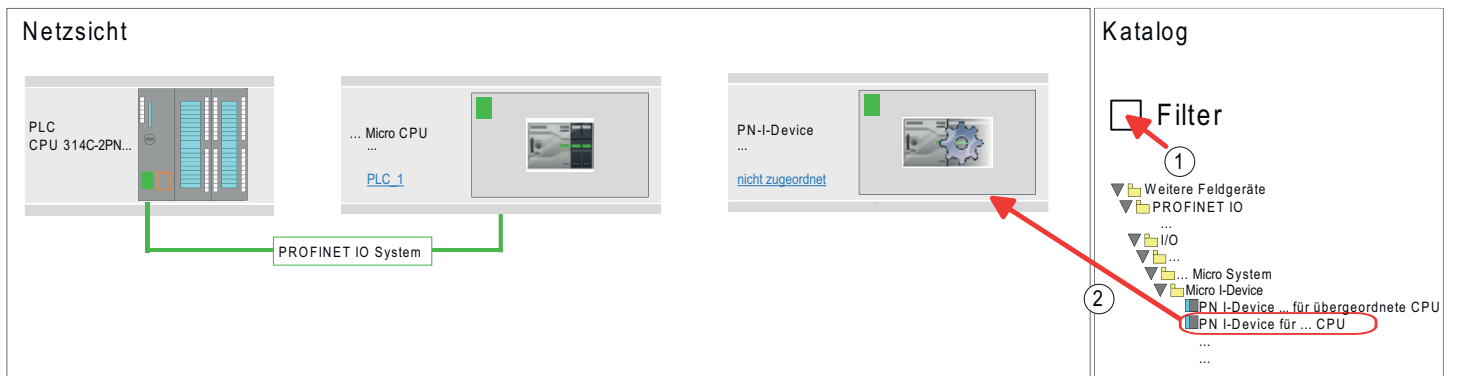
Damit die System MICRO Komponenten angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

13.6.2.3 Projektierung als I-Device

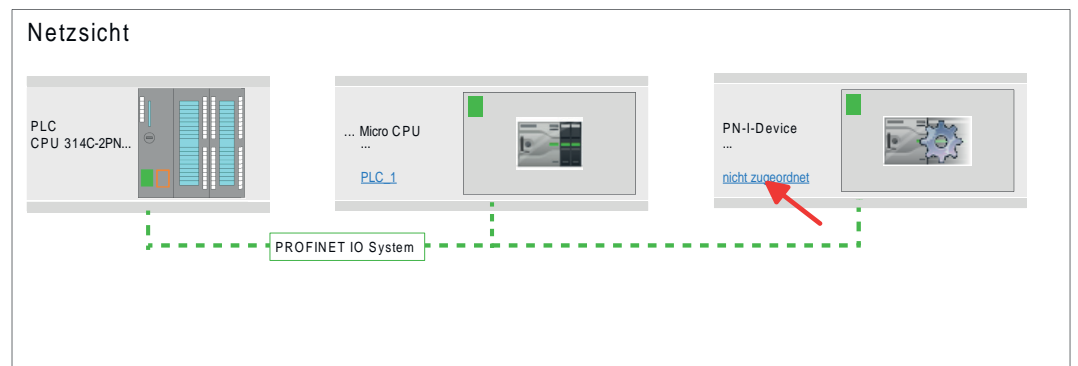
Es wird vorausgesetzt, dass eine Hardwarekonfiguration der CPU vorhanden ist. ↗ *Kap. 13.3 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 313*



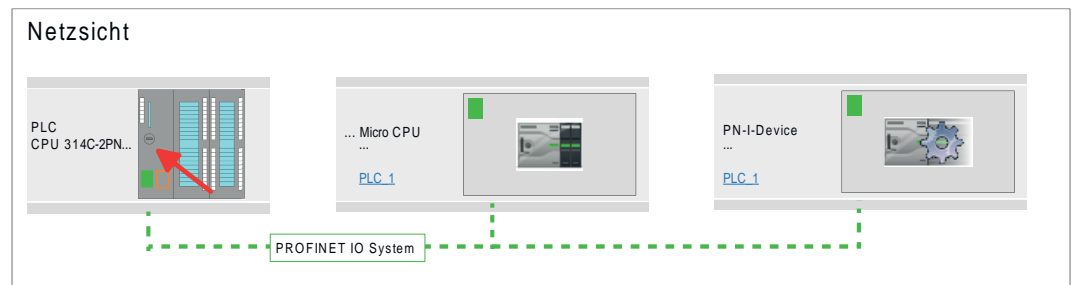
1. ➔ Nach der Installation der GSDML finden Sie das "PN I-Device für ... CPU" im Hardware-Katalog unter "Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → I/O → VIPA ... → ... Micro System → Micro I-Device". Ziehen Sie "PN I-Device für ... CPU" aus dem Hardware-Katalog in die Netzansicht.



2. ➔ Zur Anbindung an die CPU klicken Sie auf "nicht zugeordnet" und wählen Sie die PROFINET-Schnittstelle der CPU aus.



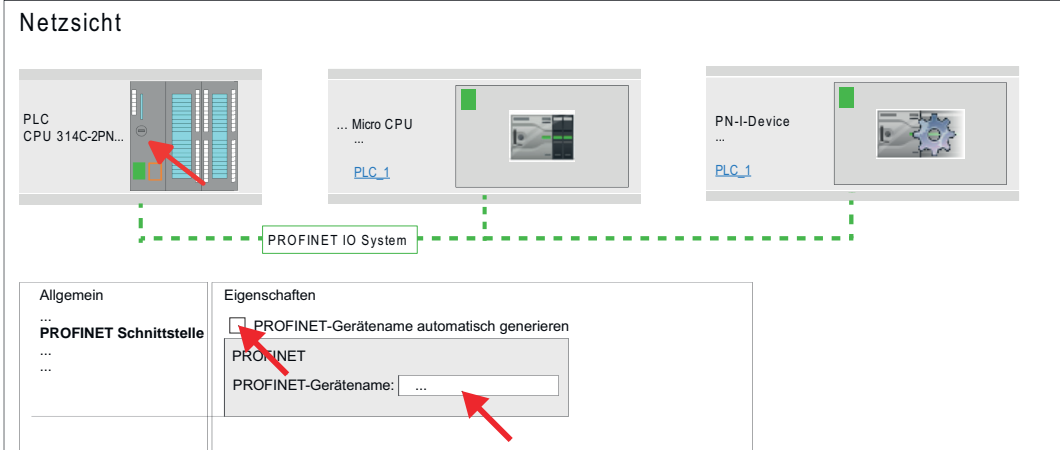
3. ➔ Klicken Sie auf die Siemens CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften"



⇒ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog der CPU

4. ➔ Klicken Sie unter "Eigenschaften" auf "PROFINET-Schnittstelle..." und navigieren Sie zu "PROFINET". Deaktivieren Sie "PROFINET-Gerätename automatisch generieren" und geben Sie unter "PROFINET-Gerätename" einen Namen für das I-Device an.

i Notieren Sie sich den PROFINET-Gerätenamen. Dieser Name ist auch als "PROFINET-Gerätename" des I-Device für den übergeordneten IO-Controller anzugeben!

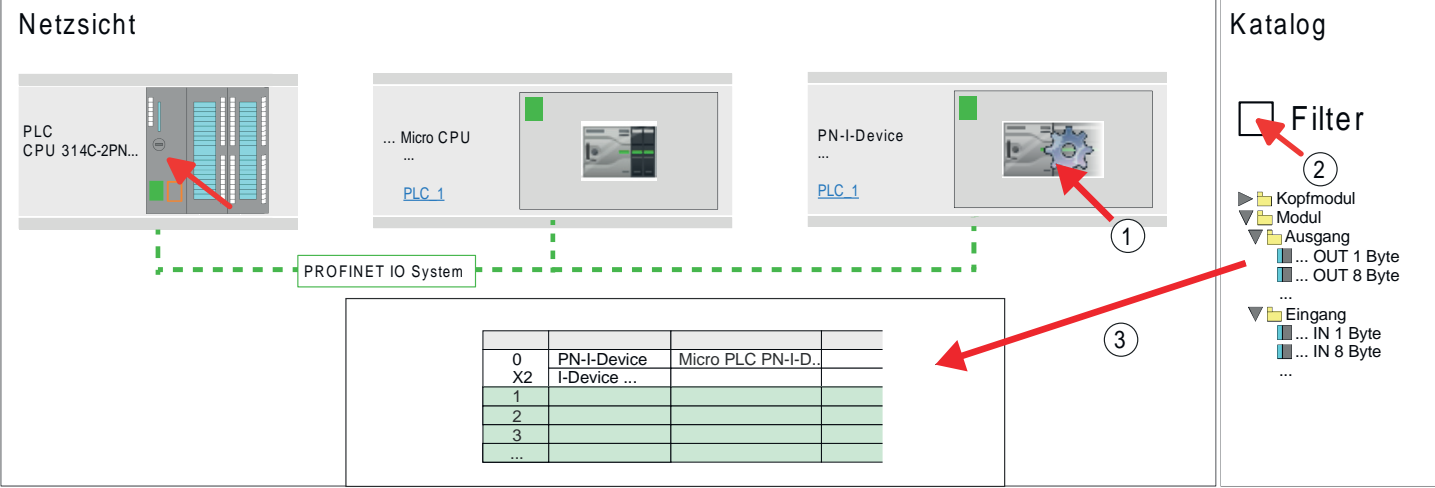


5. ➔ Klicken Sie in der Netzansicht auf das PN I-Device und wechseln Sie in die Geräteübersicht.
6. ➔ Aktivieren Sie im Hardware-Katalog den "Filter".
7. ➔ Legen Sie die Transferbereiche an, indem Sie diese als E/A-Bereiche aus dem Hardware-Katalog auf die "Steckplätze" in der Gerätesicht ziehen. Hierbei dürfen keine Lücken bei den Steckplätzen entstehen. Zum Anlegen der Transferbereiche stehen folgende Ein- und Ausgabebereiche zur Verfügung die dem virtuellen I-Device zugeordnet werden können:

- Eingabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Byte
- Ausgabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Byte

Die Datenrichtung für *Eingabe* bzw. *Ausgabe* bezieht sich dabei auf die Sichtweise des I-Device.

- *Eingabe*-Bereiche definieren Daten, die vom übergeordneten IO-Controller zum I-Device gesendet und im Eingabe-Adressraum der CPU eingeblendet werden.
- *Ausgabe*-Bereiche definieren Daten, die an den übergeordneten IO-Controller gesendet werden und im Ausgabe-Adressraum der CPU abzulegen sind.

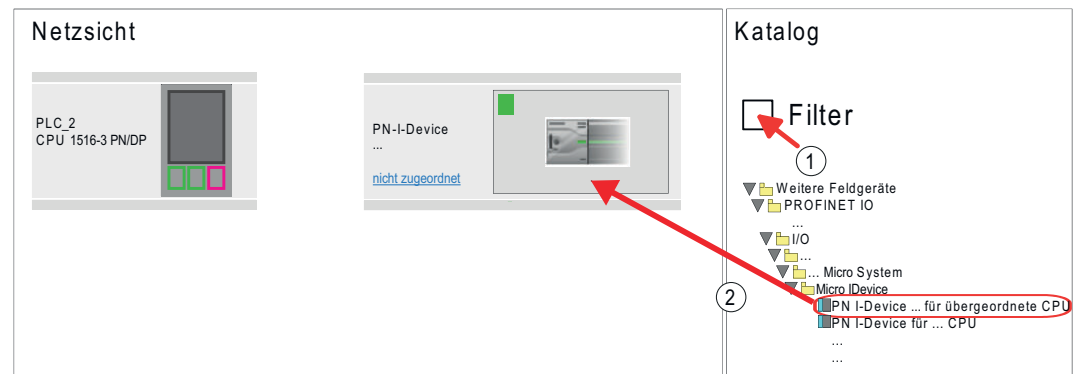


8. Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

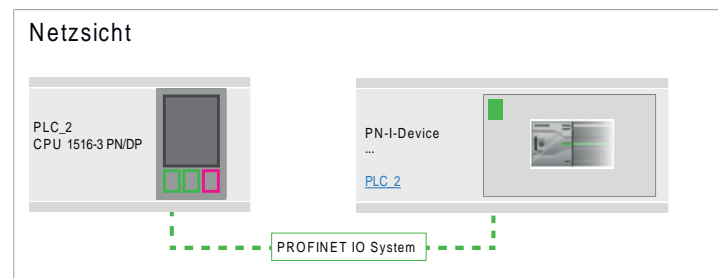
13.6.2.4 Projektierung im übergeordneten IO-Controller

Es wird vorausgesetzt, dass eine CPU mit dem übergeordneten IO-Controller, wie z.B. eine Siemens CPU 1516-3 PN/DP mit IP-Adresse projektiert ist. Die IP-Adresse muss sich im gleichen IP-Kreis befinden wie die IP-Adresse des I-Device.

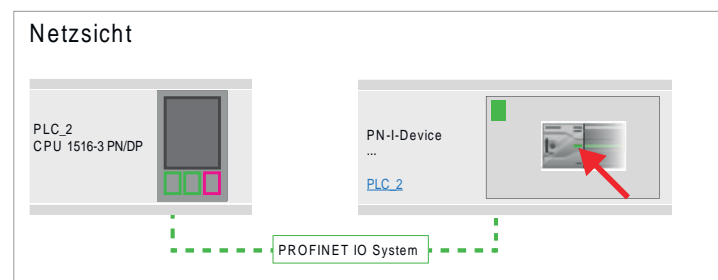
1. Öffnen Sie das Projekt der CPU mit dem übergeordneten IO-Controller.
2. Zur Projektierung des I-Devices im übergeordneten IO-Controller entnehmen Sie aus dem Hardware-Katalog unter *PROFINET-IO* das Gerät *"PN I-Device M13-CCF0001 für übergeordnete CPU"* und ziehen Sie dieses in die *Netzansicht*.



3. Zur Anbindung an die CPU klicken Sie auf *"nicht zugeordnet"* und wählen Sie die PROFINET-Schnittstelle der CPU aus.



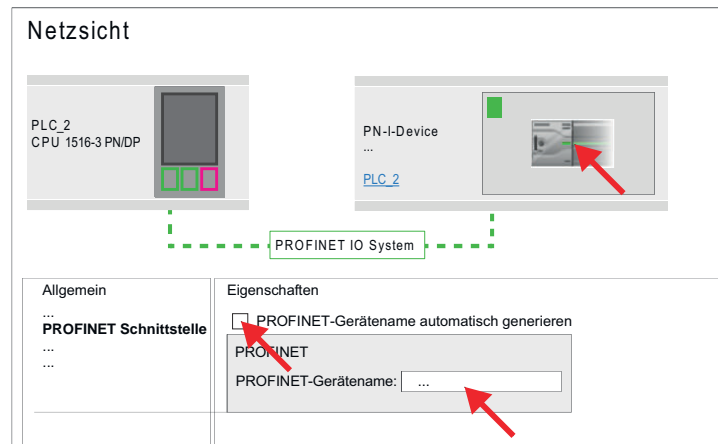
4. Klicken Sie auf das *"PN-I-Device"* und wählen Sie *"Kontextmenü" → "Eigenschaften"*.



