BECKHOFF New Automation Technology

Dokumentation | DE

# EL40xx

## Analoge Ausgangsklemmen (12 Bit)

18.08.2022 | Version: 4.0

# Inhaltsverzeichnis

**1 Vorwort ... 7**
1.1 Produktübersicht Analog-Ausgangsklemmen ... 7
1.2 Hinweise zur Dokumentation ... 8
1.3 Sicherheitshinweise ... 9
1.4 Ausgabestände der Dokumentation ... 10
1.5 Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten ... 13
1.5.1 Allgemeine Hinweise zur Kennzeichnung ... 13
1.5.2 Versionsidentifikation von EL Klemmen ... 14
1.5.3 Beckhoff Identification Code (BIC) ... 15
1.5.4 Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC) ... 17

**2 Produktbeschreibung ... 19**
2.1 EL4001, EL4002, EL4004, EL4008 ... 19
2.1.1 EL400x - Einführung ... 19
2.1.2 EL400x - Technische Daten ... 22
2.1.3 EL400x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose ... 23
2.2 EL4011, EL4012, EL4014, EL4018 ... 31
2.2.1 EL401x - Einführung ... 31
2.2.2 EL401x - Technische Daten ... 34
2.2.3 EL401x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose ... 35
2.3 EL4021, EL4022, EL4024, EL4028 ... 43
2.3.1 EL402x - Einführung ... 43
2.3.2 EL402x - Technische Daten ... 46
2.3.3 EL402x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose ... 47
2.4 EL4031, EL4032, EL4034, EL4038 ... 55
2.4.1 EL403x - Einführung ... 55
2.4.2 EL403x - Technische Daten ... 58
2.4.3 EL403x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose ... 59
2.5 Start ... 67

**3 Grundlagen der Kommunikation ... 68**
3.1 EtherCAT-Grundlagen ... 68
3.2 EtherCAT-Verkabelung - Drahtgebunden ... 68
3.3 Allgemeine Hinweise zur Watchdog-Einstellung ... 69
3.4 EtherCAT State Machine ... 71
3.5 CoE-Interface ... 73
3.6 Distributed Clock ... 78

**4 Montage und Verdrahtung ... 79**
4.1 Hinweise zum ESD-Schutz ... 79
4.2 Explosionsschutz ... 80
4.2.1 ATEX - Besondere Bedingungen (erweiterter Temperaturbereich) ... 80
4.2.2 IECEx - Besondere Bedingungen ... 82
4.2.3 Weiterführende Dokumentation zu ATEX und IECEx ... 83
4.2.4 cFMus - Besondere Bedingungen ... 84
4.2.5 Weiterführende Dokumentation zu cFMus ... 85

4.3 UL-Hinweise ... 86
4.4 Tragschienenmontage ... 87
4.5 Montagevorschriften für erhöhte mechanische Belastbarkeit ... 90
4.6 Anschluss ... 91
4.6.1 Anschlusstechnik ... 91
4.6.2 Verdrahtung ... 93
4.6.3 Schirmung ... 94
4.7 Einbaulagen ... 95
4.8 Positionierung von passiven Klemmen ... 97
4.9 Entsorgung ... 98

**5 Inbetriebnahme ... 99**
5.1 TwinCAT Quickstart ... 99
5.1.1 TwinCAT 2 ... 102
5.1.2 TwinCAT 3 ... 112
5.2 TwinCAT Entwicklungsumgebung ... 126
5.2.1 Installation TwinCAT Realtime Treiber ... 126
5.2.2 Hinweise ESI-Gerätebeschreibung ... 132
5.2.3 TwinCAT ESI Updater ... 136
5.2.4 Unterscheidung Online/Offline ... 136
5.2.5 OFFLINE Konfigurationserstellung ... 137
5.2.6 ONLINE Konfigurationserstellung ... 142
5.2.7 EtherCAT Teilnehmerkonfiguration ... 150
5.2.8 Import/Export von EtherCAT-Teilnehmern mittels SCI und XTI ... 160
5.3 Allgemeine Inbetriebnahmehinweise des EtherCAT Slaves ... 168
5.4 Kurzanleitung zur Inbetriebnahme ... 176
5.5 Übersicht Prozessdaten (PDO) ... 178
5.6 Grundlagen zur Funktion ... 180
5.6.1 Änderung der Slave-Parameter im CoE-Verzeichnis ... 180
5.6.2 Blockschaltbild zur Bestimmung der Ausgabewerte ... 182
5.6.3 Berechnung der Ausgabewerte ... 182
5.7 Fast-Mode ... 187
5.8 EL4x1x, EL4x2x Stromausgang ... 189
5.9 Hinweise zu analogen Spezifikationen ... 192
5.9.1 Messbereichsendwert (MBE), Ausgabeendwert (AEW) ... 192
5.9.2 Messfehler/Messabweichung/Messunsicherheit, Ausgabeunsicherheit ... 193
5.9.3 Temperaturkoeffizient tK [ppm/K] ... 193
5.9.4 Langzeiteinsatz ... 195
5.9.5 Massebezug: Typisierung SingleEnded / Differentiell ... 195
5.9.6 Gleichtaktspannung und Bezugsmasse (bezogen auf Differenzeingänge) ... 200
5.9.7 Spannungsfestigkeit ... 201
5.9.8 Zeitliche Aspekte der analog/digital bzw. digital/analog Wandlung ... 202
5.9.9 Begriffsklärung GND/Ground ... 205
5.9.10 Samplingart: Simultan vs. Multiplex ... 207
5.10 Übersicht Prozessdaten (PDO) ... 209
5.11 Übersicht Parameter Objekte (CoE) ... 210
5.11.1 Restore-Objekte ... 210

5.11.2 Konfigurationsdaten ... 211
5.11.3 Ausgangsdaten ... 212
5.11.4 Standardobjekte ... 212

**6 Anhang ... 216**
6.1 EtherCAT AL Status Codes ... 216
6.2 Firmware Kompatibilität ... 216
6.3 Firmware Update EL/ES/ELM/EM/EPxxxx ... 221
6.3.1 Gerätebeschreibung ESI-File/XML ... 222
6.3.2 Erläuterungen zur Firmware ... 225
6.3.3 Update Controller-Firmware *.efw ... 225
6.3.4 FPGA-Firmware *.rbf ... 227
6.3.5 Gleichzeitiges Update mehrerer EtherCAT-Geräte ... 231
6.4 Wiederherstellen des Auslieferungszustandes ... 232
6.5 Support und Service ... 233

# 1 Vorwort

## 1.1 Produktübersicht Analog-Ausgangsklemmen

EL4001, EL4002, EL4004, EL4008 [▶ 19]

Ein-, zwei-, vier- und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, 0..10 V, 12 Bit

EL4011, EL4012, EL4014, EL4018 [▶ 31]

Ein-, zwei-, vier- und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, 0..20 mA, 12 Bit

EL4021, EL4022, EL4024, EL4028 [▶ 43]

Ein-, zwei-, vier- und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, 4..20 mA, 12 Bit

EL4031, EL4032, EL4034, EL4038 [▶ 55]

Ein-, zwei-, vier- und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, -10..+10 V, 12 Bit

## 1.2 Hinweise zur Dokumentation

### Zielgruppe

Diese Beschreibung wendet sich ausschließlich an ausgebildetes Fachpersonal der Steuerungs- und Automatisierungstechnik, das mit den geltenden nationalen Normen vertraut ist.
Zur Installation und Inbetriebnahme der Komponenten ist die Beachtung der Dokumentation und der nachfolgenden Hinweise und Erklärungen unbedingt notwendig.
Das Fachpersonal ist verpflichtet, für jede Installation und Inbetriebnahme die zu dem betreffenden Zeitpunkt veröffentlichte Dokumentation zu verwenden.

Das Fachpersonal hat sicherzustellen, dass die Anwendung bzw. der Einsatz der beschriebenen Produkte alle Sicherheitsanforderungen, einschließlich sämtlicher anwendbaren Gesetze, Vorschriften, Bestimmungen und Normen erfüllt.

### Disclaimer

Diese Dokumentation wurde sorgfältig erstellt. Die beschriebenen Produkte werden jedoch ständig weiter entwickelt.
Wir behalten uns das Recht vor, die Dokumentation jederzeit und ohne Ankündigung zu überarbeiten und zu ändern.
Aus den Angaben, Abbildungen und Beschreibungen in dieser Dokumentation können keine Ansprüche auf Änderung bereits gelieferter Produkte geltend gemacht werden.

### Marken

Beckhoff®, TwinCAT®, TwinCAT/BSD®, TC/BSD®, EtherCAT®, EtherCAT G®, EtherCAT G10®, EtherCAT P®, Safety over EtherCAT®, TwinSAFE®, XFC®, XTS® und XPlanar® sind eingetragene und lizenzierte Marken der Beckhoff Automation GmbH. Die Verwendung anderer in dieser Dokumentation enthaltenen Marken oder Kennzeichen durch Dritte kann zu einer Verletzung von Rechten der Inhaber der entsprechenden Bezeichnungen führen.

### Patente

Die EtherCAT-Technologie ist patentrechtlich geschützt, insbesondere durch folgende Anmeldungen und Patente: EP1590927, EP1789857, EP1456722, EP2137893, DE102015105702 mit den entsprechenden Anmeldungen und Eintragungen in verschiedenen anderen Ländern.

EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.

### Copyright

© Beckhoff Automation GmbH & Co. KG, Deutschland.
Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung seines Inhalts sind verboten, soweit nicht ausdrücklich gestattet.
Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte für den Fall der Patent-, Gebrauchsmuster- oder Geschmacksmustereintragung vorbehalten.

## 1.3 Sicherheitshinweise

### Sicherheitsbestimmungen

Beachten Sie die folgenden Sicherheitshinweise und Erklärungen!
Produktspezifische Sicherheitshinweise finden Sie auf den folgenden Seiten oder in den Bereichen Montage, Verdrahtung, Inbetriebnahme usw.

### Haftungsausschluss

Die gesamten Komponenten werden je nach Anwendungsbestimmungen in bestimmten Hard- und Software-Konfigurationen ausgeliefert. Änderungen der Hard- oder Software-Konfiguration, die über die dokumentierten Möglichkeiten hinausgehen, sind unzulässig und bewirken den Haftungsausschluss der Beckhoff Automation GmbH & Co. KG.

### Qualifikation des Personals

Diese Beschreibung wendet sich ausschließlich an ausgebildetes Fachpersonal der Steuerungs-, Automatisierungs- und Antriebstechnik, das mit den geltenden Normen vertraut ist.

### Erklärung der Hinweise

In der vorliegenden Dokumentation werden die folgenden Hinweise verwendet.
Diese Hinweise sind aufmerksam zu lesen und unbedingt zu befolgen!

**⚠ GEFAHR**

**Akute Verletzungsgefahr!**

Wenn dieser Sicherheitshinweis nicht beachtet wird, besteht unmittelbare Gefahr für Leben und Gesundheit von Personen!

**⚠ WARNUNG**

**Verletzungsgefahr!**

Wenn dieser Sicherheitshinweis nicht beachtet wird, besteht Gefahr für Leben und Gesundheit von Personen!

**⚠ VORSICHT**

**Schädigung von Personen!**

Wenn dieser Sicherheitshinweis nicht beachtet wird, können Personen geschädigt werden!

***HINWEIS***

**Schädigung von Umwelt/Geräten oder Datenverlust**

Wenn dieser Hinweis nicht beachtet wird, können Umweltschäden, Gerätebeschädigungen oder Datenverlust entstehen.

**Tipp oder Fingerzeig**

Dieses Symbol kennzeichnet Informationen, die zum besseren Verständnis beitragen.

## 1.4 Ausgabestände der Dokumentation

| Version | Kommentar |
|---|---|
| 4.0 | • Update Kapitel „Einführung“<br>• Update Kapitel „Technische Daten“<br>• Kapitel „Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose“ ergänzt<br>• Update Kapitel „LED und Anschluss“<br>• Update Struktur<br>• Update Revisionsstand |
| 3.9 | • Update Kapitel „Technische Daten“<br>• Update Kapitel „Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten“<br>• Update Struktur<br>• Update Hinweise<br>• Update Revisionsstand<br>• Kapitel Entsorgung hinzugefügt |
| 3.8 | • Titelseite neu<br>• Update Kapitel "Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten"<br>• Update Kapitel "Inbetriebnahme"<br>• Update Revisionsstand |
| 3.7 | • Update Kapitel "EL4x1x, EL4x2x Stromausgang"<br>• Update Revisionsstand<br>• Update Struktur |
| 3.6 | • Update Kapitel "Inbetriebnahme"<br>• Update Revisionsstand<br>• Update Struktur |
| 3.5 | • Update Technische Daten<br>• Update Kapitel "Anschlusstechnik" -> "Anschluss"<br>• Update Revisionsstand<br>• Update Struktur |
| 3.4 | • Update Technische Daten<br>• Update Revisionsstand<br>• Update Struktur |
| 3.3 | • Update Technische Daten |
| 3.2 | • Update Kapitel "Hinweise zur Dokumentation"<br>• Korrektur Technische Daten<br>• Kapitel "TwinCAT Quick Start" eingefügt<br>• Update Revisionsstand |
| 3.1 | • Update Titel und Einführung<br>• Update Struktur |
| 3.0 | • Migration<br>• Update Struktur<br>• Update Revisionsstand |
| 2.5 | • Update Kapitel "Technische Daten"<br>• Kapitel "Montagehinweise bei erhöhter mechanischer Belastbarkeit" ergänzt<br>• Update Struktur<br>• Update Revisionsstand |
| 2.4 | • Update "Technische Daten"<br>• Update Struktur |
| 2.3 | • Update "Technische Daten" |
| 2.2 | • Update "Technische Daten"<br>• Update FastMode-Beschreibung |
| 2.1 | • Update "Technische Daten"<br>• Update Firmware Status |
| 2.0 | • Neue Struktur<br>• Prozessdatenfluss ergänzt |
| 1.2 | • Technische Daten Stromausgang, Objektbeschreibung optimiert |
| 1.1 | • Technische Daten, neue Sicherheitshinweise hinzugefügt |

| Version | Kommentar |
|---|---|
| 1.0 | • EL401x, EL402x ergänzt; erste Veröffentlichung |
| 0.5 | • EL403x ergänzt |
| 0.4 | • Geringfügige Korrekturen |
| 0.3 | • Technische Daten ergänzt |
| 0.2 | • Technische Daten ergänzt |
| 0.1 | • vorläufige Dokumentation für EL400x |

# 1.5 Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten

## 1.5.1 Allgemeine Hinweise zur Kennzeichnung

### Bezeichnung

Ein Beckhoff EtherCAT-Gerät hat eine 14stellige technische Bezeichnung, die sich zusammensetzt aus