⇒ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog der CPU

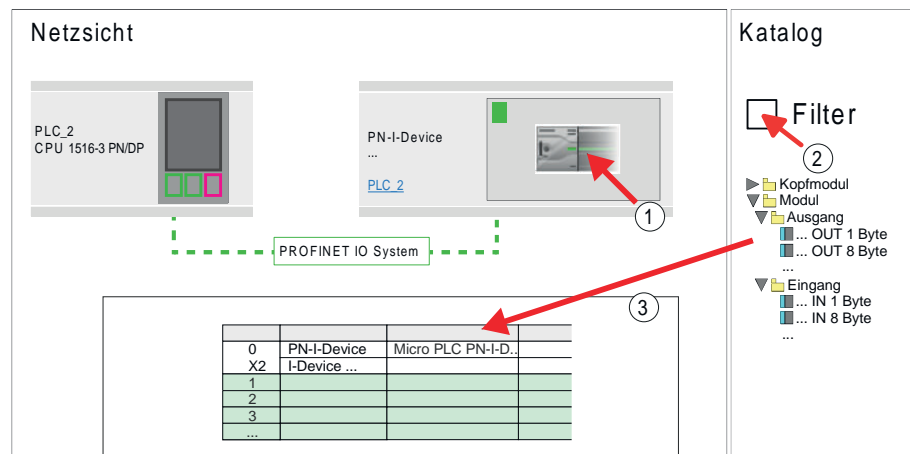
5. ➔ Klicken Sie unter "Eigenschaften" auf "PROFINET-Schnittstelle..." und navigieren Sie zu "PROFINET". Deaktivieren Sie "PROFINET-Gerätename automatisch generieren" und geben Sie unter "PROFINET Gerätename" den zuvor notierten Namen des I-Device ein.

i Der "PROFINET-Gerätename" muss mit dem "PROFINET-Gerätename" der I-Device-CPU, welchen Sie sich zuvor notiert haben, übereinstimmen! ↪ Kap. 13.6.2.3 "Projektierung als I-Device" Seite 328



7. ➔ Legen Sie für jeden Ausgangsbereich des I-Device im IO-Controller einen Eingangsbereich gleicher Größe an und umgekehrt. Auch hierbei dürfen sich keine Lücken in der Steckplatzbelegung ergeben. Achten Sie insbesondere darauf, dass die Reihenfolge der Transferbereiche zu denen der I-Device-Projektierung passt. Die folgenden Transferbereiche stehen zur Verfügung:

- Eingabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Byte pro Slot
- Ausgabe: 1, 8, 16, 32, 64, 128, 256, 512 Bytes pro Slot



8. ➔ Speichern und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
 - ⇒ Ihre PROFINET-CPU ist jetzt als PROFINET I-Device an den übergeordneten PROFINET IO-Controller angebunden.

**I-Device mit S7-Routing**

S7-Routing ist mit der oben gezeigten Vorgehensweise nicht möglich. S7-Routing ist nur möglich, wenn I-Device und der übergeordnete I/O-Controller im gleichen Netz projektiert sind. Hierbei dürfen die Gerätenamen nicht identisch sein. Indem Sie identische Namen verwenden und den Namen des I-Device mit "-x" erweitert, wird dies intern erkannt und entsprechend für das S7-Routing verwendet.

13.7 TIA Portal - Optional: Einsatz PROFIBUS-Kommunikation

13.7.1 Schnelleinstieg

Übersicht

Für die PROFIBUS-Kommunikation ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. ↪ *Kap. 2.4 "Montage" Seite 16* Der PROFIBUS-DP-Slave ist in der *Projektansicht* zu projektieren. Hierbei erfolgt die Projektierung über das Submodul X1 (MPI/DP) der Siemens-CPU.

**Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren**

Damit Sie die Schnittstelle X2 MPI(PB) in die PROFIBUS-Funktionalität umschalten können, müssen Sie die entsprechende Bus-Funktionalität mittels einer VSC von Yaskawa aktivieren. Durch Stecken der VSC-Speicherkarte und anschließendem Urlöschen wird die Funktion aktiviert.
↪ *Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115*

Schritte der Projektierung

Die Projektierung des PROFIBUS-DP-Slave sollte nach folgender Vorgehensweise erfolgen:

- **Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren**
- **Hardware-Konfiguration - CPU**
- **Einsatz als DP-Slave**
 - Mit der Aktivierung der Bus-Funktionalität *"PROFIBUS DP-Slave"* mittels VSC wird die Bus-Funktionalität *"PROFIBUS DP-Slave"* freigeschaltet.
- **Transfer des Gesamtprojekts in die CPU**



*Mit dem Siemens TIA Portal ist die CPU M13-CCF0001 von Yaskawa als **CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)***

zu projektieren!

Über das Submodul X1 (MPI/DP) projektieren und vernetzen Sie den PROFIBUS-DP-Slave.

13.7.2 PROFIBUS-Kommunikation über Erweiterungsmodul EM M09

X2 MPI(PB)



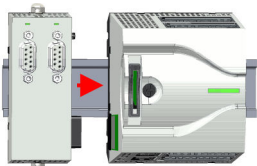
9polige SubD-Buchse: (potenzialgetrennt):

Die Schnittstelle unterstützt folgende Funktionalitäten, welche über die Hardware-Konfiguration umschaltbar sind:

- MPI (default / nach Urlöschen)
Die MPI-Schnittstelle dient zur Verbindung zwischen Programmiergerät und CPU. Hierüber erfolgt beispielsweise die Projektierung und Programmierung. Außerdem dient MPI zur Kommunikation zwischen mehreren CPUs oder zwischen HMIs und CPU. Standardmäßig ist die MPI-Adresse 2 eingestellt.
- PROFIBUS DP Slave (optional)
Durch Konfiguration des Submoduls "MPI/DP" der CPU in der Hardware-Konfiguration können Sie die PROFIBUS-Slave-Funktionalität dieser Schnittstelle aktivieren.

PROFIBUS-Funktionalität aktivieren

Power 0 ← 1



Power 0 → 1

Die Aktivierung der PROFIBUS-Funktionalität des Erweiterungsmoduls EM M09 erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

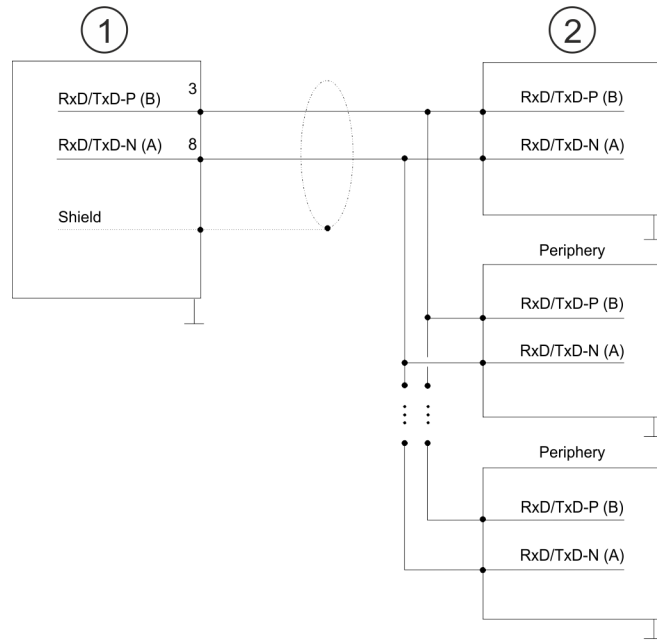
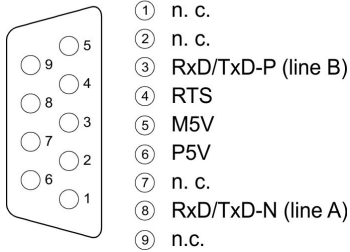
1. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.
2. ➔ Montieren Sie das Erweiterungsmodul. ↪ Kap. 2.4 "Montage" Seite 16
3. ➔ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X2 MPI(PB) mit der MPI-Adresse 2 bereit für die MPI-Kommunikation.



Bus-Funktionalität mittels VSC aktivieren

Damit Sie die Schnittstelle X2 MPI(PB) in die PROFIBUS-Funktionalität umschalten können, müssen Sie die entsprechende Bus-Funktionalität mittels einer VSC von Yaskawa aktivieren. Durch Stecken der VSC-Speicherkarte und anschließendem Urlöschen wird die Funktion aktiviert. ↪ Kap. 4.16 "Einsatz Speichermedien - VSD, VSC" Seite 115

X2 MPI(PB)



- 1 RS485-Schnittstelle
- 2 Peripherie



Verbinden Sie niemals Kabelschirm und M5V (Pin 5) miteinander, da die Schnittstellen zerstört werden könnten!

Statusanzeige



| X2 MPI(PB) DE | Bedeutung |
|---|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> grün | <ul style="list-style-type: none"> ■ Slave befindet sich in DE (Data exchange). ■ Slave tauscht Daten mit dem Master aus. ■ Slave ist im RUN-Zustand. |
| <input checked="" type="checkbox"/> grün blinkt | <ul style="list-style-type: none"> ■ Slave-CPU ist im Zustand Anlauf. ■ Slave-CPU ist ohne Master. |
| <input type="checkbox"/> | <ul style="list-style-type: none"> ■ Keine Spannungsversorgung vorhanden. ■ Slave hat keine Projektierung. |

13.7.3 Hardware-Konfiguration - CPU

Führen Sie eine Hardware-Konfiguration der CPU durch. ↗ Kap. 13.3 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 313

13.7.4 Einsatz als PROFIBUS-DP-Slave

Schnelleinstieg

Nachfolgend ist der Einsatz des PROFIBUS-Teils als "intelligenter" DP-Slave an Master-Systemen beschrieben, welche ausschließlich im Siemens TIA Portal projektiert werden können. Folgende Schritte sind hierzu erforderlich:

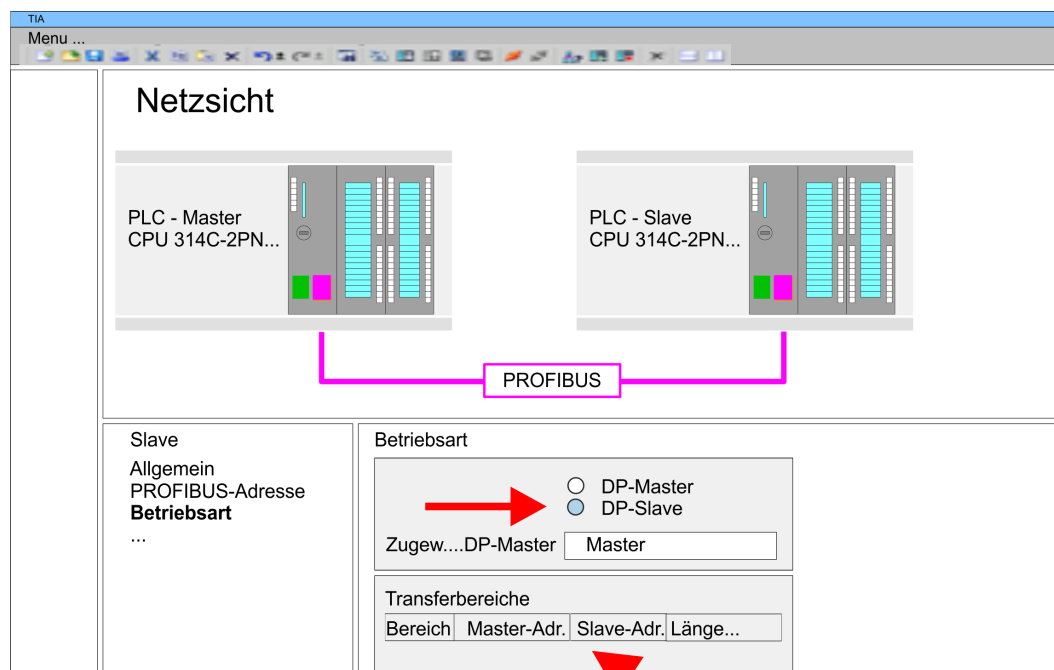
1. ➤ Projektieren Sie eine Station mit einer CPU mit der Betriebsart DP-Slave.
2. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und konfigurieren Sie die Ein-/Ausgabe-Bereiche für die Slave-Seite.
3. ➤ Speichern und übersetzen Sie Ihr Projekt.
4. ➤ Projektieren Sie als weitere Station eine weitere CPU mit der Betriebsart DP-Master.
5. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und konfigurieren Sie die Ein-/Ausgabe-Bereiche für die Master-Seite.
6. ➤ Speichern, übersetzen und transferieren Sie Ihr Projekt in die CPU.

Projektierung der Master-Seite

1. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal und projektieren Sie eine CPU.
2. ➤ Bezeichnen Sie die Station als "...DP-Master".
3. ➤ Binden Sie gemäß dem Hardwareaufbau des Master-Systems die Module ein.
4. ➤ Selektieren Sie die PROFIBUS-Schnittstelle der Master-CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften".
⇒ Der "Eigenschaften"-Dialog wird angezeigt.
5. ➤ Stellen Sie unter *Schnittstelle*: Typ "PROFIBUS" ein.
6. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und geben Sie eine Adresse (z.B. 2) vor.
7. ➤ Stellen Sie unter Betriebsart "DP-Master" ein.

Projektierung der Slave-Seite

1. ➤ Projektieren Sie als weitere CPU eine Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) ↗ *Kap. 13.3 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - CPU" Seite 313*
2. ➤ Bezeichnen Sie die Station als "...DP-Slave".
3. ➤ Binden Sie gemäß Ihrem Hardwareaufbau Ihre Module ein.
4. ➤ Selektieren Sie die PROFIBUS-Schnittstelle Ihrer CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften".
⇒ Der "Eigenschaften"-Dialog wird angezeigt.
5. ➤ Stellen Sie unter *Schnittstelle*: Typ "PROFIBUS" ein.
6. ➤ Vernetzen Sie mit PROFIBUS und geben Sie eine Adresse (z.B. 3) vor.
7. ➤ Stellen Sie unter "*Betriebsart*" "DP-Slave" ein.
8. ➤ Wählen Sie unter "*Zugewiesener DP-Master*" Ihr Master-System aus.
9. ➤ Bestimmen Sie über "*Transferbereich*" die Ein-/Ausgabe-Adressbereiche der Slave-CPU, die dem DP-Slave zugeordnet werden sollen.
10. ➤ Speichern, übersetzen und transferieren Sie das jeweilige Projekt in die entsprechende Master- bzw. Slave-CPU.



13.8 Einsatz OPC UA

↳ Kap. 6 "Einsatz OPC UA" Seite 181

13.9 TIA Portal - Controls Library einbinden

Übersicht

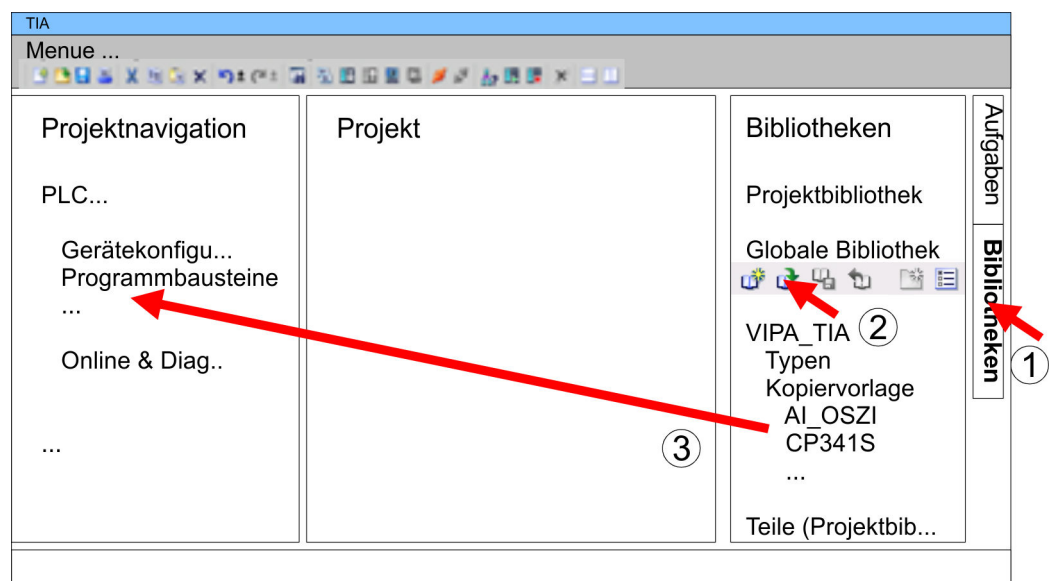
- Die produktspezifischen Bausteine finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "Download Center" unter "Controls Library" als Bibliothek zum Download.
- Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
- Sobald Sie produktspezifische Bausteine verwenden möchten, sind diese in Ihr Projekt zu importieren.
Folgende Schritte sind hierzu erforderlich:
 - Datei ...TIA_Vxx.zip laden und entpacken (Version TIA Portal beachten)
 - Bibliothek öffnen und Bausteine in Projekt übertragen

...TIA_Vxx.zip entpacken

Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeits-Verzeichnis für das Siemens TIA Portal.

Bibliothek öffnen und Bausteine in Projekt übertragen

1. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal mit Ihrem Projekt.
2. ➤ Wechseln sie in die *Projektansicht*.
3. ➤ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
4. ➤ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
5. ➤ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek öffnen".
6. ➤ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...TIA.alxx.



7. ➤ Kopieren Sie die erforderlichen Bausteine aus der Bibliothek in das Verzeichnis "Programmbausteine" in der *Projektnavigation* Ihres Projekts. Nun haben Sie in Ihrem Anwenderprogramm Zugriff auf die produktspezifischen Bausteine.

13.10 TIA Portal - Projekt transferieren

Übersicht

Sie haben folgende Möglichkeiten für den Projekt-Transfer in die CPU:

- Transfer über Ethernet
- Transfer über Speicherkarte
- Optional: Transfer über MPI

13.10.1 Transfer über Ethernet

Transfer über Ethernet

Die CPU besitzt für den Transfer über Ethernet folgende Schnittstelle:

- X3/X4: Ethernet-PG/OP-Kanal über integrierten 2-fach Switch

Initialisierung

Damit Sie auf die entsprechende Ethernet-Schnittstelle online zugreifen können, müssen Sie dieser durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen.

↳ *Kap. 13.4 "TIA Portal - Hardware-Konfiguration - Ethernet-PG/OP-Kanal" Seite 316*

Bitte beachten Sie, dass Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt für den CP 343-1 übernehmen.

Transfer

1. ➤ Für den Transfer verbinden Sie, wenn nicht schon geschehen, die entsprechende Ethernet-Buchse mit Ihrem Ethernet.
2. ➤ Öffnen Sie Ihr Projekt im Siemens TIA Portal.
3. ➤ Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf *Online-Zugänge* und wählen Sie hier durch Doppelklick Ihre Netzwerkkarte aus, welche mit der Ethernet-PG/OP-Schnittstelle verbunden ist.
4. ➤ Wählen Sie in der *Projektnavigation* Ihre CPU aus und klicken Sie auf [Online verbinden].
5. ➤ Geben Sie den Zugriffsweg vor, indem Sie als Schnittstellentyp "PN/IE" einstellen und als PG/PC-Schnittstelle Ihre Netzwerkkarte und das entsprechende Subnetz auswählen. Daraufhin wird ein Netz-Scan ausgeführt und der entsprechende Verbindungspartner aufgelistet.
6. ➤ Stellen Sie mit [Verbinden] eine Online-Verbindung her.
7. ➤ Gehen Sie auf "*Online* ➔ *Laden in Gerät*".
 - ⇒ Der entsprechende Baustein wird übersetzt und nach einer Abfrage an das Zielgerät übertragen. Sofern keine neue Hardware-Konfiguration in die CPU übertragen wird, wird die hier angegebene Ethernet-Verbindung dauerhaft als Transferkanal im Projekt gespeichert.



13.10.2 Transfer über Speicherkarte

Vorgehensweise

Die Speicherkarte dient als externes Speichermedium. Es dürfen sich mehrere Projekte und Unterverzeichnisse auf einer Speicherkarte befinden. Bitte beachten Sie, dass sich Ihre aktuelle Projektierung im Root-Verzeichnis befindet und einen der folgenden Dateinamen hat:

- S7PROG.WLD
- AUTOLOAD.WLD

1. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal mit Ihrem Projekt.
2. ➤ Erzeugen Sie mit "*Projekt* ➔ *Memory-Card-Datei* ➔ *Neu*" eine wld-Datei.
 - ⇒ Die wld-Datei wird in der *Projektnavigation* unter "SIMATIC Card Reader" als "Memory Card File" aufgeführt.

3. ➔ Kopieren Sie Ihre Bausteine aus *Programmbausteine* in die wld-Datei. Hierbei werden automatisch die Hardware-Konfigurationsdaten als "Systemdaten" in die wld-Datei kopiert.
 4. ➔ Kopieren Sie die wld-Datei auf eine geeignete Speicherkarte. Stecken Sie diese in Ihre CPU und starten Sie diese neu.
 - ⇒ Das Übertragen des Anwenderprogramms von der Speicherkarte in die CPU erfolgt je nach Dateiname nach Urlöschen oder nach NetzEIN.
 - S7PROG.WLD* wird nach Urlöschen von der Speicherkarte gelesen.
 - AUTOLOAD.WLD* wird nach NetzEIN von der Speicherkarte gelesen.
- Das Flackern der gelben LED  der Statusleiste der CPU kennzeichnet den Übertragungsvorgang. Bitte beachten Sie, dass Ihr Anwenderspeicher ausreichend Speicherplatz für Ihr Anwenderprogramm bietet, ansonsten wird Ihr Anwenderprogramm unvollständig geladen und die rote LED  der Statusleiste leuchtet.

13.10.3 Optional: Transfer über MPI

Allgemein

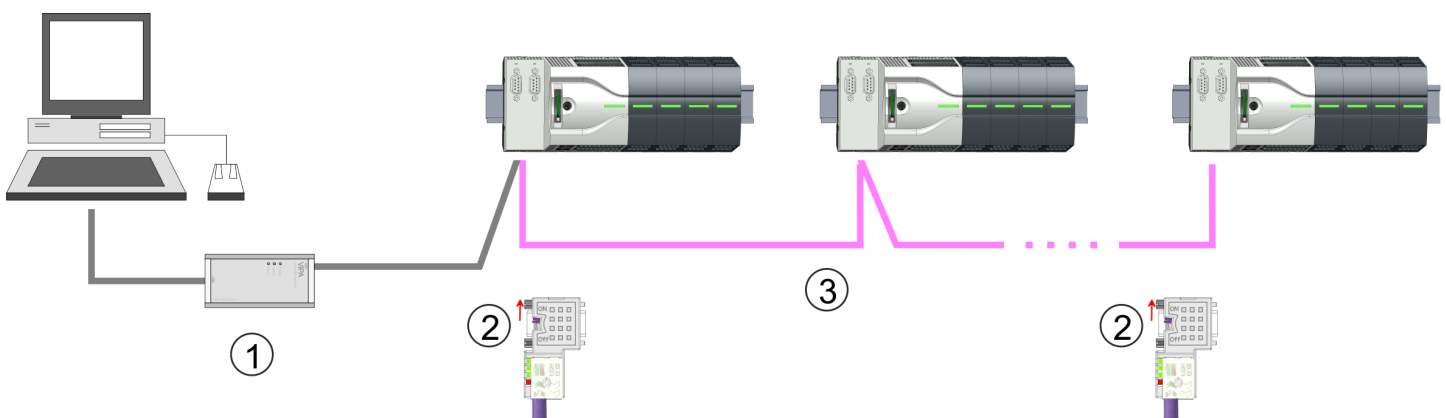
Für den Transfer über MPI ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. ↪ Kap. 2.4 "Montage" Seite 16

Netz-Struktur

Der Aufbau eines MPI-Netzes gleicht elektrisch dem Aufbau eines PROFIBUS-Netzes. Das heißt, es gelten dieselben Regeln und Sie verwenden für beide Netze die gleichen Komponenten zum Aufbau. Die einzelnen Teilnehmer werden über Busanschlusstecker und PROFIBUS-Kabel verbunden. Defaultmäßig wird das MPI-Netz mit 187,5kBaud betrieben. Die CPUs werden mit der MPI-Adresse 2 ausgeliefert.

Abschlusswiderstand

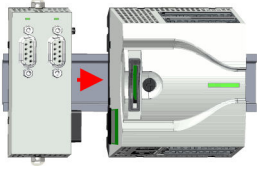
Eine Leitung muss mit ihrem Wellenwiderstand abgeschlossen werden. Hierzu schalten Sie den Abschlusswiderstand am ersten und am letzten Teilnehmer eines Netzes oder eines Segments zu. Achten Sie darauf, dass die Teilnehmer, an denen der Abschlusswiderstand zugeschaltet ist, immer mit Spannung versorgt sind. Ansonsten kann es zu Störungen auf dem Bus kommen.



- 1 MPI-Programmierkabel
- 2 Mit Schalter Abschlusswiderstand aktivieren
- 3 MPI-Netz

Vorgehensweise Schnittstelle aktivieren

Power 0 ← 1

Power 0 → 1



Eine Hardware-Konfiguration zur Aktivierung der MPI-Schnittstelle ist nicht erforderlich. Durch Stecken des Erweiterungsmoduls EM M09 wird die MPI-Schnittstelle aktiviert.

1. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.
2. ➤ Montieren Sie das Erweiterungsmodul. ↪ *Kap. 2.4 "Montage" Seite 16*
3. ➤ Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ⇒ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X2: MPI(PB) mit der MPI-Adresse 2 bereit für die MPI-Kommunikation.

Vorgehensweise Transfer über MPI-Schnittstelle

Aktuell werden die Yaskawa Programmierkabel für den Transfer über MPI nicht unterstützt. Dies ist ausschließlich über Programmierkabel von Siemens möglich. Die Kabel bieten einen RS232- bzw. USB-Anschluss für den PC und einen busfähigen RS485-Anschluss für die CPU. Aufgrund des RS485-Anschlusses dürfen Sie die MPI-Programmierkabel direkt auf einen an der RS485-Buchse schon gesteckten Stecker aufstecken. Jeder Busteilnehmer identifiziert sich mit einer eindeutigen Adresse am Bus, wobei die Adresse 0 für Programmiergeräte reserviert ist.

1. ➤ Stellen Sie mit dem entsprechenden Programmierkabel eine Verbindung über MPI mit ihrem Erweiterungsmodul her. Informationen hierzu finden Sie in der zugehörigen Dokumentation zu Ihrem Programmierkabel.
2. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal mit Ihrem Projekt.
3. ➤ Markieren Sie in der *Projektnavigation* Ihre CPU und wählen Sie für den Transfer der Hardware-Konfiguration "*Kontextmenü* ➔ *Laden in Gerät* ➔ *Hardwarekonfiguration*".
4. ➤ Ihr SPS-Programm übertragen Sie mit "*Kontextmenü* ➔ *Laden in Gerät* ➔ *Software*". Systembedingt müssen Sie Hardware-Konfiguration und SPS-Programm getrennt übertragen.

Anhang

Inhalt

| | | |
|----------|--|------------|
| A | Systemspezifische Ereignis-IDs..... | 344 |
| B | Integrierte Bausteine..... | 396 |
| C | SZL-Teillisten..... | 399 |