- Familienschlüssel
- Typ
- Version
- Revision

| Beispiel | Familie | Typ | Version | Revision |
|---|---|---|---|---|
| EL3314-0000-0016 | EL-Klemme (12 mm, nicht steckbare Anschlussebene) | 3314 (4 kanalige Thermoelementklemme) | 0000 (Grundtyp) | 0016 |
| ES3602-0010-0017 | ES-Klemme (12 mm, steckbare Anschlussebene) | 3602 (2 kanalige Spannungsmessung) | 0010 (Hochpräzise Version) | 0017 |
| CU2008-0000-0000 | CU-Gerät | 2008 (8 Port FastEthernet Switch) | 0000 (Grundtyp) | 0000 |

### Hinweise

- die oben genannten Elemente ergeben die **technische Bezeichnung**, im Folgenden wird das Beispiel EL3314-0000-0016 verwendet.
- Davon ist EL3314-0000 die Bestellbezeichnung, umgangssprachlich bei „-0000“ dann oft nur EL3314 genannt. „-0016“ ist die EtherCAT-Revision.
- Die **Bestellbezeichnung** setzt sich zusammen aus
  - Familienschlüssel (EL, EP, CU, ES, KL, CX, ...)
  - Typ (3314)
  - Version (-0000)
- Die **Revision** -0016 gibt den technischen Fortschritt wie z. B. Feature-Erweiterung in Bezug auf die EtherCAT Kommunikation wieder und wird von Beckhoff verwaltet.
  Prinzipiell kann ein Gerät mit höherer Revision ein Gerät mit niedrigerer Revision ersetzen, wenn nicht anders z. B. in der Dokumentation angegeben.
  Jeder Revision zugehörig und gleichbedeutend ist üblicherweise eine Beschreibung (ESI, EtherCAT Slave Information) in Form einer XML-Datei, die zum Download auf der Beckhoff Webseite bereitsteht.
  Die Revision wird seit 2014/01 außen auf den IP20-Klemmen aufgebracht, siehe Abb. *„EL5021 EL-Klemme, Standard IP20-IO-Gerät mit Chargennummer und Revisionskennzeichnung (seit 2014/01)“*.
- Typ, Version und Revision werden als dezimale Zahlen gelesen, auch wenn sie technisch hexadezimal gespeichert werden.

## 1.5.2 Versionsidentifikation von EL Klemmen

Als Seriennummer/Date Code bezeichnet Beckhoff im IO-Bereich im Allgemeinen die 8-stellige Nummer, die auf dem Gerät aufgedruckt oder auf einem Aufkleber angebracht ist. Diese Seriennummer gibt den Bauzustand im Auslieferungszustand an und kennzeichnet somit eine ganze Produktions-Charge, unterscheidet aber nicht die Module einer Charge.

| Aufbau der Seriennummer: **KK YY FF HH** | Beispiel mit Seriennummer 12 06 3A 02: |
|---|---|
| KK - Produktionswoche (Kalenderwoche) | 12 - Produktionswoche 12 |
| YY - Produktionsjahr | 06 - Produktionsjahr 2006 |
| FF - Firmware-Stand | 3A - Firmware-Stand 3A |
| HH - Hardware-Stand | 02 - Hardware-Stand 02 |

Abb. 1: EL2872 mit Revision 0022 und Seriennummer 01200815

### 1.5.3 Beckhoff Identification Code (BIC)

Der Beckhoff Identification Code (BIC) wird vermehrt auf Beckhoff-Produkten zur eindeutigen Identitätsbestimmung des Produkts aufgebracht. Der BIC ist als Data Matrix Code (DMC, Code-Schema ECC200) dargestellt, der Inhalt orientiert sich am ANSI-Standard MH10.8.2-2016.

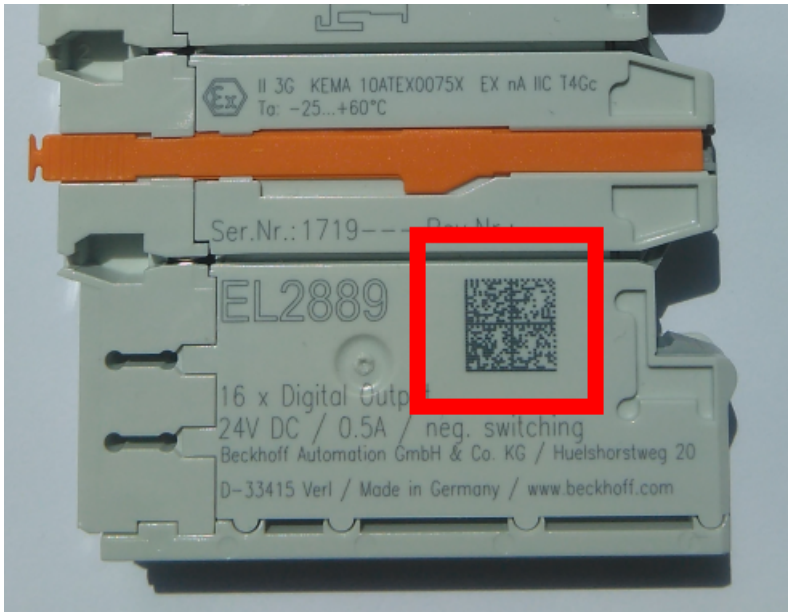



Abb. 2: BIC als Data Matrix Code (DMC, Code-Schema ECC200)

Die Einführung des BIC erfolgt schrittweise über alle Produktgruppen hinweg.
Er ist je nach Produkt an folgenden Stellen zu finden:

- auf der Verpackungseinheit
- direkt auf dem Produkt (bei ausreichendem Platz)
- auf Verpackungseinheit und Produkt

Der BIC ist maschinenlesbar und enthält Informationen, die auch kundenseitig für Handling und Produktverwaltung genutzt werden können.

Jede Information ist anhand des so genannten Datenidentifikators (ANSI MH10.8.2-2016) eindeutig identifizierbar. Dem Datenidentifikator folgt eine Zeichenkette. Beide zusammen haben eine maximale Länge gemäß nachstehender Tabelle. Sind die Informationen kürzer, werden sie um Leerzeichen ergänzt.

Folgende Informationen sind möglich, die Positionen 1 bis 4 sind immer vorhanden, die weiteren je nach Produktfamilienbedarf:

| Pos-Nr. | Art der Information | Erklärung | Datenidentifikator | Anzahl Stellen inkl. Datenidentifikator | Beispiel |
|---|---|---|---|---|---|
| 1 | Beckhoff-Artikelnummer | **Beckhoff - Artikelnummer** | 1P | 8 | 1P072222 |
| 2 | Beckhoff Traceability Number (BTN) | **Eindeutige Seriennummer, Hinweis s. u.** | SBTN | 12 | SBTNk4p562d7 |
| 3 | Artikelbezeichnung | **Beckhoff Artikelbezeichnung, z. B. EL1008** | 1K | 32 | 1KEL1809 |
| 4 | Menge | **Menge in Verpackungseinheit, z. B. 1, 10…** | Q | 6 | Q1 |
| 5 | Chargennummer | Optional: Produktionsjahr und -woche | 2P | 14 | 2P401503180016 |
| 6 | ID-/Seriennummer | Optional: vorheriges Seriennummer-System, z. B. bei Safety-Produkten oder kalibrierten Klemmen | 51S | 12 | 51S678294 |
| 7 | Variante | Optional: Produktvarianten-Nummer auf Basis von Standardprodukten | 30P | 32 | 30PF971, 2*K183 |
| ... | | | | | |

Weitere Informationsarten und Datenidentifikatoren werden von Beckhoff verwendet und dienen internen Prozessen.

### Aufbau des BIC

Beispiel einer zusammengesetzten Information aus den Positionen 1 bis 4 und dem o.a. Beispielwert in Position 6. Die Datenidentifikatoren sind in Fettschrift hervorgehoben:

**1P**072222**S**BTNk4p562d7**1K**EL1809 **Q**1 **51S**678294

Entsprechend als DMC:

Abb. 3: Beispiel-DMC **1P**072222**S**BTNk4p562d7**1K**EL1809 **Q**1 **51S**678294

### BTN

Ein wichtiger Bestandteil des BICs ist die Beckhoff Traceability Number (BTN, Pos.-Nr. 2). Die BTN ist eine eindeutige, aus acht Zeichen bestehende Seriennummer, die langfristig alle anderen Seriennummern-Systeme bei Beckhoff ersetzen wird (z. B. Chargenbezeichnungen auf IO-Komponenten, bisheriger Seriennummernkreis für Safety-Produkte, etc.). Die BTN wird ebenfalls schrittweise eingeführt, somit kann es vorkommen, dass die BTN noch nicht im BIC codiert ist.

**HINWEIS**

Diese Information wurde sorgfältig erstellt. Das beschriebene Verfahren wird jedoch ständig weiterentwickelt. Wir behalten uns das Recht vor, Verfahren und Dokumentation jederzeit und ohne Ankündigung zu überarbeiten und zu ändern. Aus den Angaben, Abbildungen und Beschreibungen in dieser Information können keine Ansprüche auf Änderung geltend gemacht werden.

## 1.5.4 Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC)

### Elektronischer BIC (eBIC)

Der Beckhoff Identification Code (BIC) wird auf Beckhoff Produkten außen sichtbar aufgebracht. Er soll wo möglich, auch elektronisch auslesbar sein.

Für die elektronische Auslesung ist die Schnittstelle entscheidend, über die das Produkt elektronisch angesprochen werden kann.

### K-Bus Geräte (IP20, IP67)

Für diese Geräte sind derzeit keine elektronische Speicherung und Auslesung geplant.

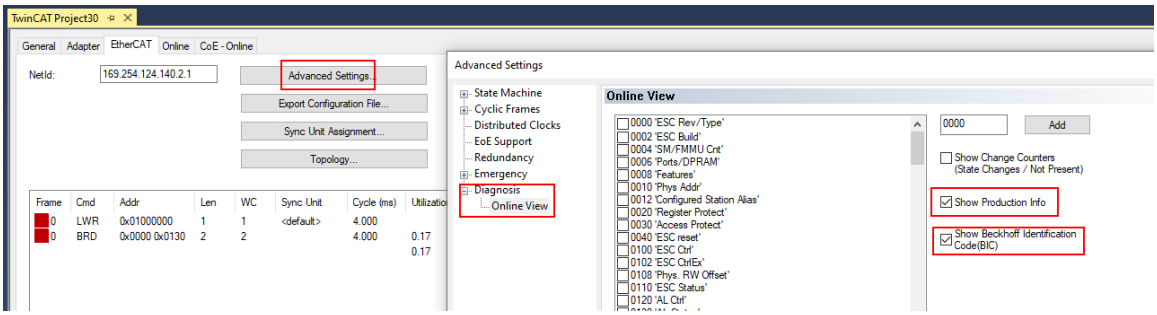
### EtherCAT-Geräte (P20, IP67)

Alle Beckhoff EtherCAT-Geräte haben ein sogenanntes ESI-EEPROM, dass die EtherCAT-Identität mit der Revision beinhaltet. Darin wird die EtherCAT-Slave-Information gespeichert, umgangssprachlich auch als ESI/XML-Konfigurationsdatei für den EtherCAT-Master bekannt. Zu den Zusammenhängen siehe die entsprechenden Kapitel im EtherCAT-Systemhandbuch (Link).

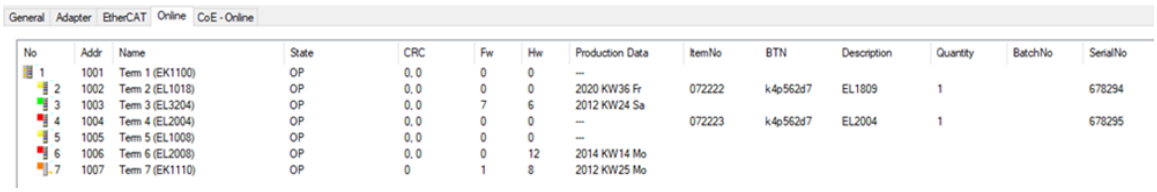
In das ESI-EEPROM wird auch die eBIC gespeichert. Die Einführung des eBIC in die Beckhoff IO Produktion (Klemmen, Box-Module) erfolgt ab 2020; mit einer weitgehenden Umsetzung ist in 2021 zu rechnen.

Anwenderseitig ist die eBIC (wenn vorhanden) wie folgt elektronisch zugänglich:

- Bei allen EtherCAT-Geräten kann der EtherCAT Master (TwinCAT) den eBIC aus dem ESI-EEPROM auslesen
  - Ab TwinCAT 3.1 build 4024.11 kann der eBIC im Online-View angezeigt werden.
  - Dazu unter
    EtherCAT → Erweiterte Einstellungen → Diagnose das Kontrollkästchen „Show Beckhoff Identification Code (BIC)“ aktivieren:




  - Die BTN und Inhalte daraus werden dann angezeigt:




  - Hinweis: ebenso können wie in der Abbildung zu sehen die seit 2012 programmierten Produktionsdaten HW-Stand, FW-Stand und Produktionsdatum per „Show Production Info“ angezeigt werden.
  - Ab TwinCAT 3.1. build 4024.24 stehen in der Tc2_EtherCAT Library ab v3.3.19.0 die Funktionen *FB_EcReadBIC* und *FB_EcReadBTN* zum Einlesen in die PLC und weitere eBIC-Hilfsfunktionen zur Verfügung.
- Bei EtherCAT-Geräten mit CoE-Verzeichnis kann zusätzlich das Objekt 0x10E2:01 zur Anzeige der eigenen eBIC genutzt werden, hier kann auch die PLC einfach auf die Information zugreifen:

- Das Gerät muss zum Zugriff in PREOP/SAFEOP/OP sein:

| Index | Name | Flags | Value |
|---|---|---|---|
| 1000 | Device type | RO | 0x015E1389 (22942601) |
| 1008 | Device name | RO | ELM3704-0000 |
| 1009 | Hardware version | RO | 00 |
| 100A | Software version | RO | 01 |
| 100B | Bootloader version | RO | J0.1.27.0 |
| 1011:0 | Restore default parameters | RO | > 1 < |
| 1018:0 | Identity | RO | > 4 < |
| 10E2:0 | Manufacturer-specific Identification C... | RO | > 1 < |
| 10E2:01 | SubIndex 001 | RO | 1P158442SBTN0008jekp1KELM3704 Q1 2P482001000016 |
| 10F0:0 | Backup parameter handling | RO | > 1 < |
| 10F3:0 | Diagnosis History | RO | > 21 < |
| 10F8 | Actual Time Stamp | RO | 0x170bfb277e |

- Das Objekt 0x10E2 wird in Bestandsprodukten vorrangig im Zuge einer notwendigen Firmware-Überarbeitung eingeführt.
- Ab TwinCAT 3.1. build 4024.24 stehen in der Tc2_EtherCAT Library ab v3.3.19.0 die Funktionen *FB_EcCoEReadBIC* und *FB_EcCoEReadBTN* zum Einlesen in die PLC und weitere eBIC-Hilfsfunktionen zur Verfügung.