A Systemspezifische Ereignis-IDs

Ereignis-IDs

↳ Kap. 4.20 "Diagnose-Einträge" Seite 122

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| 0x115C | Herstellerspezifischer Alarm (OB 57) bei EtherCAT |
| | OB: OB-Nummer |
| | ZINFO1: Ein-/Ausgangsadresse |
| | ZINFO2: Alarmtyp |
| | 0: Reserviert |
| | 1: Diagnosealarm (kommend) |
| | 2: Prozessalarm |
| | 3: Ziehen-Alarm |
| | 4: Stecken-Alarm |
| | 5: Status-Alarm |
| | 6: Update-Alarm |
| | 7: Redundanz-Alarm |
| | 8: Vom Supervisor gesteuert |
| | 9: Freigegeben |
| | 10: Falsches Submodul gesteckt |
| | 11: Wiederkehr des Submoduls |
| | 12: Diagnosealarm (gehend) |
| | 13: Querverkehrverbindungsmeldung |
| | 14: Nachbarschaftsänderungsmeldung |
| | 15: Taktsynchronisationsmeldung (busseitig) |
| | 16: Taktsynchronisationsmeldung (geräteseitig) |
| | 17: Netzwerkkomponentenmeldung |
| | 18: Uhrzeitsynchronisationsmeldung (busseitig) |
| | 31: Ziehen-Alarm Baugruppe |
| | 32: Herstellerspezifischer Alarm Min. |
| | 33: Herstellerspezifischer Alarm Topologieänderung |
| | 127: Herstellerspezifischer Alarm Max. |
| | ZINFO3: CoE Fehler-Code |
| | DatID: Eingang |
| | DatID: Ausgang |
| 0x38D0 | Buswiederkehr |
| | 0: OB-Nummer |
| | PK: Prioritätsklasse |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO2: Logische Adresse des virtuellen Device |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | ZINFO3 - Position 0: Stationsnummer |
| | ZINFO3 - Position 11: IO-System-ID |
| | ZINFO3 - Bit 15: Systemkennung DP/PN |
| 0x38D1 | Buswiederkehr, Sollausbau weicht von Istausbau ab |
| | 0: OB-Nummer |
| | PK: Prioritätsklasse |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO2: Logische Adresse des virtuellen Device |
| | ZINFO3 - Position 0: Stationsnummer |
| | ZINFO3 - Position 11: IO-System-ID |
| | ZINFO3 - Bit 15: Systemkennung DP/PN |
| 0x39D0 | Busausfall |
| | OB: OB-Nummer |
| | PK: Prioritätsklasse |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO2: Logische Adresse des virtuellen Device |
| | ZINFO3 - Position 0: Stationsnummer |
| | ZINFO3 - Position 11: IO-System-ID |
| | ZINFO3 - Bit 15: Systemkennung DP/PN |
| 0x454B | STOP: Maximale Anzahl an Zeitüberschreitungen eines takt synchronen OBs erreicht |
| | OB: CPU-Modus |
| | PK: |
| | ZINFO1: ZInfo1 |
| | ZINFO2: ZInfo2 |
| | ZINFO3: ZInfo3 |
| | DatID: Baustein-Typ |
| 0x49CA | PROFINET-IO-Systemausfall (Watchdog) |
| | 0: OB |
| | 1: Zyklisches Programm (OB 1) |
| | 16: Uhrzeitalarm-OB (OB 16) |
| | 17: Uhrzeitalarm-OB (OB 17) |
| | 32: Weckalarm-OB (OB 32) |
| | 33: Weckalarm-OB (OB 33) |
| | 34: Weckalarm-OB (OB 34) |
| | 35: Weckalarm-OB (OB 35) |
| | 36: Weckalarm-OB (OB 36) |
| | 37: Weckalarm-OB (OB 37) |
| | 38: Weckalarm-OB (OB 38) |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 64: Taktsynchronalarm-OB (OB 64) |
| | 65: Technologiesynchronalarm-OB (OB 65) |
| | 80: Zeitfehler-OB (OB 80) |
| | 81: Stromversorgungsfehler-OB (OB 81) |
| | 82: Diagnosealarm-OB (OB 82) |
| | 83: Ziehen/Stecken-OB (OB 83) |
| | 85: Programmablauffehler-OB (OB 85) |
| | 86: Baugruppenträgerausfall-OB (OB 86) |
| | PK: Prioritätsklasse |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO2: Alarmgrund |
| | 0: Unbekannt |
| | 1: Alarmüberflutung |
| | 2: Benachrichtigungsfach-Überflutung |
| | 3: Zyklische Daten nicht im Buszyklus |
| | 4: Applikationsbuszyklusfehler |
| | 5: Watchdog |
| | 6: Errorhandler |
| | 7: Timeout beim Empfang zyklischer Daten |
| | 8: Kein Nicht-IO-Task vorhanden |
| | ZINFO3 - Position 0: Stationsnummer |
| | ZINFO3 - Position 11: IO-System-ID |
| | ZINFO3 - Bit 15: Systemkennung DP/PN |
| 0xE003 | Fehler beim Zugriff auf Peripherie |
| | ZINFO1: Transfertyp |
| | ZINFO2: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO3: Steckplatz |
| 0xE004 | Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| 0xE005 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE007 | Konfigurierte Ein-/Ausgangsbytes passen nicht in Peripheriebereich |
| 0xE008 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xE009 | Fehler beim Zugriff auf Standard-Rückwandbus |
| 0xE010 | Nicht definierte Baugruppe am Standard-Rückwandbus erkannt |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Typkennung |
| 0xE011 | Masterprojektierung auf Slave-CPU nicht möglich oder fehlerhafte Slave-Konfiguration |
| 0xE012 | Fehler bei Parametrierung / Konfiguration Standard-Rückwandbus |
| 0xE013 | Fehler bei Schieberegisterzugriff auf Standard-Rückwandbus Digitalmodule |
| 0xE014 | Fehler bei Check_Sys |
| 0xE015 | Fehler beim Zugriff auf Master |
| | ZINFO2: Steckplatz des Masters |
| | ZINFO2: Kachelmaster |
| 0xE016 | Maximale Blockgröße bei Mastertransfer überschritten |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| 0xE017 | Fehler beim Zugriff auf integrierten Slave |
| 0xE018 | Fehler beim Mappen der Master-Peripherie |
| 0xE019 | Fehler bei Erkennung des Standard-Rückwandbus-Systems |
| 0xE01A | Fehler bei Erkennung der Betriebsart (8/9 Bit) |
| 0xE01B | Fehler: Maximale Anzahl steckbarer Baugruppen überschritten |
| 0xE020 | Fehler: Alarminformationen undefiniert |
| | ZINFO1: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO3: Fehlerart |
| | 4: Rack/Steckplatz (in ZINFO1) undefiniert |
| | 5: Alarmtyp (in DatID) undefiniert |
| | DatID: Alarmtyp |
| 0xE030 | Fehler vom Standard-Rückwandbus |
| 0xE033 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xE0B0 | SPEED7 kann nicht mehr gestoppt werden |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE0C0 | Nicht genug Speicherplatz im Arbeitsspeicher für Codebaustein (Baustein zu groß) |
| 0xE0CB | Fehler bei SZL-Zugriff |
| | ZINFO1: Error |
| | 4: SZL falsch |
| | 5: Sub-SZL falsch |
| | 6: Index falsch |
| | ZINFO2: SZL-ID |
| | ZINFO3: Index |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|---------------------|--|
| 0xE0CC | Kommunikationsfehler |
| | ZINFO1: Fehlercode |
| | 1: Falsche Priorität |
| | 2: Pufferüberlauf |
| | 3: Telegrammformatfehler |
| | 4: Falsche SZL-Anforderung (SZL-ID ungültig) |
| | 5: Falsche SZL-Anforderung (SZL-Sub-ID ungültig) |
| | 6: Falsche SZL-Anforderung (SZL-Index ungültig) |
| | 7: Falscher Wert |
| | 8: Falscher Rückgabewert |
| | 9: Falsche SAP |
| | 10: Falscher Verbindungstyp |
| | 11: Falsche Sequenznummer |
| | 12: Fehlerhafte Bausteinnummer im Telegramm |
| | 13: Fehlerhafter Bausteintyp im Telegramm |
| | 14: Inaktive Funktion |
| | 15: Fehlerhafte Größe im Telegramm |
| | 20: Fehler beim Schreiben auf MMC |
| | 90: Fehlerhafte Puffergröße |
| | 98: Unbekannter Fehler |
| 99: Interner Fehler | |
| 0xE0CD | Fehler bei DP-V1 Auftragsverwaltung |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE0CE | Fehler: Timeout beim Senden der I-Slave-Diagnose |
| 0xE100 | Speicherkarten-Zugriffsfehler |
| 0xE101 | Speicherkarten-Fehler Filesystem |
| 0xE102 | Speicherkarten-Fehler FAT |
| 0xE104 | Speicherkarten-Fehler beim Speichern |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE200 | Speicherkarte Schreiben beendet (Copy Ram2Rom) |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE210 | Speicherkarte Lesen beendet (Nachladen nach Utlöschen) |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-----------------------|--|
| | ZINFO1 - Position 0: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE21D | Speicherkarten Lesen: Fehler beim Nachladen (nach Urlöschen), Fehler im Bausteinheader |
| | ZINFO1: Bausteintyp |
| | 56: OB |
| | 65: DB |
| | 66: SDB |
| | 67: FC |
| | 68: SFC |
| | 69: FB |
| | 70: SFB |
| | 97: VDB |
| | 98: VSDB |
| | 99: VFC |
| | 100: VSFC |
| | 101: VFB |
| | 102: VSFB |
| | 111: VOB |
| | ZINFO2: Bausteinnummer |
| ZINFO3: Bausteinlänge | |
| 0xE21E | Speicherkarten Lesen: Fehler beim Nachladen (nach Urlöschen), Datei "Protect.wld" zu groß |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE21F | Speicherkarten Lesen: Fehler beim Nachladen (nach Urlöschen), Checksummenfehler beim Lesen |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Bausteintyp |
| | 56: OB |
| | 65: DB |
| | 66: SDB |
| | 67: FC |
| | 68: SFC |
| | 69: FB |
| | 70: SFB |
| | 97: VDB |
| | 98: VSDB |
| 99: VFC | |
| 100: VSFC | |
| 101: VFB | |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 102: VSFB |
| | 111: VOB |
| | ZINFO3: Bausteinnummer |
| 0xE300 | Internes Flash Schreiben beendet (Copy Ram2Rom) |
| 0xE310 | Internes Flash Lesen beendet (Nachladen nach Batterieausfall) |
| 0xE400 | FSC-Karte wurde gesteckt |
| | OB: FSC von diesem Steckplatz (PK) aktiviert |
| | OB: Der eingelegte FSC ist der aktivierte FSC |
| | OB: Der eingelegte FSC ist kompatibel mit der CPU |
| | PK: FSC Quelle |
| | 0: CPU |
| | 1: Karte |
| | ZINFO1: FSC(CRC) |
| | 1146: 955-C000070 |
| | 1736: 955-C0NE040 |
| | 2568: FSC-C0ME040 |
| | 3450: 955-C000M30 |
| | 3903: 955-C000S30 |
| | 4361: FSC-C000M30 |
| | 4940: FSC-C000S30 |
| | 5755: 955-C0ME040 |
| | 6843: FSC-C0NE040 |
| | 8561: FSC-C000S20 |
| | 9012: FSC-C000M20 |
| | 13895: 955-C000060 |
| | 15618: 955-C000S20 |
| | 16199: 955-C000M20 |
| | 17675: FSC-C000S00 |
| | 18254: FSC-C000M00 |
| | 20046: FSC-C000040 |
| | 21053: 955-C000040 |
| | 22904: 955-C000S00 |
| | 23357: 955-C000M00 |
| | 24576: 955-C000050 |
| | 35025: 955-C00MC10 |
| | 36351: FSC-C000S40 |
| | 36794: FSC-C000M40 |
| | 37260: 955-C000S40 |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--------------------------------------|
| | 37833: 955-C000M40 |
| | 38050: FSC-C00MC10 |
| | 41460: 955-C000M50 |
| | 41526: 955-C0PE040 |
| | 42655: FSC-C00MC00 |
| | 47852: 955-C00MC00 |
| | 48709: FSC-C0PE040 |
| | 50574: 955-C000M70 |
| | 52366: 955-C000030 |
| | 53501: FSC-C000030 |
| | 58048: FSC-C000020 |
| | 63411: 955-C000M60 |
| | 65203: 955-C000020 |
| | ZINFO2: FSC Seriennummer (High word) |
| | ZINFO3: FSC Seriennummer (Low word) |
| 0xE401 | FSC-Karte wurde gezogen |
| | OB: Aktion nach Ende der Trialtime |
| | 0: Keine Aktion |
| | 1: CPU STOP |
| | 2: CPU STOP und FSC deaktiviert |
| | 3: Werksreset |
| | 255: FSC war nicht aktiviert |
| | PK: FSC Quelle |
| | 0: CPU |
| | 1: Karte |
| | ZINFO1: FSC(CRC) |
| | 1146: 955-C000070 |
| | 1736: 955-C0NE040 |
| | 2568: FSC-C0ME040 |
| | 3450: 955-C000M30 |
| | 3903: 955-C000S30 |
| | 4361: FSC-C000M30 |
| | 4940: FSC-C000S30 |
| | 5755: 955-C0ME040 |
| | 6843: FSC-C0NE040 |
| | 8561: FSC-C000S20 |
| | 9012: FSC-C000M20 |
| | 13895: 955-C000060 |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 15618: 955-C000S20 |
| | 16199: 955-C000M20 |
| | 17675: FSC-C000S00 |
| | 18254: FSC-C000M00 |
| | 20046: FSC-C000040 |
| | 21053: 955-C000040 |
| | 22904: 955-C000S00 |
| | 23357: 955-C000M00 |
| | 24576: 955-C000050 |
| | 35025: 955-C00MC10 |
| | 36351: FSC-C000S40 |
| | 36794: FSC-C000M40 |
| | 37260: 955-C000S40 |
| | 37833: 955-C000M40 |
| | 38050: FSC-C00MC10 |
| | 41460: 955-C000M50 |
| | 41526: 955-C0PE040 |
| | 42655: FSC-C00MC00 |
| | 47852: 955-C00MC00 |
| | 48709: FSC-C0PE040 |
| | 50574: 955-C000M70 |
| | 52366: 955-C000030 |
| | 53501: FSC-C000030 |
| | 58048: FSC-C000020 |
| | 63411: 955-C000M60 |
| | 65203: 955-C000020 |
| | ZINFO2: FSC Seriennummer (High word) |
| | ZINFO3: FSC Seriennummer (Low word) |
| | DatID: FeatureSet Trialtime in Minuten |
| 0xE402 | Eine projektierte Funktionalität ist nicht aktiviert. Die Projektierung wird übernommen, aber die SPS kann nicht nach RUN gehen. |
| | ZINFO1: Benötigtes FSC: PROFIBUS |
| | ZINFO1: Benötigtes FSC: MOTION |
| | ZINFO2: Anzahl der freigeschalteten Achsen |
| | ZINFO3: Anzahl der konfigurierten Achsen |
| 0xE403 | FSC ist in dieser CPU nicht aktivierbar |
| | OB: FSC Fehlercode |
| | PK: FSC Quelle |
| | 0: CPU |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--------------------|
| | 1: Karte |
| | ZINFO1: FSC(CRC) |
| | 1146: 955-C000070 |
| | 1736: 955-C0NE040 |
| | 2568: FSC-C0ME040 |
| | 3450: 955-C000M30 |
| | 3903: 955-C000S30 |
| | 4361: FSC-C000M30 |
| | 4940: FSC-C000S30 |
| | 5755: 955-C0ME040 |
| | 6843: FSC-C0NE040 |
| | 8561: FSC-C000S20 |
| | 9012: FSC-C000M20 |
| | 13895: 955-C000060 |
| | 15618: 955-C000S20 |
| | 16199: 955-C000M20 |
| | 17675: FSC-C000S00 |
| | 18254: FSC-C000M00 |
| | 20046: FSC-C000040 |
| | 21053: 955-C000040 |
| | 22904: 955-C000S00 |
| | 23357: 955-C000M00 |
| | 24576: 955-C000050 |
| | 35025: 955-C00MC10 |
| | 36351: FSC-C000S40 |
| | 36794: FSC-C000M40 |
| | 37260: 955-C000S40 |
| | 37833: 955-C000M40 |
| | 38050: FSC-C00MC10 |
| | 41460: 955-C000M50 |
| | 41526: 955-C0PE040 |
| | 42655: FSC-C00MC00 |
| | 47852: 955-C00MC00 |
| | 48709: FSC-C0PE040 |
| | 50574: 955-C000M70 |
| | 52366: 955-C000030 |
| | 53501: FSC-C000030 |
| | 58048: FSC-C000020 |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 63411: 955-C000M60 |
| | 65203: 955-C000020 |
| | ZINFO2: FSC Seriennummer (High word) |
| | ZINFO3: FSC Seriennummer (Low word) |
| 0xE404 | FeatureSet gelöscht wegen CRC-Fehler |
| 0xE405 | Trialltime eines FeatureSets/Speicherkarte ist abgelaufen |
| | OB: Aktion nach Ende der Trialltime |
| | 0: Keine Aktion |
| | 1: CPU STOP |
| | 2: CPU STOP und FSC deaktiviert |
| | 3: Werksreset |
| | 255: FSC war nicht aktiviert |
| | PK: FSC-Quelle |
| | 0: CPU |
| | 1: Karte |
| | ZINFO1: FSC(CRC) |
| | 1146: 955-C000070 |
| | 1736: 955-C0NE040 |
| | 2568: FSC-C0ME040 |
| | 3450: 955-C000M30 |
| | 3903: 955-C000S30 |
| | 4361: FSC-C000M30 |
| | 4940: FSC-C000S30 |
| | 5755: 955-C0ME040 |
| | 6843: FSC-C0NE040 |
| | 8561: FSC-C000S20 |
| | 9012: FSC-C000M20 |
| | 13895: 955-C000060 |
| | 15618: 955-C000S20 |
| | 16199: 955-C000M20 |
| | 17675: FSC-C000S00 |
| | 18254: FSC-C000M00 |
| | 20046: FSC-C000040 |
| | 21053: 955-C000040 |
| | 22904: 955-C000S00 |
| | 23357: 955-C000M00 |
| | 24576: 955-C000050 |
| | 35025: 955-C00MC10 |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 36351: FSC-C000S40 |
| | 36794: FSC-C000M40 |
| | 37260: 955-C000S40 |
| | 37833: 955-C000M40 |
| | 38050: FSC-C00MC10 |
| | 41460: 955-C000M50 |
| | 41526: 955-C0PE040 |
| | 42655: FSC-C00MC00 |
| | 47852: 955-C00MC00 |
| | 48709: FSC-C0PE040 |
| | 50574: 955-C000M70 |
| | 52366: 955-C000030 |
| | 53501: FSC-C000030 |
| | 58048: FSC-C000020 |
| | 63411: 955-C000M60 |
| | 65203: 955-C000020 |
| | ZINFO2: FSC-Seriennummer (High word) |
| | ZINFO3: FSC-Seriennummer (Low word) |
| | DatID: FeatureSet Trialtime in Minuten |
| 0xE406 | Eingelegtes FeatureSet korrupt |
| | PK: FSC-Quelle |
| | 0: CPU |
| | 1: Karte |
| 0xE410 | Ein CPU-FeatureSet wurde aktiviert |
| | PK: FSC Quelle |
| | 0: CPU |
| | 1: Karte |
| | ZINFO1: FSC(CRC) |
| | 1146: 955-C000070 |
| | 1736: 955-C0NE040 |
| | 2568: FSC-C0ME040 |
| | 3450: 955-C000M30 |
| | 3903: 955-C000S30 |
| | 4361: FSC-C000M30 |
| | 4940: FSC-C000S30 |
| | 5755: 955-C0ME040 |
| | 6843: FSC-C0NE040 |
| | 8561: FSC-C000S20 |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 9012: FSC-C000M20 |
| | 13895: 955-C000060 |
| | 15618: 955-C000S20 |
| | 16199: 955-C000M20 |
| | 17675: FSC-C000S00 |
| | 18254: FSC-C000M00 |
| | 20046: FSC-C000040 |
| | 21053: 955-C000040 |
| | 22904: 955-C000S00 |
| | 23357: 955-C000M00 |
| | 24576: 955-C000050 |
| | 35025: 955-C00MC10 |
| | 36351: FSC-C000S40 |
| | 36794: FSC-C000M40 |
| | 37260: 955-C000S40 |
| | 37833: 955-C000M40 |
| | 38050: FSC-C00MC10 |
| | 41460: 955-C000M50 |
| | 41526: 955-C0PE040 |
| | 42655: FSC-C00MC00 |
| | 47852: 955-C00MC00 |
| | 48709: FSC-C0PE040 |
| | 50574: 955-C000M70 |
| | 52366: 955-C000030 |
| | 53501: FSC-C000030 |
| | 58048: FSC-C000020 |
| | 63411: 955-C000M60 |
| | 65203: 955-C000020 |
| | ZINFO2: FSC Seriennummer (High word) |
| | ZINFO3: FSC Seriennummer (Low word) |
| 0xE500 | Speicherverwaltung: Baustein ohne zugehörigen Eintrag in der BstListe gelöscht |
| | ZINFO2: Bausteintyp |
| | 56: OB |
| | 65: DB |
| | 66: SDB |
| | 67: FC |
| | 68: SFC |
| | 69: FB |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 70: SFB |
| | 97: VDB |
| | 98: VSDB |
| | 99: VFC |
| | 100: VSFC |
| | 101: VFB |
| | 102: VSFB |
| | 111: VOB |
| | ZINFO3: Bausteinnummer |
| 0xE501 | Parserfehler |
| | ZINFO1: ErrorCode |
| | 1: Parserfehler: SDB Struktur |
| | 2: Parserfehler: SDB ist kein gültiger SDB-Typ |
| | ZINFO2: SDB-Typ |
| | ZINFO3: SDB-Nummer |
| 0xE502 | Ungültiger Bausteintyp in protect.wld (Baustein wurde nicht geladen) |
| | ZINFO2: Bausteintyp |
| | 56: OB |
| | 65: DB |
| | 66: SDB |
| | 67: FC |
| | 68: SFC |
| | 69: FB |
| | 70: SFB |
| | 97: VDB |
| | 98: VSDB |
| | 99: VFC |
| | 100: VSFC |
| | 101: VFB |
| | 102: VSFB |
| | 111: VOB |
| | ZINFO3: Bausteinnummer |
| 0xE503 | Inkonsistenz von Codegröße und Bausteingröße im Arbeitsspeicher |
| | ZINFO1: Codegröße |
| | ZINFO2: Bausteingröße (Highword) |
| | ZINFO3: Bausteingröße (Lowword) |
| 0xE504 | Zusatzinformation für CRC-Fehler im Arbeitsspeicher |
| | ZINFO2: Bausteinadresse (High word) |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|------------------------|--|
| | ZINFO3: Bausteinadresse (Low word) |
| 0xE505 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Ursache für MemDump |
| | 0: Unbekannt |
| | 1: Manuelle Anforderung |
| | 2: Ungültiger Opcode |
| | 3: Code-CRC-Fehler |
| | 4: Prozessor Exception |
| | 5: Prozessor Exception mit Dump nach Reboot |
| 6: Baustein-CRC-Fehler | |
| 0xE604 | Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse für Ethernet-PG/OPKanal |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO3: 0: Peripherie-Adresse ist Eingang, 1: Peripherie-Adresse ist Ausgang |
| 0xE605 | Zu viele Produktiv-Verbindungen projiziert |
| | ZINFO1: Steckplatz der Schnittstelle |
| | ZINFO2: Anzahl projektierter Verbindungen |
| | ZINFO3: Anzahl zulässiger Verbindungen |
| 0xE610 | Onboard-PROFIBUS/MPI: Busfehler behoben |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Schnittstelle |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE701 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE703 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | 0: Mastersystem-ID |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Slave-Adresse |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE705 | Zu viele PROFIBUS-Slaves projiziert |
| | ZINFO1: Diagnoseadresse des PROFIBUS-Masters |
| | ZINFO2: Anzahl projektierter Slaves |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO3: Anzahl zulässiger Slaves |
| 0xE70A | PROFIBUS konfiguriert, aber Zugangsweg deaktiviert |
| | ZINFO1: Logische Basisadresse des DP-Masters |
| | ZINFO2 - Position 8: DP-Mastersystem-ID |
| 0xE710 | Onboard-PROFIBUS/MPI: Busfehler aufgetreten |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Schnittstelle |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE720 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Slave-Nr |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Mastersystem-ID |
| 0xE721 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Fehlercode |
| | 1: Fehler bei Zuordnung Diagnoseadresse für Slave (Nr. in ZINFO3) |
| | 2: Fehler bei Zuordnung Diagnoseadresse für Master |
| | 3: Fehler bei Zuordnung Logische Adresse beim De/Aktivieren für Slave (Nr. in ZINFO3) |
| | 4: Fehler bei Zuordnung der Steckplätze für Slave (Nr. in ZINFO3) |
| | 5: Fehler bei der DPV1-Konfiguration (Eingänge) für Slave (Nr. in ZINFO3) |
| | 6: Fehler bei der DPV1-Konfiguration (Ausgänge) für Slave (Nr. in ZINFO3) |
| | 7: SubnetID für Master (in ZINFO2) ungültig |
| | 8: Slave (Nr. in ZINFO3) konnte nicht konfiguriert werden (CFG-Länge in OB) |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Mastersystem-ID |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE722 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Channel-Event |
| | 0: Kanal offline |
| | 1: Busstörung |
| | 2: Interner Fehler |
| | ZINFO2: Mastersystem-ID |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE723 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Errorcode |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 1: Parameterfehler |
| | 2: Konfigurationsfehler |
| | ZINFO2: Mastersystem-ID |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE780 | Fehler bei der Konfiguration eines Prozessabbildes |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Logische Adresse |
| | ZINFO3: IO-Flag |
| 0xE781 | Adressbereich überschreitet Prozessabbildgrenze |
| | ZINFO1: Adresse |
| | ZINFO2: Länge des Adressbereichs |
| | ZINFO3: Größe Prozessabbild |
| | DatID: Adressbereich |
| 0xE801 | CMD - Autobefehl: CMD_START erkannt und ausgeführt |
| 0xE802 | CMD - Autobefehl: CMD_END erkannt und ausgeführt |
| 0xE803 | CMD - Autobefehl: WAIT1SECOND erkannt und ausgeführt |
| 0xE804 | CMD - Autobefehl: WEBPAGE erkannt und ausgeführt |
| 0xE805 | CMD - Autobefehl: LOAD_PROJECT erkannt und ausgeführt |
| 0xE806 | CMD - Autobefehl: SAVE_PROJECT erkannt und ausgeführt |
| | ZINFO3: Status |
| | 0: Fehler |
| | 1: OK |
| | 32768: Falsches Passwort |
| 0xE807 | CMD - Autobefehl: FACTORY_RESET erkannt und ausgeführt |
| 0xE808 | Interne Meldung |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE809 | Interne Meldung |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE80A | Interne Meldung |
| | ZINFO3: Status |
| | 0: OK |
| | 65153: Fehler beim Erzeugen der Datei |
| | 65185: Fehler beim Schreiben der Datei |
| | 65186: Ungerade Adresse beim Lesen |
| 0xE80B | CMD - Autobefehl: DIAGBUF erkannt und ausgeführt |
| | ZINFO3: Status |
| | 0: OK |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 65153: Fehler beim Erzeugen der Datei |
| | 65185: Fehler beim Schreiben der Datei |
| | 65186: Ungerade Adresse beim Lesen |
| 0xE80C | Interne Meldung |
| | ZINFO3: Status |
| | 0: OK |
| | 65153: Fehler beim Erzeugen der Datei |
| | 65185: Fehler beim Schreiben der Datei |
| | 65186: Ungerade Adresse beim Lesen |
| 0xE80D | Interne Meldung |
| 0xE80E | CMD - Autobefehl: SET_NETWORK erkannt und ausgeführt |
| 0xE80F | Interne Meldung |
| | ZINFO3: Status |
| | 0: OK |
| | 65153: Fehler beim Erzeugen der Datei |
| | 65185: Fehler beim Schreiben der Datei |
| | 65186: Ungerade Adresse beim Lesen |
| 0xE810 | Interne Meldung |
| 0xE811 | Interne Meldung |
| 0xE812 | Interne Meldung |
| 0xE813 | Interne Meldung |
| 0xE814 | CMD - Autobefehl: SET_MPI_ADDRESS erkannt |
| 0xE816 | CMD - Autobefehl: SAVE_PROJECT erkannt, aber nicht ausgeführt, weil CPU-Speicher leer ist |
| 0xE817 | Interne Meldung |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE820 | Interne Meldung |
| 0xE821 | Interne Meldung |
| 0xE822 | Interne Meldung |
| 0xE823 | Interne Meldung |
| 0xE824 | Interne Meldung |
| 0xE825 | Interne Meldung |
| 0xE826 | Interne Meldung |
| 0xE827 | Interne Meldung |
| 0xE828 | Interne Meldung |
| 0xE829 | Interne Meldung |
| 0xE82A | CMD - Autobefehl: CPUTYPE_318 erkannt und ausgeführt |
| | ZINFO3: Fehlercode |
| 0xE82B | CMD - Autobefehl: CPUTYPE_ORIGINAL erkannt und ausgeführt |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | ZINFO3: Fehlercode |
| 0xE82C | CMD - Autobefehl: WEBVISU_PGOP_ENABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE82D | CMD - Autobefehl: WEBVISU_PGOP_DISABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE82E | CMD - Autobefehl: WEBVISU_CP_ENABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE82F | CMD - Autobefehl: WEBVISU_CP_DISABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE830 | CMD - Autobefehl: OPCUA_PGOP_ENABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE831 | CMD - Autobefehl: OPCUA_PGOP_DISABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE832 | CMD - Autobefehl: OPCUA_CP_ENABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE833 | CMD - Autobefehl: OPCUA_CP_DISABLE erkannt und ausgeführt |
| 0xE8FB | CMD - Autobefehl: Fehler: Initialisierung des Ethernet-PG/OP-Kanals mittels SET_NETWORK fehlerhaft |
| 0xE8FC | CMD - Autobefehl: Fehler: In SET_NETWORK wurden nicht alle IP-Parameter angegeben |
| 0xE8FE | CMD - Autobefehl: Fehler: CMD_START nicht gefunden |
| 0xE8FF | CMD - Autobefehl: Fehler beim Lesen des CMD-Files (Speicherkarten-Fehler) |
| 0xE901 | Checksummen-Fehler |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE902 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xE904 | PG/OP: Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| | DatID: 0x54 Peripherie-Adresse ist Eingangsadresse |
| | DatID: 0x55 Peripherie-Adresse ist Ausgangsadresse |
| 0xE90A | PROFINET konfiguriert, aber Zugangsweg deaktiviert |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO3: Stationsnummer |
| | ZINFO3: IO-System-ID |
| | ZINFO3: Systemkennung DP/PN |
| 0xE910 | PG/OP: Eingangs-Peripherieadresse außerhalb des Peripheriebereiches |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| 0xE911 | PG/OP: Ausgangs-Peripherieadresse außerhalb des Peripheriebereiches |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| 0xE920 | Konfigurationsfehler PROFINET |
| | ZINFO1 - Position 0: Fehlercode |
| | 1: Doppelte IP/PROFINET-Konfiguration auf Steckplatz 2 und 4 |
| | 2: PROFINET-IO-System auf Steckplatz 4 konfiguriert |
| | 3: Zu viele PROFINET-Controller konfiguriert |
| | 4: Virtuelles Device mehrfach konfiguriert |
| | 5: EtherCAT-Devices für PROFINET-CP konfiguriert |
| | 6: PROFINET-Devices für EtherCAT-CP konfiguriert |
| | 7: PROFINET-CP auf Steckplatz 2 projiziert, obwohl dies nicht unterstützt wird |
| | 8: Am CP auf Steckplatz 4 darf kein PROFINET-IO-System (I-Device) konfiguriert sein |
| | 9: Am CP auf Steckplatz 4 darf kein PROFINET-IO-System (Controller) konfiguriert sein |
| 0xE980 | Fehler beim Laden der WebVisu Projektdatei |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE981 | Fehler in der Konfiguration des WebVisu-Projekts |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE982 | Interner Fehler des WebVisu-Servers |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE983 | Hardware Konfiguration der Steuerung ist nicht geladen, WebVisu wird nicht gestartet |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE984 | WebVisu ist durch den Anwender gesperrt, Start der WebVisu wurde verhindert |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE985 | WebVisu wurde gestartet |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE986 | WebVisu wurde gestoppt |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE987 | WebVisu wurde durch den Anwender freigegeben |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE988 | WebVisu wurde durch den Anwender gesperrt |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE989 | WebVisu und OPC UA-Projekt nicht gleichzeitig zulässig |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9A0 | Fehler beim Laden der OPC UA-Projektdatei |
| | ZINFO1: Plattform |
| | ZINFO3 - Bit 0: Fehlercode |
| 0xE9A1 | OPC UA: Kein FSC aktiviert |
| | ZINFO1: Plattform |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| 0xE9A2 | OPC UA: TAR-Datei ungültig |
| | ZINFO1: Plattform |
| | ZINFO3: Fehlercode |
| 0xE9A3 | OPC UA: Interner Fehler des OPC UA-Servers |
| | ZINFO1: Plattform |
| | ZINFO3: Fehlercode |
| 0xE9A4 | OPC UA: Hardware Konfiguration der Steuerung ist nicht geladen, Server wird nicht gestartet |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9A5 | OPC UA ist durch den Anwender gesperrt, Start des Servers wurde verhindert |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9A6 | OPC UA-Server wurde gestartet |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9A7 | OPC UA-Server wurde gestoppt |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9A8 | OPC UA wurde durch den Anwender gesperrt |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9A9 | OPC UA wurde durch den Anwender freigegeben |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9AA | OPC UA ist durch S7-Konfiguration (Zugriffseinstellungen) gesperrt |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xE9AB | OPC UA und WebVisu Projekt nicht gleichzeitig zulässig |
| | ZINFO1: Plattform |
| 0xEA00 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA01 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Steckplatz |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA02 | SBUS: Interner Fehler (intern gestecktes Submodul nicht erkannt) |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Steckplatz |
| | ZINFO2: Typkennung soll |
| | ZINFO3: Typkennung |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA03 | SBUS: Kommunikationsfehler zwischen CPU und IO-Controller |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Steckplatz |
| | ZINFO2: Status |
| | 0: OK |
| | 1: Fehler |
| | 2: Leer |
| | 3: In Arbeit (Busy) |
| | 4: Zeitüberschreitung |
| | 5: Interne Blockierung |
| | 6: Zu viele Telegramme |
| | 7: Nicht verbunden |
| | 8: Unbekannt |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA04 | SBUS: Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| 0xEA05 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xEA07 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xEA08 | SBUS: Parametrierte Eingangsdatenbreite ungleich der gesteckten Eingangsdatenbreite |
| | ZINFO1: Parametrierte Eingangsdatenbreite |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Eingangsdatenbreite der gesteckten Baugruppe |
| 0xEA09 | SBUS: Parametrierte Ausgangsdatenbreite ungleich der gesteckten Ausgangsdatenbreite |
| | ZINFO1: Parametrierte Ausgangsdatenbreite |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Ausgangsdatenbreite der gesteckten Baugruppe |
| 0xEA0A | SBUS: Interner Fehler (Intern gestecktes Submodul falsch) |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Steckplatz |
| | ZINFO2: Typkennung soll |
| | 3: PROFINET-CPU |
| | 4: EtherCAT-CPU |
| | ZINFO3: Typkennung |
| | 3: PROFINET-CPU |
| | 4: EtherCAT-CPU |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA10 | SBUS: Eingangs-Peripherieadresse außerhalb des Peripheriebereiches |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| 0xEA11 | SBUS: Ausgangs-Peripherieadresse außerhalb des Peripheriebereiches |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| 0xEA12 | SBUS: Fehler beim Datensatz schreiben |
| | ZINFO1: Steckplatz |
| | ZINFO2: Datensatznummer |
| | ZINFO3: Datensatzlänge |
| 0xEA14 | SBUS: Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse (Diagnoseadresse) |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Datenbreite |
| 0xEA15 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO2: Steckplatz des Masters |
| 0xEA18 | SBUS: Fehler beim Mappen der Masterperipherie |
| | ZINFO2: Steckplatz des Masters |
| 0xEA19 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO2: HW-Steckplatz |
| | ZINFO3: Interface-Typ |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA1A | SBUS: Fehler beim Zugriff auf SBUS-FPGA-Adresstabelle |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: HW-Steckplatz |
| | ZINFO3: Tabelle |
| | 0: Lesen |
| | 1: Schreiben |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA20 | Fehler: RS485-Schnittstelle ist nicht auf PROFIBUS-DP-Master eingestellt, aber es ist ein PROFIBUS-DP-Master projektiert |
| 0xEA21 | Fehler: Projektierung RS485-Schnittstelle X2/X3: PROFIBUS-DP-Master projektiert aber nicht vorhanden |
| | ZINFO2: Schnittstelle X ist fehlerhaft projektiert. |
| 0xEA22 | Fehler: Projektierung RS485-Schnittstelle X2: Wert ist außerhalb der Grenzen |
| | ZINFO2: Projektierung für X2 |
| 0xEA23 | Fehler: Projektierung RS485-Schnittstelle X3: Wert ist außerhalb der Grenzen |
| | ZINFO2: Projektierung für X3 |
| 0xEA24 | Fehler: Projektierung RS485-Schnittstelle X2/X3: Schnittstelle/Protokoll ist nicht vorhanden, die Defaulteinstellungen werden verwendet |
| | ZINFO2: Projektierung für X2 |
| | ZINFO3: Projektierung für X3 |
| 0xEA30 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Status |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA40 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Steckplatz des CPs |
| | PK: Dateinummer |
| | ZINFO1: Version des CPs |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Line |
| 0xEA41 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Steckplatz des CPs |
| | PK: Dateinummer |
| | ZINFO1: Version des CPs |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | DatID: Line |
| 0xEA50 | PROFINET-IO-Controller: Fehler in der Konfiguration |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO2: Devicenummer |
| | ZINFO3: Steckplatz auf dem Device |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA51 | PROFINET-IO-Controller: Kein PROFINET-IO-Controller auf dem projektierten Steckplatz erkannt |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO2: Erkannte Typkennung auf dem projektierten Steckplatz |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA52 | PROFINET-IO-Controller: Zu viele PROFINET-IO-Controller projektiert |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Anzahl projektierter Controller |
| | ZINFO2: Steckplatz des zuviel projektieren Controllers |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA53 | PROFINET-IO-Controller: Zu viele PROFINET-IO-Devices projektiert |
| | ZINFO1: Anzahl der projektieren Devices |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | ZINFO3: Maximal mögliche Anzahl Devices |
| 0xEA54 | PROFINET-IO-Controller: Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse oder Bereich zu lang |
| | 0: Fehlerart |
| | 0: Kein Fehler |
| | 1: Bereich zu lang |
| | 2: Eingangsadresse bereits belegt |
| | 3: Ausgangsadresse bereits belegt |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO2: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO3: Basisadresse des zu großen Blocks |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA55 | PROFINET-IO-Controller: Zu viele Steckplätze oder zu hohe Steckplatznummer projektiert |
| | ZINFO1: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO2: Devicenummer |
| | ZINFO3: Anzahl der projektieren Steckplätze oder zu hohe Steckplatznummer |
| 0xEA56 | PROFINET-IO-Controller: Zu viele Substeckplätze oder zu hohe Substeckplatznummer projektiert |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO1: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO2: Devicenummer |
| | ZINFO3: Anzahl der projektierten Substeckplätze oder zu hohe Substeckplatznummer |
| 0xEA57 | PROFINET-IO-Controller: Die Port-Konfiguration im virtuellen Device hat keine Auswirkungen. |
| 0xEA61 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Dateinummer |
| | PK: Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO1: Firmware Majorversion |
| | ZINFO2: Firmware Minorversion |
| | DatID: Zeile |
| 0xEA62 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Dateinummer |
| | PK: Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO1: Firmware Majorversion |
| | ZINFO2: Firmware Minorversion |
| | DatID: Zeile |
| 0xEA63 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Dateinummer |
| | PK: Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO1: Firmware Majorversion |
| | ZINFO2: Firmware Minorversion |
| | DatID: Zeile |
| 0xEA64 | PROFINET-IO-Controller/EtherCAT-CP: Konfigurationsfehler |
| | PK: Schnittstelle |
| | ZINFO1 - Bit 0: Zu viele Devices |
| | ZINFO1 - Bit 1: Zu viele Devices pro Sekunde |
| | ZINFO1 - Bit 2: Zu viele Eingangsbytes pro Millisekunde |
| | ZINFO1 - Bit 3: Zu viele Ausgangsbytes pro Millisekunde |
| | ZINFO1 - Bit 4: Zu viele Eingangsbytes pro Device |
| | ZINFO1 - Bit 5: Zu viele Ausgangsbytes pro Device |
| | ZINFO1 - Bit 6: Zu viele Produktiv-Verbindungen |
| | ZINFO1 - Bit 7: Zu viele Eingangsbytes im Prozessabbild |
| | ZINFO1 - Bit 8: Zu viele Ausgangsbytes im Prozessabbild |
| | ZINFO1 - Bit 9: Konfiguration nicht verfügbar |
| | ZINFO1 - Bit 10: Konfiguration ungültig |
| | ZINFO1 - Bit 11: Aktualisierungszeit zu klein |
| | ZINFO1 - Bit 12: Aktualisierungszeit zu groß |
| | ZINFO1 - Bit 13: Ungültige Devicenummer |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | ZINFO1 - Bit 14: CPU ist als I-Device konfiguriert |
| | ZINFO1 - Bit 15: IP-Adresse auf anderem Weg beziehen. Wird für die IP-Adresse des Controllers nicht unterstützt. |
| | ZINFO2 - Bit 0: Inkompatible Konfiguration (SDB-Version nicht unterstützt) |
| | ZINFO2 - Bit 1: EtherCAT: EoE projiziert, aber nicht unterstützt (Mögliche Ursache ist eine zu geringe Zykluszeit des EtherCAT-Mastersystems. Bei Verwendung von EoE-Klemmen muss mindestens eine Zykluszeit von 4ms projiziert werden.) |
| | ZINFO2 - Bit 2: DC Parameter ungültig |
| | ZINFO2 - Bit 3: Ungültige I-Device Konfiguration (Steckplatzlücke) |
| | ZINFO2 - Bit 4: Ungültige MRP Konfiguration (Client) |
| | ZINFO2 - Bit 5: Übertragungsrate 10 MBit (HD/FD) projiziert, aber nicht unterstützt |
| 0xEA65 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Plattform |
| | 0: keine |
| | 8: CP |
| | 9: Ethernet-CP |
| | 10: PROFINET-CP |
| | 12: EtherCAT-CP |
| | 16: CPU |
| | ZINFO1: ServiceID, bei der der Fehler aufgetreten ist |
| | ZINFO2: Kommando, bei dem der Fehler aufgetreten ist |
| | 1: Request |
| | 2: Connect |
| | 3: Error |
| 0xEA66 | PROFINET-IO-Controller: Fehler im Kommunikationsstack |
| | OB: StackError.Service |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: StackError.Error.Code |
| | ZINFO2: StackError.Error.Detail |
| | ZINFO3 - Position 0: StackError.Error.AdditionalDetail |
| | ZINFO3 - Position 8: StackError.Error.AreaCode |
| | DatID: StackError.DeviceRef |
| 0xEA67 | PROFINET-IO-Controller: Fehler Datensatz lesen |
| | OB: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | PK: Fehlertyp |
| | 0: Datensatz-Fehler lokal |
| | 1: Datensatz-Fehler Stack |
| | 2: Datensatz-Fehler Station |
| | ZINFO1: Datensatznummer |
| | ZINFO2: Datensatzhandle (Aufrufer) |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO3: Interner Fehlercode vom PN-Stack |
| | DatID: Device |
| 0xEA68 | PROFINET-IO-Controller: Fehler Datensatz schreiben |
| | OB: Rack/Steckplatz des Controllers |
| | PK: Fehlertyp |
| | 0: Datensatz-Fehler lokal |
| | 1: Datensatz-Fehler Stack |
| | 2: Datensatz-Fehler Station |
| | ZINFO1: Datensatznummer |
| | ZINFO2: Datensatzhandle (Aufrufer) |
| | ZINFO3: Interner Fehlercode vom PN-Stack |
| | DatID: Device |
| 0xEA69 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Mindest Version für das FPGA |
| | ZINFO2: Geladene FPGA Version |
| 0xEA6A | PROFINET-IO-Controller: Service-Fehler im Kommunikationsstack |
| | OB: Service ID |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: ServiceError.Code |
| | ZINFO2: ServiceError.Detail |
| | ZINFO3 - Position 0: ServiceError.AdditionalDetail |
| | ZINFO3 - Position 8: ServiceError.AreaCode |
| 0xEA6B | PROFINET-IO-Controller: Fehlerhafte Vendor-ID |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: Device ID |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA6C | PROFINET-IO-Controller: Fehlerhafte Device-ID |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: Device ID |
| 0xEA6D | PROFINET-IO-Controller: Kein leerer Name |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFECT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: Device ID |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA6E | PROFINET-IO-Controller: Warte auf RPC-Antwort |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFECT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: Device ID |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA6F | PROFINET-IO-Controller: PROFINET Modulabweichung |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFECT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: Device ID |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA70 | PROFINET-IO-Controller: PROFINET Stack Konfigurationsfehler |
| | OB: UnsupportedApiError.api |
| | PK: Rack/Steckplatz |
| | ZINFO1: UnsupportedApiError.slot |
| | ZINFO2: UnsupportedApiError.subslot |
| | DatID: UnsupportedApiError.deviceID |
| 0xEA71 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Rack/Steckplatz |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | ZINFO1: functionIndex |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA72 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Verbindungsnummer |
| | PK: Steckplatz des Controllers |
| | ZINFO1: Fehlerursache |
| | 129: PNIO |
| | 207: RTA error |
| | 218: AlarmAck |
| | 219: IODConnectRes |
| | 220: IODReleaseRes |
| | 221: IOD/IOXControlRes |
| | 222: IODReadRes |
| | 223: IODWriteRes |
| | ZINFO2: ErrorDecode |
| | 128: PNIORW: Service Lesen Schreiben |
| | 129: PNIO: Anderer Service oder intern z.B. RPC-Fehler |
| | 130: Herstellerspezifisch |
| | ZINFO3: Errorcode (PN-Spez. V2.722 Kapitel 5.2.6) |
| | DatID: Device ID |
| 0xEA81 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Filenamehash[0-3] |
| | ZINFO2: Filenamehash[4-7] |
| | ZINFO3: Line |
| | DatID: SvnRevision |
| 0xEA82 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Filenamehash[0-3] |
| | ZINFO2: Filenamehash[4-7] |
| | ZINFO3: Line |
| | DatID: SvnRevision |
| 0xEA83 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Filenamehash[0-3] |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|--------------------------------|---|
| | ZINFO2: Filenamehash[4-7] |
| | ZINFO3: Line |
| | DatID: SvnRevision |
| 0xEA91 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | OB: Aktuelle OB-Nummer |