- Hinweis: bei elektronischer Weiterverarbeitung ist die BTN als String(8) zu behandeln, der Identifier „SBTN“ ist nicht Teil der BTN.
- Technischer Hintergrund
  Die neue BIC Information wird als Category zusätzlich bei der Geräteproduktion ins ESI-EEPROM geschrieben. Die Struktur des ESI-Inhalts ist durch ETG Spezifikationen weitgehend vorgegeben, demzufolge wird der zusätzliche herstellerspezifische Inhalt mithilfe einer Category nach ETG.2010 abgelegt. Durch die ID 03 ist für alle EtherCAT Master vorgegeben, dass sie im Updatefall diese Daten nicht überschreiben bzw. nach einem ESI-Update die Daten wiederherstellen sollen.
  Die Struktur folgt dem Inhalt des BIC, siehe dort. Damit ergibt sich ein Speicherbedarf von ca. 50..200 Byte im EEPROM.
- Sonderfälle
  - Sind mehrere ESC in einem Gerät verbaut die hierarchisch angeordnet sind, trägt nur der TopLevel ESC die eBIC Information.
  - Sind mehrere ESC in einem Gerät verbaut die nicht hierarchisch angeordnet sind, tragen alle ESC die eBIC Information gleich.
  - Besteht das Gerät aus mehreren Sub-Geräten mit eigener Identität, aber nur das TopLevel-Gerät ist über EtherCAT zugänglich, steht im CoE-Objekt-Verzeichnis 0x10E2:01 die eBIC des TopLevel-Geräts, in 0x10E2:nn folgen die eBIC der Sub-Geräte.

### Profibus/Profinet/DeviceNet... Geräte

Für diese Geräte ist derzeit keine elektronische Speicherung und Auslesung geplant.

# 2 Produktbeschreibung

## 2.1 EL4001, EL4002, EL4004, EL4008

### 2.1.1 EL400x - Einführung

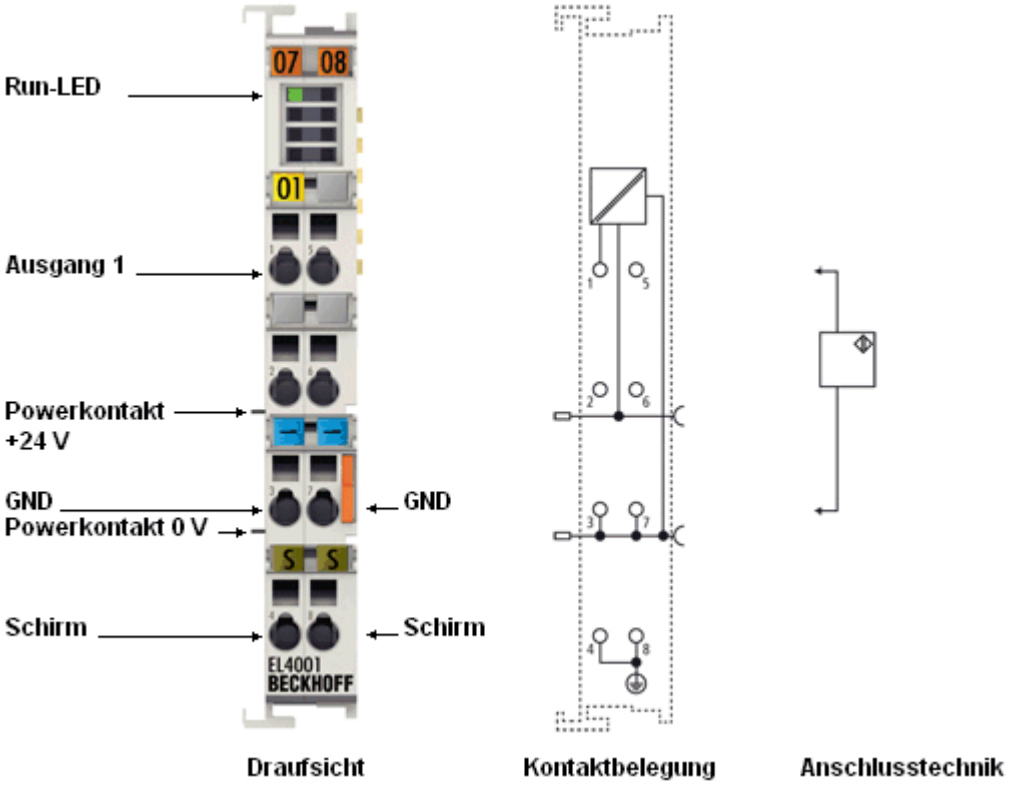



Abb. 4: EL4001

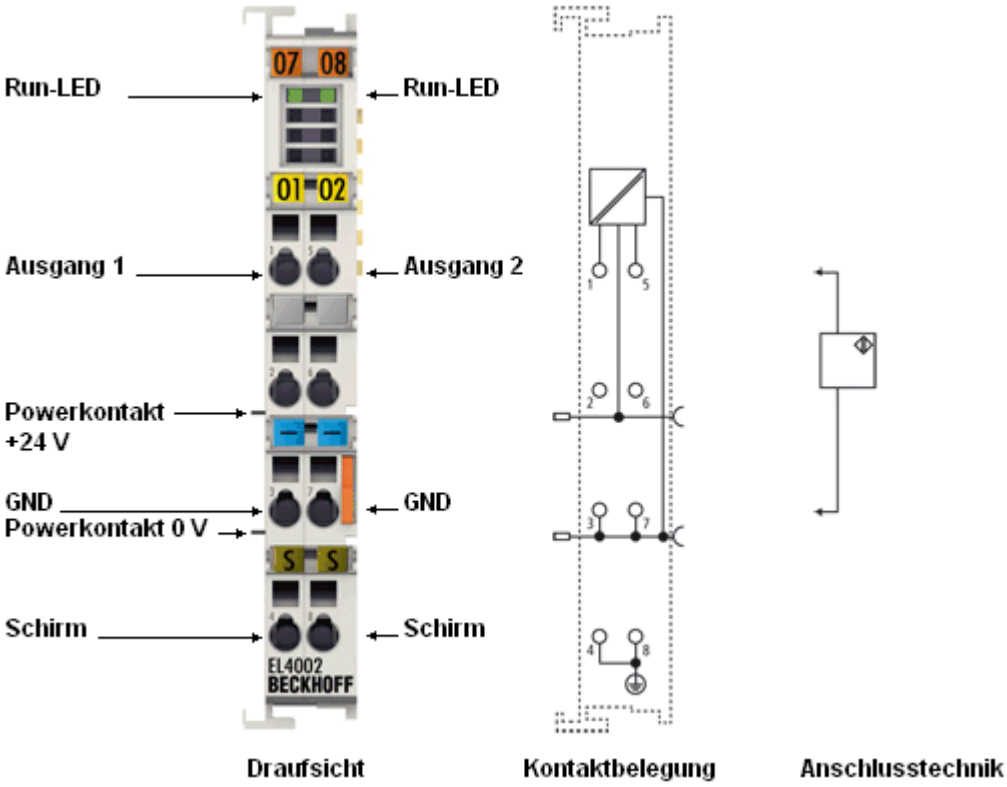



Abb. 5: EL4002

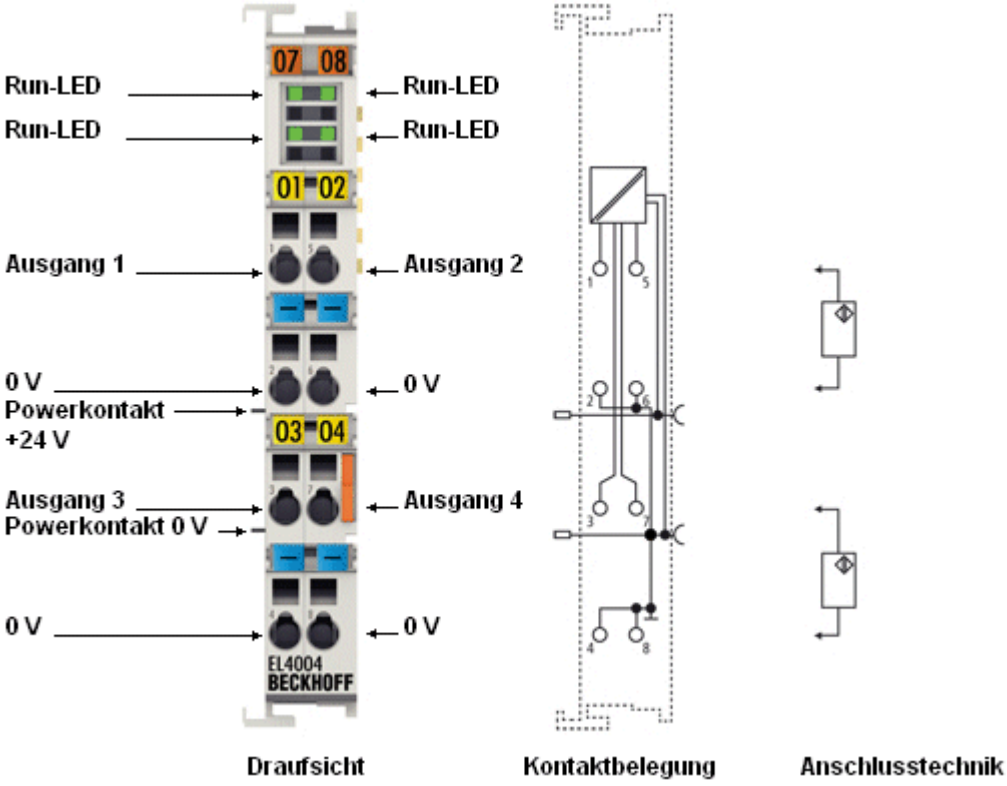



Abb. 6: EL4004

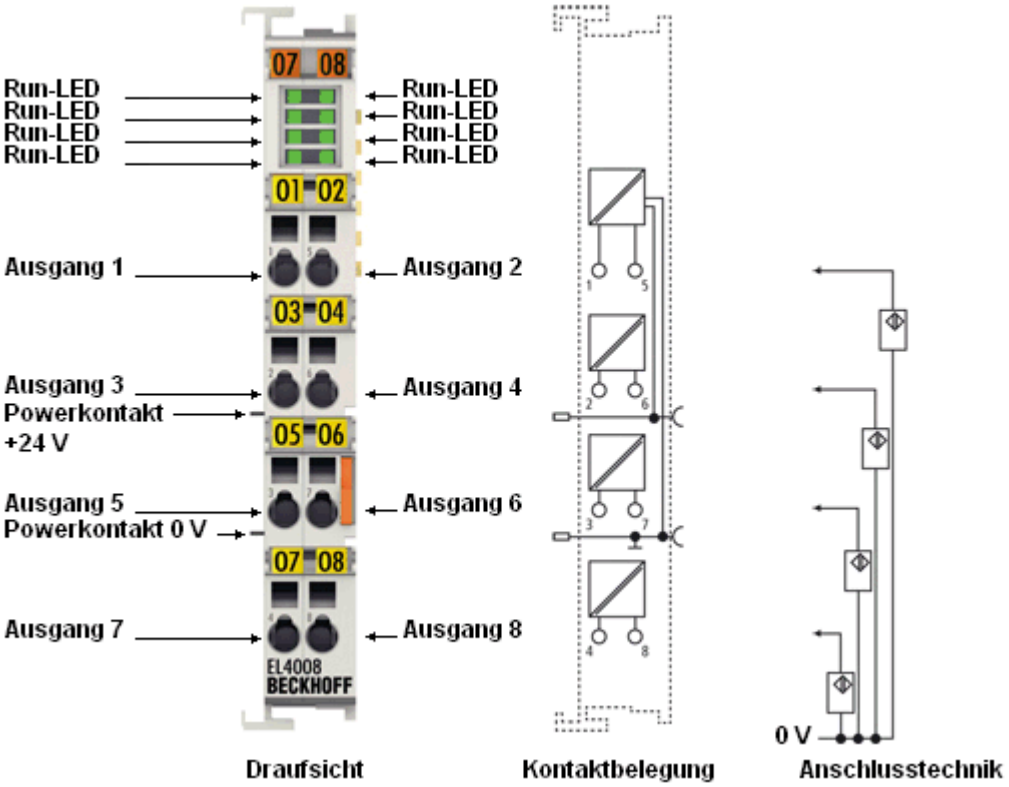



Abb. 7: EL4008

**Ein-, zwei-, vier und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, 0..10 V, 12 Bit**

Die analogen Ausgangsklemmen EL4001, EL4002, EL4004 und EL4008 erzeugen Signale im Bereich von 0 bis 10 V. Die Spannung wird mit einer Auflösung von 12 Bit galvanisch getrennt zur Prozessebene transportiert. Die Ausgangskanäle der EtherCAT-Klemmen besitzen ein gemeinsames Massepotenzial. Die EL4001 ist die einkanalige Variante und in Verbindung mit den EL95xx besonders geeignet für Signale mit galvanisch getrennten Massepotenzialen. Die Ausgangsstufen werden durch die 24-V-Versorgung gespeist. Der Signalzustand der EtherCAT-Klemmen wird durch Leuchtdioden angezeigt.
Die EL400x unterstützt die Distributed-Clocks, d. h. die Eingangsdaten können synchron mit anderen Daten erfasst werden, die ebenfalls verteilt an Distributed Clock Klemmen angeschlossen sind. Die systemweite Genauigkeit liegt bei < 100 ns.