| | PK: Core-Status |
| | 0: INIT |
| | 1: STOP |
| | 2: READY |
| | 3: PAUSE |
| | 4: RUN |
| | ZINFO1: Filenamehash[0-3] |
| | ZINFO2: Filenamehash[4-7] |
| | ZINFO3: Line |
| | DatID: Aktuelle Auftragsnummer |
| | 0xEA92 |
| OB: Aktuelle OB-Nummer | |
| PK: Core-Status | |
| 0: INIT | |
| 1: STOP | |
| 2: READY | |
| 3: PAUSE | |
| 4: RUN | |
| ZINFO1: Filenamehash[0-3] | |
| ZINFO2: Filenamehash[4-7] | |
| ZINFO3: Line | |
| DatID: Aktuelle Auftragsnummer | |
| 0xEA93 | |
| | OB: Aktuelle OB-Nummer |
| | PK: Core-Status |
| | 0: INIT |
| | 1: STOP |
| | 2: READY |
| | 3: PAUSE |
| | 4: RUN |
| | ZINFO1: Filenamehash[0-3] |
| | ZINFO2: Filenamehash[4-7] |
| | ZINFO3: Line |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | DatID: Aktuelle Auftragsnummer |
| 0xEA97 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! ZINFO3: Steckplatz |
| 0xEA98 | Fehler beim File-Lesen über SBUS PK: Nicht anwenderrelevant ZINFO3: Steckplatz DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEA99 | Parametrierungsauftrag konnte nicht abgesetzt werden PK: Nicht anwenderrelevant ZINFO1: File-Version auf MMC/SD (wenn ungleich 0) ZINFO2: File-Version vom SBUS-Modul (wenn ungleich 0) ZINFO3: Steckplatz DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEAA0 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! OB: Aktueller Betriebszustand 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN 1: STOP (Update) 2: STOP (Urlöschen) 3: STOP (Eigeninitialisierung) 4: STOP (intern) 5: ANLAUF (Kaltstart) 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) 7: ANLAUF (Wiederanlauf) 9: RUN 10: HALT 11: ANKOPPELN 12: AUFDATEN 13: DEFEKT 14: Fehlersuchbetrieb 15: Spannungslos 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP 254: Watchdog 255: Nicht gesetzt ZINFO1: Diagnoseadresse des Masters ZINFO2: Nicht anwenderrelevant ZINFO3: Anzahl der aufgetretenen Fehler |
| 0xEAB0 | Ungültiger Link-Mode OB: Aktueller Betriebszustand |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Utlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | ZINFO1: Diagnoseadresse des Masters |
| | ZINFO2: Aktueller Verbindungs-Modus |
| | 1: 10MBit Halbduplex |
| | 2: 10MBit Vollduplex |
| | 3: 100MBit Halbduplex |
| | 4: 100MBit Vollduplex |
| | 5: Verbindungs-Modus nicht definiert |
| | 6: Auto Negotiation |
| 0xEAC0 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Fehlercode |
| | 2: Interner Fehler |
| | 3: Interner Fehler |
| | 4: Interner Fehler |
| | 5: Interner Fehler |
| | 6: Interner Fehler |
| | 7: Interner Fehler |
| | 8: Interner Fehler |
| | 8: Interner Fehler |
| 0xEAD0 | Konfigurationsfehler SyncUnit |
| | ZINFO1: Status |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------------------------|--|
| 0xEB02 | System Fehler: Sollausbau ungleich Istausbau |
| | ZINFO1: Bitmaske Steckplätze 1-16 |
| | ZINFO2: Bitmaske Steckplätze 17-32 |
| | ZINFO3: Bitmaske Steckplätze 33-48 |
| | DatID: Bitmaske Steckplätze 49-64 |
| 0xEB03 | System Fehler: IO-Mapping |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Fehlerart |
| | 1: SDB-Parserfehler |
| | 2: Konfigurierte Adresse bereits belegt |
| | 3: Mappingfehler |
| | ZINFO2: Steckplatz (0=nicht ermittelbar) |
| DatID: Nicht anwenderrelevant | |
| 0xEB04 | Bus: Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | DatID: Eingang |
| | DatID: Ausgang |
| 0xEB05 | System Fehler: Busaufbau für Isochron Prozessabbild nicht geeignet |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Steckplatz (0=nicht ermittelbar) |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEB06 | System Fehler: Timeout beim Isochron Prozessabbild |
| 0xEB10 | System Fehler: Busfehler |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Fehlerart |
| | 96: Bus-Enumerationsfehler |
| | 128: Allgemeiner Fehler |
| | 129: Warteschlangen-Ausführungsfehler |
| | 130: Fehler-Alarm |
| | ZINFO2: Fehlerart bei Bus-Enumerationsfehler (ZINFO1) |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEB11 | System Fehler: Fehler bei Businitialisierung |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEB15 | Bus FMM-Meldung |
| | ZINFO1: FMM-Meldung |
| 0xEB20 | System Fehler: Alarminformationen undefiniert |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|--|--|
| 0xEB21 | System Fehler: Zugriff auf Konfigurationsdaten |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEC02 | EtherCAT: Konfigurationswarnung |
| | ZINFO1: Fehler-Code |
| | 1: Anzahl der Slave-Stationen wird nicht unterstützt |
| | 2: Master-System-ID ist ungültig |
| | 3: Steckplatz ungültig |
| | 4: Master-Konfiguration ungültig |
| | 5: Mastertyp ungültig |
| | 6: Slave-Diagnoseadresse ungültig |
| | 7: Slave-Adresse ungültig |
| | 8: Slave-Modul IO-Konfiguration ungültig |
| | 9: Logische Adresse bereits in Benutzung |
| | 10: Interner Fehler |
| | 11: IO-Mapping Fehler |
| | 12: Fehler |
| | 13: Fehler beim Initialisieren des EtherCAT-Stacks (wird vom CP eingetragen) |
| 14: Slavestationsnummer bereits durch virtuelles Device belegt | |
| ZINFO2: Stationsnummer | |
| 0xEC03 | EtherCAT: Konfigurationsfehler |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Fehler-Code |
| | 1: Anzahl der Slave-Stationen wird nicht unterstützt |
| | 2: Master-System-ID ist ungültig |
| | 3: Steckplatz ungültig |
| | 4: Master-Konfiguration ungültig |
| | 5: Mastertyp ungültig |
| | 6: Slave-Diagnoseadresse ungültig |
| | 7: Slave-Adresse ungültig |
| | 8: Slave-Modul IO-Konfiguration ungültig |
| | 9: Logische Adresse bereits in Benutzung |
| | 10: Interner Fehler |
| | 11: IO-Mapping Fehler |
| | 12: Fehler |
| 13: Fehler beim Initialisieren des EtherCAT-Stacks (wird vom CP eingetragen) | |
| 14: Slavestationsnummer bereits durch virtuelles Device belegt | |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|--|--|
| | ZINFO2: Stationsnummer |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEC04 | EtherCAT: Mehrfach-Parametrierung einer Peripherieadresse |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Peripherie-Adresse |
| | ZINFO2: Steckplatz |
| | DatID: Eingang |
| | DatID: Ausgang |
| 0xEC05 | EtherCAT: Eingestellten DC-Mode des YASKAWA Sigma 5/7 Antriebs überprüfen |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Stationsadresse des EtherCAT-Device |
| | ZINFO2: Errorcode |
| | 1: WARNUNG: Für den Antrieb wird der DC Beckhoff Mode empfohlen (DC Reference Clock ist nicht im Beckhoff Mode)! |
| | 2: HINWEIS: Für den Antrieb wird der DC Hilscher Mode empfohlen (DC Reference Clock ist nicht im Beckhoff Mode)! |
| 3: Die Stationsadresse konnte für die Überprüfung nicht ermittelt werden (Stationsadresse in ZINFO1 ist entsprechend 0) | |
| 4: Die Slave-Informationen konnten für die Überprüfung nicht ermittelt werden (Stationsadresse in ZINFO1 ist entsprechend 0) | |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|------------------------|--|
| | 5: Der EtherCAT-State des Antriebs konnte nicht ermittelt werden |
| | 6: Fehler beim Versenden des SDO-Requests (für weitere Informationen ist das (nachfolgende) Event mit der ID 0xED60 auf dem CP zu analysieren) |
| | 7: Antrieb meldet Fehler in der SDO-Response (für weitere Informationen ist das (nachfolgende) Event mit der ID 0xED60 auf dem CP zu analysieren) |
| | 8: SDO-Timeout, DC-Mode konnte nicht ermittelt werden (für weitere Informationen ist das (nachfolgende) Event mit der ID 0xED60 auf dem CP zu analysieren) |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEC10 | EtherCAT: Wiederkehr Bus mit allen Slaves |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse der Station |
| | ZINFO3: Anzahl der Stationen, die nicht im selben Zustand sind, wie der Master |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| DatID: Ausgangsadresse | |
| 0xEC11 | EtherCAT: Wiederkehr Bus mit fehlenden Slaves |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| | ZINFO3: Anzahl der Station, die nicht im selben Zustand sind, wie der Master |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| 0xEC12 | EtherCAT: Wiederkehr Slave |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse der Station |
| | ZINFO3: AL Statuscode |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| 0xEC30 | EtherCAT: Topologie OK |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| 0xEC40 | Buszykluszeit-Verletzung aufgehoben |
| | ZINFO2: Logische Adresse des IO-Systems |
| 0xEC50 | EtherCAT: Verteilte Uhren (DC) nicht synchron |
| | OB: Betriebszustand |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| | ZINFO3: DC State Change |
| | 0: Verteilte Uhren (DC) Master nicht synchron |
| | 1: Verteilte Uhren (DC) Slave-Stationen nicht synchron |
| 0xEC80 | EtherCAT: Busstörung behoben |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| | ZINFO3 - Position 0: Stationsnummer |
| | ZINFO3 - Position 11: IO-System-ID |
| | ZINFO3 - Bit 15: Systemkennung DP/PN |
| 0xED10 | EtherCAT: Ausfall Bus |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|---------------------------------------|--|
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse der Masters |
| | ZINFO3: Anzahl der Station, die nicht im selben Zustand sind, wie der Master |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| 0xED12 | EtherCAT: Ausfall Slave |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse der Station |
| | ZINFO3: AIStatusCode |
| | 0: Kein Fehler |
| | 1: Unspezifischer Fehler |
| | 17: Ungültige angeforderte Statusänderung |
| | 18: Unbekannter angeforderter Status |
| | 19: Bootstrap wird nicht unterstützt |
| | 20: Keine gültige Firmware |
| | 22: Ungültige Mailbox-Konfiguration |
| | 23: Ungültige Sync-Manager-Konfiguration |
| | 24: Keine gültigen Eingänge verfügbar |
| 25: Keine gültigen Ausgänge verfügbar | |
| 26: Synchronisationsfehler | |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 27: Sync-Manager Watchdog |
| | 28: Ungültige Sync-Manager-Typen |
| | 29: Ungültige Ausgabe-Konfiguration |
| | 30: Ungültige Eingabe-Konfiguration |
| | 31: Ungültige Watchdog-Konfiguration |
| | 32: Slave-Station erfordert einen Kaltstart |
| | 33: Slave-Station muss sich im Zustand INIT befinden |
| | 34: Slave-Station muss sich im Zustand PreOp befinden |
| | 35: Slave-Station muss sich im Zustand SafeOp befinden |
| | 45: Ungültige Ausgabe-FMMU-Konfiguration |
| | 46: Ungültige Eingabe-FMMU-Konfiguration |
| | 48: Ungültige Verteilte Uhren (DC) Sync Konfiguration |
| | 49: Ungültige Verteilte Uhren (DC) Latch Konfiguration |
| | 50: PLL-Fehler |
| | 51: Ungültiger Verteilte Uhren (DC) IO-Fehler |
| | 52: Ungültiger Verteilte Uhren (DC) Zeitüberlauf-Fehler |
| | 66: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Ethernet Over EtherCAT |
| | 67: Fehler bei azyklischem Datenaustausch CAN Over EtherCAT |
| | 68: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Fileaccess Over EtherCAT |
| | 69: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Servo Drive Profile Over EtherCAT |
| | 79: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Vendorspecific Over EtherCAT |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| 0xED20 | EtherCAT: Bus-Statuswechsel, der keinen OB86 hervorruft |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| | ZINFO3: Anzahl der Station, die nicht im selben Zustand sind, wie der Master |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| 0xED21 | EtherCAT: Fehlerhafter Bus-Statuswechsel |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| | ZINFO3: Fehler-Code |
| | 4: Abbruch (Master-State-Change) |
| | 8: In Arbeit (Busy) |
| | 11: Ungültiger Parameter |
| | 14: Ungültiger Status |
| | 16: Zeitüberschreitung |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| | DatID: Eingangsadresse |
| 0xED22 | EtherCAT: Slave-Statuswechsel, der keinen OB86 hervorruft |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO1 - Position 8: Alter Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse der Station |
| | ZINFO3: AIStatusCode |
| | 0: Kein Fehler |
| | 1: Unspezifischer Fehler |
| | 17: Ungültige angeforderte Statusänderung |
| | 18: Unbekannter angeforderter Status |
| | 19: Bootstrap wird nicht unterstützt |
| | 20: Keine gültige Firmware |
| | 22: Ungültige Mailbox-Konfiguration |
| | 23: Ungültige Sync-Manager-Konfiguration |
| | 24: Keine gültigen Eingänge verfügbar |
| | 25: Keine gültigen Ausgänge verfügbar |
| | 26: Synchronisationsfehler |
| | 27: Sync-Manager Watchdog |
| | 28: Ungültige Sync-Manager-Typen |
| | 29: Ungültige Ausgabe-Konfiguration |
| | 30: Ungültige Eingabe-Konfiguration |
| | 31: Ungültige Watchdog-Konfiguration |
| | 32: Slave-Station erfordert einen Kaltstart |
| | 33: Slave-Station muss sich im Zustand INIT befinden |
| | 34: Slave-Station muss sich im Zustand PreOp befinden |
| | 35: Slave-Station muss sich im Zustand SafeOp befinden |
| | 45: Ungültige Ausgabe-FMMU-Konfiguration |
| | 46: Ungültige Eingabe-FMMU-Konfiguration |
| | 48: Ungültige Verteilte Uhren (DC) Sync Konfiguration |
| | 49: Ungültige Verteilte Uhren (DC) Latch Konfiguration |
| | 50: PLL-Fehler |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|--|
| | 51: Ungültiger Verteilte Uhren (DC) IO-Fehler |
| | 52: Ungültiger Verteilte Uhren (DC) Zeitüberlauf-Fehler |
| | 66: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Ethernet Over EtherCAT |
| | 67: Fehler bei azyklischem Datenaustausch CAN Over EtherCAT |
| | 68: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Fileaccess Over EtherCAT |
| | 69: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Servo Drive Profile Over EtherCAT |
| | 79: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Vendorspecific Over EtherCAT |
| | DatID: Station nicht verfügbar |
| | DatID: Station verfügbar |
| | DatID: Eingangsadresse |
| | DatID: Ausgangsadresse |
| 0xED23 | EtherCAT: Timeout beim Wechseln des Master-Zustands nach OP, nachdem CPU nach RUN gewechselt hat |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | ZINFO1: Master Status |
| | 0: undefiniert/unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------------------|--|
| | ZINFO2: EtherCAT Konfiguration vorhanden |
| | 0: Keine EC-Konfiguration vorhanden |
| | 1: EC-Konfiguration vorhanden |
| | ZINFO3: DC in Sync |
| | 0: Nicht in sync |
| | 1: In sync |
| 0xED30 | EtherCAT: Topologie-Abweichung |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| 0xED31 | EtherCAT: Überlauf der Alarm-Warteschlange |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| 0xED40 | Buszykluszeit-Verletzung aufgetreten |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |
| 0xED50 | EtherCAT: Verteilte Uhren (DC) synchron |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Urlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | ZINFO2: Diagnoseadresse des Masters |
| ZINFO3: DC State change | |
| 0: Master | |
| 1: Slave | |
| 0xED60 | EtherCAT: Diagnosepuffer CP: Slave-Statuswechsel |
| | OB: Betriebszustand |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Utlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| | ZINFO1 - Position 0: Neuer Status |
| | 0: undefiniert/Unbekannt |
| | 1: Init |
| | 2: PreOp |
| | 3: Bootstrap |
| | 4: SafeOp |
| | 8: Op |
| | ZINFO2: Slave-Adresse |
| | ZINFO3: AIStatusCode |
| | 0: Kein Fehler |
| | 1: Unspezifischer Fehler |
| | 17: Ungültige angeforderte Statusänderung |
| | 18: Unbekannter angeforderter Status |
| | 19: Bootstrap wird nicht unterstützt |
| | 20: Keine gültige Firmware |
| | 22: Ungültige Mailbox-Konfiguration |
| | 23: Ungültige Sync-Manager-Konfiguration |
| | 24: Keine gültigen Eingänge verfügbar |
| | 25: Keine gültigen Ausgänge verfügbar |
| | 26: Synchronisationsfehler |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 27: Sync-Manager Watchdog |
| | 28: Ungültige Sync-Manager-Typen |
| | 29: Ungültige Ausgabe-Konfiguration |
| | 30: Ungültige Eingabe-Konfiguration |
| | 31: Ungültige Watchdog-Konfiguration |
| | 32: Slave-Station erfordert einen Kaltstart |
| | 33: Slave-Station muss sich im Zustand INIT befinden |
| | 34: Slave-Station muss sich im Zustand PreOp befinden |
| | 35: Slave-Station muss sich im Zustand SafeOp befinden |
| | 45: Ungültige Ausgabe-FMMU-Konfiguration |
| | 46: Ungültige Eingabe-FMMU-Konfiguration |
| | 48: Ungültige Verteilte Uhren (DC) Sync Konfiguration |
| | 49: Ungültige Verteilte Uhren (DC) Latch Konfiguration |
| | 50: PLL-Fehler |
| | 51: Ungültiger Verteilte Uhren (DC) IO-Fehler |
| | 52: Ungültiger Verteilte Uhren (DC) Zeitüberlauf-Fehler |
| | 66: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Ethernet Over EtherCAT |
| | 67: Fehler bei azyklischem Datenaustausch CAN Over EtherCAT |
| | 68: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Fileaccess Over EtherCAT |
| | 69: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Servo Drive Profile Over EtherCAT |
| | 79: Fehler bei azyklischem Datenaustausch Vendorspecific Over EtherCAT |
| | DatID: Ursache für Slave-Status-Wechsel |
| | 0: Regulärer Slave Statuswechsel |
| | 1: Slave Ausfall |
| | 2: Slave Wiederkehr |
| | 3: Slave ist in einem Fehlerzustand |
| | 4: Slave hat unerwartet seinen Status gewechselt |
| 0xED61 | EtherCAT: Diagnosepuffer CP: CoE-Emergency |
| | OB: EtherCAT-Stationsadresse (High-Byte) |
| | PK: EtherCAT-Stationsadresse (Low-Byte) |
| | ZINFO1 - Position 0: Fehler-Register |
| | ZINFO1 - Position 8: MEF-Byte1 |
| | ZINFO2 - Position 0: MEF-Byte2 |
| | ZINFO2 - Position 8: MEF-Byte3 |
| | ZINFO3 - Position 0: MEF-Byte4 |
| | ZINFO3 - Position 8: MEF-Byte5 |
| | DatID: Fehler-Code |
| 0xED62 | EtherCAT: Diagnosepuffer CP: Fehler bei SDO-Zugriff |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------------------------------|--|
| | OB: EtherCAT-Stationsadresse (High-Byte) |
| | PK: EtherCAT-Stationsadresse (Low-Byte) |
| | ZINFO1: Index |
| | ZINFO2: SDOErrorCode (High-Word) |
| | ZINFO3: SDOErrorCode (Low-Word) |
| | DatID: Subindex |
| 0xED63 | EtherCAT: Diagnosepuffer CP: Fehler bei der Antwort auf ein INIT-Kommando |
| | OB: EtherCAT-Stationsadresse (High-Byte) |
| | PK: EtherCAT-Stationsadresse (Low-Byte) |
| | ZINFO1: Fehlertyp |
| | 0: Nicht definiert |
| | 1: Keine Rückantwort |
| | 2: Validierungsfehler |
| | 3: Init-Kommando fehlgeschlagen, angeforderte Station konnte nicht erreicht werden |
| 0xED70 | EtherCAT: Diagnosepuffer CP: Doppelte HotConnect-Gruppe erkannt |
| | OB: Betriebszustand |
| | 0: Konfiguration im Betriebszustand RUN |
| | 1: STOP (Update) |
| | 2: STOP (Utlöschen) |
| | 3: STOP (Eigeninitialisierung) |
| | 4: STOP (intern) |
| | 5: ANLAUF (Kaltstart) |
| | 6: ANLAUF (Neustart/Warmstart) |
| | 7: ANLAUF (Wiederanlauf) |
| | 9: RUN |
| | 10: HALT |
| | 11: ANKOPPELN |
| | 12: AUFDATEN |
| | 13: DEFEKT |
| | 14: Fehlersuchbetrieb |
| | 15: Spannungslos |
| | 253: Prozessabbild freigeschaltet im STOP |
| | 254: Watchdog |
| | 255: Nicht gesetzt |
| ZINFO1: Diagnoseadresse des Masters | |
| ZINFO2: EtherCAT-Stationsadresse | |
| 0xED80 | Busstörung aufgetreten (Receive-Timeout) |
| | ZINFO1: Logische Adresse des IO-Systems |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | ZINFO3 - Position 0: Stationsnummer |
| | ZINFO3 - Position 11: IO-System-ID |
| | ZINFO3 - Bit 15: Systemkennung DP/PN |
| 0xEE00 | Zusatzinformation bei UNDEF_OPCODE |
| | OB: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEE01 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO3: SFB-Nummer |
| 0xEEEE | CPU wurde komplett gelöscht, weil der Hochlauf nach NetzEIN nicht beendet werden konnte |
| 0xEF00 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEF01 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | ZINFO1: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO2: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEF11 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xEF12 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xEF13 | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| 0xEFFE | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xEFFF | Interner Fehler - Kontaktieren Sie bitte die Hotline! |
| | PK: Nicht anwenderrelevant |
| | ZINFO3: Nicht anwenderrelevant |
| | DatID: Nicht anwenderrelevant |
| 0xF9C1 | Neuanlauf der Baugruppe |
| | OB: NCM_EVENT |
| | 1: OVS: Baugruppen-Startauftrag wurde abgelehnt |
| | 3: Baugruppen-Datenbasis ungültig |
| | 6: IP_CONFIG: Eine neue IP-Adresse wurde durch STEP7-Projektierung zugeteilt |
| | 10: IP_CONFIG: Eine nicht projektierte neue IP-Adresse wurde zugeteilt |
| | 13: HW Reset am P-Bus (bei CPU Urlöschen) |
| | 19: Schalterbetätigung von STOP nach RUN verursacht Baugruppen-Wiederanlauf |