**Quick-Links**

- EtherCAT Funktionsgrundlagen
- Funktionsgrundlagen EL40xx [▶ 180]
- Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose [▶ 23]
- Inbetriebnahme [▶ 99]
- CoE-Objektbeschreibung und Parametrierung [▶ 210]

## 2.1.2 EL400x - Technische Daten

| Technische Daten | EL4001 | EL4002 | EL4004 | EL4008 |
|---|---|---|---|---|
| Anzahl Ausgänge | 1 | 2 | 4 | 8 |
| Spannungsversorgung | 24 V DC über die Powerkontakte | | | |
| Signalspannung | 0..10 V | | | |
| Bürde | > 5 kΩ (kurzschlussfest) | | | |
| Messfehler | < ± 0,1% (bei 0 °C ... +55 °C, bezogen auf den Messbereichsendwert)<br>< ± 0,2% (bei Ausnutzung des erweiterten Temperaturbereichs) | | | |
| Auflösung | 12 Bit | | | |
| Samplingart | multiplex | | | |
| Massebezug | single ended | | | |
| Wandlungszeit | ~ 100 µs | ~ 150 µs | ~ 250 µs | ~ 400 µs |
| Spannungsversorgung für Elektronik | über den E-Bus | | | |
| Distributed Clocks | ja | | | |
| Stromaufnahme aus dem E-Bus | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 100 mA |
| Potenzialtrennung | 500 V (E-Bus/Feldspannung) | | | |
| Bitbreite im Prozessabbild | 1 x 16-Bit-AO-Output | 2 x 16-Bit-AO-Output | 4 x 16-Bit-AO-Output | 8 x 16-Bit-AO-Output |
| Konfiguration | über TwinCAT System Manager | | | |
| Gewicht | ca. 60 g | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb | -25 °C ... +60 °C<br>(erweiterter Temperaturbereich) | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung | -40 °C ... +85 °C | | | |
| zulässige relative Luftfeuchtigkeit | 95%, keine Betauung | | | |
| Abmessungen (B x H x T) | ca. 15 mm x 100 mm x 70 mm (Breite angereiht: 12 mm) | | | |
| Montage [▶ 87] | auf 35 mm Tragschiene nach EN 60715 | | | |
| Vibrations- / Schockfestigkeit | gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27,<br>siehe auch Montagevorschriften [▶ 90] für Klemmen mit erhöhter mechanischer Belastbarkeit | | | |
| EMV-Festigkeit / Aussendung | gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 | | | |
| Schutzart | IP20 | | | |
| Einbaulage | beliebig | | | |
| Kennzeichnung / Zulassung*) | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], cULus [▶ 86] | | | |

*) Real zutreffende Zulassungen/Kennzeichnungen siehe seitliches Typenschild (Produktbeschriftung).

### Ex-Kennzeichnung

| Standard | Kennzeichnung |
|---|---|
| ATEX | II 3 G Ex nA IIC T4 Gc |

## 2.1.3 EL400x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose

### 2.1.3.1 EL4001

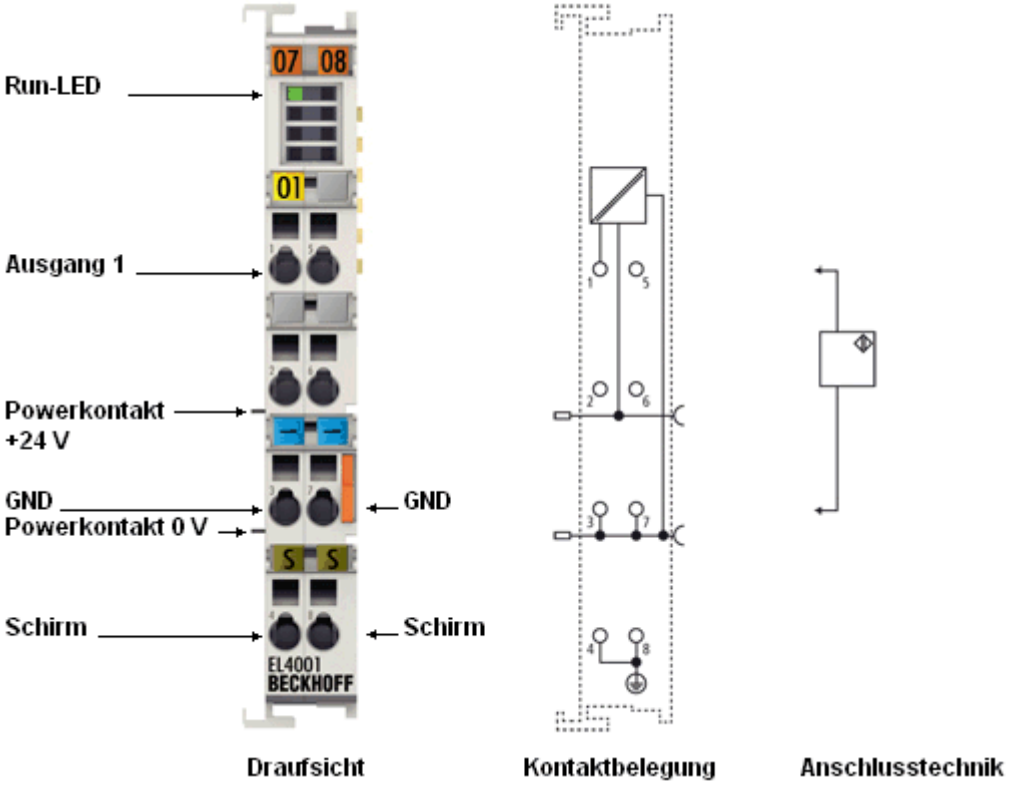



Abb. 8: EL4001, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4001

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| - | 2 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| - | 5 | nicht belegt | - | - |
| - | 6 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.1.3.2 EL4002

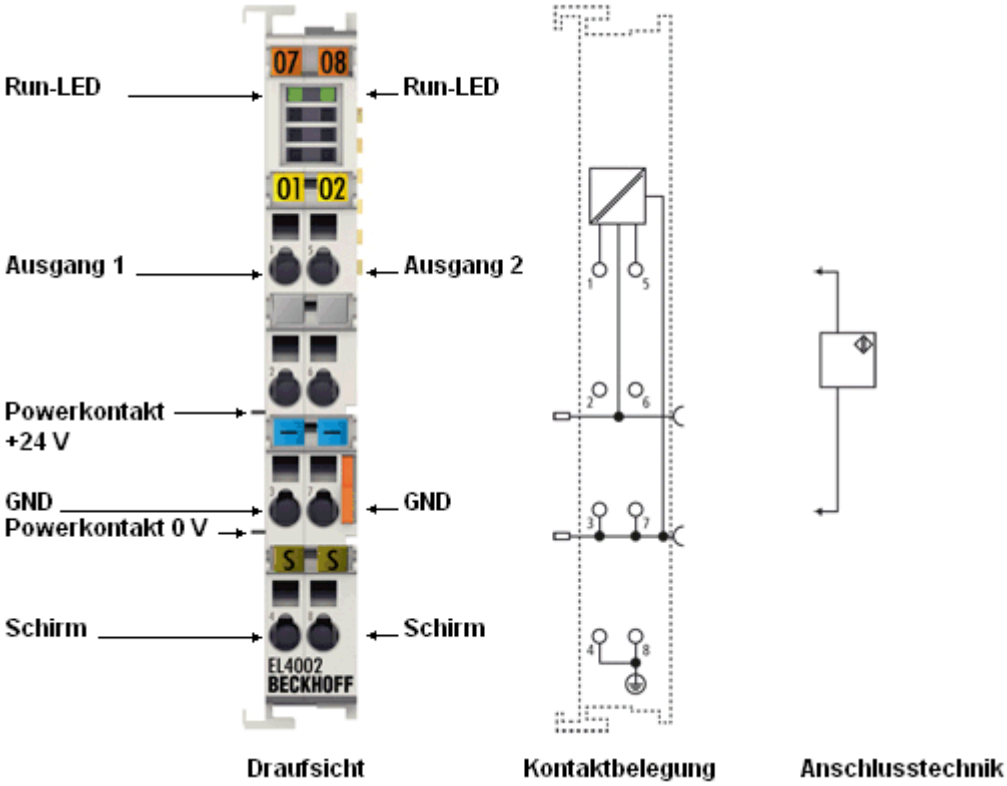



Abb. 9: EL4002, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4002

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| - | 2 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| - | 6 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.1.3.3 EL4004

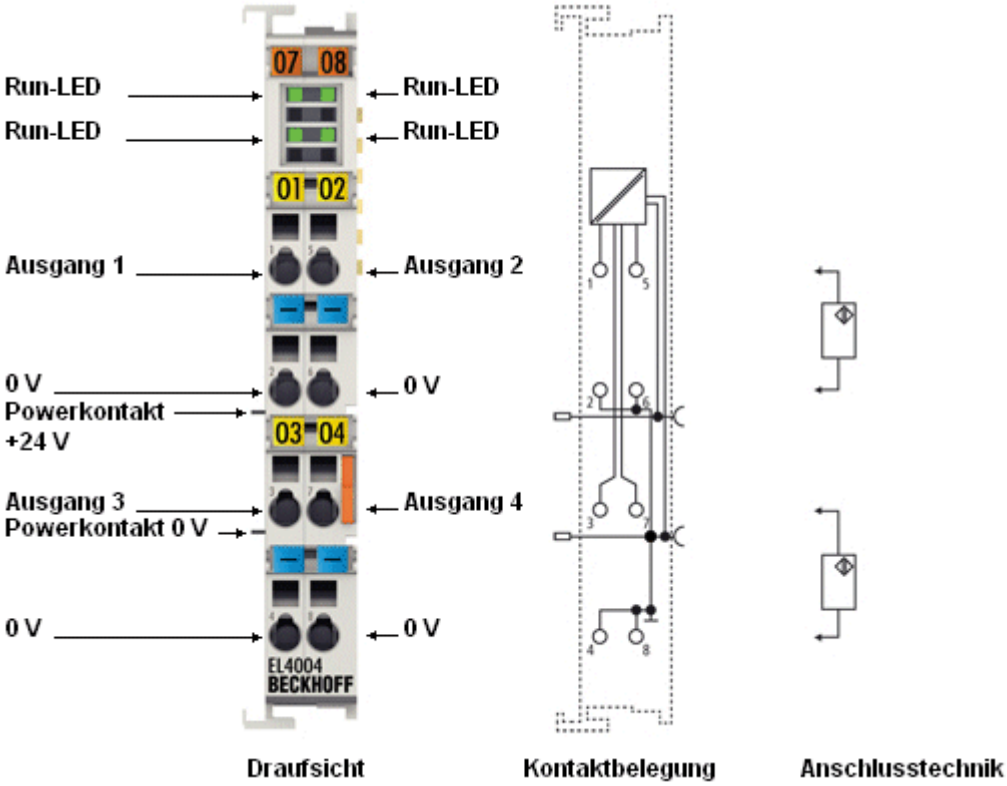



Abb. 10: EL4004, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4004

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 2 | 0 V | 4, 6, 8 | 500 mA |
| Output 3 | 3 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 4 | 0 V | 2, 6, 8 | 500 mA |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 6 | 0 V | 2, 4, 8 | 500 mA |
| Output 4 | 7 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 8 | 0 V | 2, 4, 6 | 500 mA |

*) Dauer- und Spitzenwert

### 2.1.3.4 EL4008

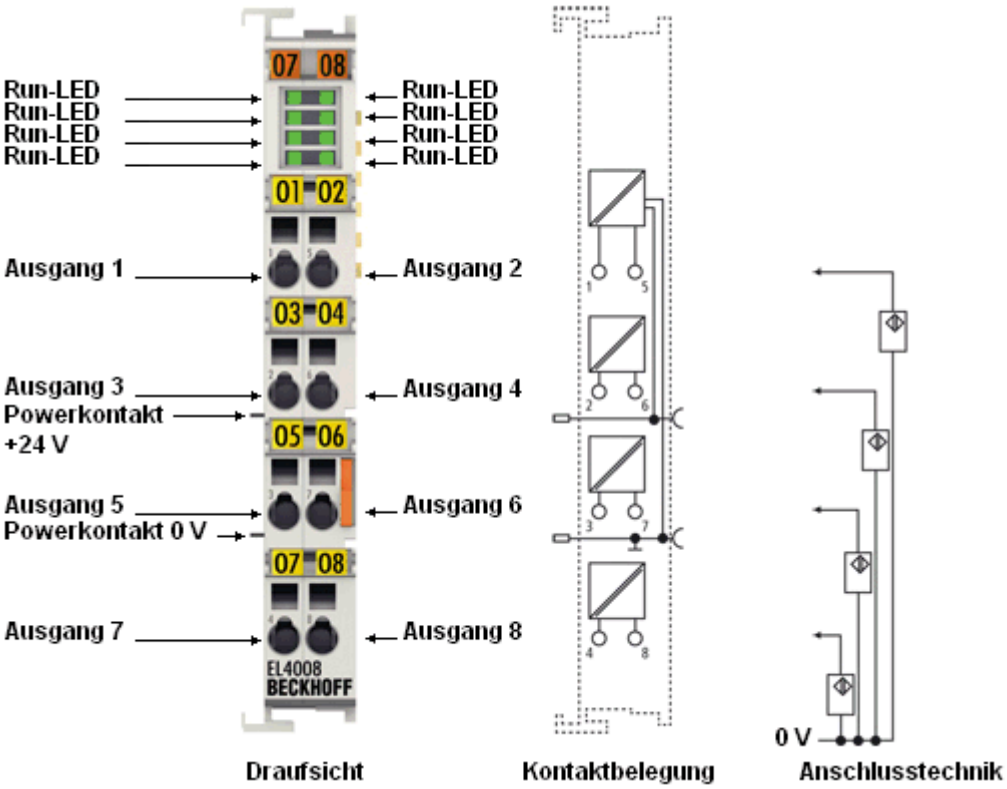



Abb. 11: EL4008, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

**Anschlussbelegung EL4008**

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 3 | 2 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 5 | 3 | Ausgang 5 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 7 | 4 | Ausgang 7 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 4 | 6 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 6 | 7 | Ausgang 6 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 8 | 8 | Ausgang 8 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |

*) Dauer- und Spitzenwert

# 2.2 EL4011, EL4012, EL4014, EL4018

## 2.2.1 EL401x - Einführung

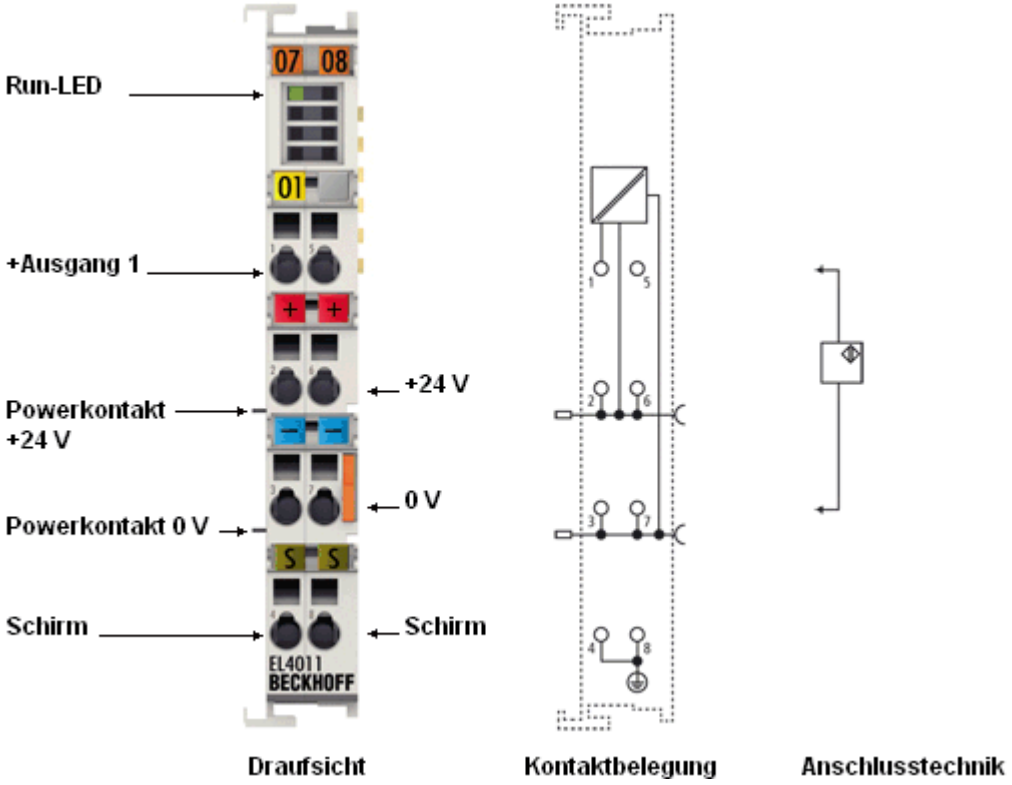



Abb. 12: EL4011

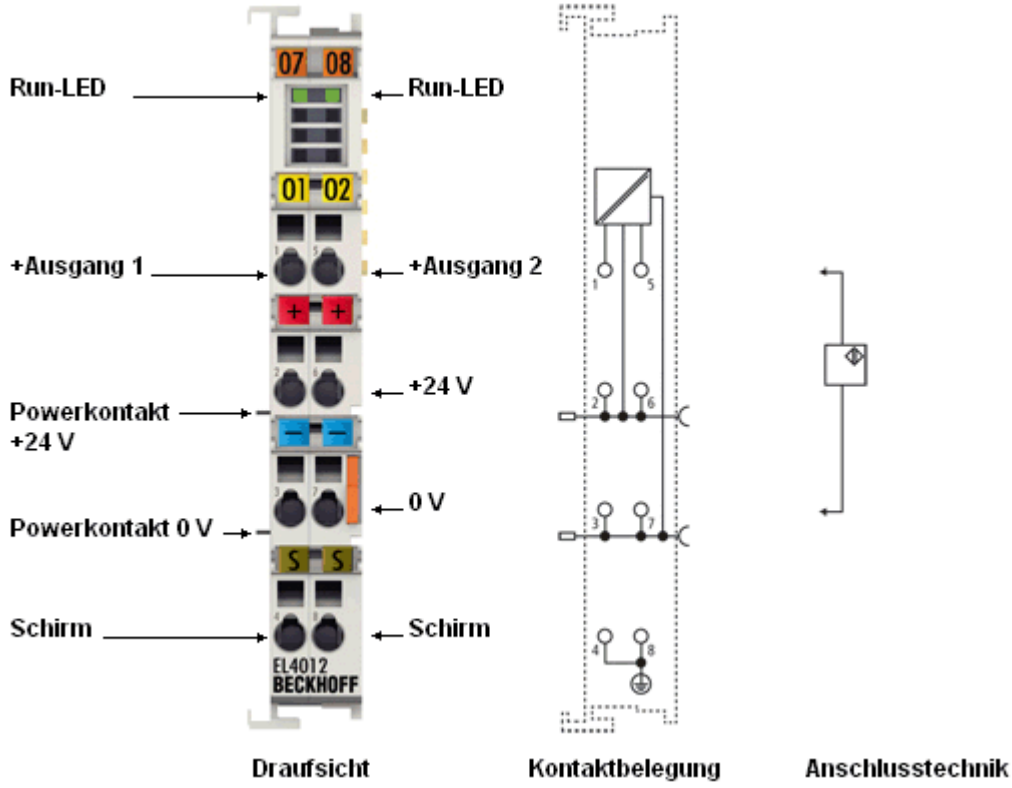



Abb. 13: EL4012

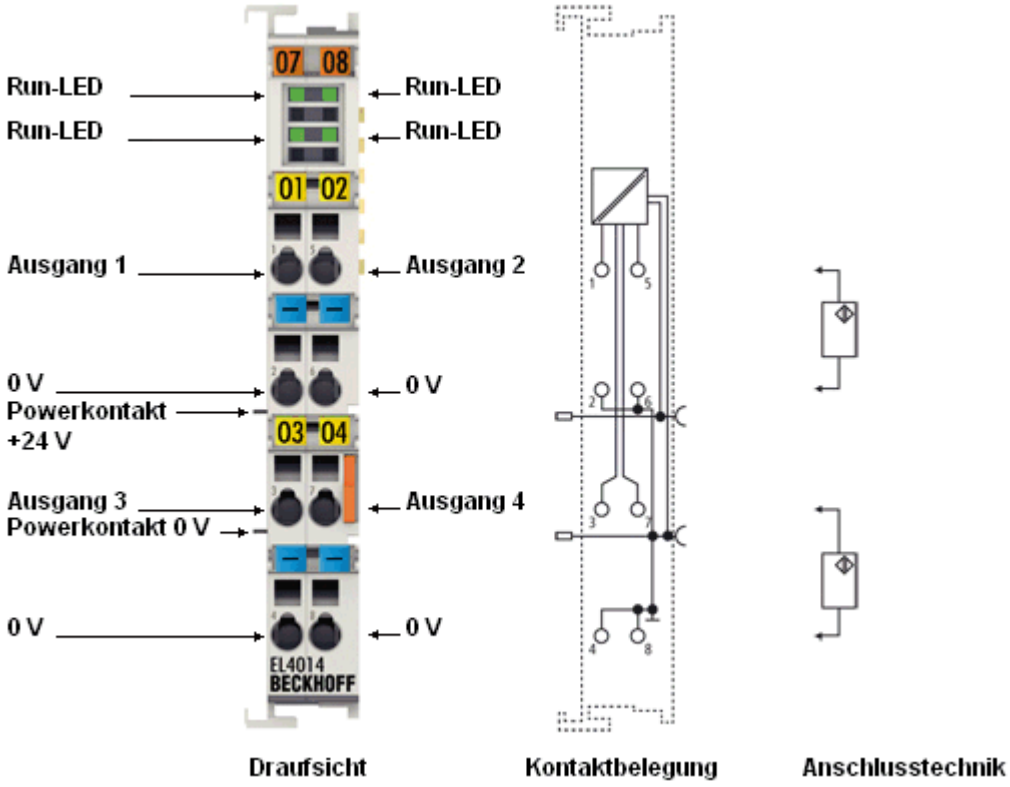



Abb. 14: EL4014

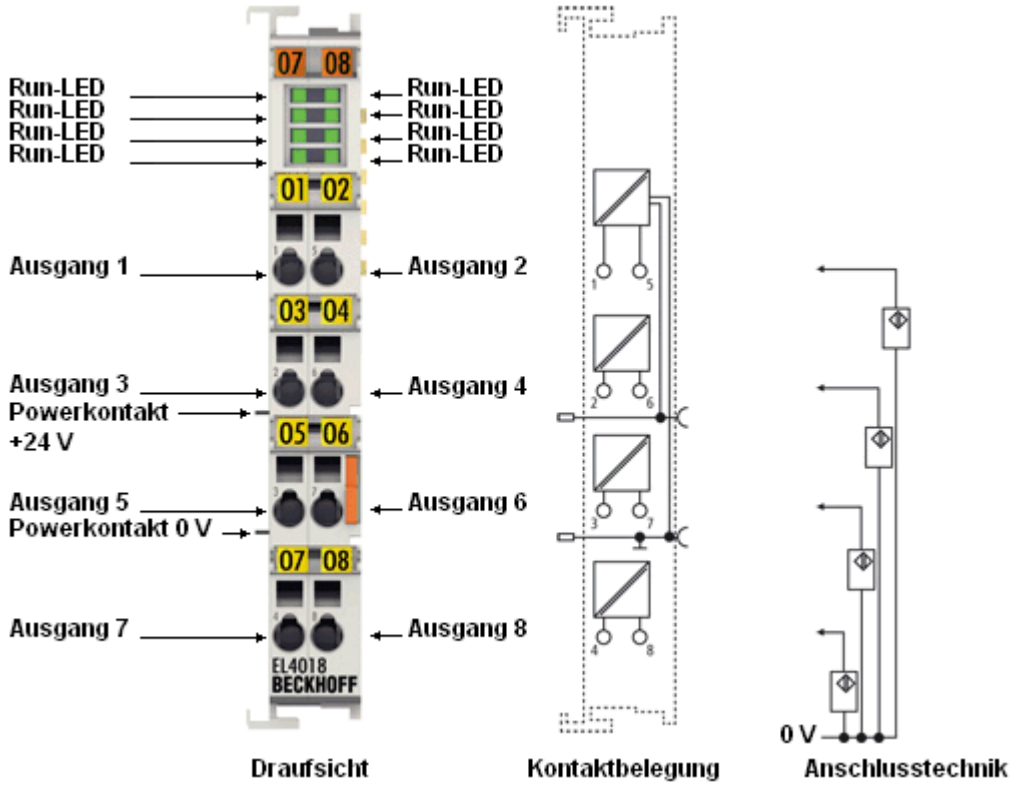



Abb. 15: EL4018

**Ein-, zwei-, vier- und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, 0..20 mA, 12 Bit**

Die analogen Ausgangsklemmen EL4011, EL4012, EL4014 und EL4018 erzeugen analoge Ausgangssignale im Bereich von 0 bis 20 mA. Der Strom wird mit einer Auflösung von 12 Bit galvanisch getrennt zur Prozessebene gespeist. Die Ausgangskanäle einer EtherCAT-Klemme besitzen ein gemeinsames Massepotenzial mit der Versorgung 0 $V_{DC}$. Die Ausgangsstufen werden durch die 24-V-

Versorgung gespeist. Der Signalzustand der EtherCAT-Klemmen wird durch Leuchtdioden angezeigt. Die EL401x unterstützen die Distributed-Clocks, d. h. die Eingangsdaten können synchron mit anderen Daten erfasst werden, die ebenfalls verteilt an Distributed Clock Klemmen angeschlossen sind. Die systemweite Genauigkeit liegt bei < 100 ns.

**Quick-Links**

- EtherCAT Funktionsgrundlagen
- Funktionsgrundlagen EL40xx [▶ 180]
- Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose [▶ 35]
- Inbetriebnahme [▶ 99]
- CoE-Objektbeschreibung und Parametrierung [▶ 210]

## 2.2.2 EL401x - Technische Daten

| Technische Daten | EL4011 | EL4012 | EL4014 | EL4018 |
|---|---|---|---|---|
| Anzahl Ausgänge | 1 | 2 | 4 | 8 |
| Anzahl der gleichzeitig ansteuerbaren Eingänge abhängig von Umgebungstemperatur | - | 2 (-25 °C ... +55 °C)<br>1 ( > +55 °C) | 4 (-25 °C ... +55 °C)<br>2 ( > +55 °C) | 8 (-25 °C ... +55 °C)<br>4 ( > +55 °C) |
| Spannungsversorgung | 24 V DC über die Powerkontakte | | | |
| Signalstrom | 0..20 mA | | | |
| Bürde | < 500 Ω (kurzschlussfest) | < 500 Ω (kurzschlussfest) | < 350 Ω (kurzschlussfest) | < 150 Ω |
| Messfehler | < ± 0,1% (bei 0 °C ... +55 °C, bezogen auf den Messbereichsendwert)<br>< ± 0,5% (bei Ausnutzung des erweiterten Temperaturbereichs, bezogen auf den Messbereichsendwert) | | | < ± 0,1% (bei 0°C ... +55°C, bezogen auf den Messbereichsendwert)<br>< ± 0,7% (bei Ausnutzung des erweiterten Temperaturbereichs, bezogen auf den Messbereichsendwert) |
| Auflösung | 12 Bit | | | |
| Samplingart | multiplex | | | |
| Massebezug | single ended | | | |
| Wandlungszeit | ~ 100 µs | ~ 150 µs | ~ 250 µs | ~ 400 µs |
| Spannungsversorgung für Elektronik | über den E-Bus | | | |
| Distributed Clocks | ja | | | |
| Stromaufnahme aus dem E-Bus | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 100 mA |
| Potenzialtrennung | 500 V (E-Bus/Feldspannung) | | | |
| Bitbreite im Prozessabbild | 1 x 16-Bit-AO-Output | 2 x 16-Bit-AO-Output | 4 x 16-Bit-AO-Output | 8 x 16-Bit-AO-Output |
| Konfiguration | über TwinCAT System Manager | | | |
| Gewicht | ca. 60 g | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb | -25 °C ... +60 °C<br>(erweiterter Temperaturbereich) | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung | -40 °C ... +85 °C | | | |
| Zulässige relative Luftfeuchtigkeit | 95%, keine Betauung | | | |
| Abmessungen (B x H x T) | ca. 15 mm x 100 mm x 70 mm (Breite angereiht: 12 mm) | | | |
| Montage [▶ 87] | auf 35 mm Tragschiene nach EN 60715 | | | |
| Vibrations- / Schockfestigkeit | gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27,<br>siehe auch Montagevorschriften [▶ 90] für Klemmen mit erhöhter mechanischer Belastbarkeit | | | |
| EMV-Festigkeit / Aussendung | gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 | | | |
| Schutzart | IP20 | | | |
| Einbaulage | beliebig | | | |
| Kennzeichnung / Zulassung*) | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], cULus [▶ 86] | | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], IECEx [▶ 82], cFMus [▶ 84], cULus [▶ 86] | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], cULus [▶ 86] |

*) Real zutreffende Zulassungen/Kennzeichnungen siehe seitliches Typenschild (Produktbeschriftung).