| Ereignis-ID | Bedeutung |
|-------------|---|
| | 20: MGT: PG Kommando verursacht Baugruppen-Wiederanlauf |
| | 21: MGT: Übernahme der Baugruppen-Datenbasis verursacht Baugruppen-Wiederanlauf |
| | 23: Stoppen des Subsystems nach Laden des bereits vorhandenen konsistenzgesicherten SDBs xxxx durch Trägerbaugruppe |
| | 25: Für Uhrzeitsynchronisierung der Baugruppe wurde SIMATIC-Verfahren gewählt |
| | 26: Baugruppe baut aktiv eine Verbindung ab |
| | 28: Von der Trägerbaugruppe geladener SDB xxxx ist das Konsistenzsicherungsobjekt (SDB-Typ 0x3118) |
| | 29: Systemverbindung zur CPU wurde von der Baugruppe aktiv abgebaut |
| | 31: Inkonsistenz der Baugruppen-Datenbasis durch Laden von SDB xxxx durch Trägerbaugruppe (SDB-Typ 0x3100) |
| | 32: Peripheriefreigabe durch S7-CPU |
| | 33: Peripheriesperre durch S7-CPU |
| | 34: Baugruppen-STOP wegen Schalterbetätigung |
| | 35: Baugruppen-STOP wegen ungültiger Parametrierung |
| | 36: Baugruppen-STOP wegen PG-Kommando |
| | 38: SDB xxxx ist nicht im noch gültigen Konsistenzsicherungsobjekt verzeichnet oder hat einen falschen Zeitstempel (SDB-Typ 0x3107), der Fehler wird korrigiert |
| | 40: Urlöschen durchgeführt |
| | 44: Konsistenz der Datenbasis erreicht, nach Laden des SDBs xxxx durch die Trägerbaugruppe (SDB-Typ xxxx) |
| | 45: Remanenter Teil der Baugruppen-Datenbasis wird nach dem Laden durch die Trägerbaugruppe gelöscht |
| | 70: Restore Factory defaults (wie Urlöschen von CPU!) |
| | 83: Netzinterface: Automatische Einstellung, TP/ITP mit 10 MBit/s halbduplex |
| | 96: MAC-Adresse wurde aus dem System-SDB geholt, dies ist die projektierte Adresse |
| | 97: MAC-Adresse wurde aus dem Boot-EEPROM geholt, dies ist die werksseitig vorgesehene Adresse |
| | 100: Neuanlauf der Baugruppe |
| | 101: Baugruppen-STOP wegen Löschen des System SDBs |
| | 104: PG-Kommando Start wegen fehlender oder inkonsistenter Projektierung abgelehnt |
| | 105: Baugruppen-STOP wegen doppelter IP-Adresse |
| | 107: Startauftrag durch Schalterbetätigung wegen fehlender oder inkonsistenter Projektierung abgelehnt |
| | PK: NCM_SERVICE |
| | 2: Management |
| | 3: Objektverwaltungssystem |
| | 6: Zeitsynchronisation |
| | 10: IP_CONFIG |
| | 38: SEND/RECEIVE |