### Ex-Kennzeichnungen

| Standard | Kennzeichnung |
|---|---|
| ATEX | II 3 G Ex nA IIC T4 Gc<br>II 3 D Ex tc IIIC T135 °C Dc |
| IECEx | Ex nA IIC T4 Gc<br>Ex tc IIIC T135 °C Dc |
| cFMus | Class I, Division 2, Groups A, B, C, D<br>Class I, Zone 2, AEx/Ex ec IIC T4 Gc |

## 2.2.3 EL401x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose

### 2.2.3.1 EL4011

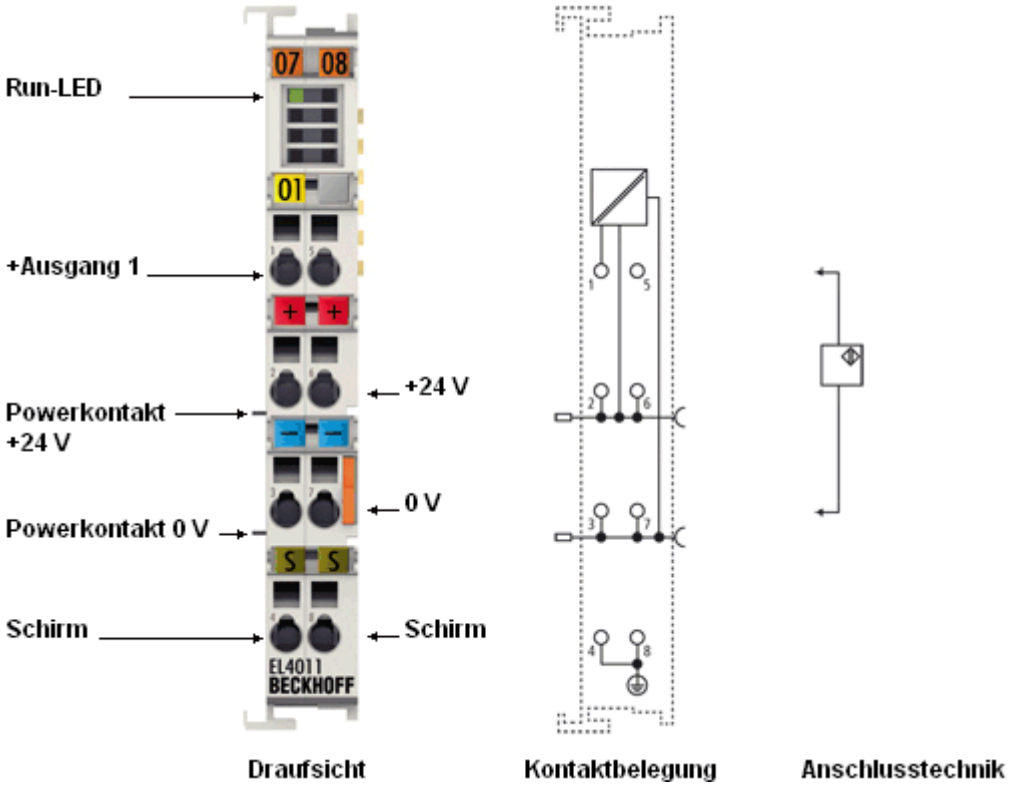



Abb. 16: EL4011, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4011

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| 24 V | 2 | 24 V | 6, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| - | 5 | nicht belegt | - | - |
| 24 V | 6 | 24 V | 2, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.2.3.2 EL4012

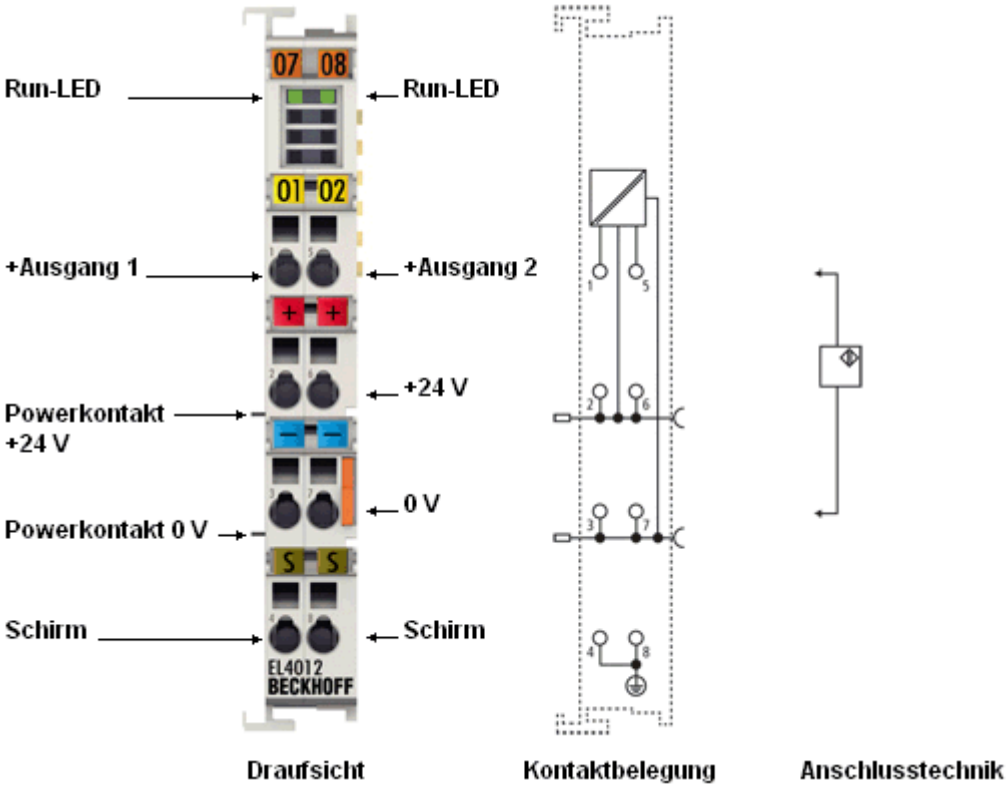



Abb. 17: EL4012, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4012

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| 24 V | 2 | 24 V | 6, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| 24 V | 6 | 24 V | 2, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.2.3.3 EL4014

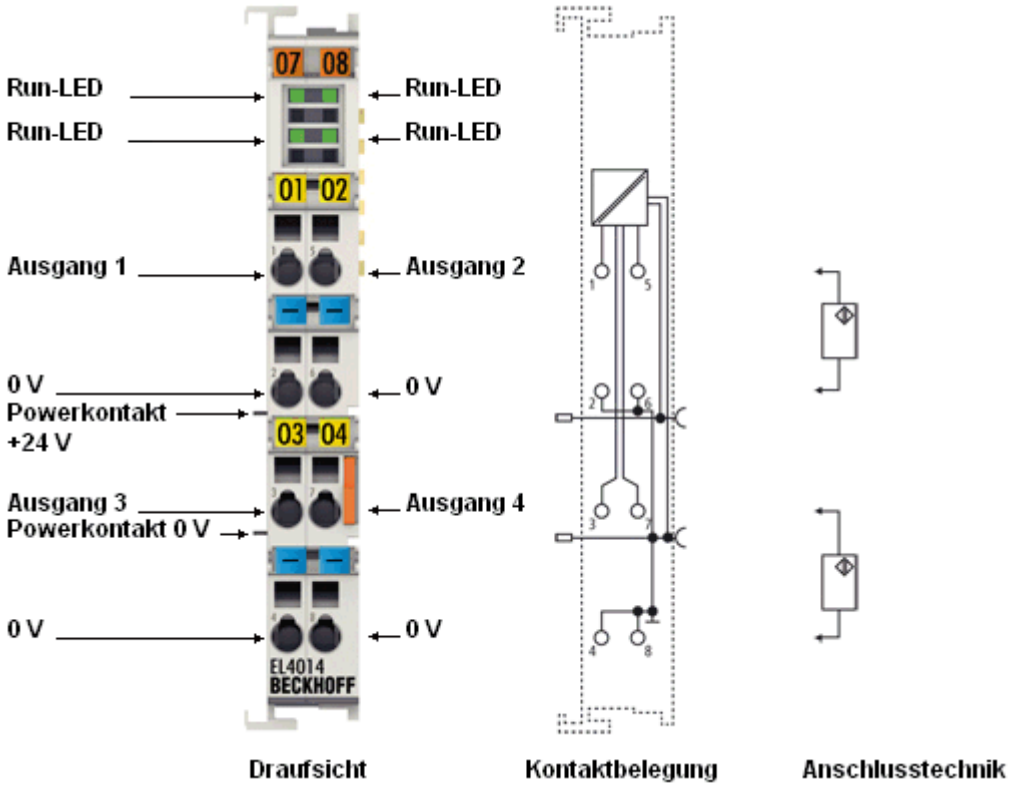



Abb. 18: EL4014, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4004

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 2 | 0 V | 4, 6, 8 | 500 mA |
| Output 3 | 3 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 4 | 0 V | 2, 6, 8 | 500 mA |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 6 | 0 V | 2, 4, 8 | 500 mA |
| Output 4 | 7 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 8 | 0 V | 2, 4, 6 | 500 mA |

*) Dauer- und Spitzenwert

### 2.2.3.4 EL4018

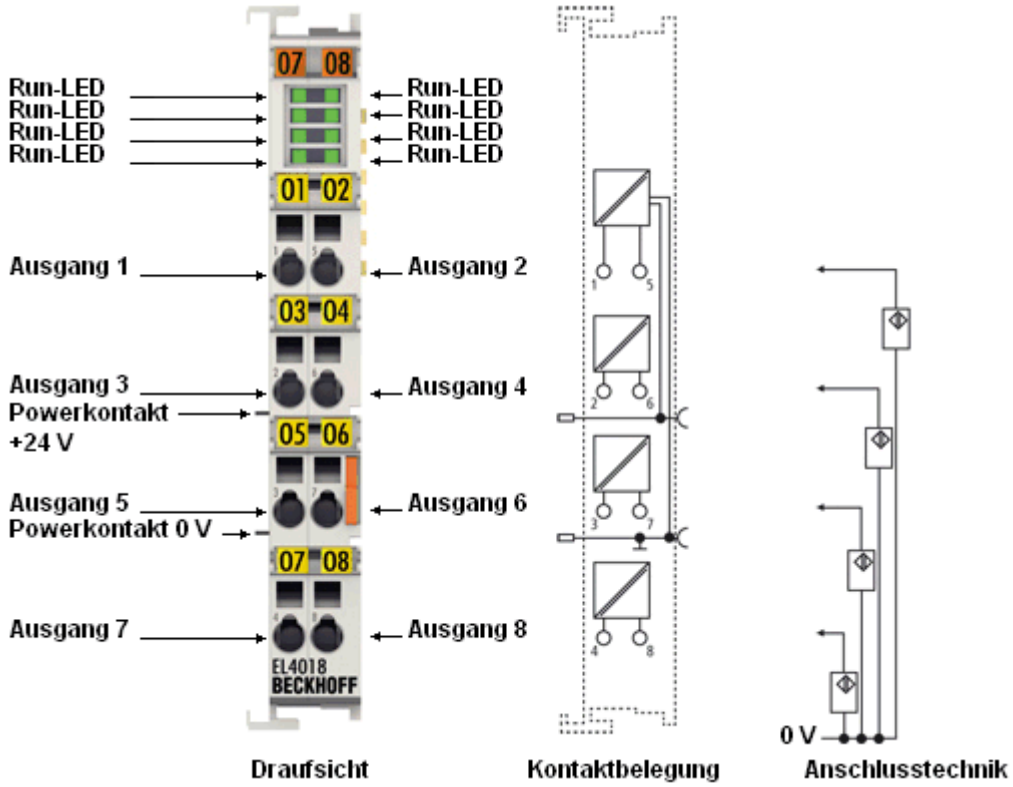



Abb. 19: EL4018, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

**Anschlussbelegung EL4018**

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 3 | 2 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 5 | 3 | Ausgang 5 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 7 | 4 | Ausgang 7 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 4 | 6 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 6 | 7 | Ausgang 6 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 8 | 8 | Ausgang 8 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |

*) Dauer- und Spitzenwert

# 2.3 EL4021, EL4022, EL4024, EL4028

## 2.3.1 EL402x - Einführung

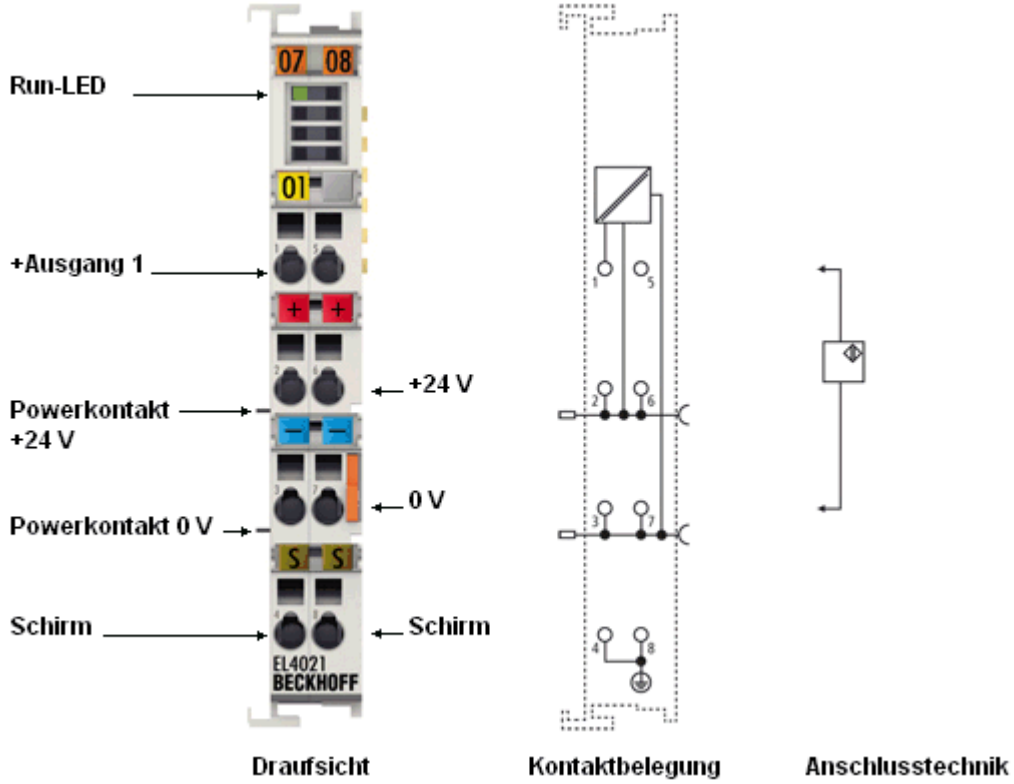



Abb. 20: EL4021

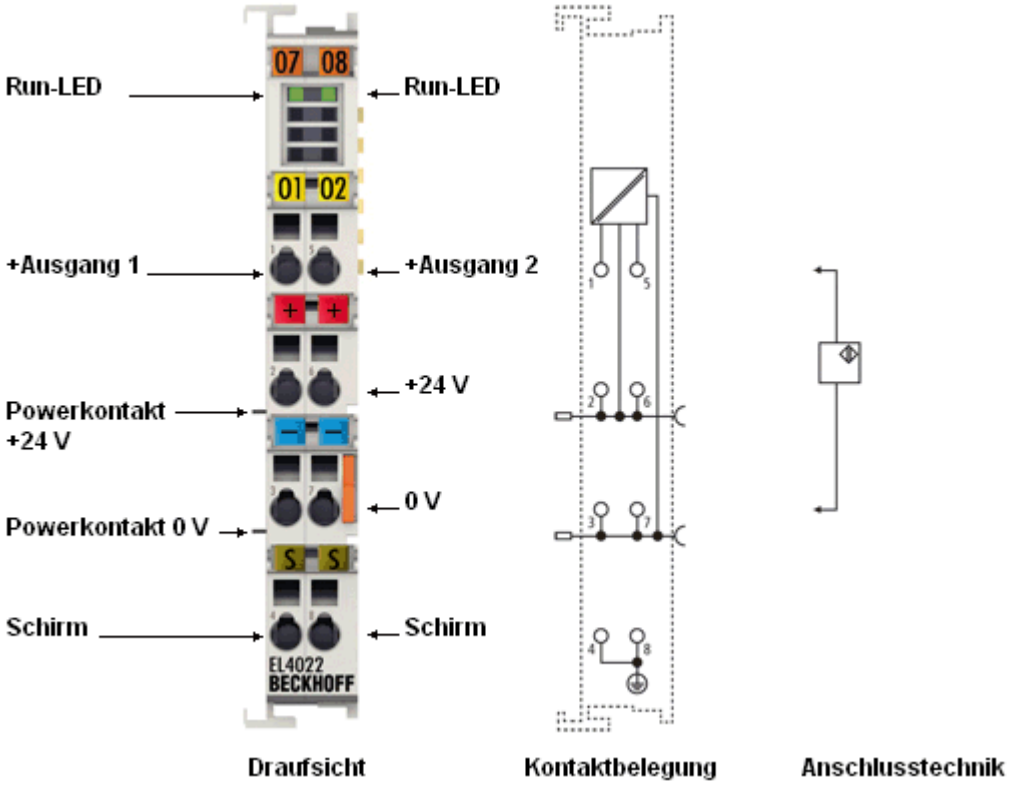



Abb. 21: EL4022

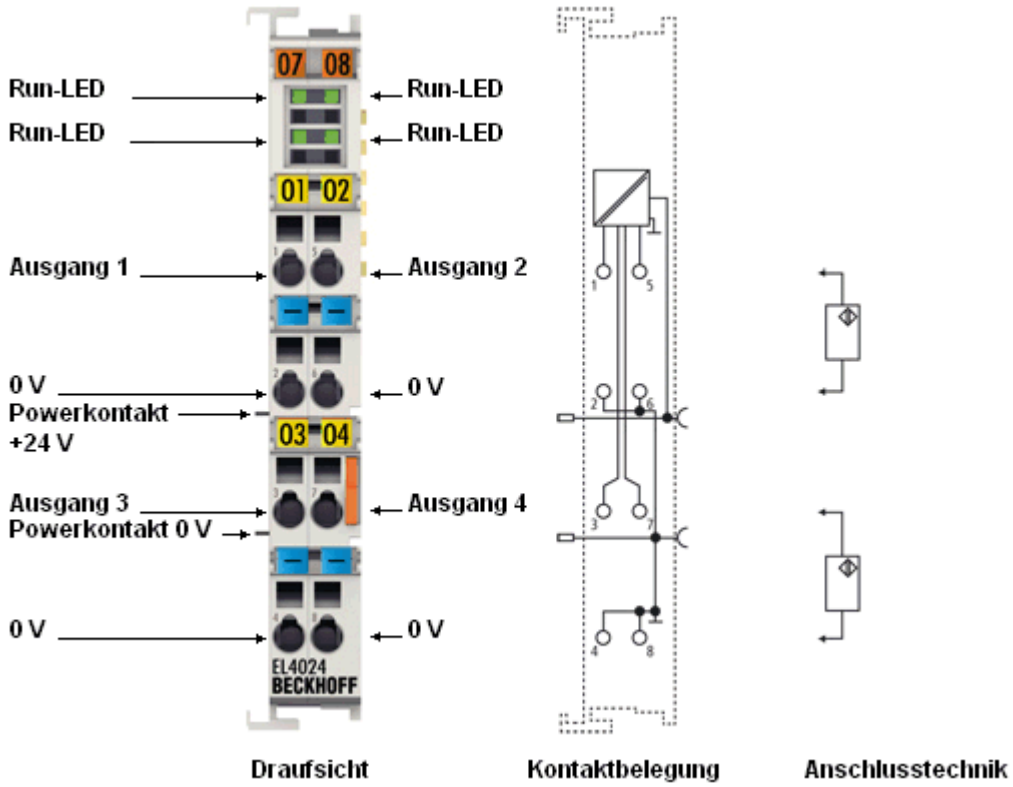



Abb. 22: EL4024

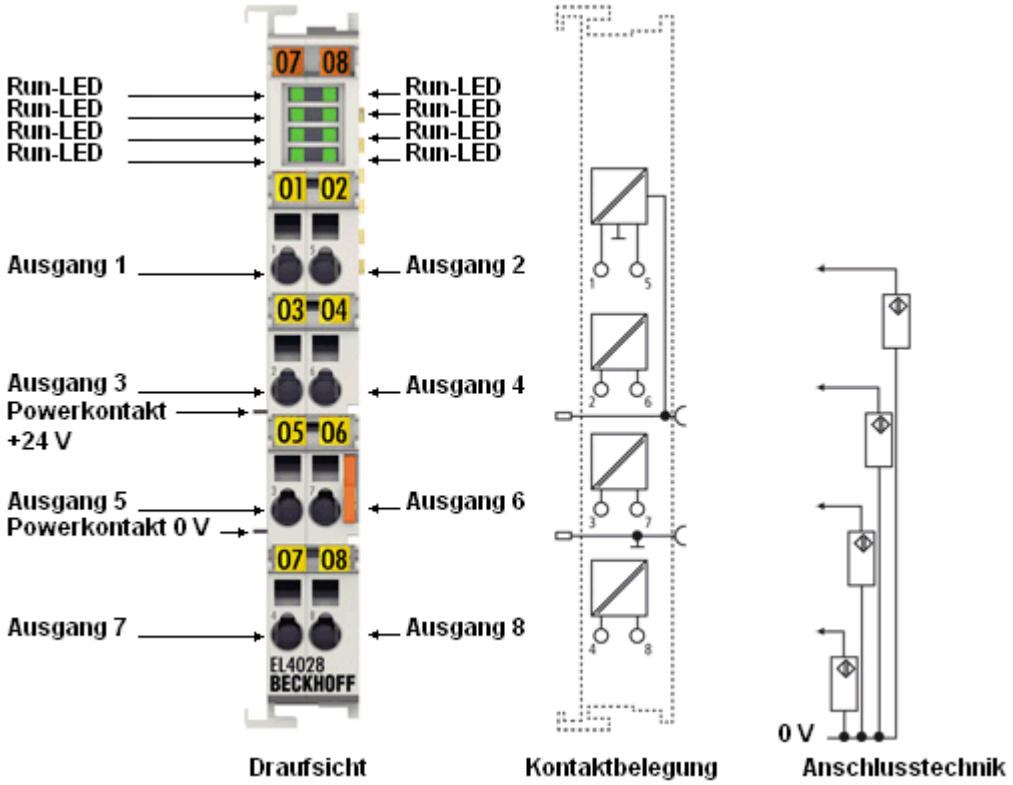



Abb. 23: EL4028

**Ein-, zwei-, vier- und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen 4..20 mA, 12 Bit**

Die analogen Ausgangsklemmen EL4021, EL4022, EL4014 und EL4028 erzeugen analoge Ausgangssignale im Bereich von 4 bis 20 mA. Der Strom wird mit einer Auflösung von 12 Bit galvanisch getrennt zur Prozessebene gespeist. Die Ausgangskanäle einer EtherCAT-Klemme besitzen ein gemeinsames Massepotenzial mit der Versorgung 0 $V_{DC}$. Die Ausgangsstufen werden durch die 24-V-

Versorgung gespeist. Der Signalzustand der EtherCAT-Klemmen wird durch Leuchtdioden angezeigt. Die EL402x unterstützen die Distributed-Clocks, d. h. die Eingangsdaten können synchron mit anderen Daten erfasst werden, die ebenfalls verteilt an Distributed Clock Klemmen angeschlossen sind. Die systemweite Genauigkeit liegt bei < 100 ns.

**Quick-Links**

- EtherCAT Funktionsgrundlagen
- Funktionsgrundlagen EL40xx [▶ 180]
- Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose [▶ 47]
- Inbetriebnahme [▶ 99]
- CoE-Objektbeschreibung und Parametrierung [▶ 210]

## 2.3.2 EL402x - Technische Daten

| Technische Daten | EL4021 | EL4022 | EL4024 | EL4028 |
|---|---|---|---|---|
| Anzahl Ausgänge | 1 | 2 | 4 | 8 |
| Anzahl der gleichzeitig ansteuerbaren Eingänge abhängig von Umgebungstemperatur | - | 2 (-25 °C ... +55 °C)<br>1 ( > +55 °C) | 4 (-25 °C ... +55 °C)<br>2 ( > +55 °C) | 8 (-25 °C ... +55 °C)<br>4 ( > +55 °C) |
| Spannungsversorgung | 24 $V_{DC}$ über die Powerkontakte | | | |
| Signalstrom | 4..20 mA | | | |
| Bürde | < 500 Ω (kurzschlussfest) | < 500 Ω (kurzschlussfest) | < 350 Ω (kurzschlussfest) | < 150 Ω |
| Messfehler | < ± 0,1% (bezogen auf den Messbereichsendwert) | < ± 0,1% (bei 0 °C ... +55 °C, bezogen auf den Messbereichsendwert)<br>< ± 0,5% (bei Ausnutzung des erweiterten Temperaturbereichs, bezogen auf den Messbereichsendwert) | | < ± 0,1% (bei 0 °C ... +55 °C, bezogen auf den Messbereichsendwert)<br>< ± 0,7% (bei Ausnutzung des erweiterten Temperaturbereichs, bezogen auf den Messbereichsendwert) |
| Auflösung | 12 Bit | | | |
| Samplingart | multiplex | | | |
| Massebezug | single ended | | | |
| Wandlungszeit | ~ 100 µs | ~ 150 µs | ~ 250 µs | ~ 400 µs |
| Spannungsversorgung für Elektronik | über den E-Bus | | | |
| Distributed Clocks | ja | | | |
| Stromaufnahme aus dem E-Bus | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 100 mA |
| Potenzialtrennung | 500 V (E-Bus/Feldspannung) | | | |
| Bitbreite im Prozessabbild | 1 x 16-Bit-AO-Output | 2 x 16-Bit-AO-Output | 4 x 16-Bit-AO-Output | 8 x 16-Bit-AO-Output |
| Konfiguration | über TwinCAT System Manager | | | |
| Gewicht | ca. 60 g | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb | -25 °C ... +60 °C<br>(erweiterter Temperaturbereich) | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung | -40 °C ... +85 °C | | | |
| Zulässige relative Luftfeuchtigkeit | 95%, keine Betauung | | | |
| Abmessungen (B x H x T) | ca. 15 mm x 100 mm x 70 mm (Breite angereiht: 12 mm) | | | |
| Montage [▶ 87] | auf 35 mm Tragschiene nach EN 60715 | | | |
| Vibrations- / Schockfestigkeit | gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27,<br>siehe auch Montagevorschriften [▶ 90] für Klemmen mit erhöhter mechanischer Belastbarkeit | | | |
| EMV-Festigkeit / Aussendung | gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 | | | |
| Schutzart | IP20 | | | |
| Einbaulage | beliebig | | | |
| Kennzeichnung / Zulassung*) | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], cULus [▶ 86] | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], IECEx [▶ 82], cFMus [▶ 84], cULus [▶ 86] | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], cULus [▶ 86] | |

*) Real zutreffende Zulassungen/Kennzeichnungen siehe seitliches Typenschild (Produktbeschriftung).

### Ex-Kennzeichnungen

| Standard | Kennzeichnung |
|---|---|
| ATEX | II 3 G Ex nA IIC T4 Gc<br>II 3 D Ex tc IIIC T135 °C Dc |
| IECEx | Ex nA IIC T4 Gc<br>Ex tc IIIC T135 °C Dc |
| cFMus | Class I, Division 2, Groups A, B, C, D<br>Class I, Zone 2, AEx/Ex ec IIC T4 Gc |

## 2.3.3 EL402x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose

### 2.3.3.1 EL4021

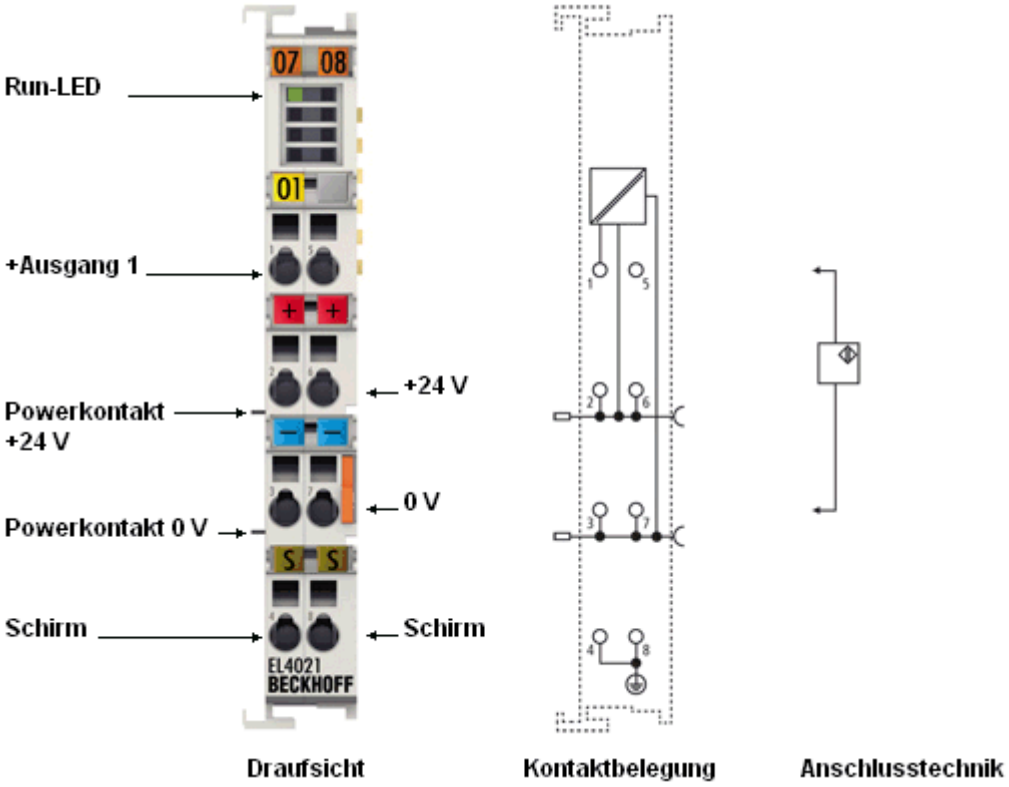



Abb. 24: EL4021, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4021

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| 24 V | 2 | 24 V | 6, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| - | 5 | nicht belegt | - | - |
| 24 V | 6 | 24 V | 2, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.3.3.2 EL4022