B Integrierte Bausteine

| OB | Name | Beschreibung |
|--------|------------------|----------------------------|
| OB 1 | CYCL_EXC | Zyklisches Programm |
| OB 10 | TOD_INT0 | Uhrzeitalarm |
| OB 20 | DEL_INT0 | Verzögerungsalarm |
| OB 21 | DEL_INT1 | Verzögerungsalarm |
| OB 32 | CYC_INT2 | Weckalarm |
| OB 33 | CYC_INT3 | Weckalarm |
| OB 34 | CYC_INT4 | Weckalarm |
| OB 35 | CYC_INT5 | Weckalarm |
| OB 40 | HW_INT0 | Prozessalarm |
| OB 80 | CYCL_FLT | Zeitfehler |
| OB 81 | PS_FLT | Stromversorgungsfehler |
| OB 82 | I/O_FLT1 | Diagnosealarm |
| OB 83 | I/O_FLT2 | Ziehen / Stecken |
| OB 85 | OBNL_FLT | Programmablauffehler |
| OB 86 | RACK_FLT | Slaveausfall / -wiederkehr |
| OB 100 | COMPLETE RESTART | Anlauf |
| OB 102 | COLD RESTART | Anlauf |
| OB 121 | PROG_ERR | Programmierfehler |
| OB 122 | MOD_ERR | Peripheriezugriffsfehler |

| SFB | Name | Beschreibung |
|--------|----------|-----------------------------|
| SFB 0 | CTU | Vorwärtszählen |
| SFB 1 | CTD | Rückwärtszählen |
| SFB 2 | CTUD | Vorwärts-/Rückwärtszählen |
| SFB 3 | TP | Impuls erzeugen |
| SFB 4 | TON | Einschaltverzögerung |
| SFB 5 | TOF | Ausschaltverzögerung |
| SFB 7 | TIMEMESS | Zeitmessung |
| SFB 12 | BSEND | Blockorientiertes Senden |
| SFB 13 | BRCV | Blockorientiertes Empfangen |
| SFB 14 | GET | Remote CPU lesen |
| SFB 15 | PUT | Remote CPU schreiben |
| SFB 32 | DRUM | Schrittschaltwerk |
| SFB 47 | COUNT | Zähler steuern |
| SFB 48 | FREQUENC | Frequenzmessung steuern |

| SFB | Name | Beschreibung |
|--------|-------|---|
| SFB 49 | PULSE | Pulsweitenmodulation |
| SFB 52 | RDREC | Datensatz lesen |
| SFB 53 | WRREC | Datensatz schreiben |
| SFB 54 | RALRM | Alarm von einer Peripheriebaugruppe empfangen |

| SFC | Name | Beschreibung |
|--------|----------|---|
| SFC 0 | SET_CLK | Uhrzeit stellen |
| SFC 1 | READ_CLK | Uhrzeit lesen |
| SFC 2 | SET_RTM | Betriebsstundenzähler setzen |
| SFC 3 | CTRL_RTM | Betriebsstundenzähler starten/stoppen |
| SFC 4 | READ_RTM | Betriebsstundenzähler auslesen |
| SFC 5 | GADR_LGC | Logische Adresse eines Kanals ermitteln |
| SFC 6 | RD_SINFO | Startinformation auslesen |
| SFC 7 | DP_PRAL | Prozessalarm beim DP-Master auslösen |
| SFC 12 | D_ACT_DP | DP-Slave aktivieren und deaktivieren |
| SFC 13 | DPNRM_DG | Slave-Diagnosedaten lesen |
| SFC 14 | DPRD_DAT | Konsistente Nutzdaten lesen |
| SFC 15 | DPWR_DAT | Konsistente Nutzdaten schreiben |
| SFC 17 | ALARM_SQ | ALARM_SQ |
| SFC 18 | ALARM_SQ | ALARM_S |
| SFC 19 | ALARM_SC | Quittierzustand der letzten Meldung |
| SFC 20 | BLKMOV | Variable kopieren |
| SFC 21 | FILL | Feld vorbesetzen |
| SFC 22 | CREAT_DB | Datenbaustein erzeugen |
| SFC 23 | DEL_DB | Datenbaustein löschen |
| SFC 24 | TEST_DB | Datenbaustein testen |
| SFC 28 | SET_TINT | Uhrzeitalarm stellen |
| SFC 29 | CAN_TINT | Uhrzeitalarm stornieren |
| SFC 30 | ACT_TINT | Uhrzeitalarm aktivieren |
| SFC 31 | QRY_TINT | Uhrzeitalarm abfragen |
| SFC 32 | SRT_DINT | Verzögerungsalarm starten |
| SFC 33 | CAN_DINT | Verzögerungsalarm stornieren |
| SFC 34 | QRY_DINT | Verzögerungsalarm Status abfragen |
| SFC 36 | MSK_FLT | Synchronfehlerereignisse maskieren |
| SFC 37 | DMSK_FLT | Synchronfehlerereignisse demaskieren |
| SFC 38 | READ_ERR | Ereignisstatusregister lesen |
| SFC 39 | DIS_IRT | Alarmereignisse sperren |

| SFC | Name | Beschreibung |
|---------|----------|--|
| SFC 40 | EN_IRT | Gesperrte Alarmereignisse freigeben |
| SFC 41 | DIS_AIRT | Alarmereignisse verzögern |
| SFC 42 | EN_AIRT | Verzögerte Alarmereignissen freigeben |
| SFC 43 | RE_TRIGR | Zykluszeitüberwachung neu starten |
| SFC 44 | REPL_VAL | Ersatzwert in AKKU1 übertragen |
| SFC 46 | STP | CPU in STOP überführen |
| SFC 47 | WAIT | Verzögern des Anwenderprogramms |
| SFC 49 | LGC_GADR | Steckplatz ermitteln |
| SFC 51 | RDSYSST | Auslesen der Informationen der SZL |
| SFC 52 | WR_USMSG | Eintrag in Diagnosepuffer schreiben |
| SFC 53 | μS_TICK | Zeitmessung |
| SFC 54 | RD_DPARM | Vordefinierte Parameter lesen |
| SFC 55 | WR_PARM | Dynamische Parameter schreiben |
| SFC 56 | WR_DPARM | Vordefinierte Parameter schreiben |
| SFC 57 | PARM_MOD | Modul parametrieren |
| SFC 58 | WR_REC | Datensatz schreiben |
| SFC 59 | RD_REC | Datensatz lesen |
| SFC 64 | TIME_TCK | Systemzeit lesen |
| SFC 65 | X_SEND | Daten senden |
| SFC 66 | X_RCV | Daten empfangen |
| SFC 67 | X_GET | Daten lesen |
| SFC 68 | X_PUT | Daten schreiben |
| SFC 69 | X_ABORT | Verbindung abbrechen |
| SFC 70 | GEO_LOG | Anfangsadresse einer Baugruppe ermitteln |
| SFC 71 | LOG_GEO | Zu logischer Adresse gehörenden Slot ermitteln |
| SFC 81 | UBLKMOV | Variable unterbrechbar kopieren |
| SFC 101 | HTL_RTM | Hantierung Betriebsstundenzähler |
| SFC 102 | RD_DPARA | Vordefinierte Parameter lesen |
| SFC 105 | READ_SI | Auslesen dyn. Systemressourcen |
| SFC 106 | DEL_SI | Freigeben dyn. belegter Systemressourcen |
| SFC 107 | ALARM_DQ | ALARM_DQ |
| SFC 108 | ALARM_DQ | ALARM_D |

C SZL-Teillisten



Nähere Informationen hierzu finden Sie im Handbuch "SPEED7 Operationsliste".

| SZL-ID | SZL-Teillisten |
|--------|--|
| xy11h | Baugruppen-Identifikation |
| xy12h | CPU-Merkmale |
| xy13h | Anwenderspeicherbereiche |
| xy14h | Systembereiche |
| xy15h | Bausteintypen |
| xy19h | Zustand aller LEDs |
| xy1Ch | Identifikation einer Komponente |
| xy22h | Alarmstatus |
| xy32h | Kommunikationszustandsdaten |
| xy37h | Ethernet-Details einer Baugruppe |
| xy3Ah | Status der TCON-Verbindungen |
| xy3Eh | Diagnoseinformationen zum Webserver |
| xy3Fh | Konfiguration der Zugriffseinstellungen |
| xy74h | Zustand der LEDs |
| xy91h | Zustandsinfo CPU |
| xy92h | Stationszustandsinformation (DPM) |
| xy94h | Stationszustandsinformation (DPM, PROFINET-IO und EtherCAT) |
| xy95h | Zustandsinfo (DPM-, PROFINET-IO-Systeme) |
| xy96h | Baugruppenzustandsinformation (PROFIBUS-DP, PROFINET-IO, EtherCAT) |
| xyA0h | Diagnosepuffer der CPU |
| xyB3h | Baugruppen-Diagnoseinfo (Datensatz 1) über logische Adresse |
| xyB4h | Diagnosedaten eines DP-Slave |
| xyE0h | EtherCAT-Zustände von Master/Slave |
| xyE1h | EtherCAT-Bussystem |
| xyFAh | Statistik Informationen zu OBs |
| xyFCh | Status der VSC-Features der System MICRO CPU |