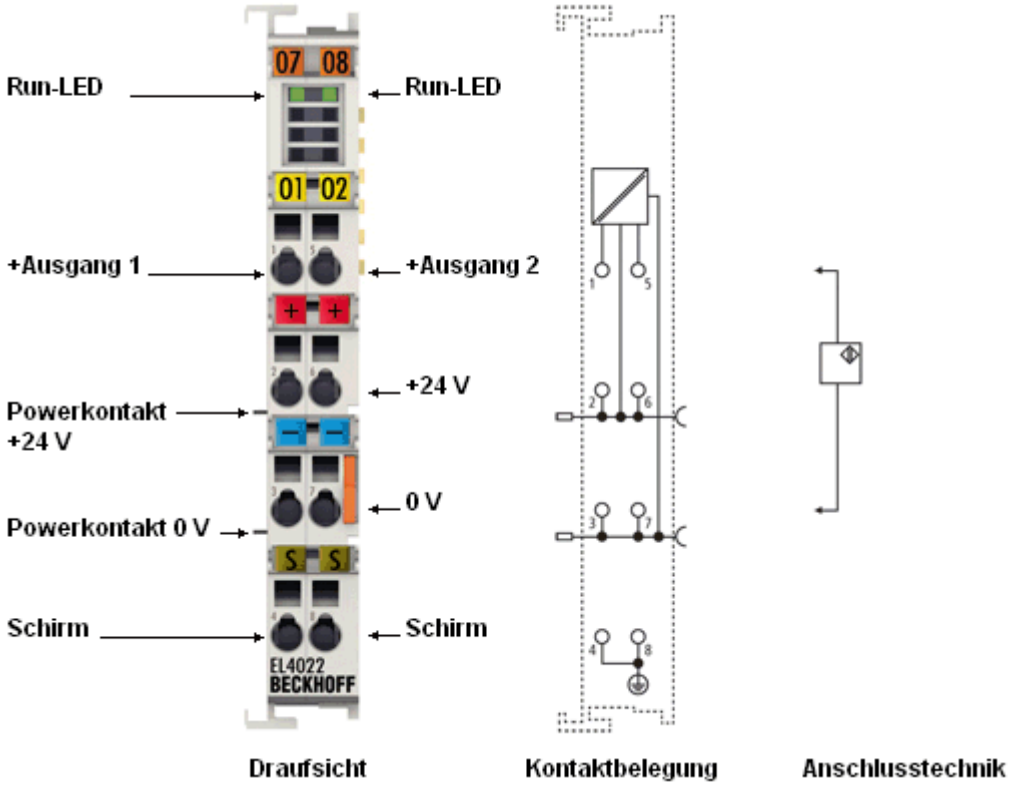



Abb. 25: EL4022, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4022

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| 24 V | 2 | 24 V | 6, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| 24 V | 6 | 24 V | 2, positiver Powerkontakt | 4 A |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 4 A |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.3.3.3 EL4024

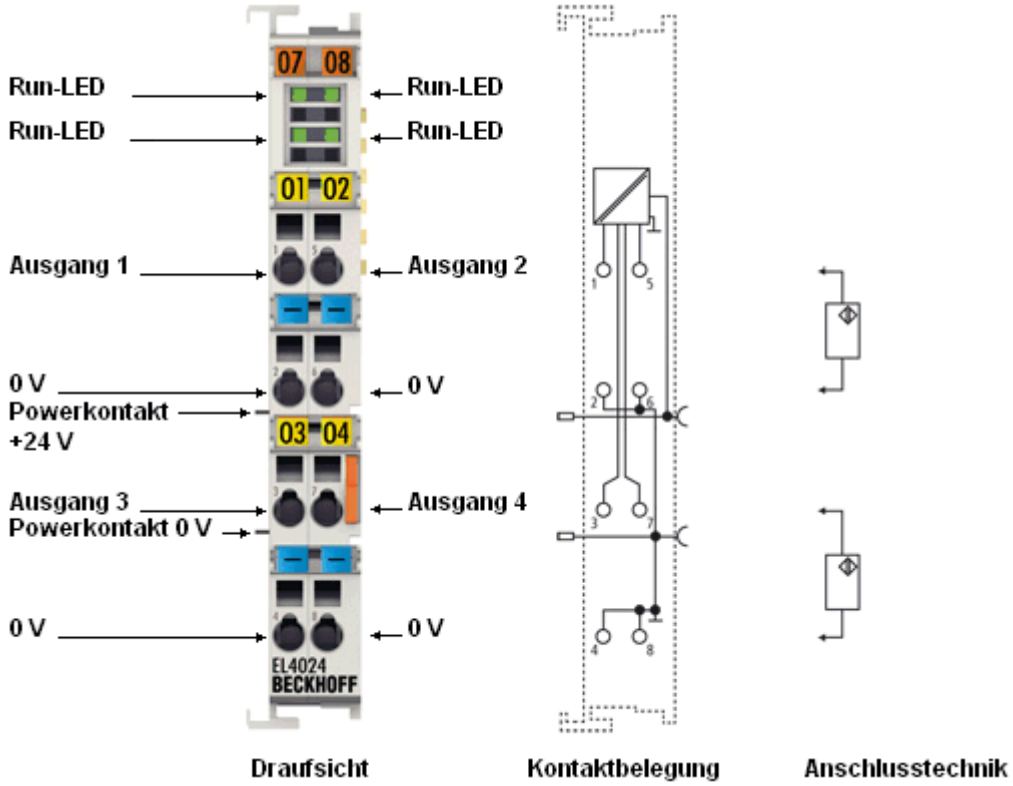



Abb. 26: EL4024, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4024

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 2 | 0 V | 4, 6, 8 | 500 mA |
| Output 3 | 3 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 4 | 0 V | 2, 6, 8 | 500 mA |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 6 | 0 V | 2, 4, 8 | 500 mA |
| Output 4 | 7 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 8 | 0 V | 2, 4, 6 | 500 mA |

*) Dauer- und Spitzenwert

### 2.3.3.4 EL4028

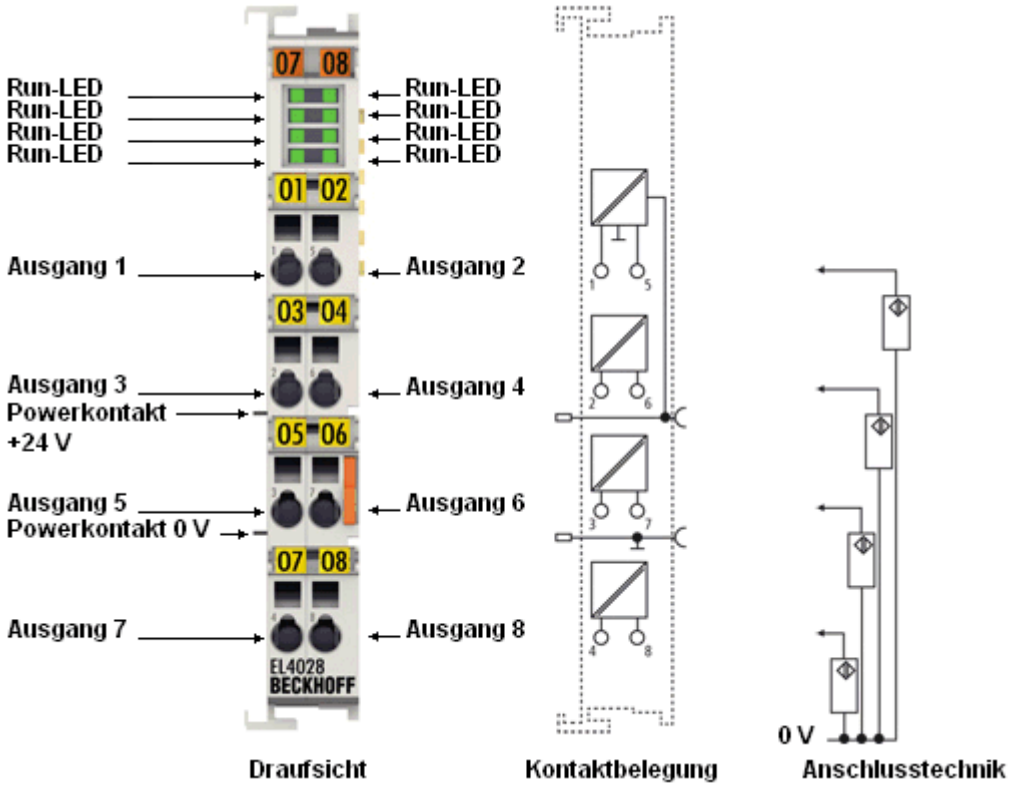



Abb. 27: EL4028, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

**Anschlussbelegung EL4028**

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 3 | 2 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 5 | 3 | Ausgang 5 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 7 | 4 | Ausgang 7 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 4 | 6 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 6 | 7 | Ausgang 6 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 8 | 8 | Ausgang 8 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |

*) Dauer- und Spitzenwert

# 2.4 EL4031, EL4032, EL4034, EL4038

## 2.4.1 EL403x - Einführung

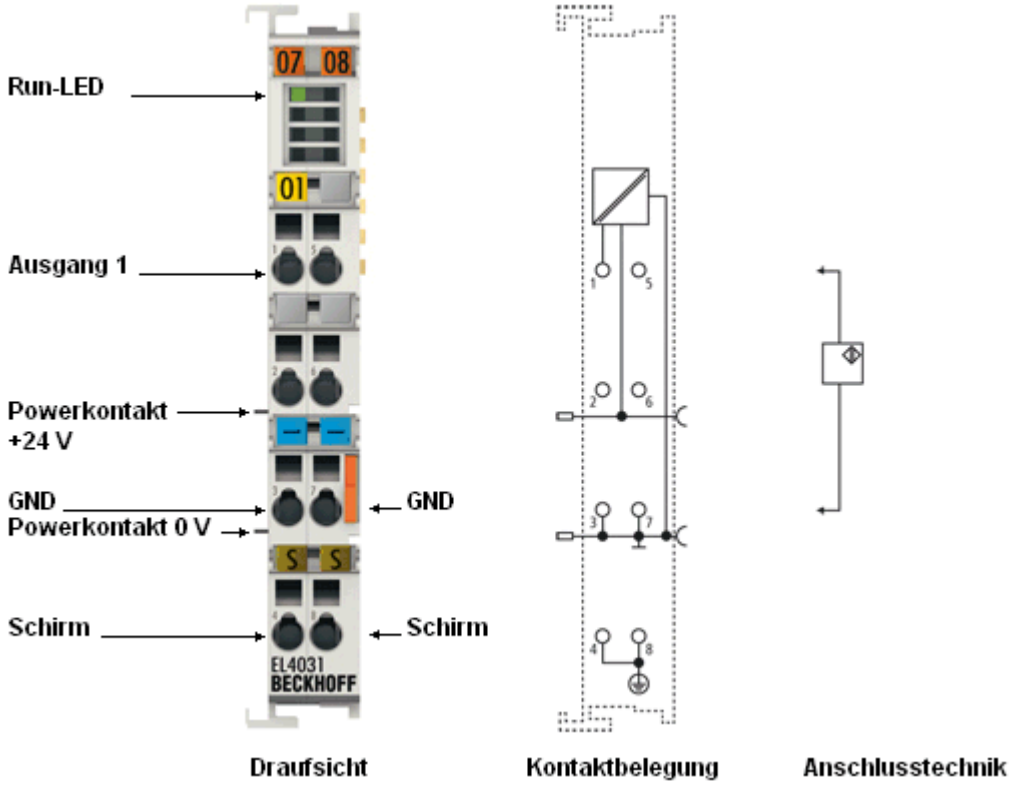



Abb. 28: EL4031

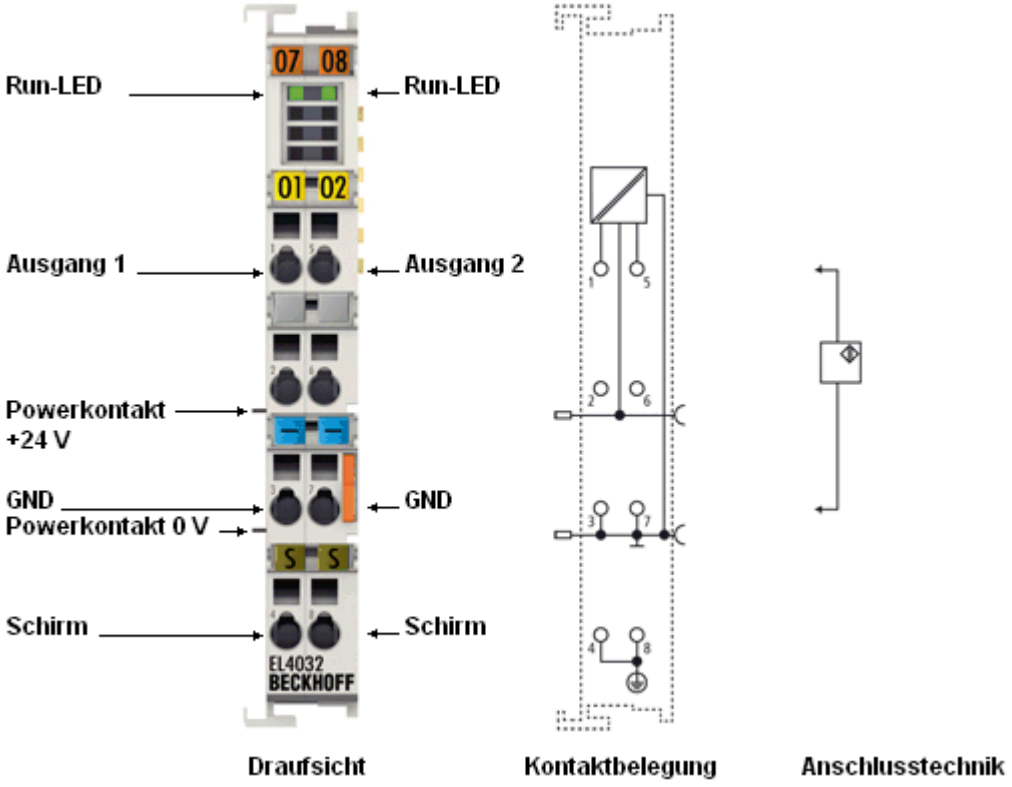



Abb. 29: EL4032

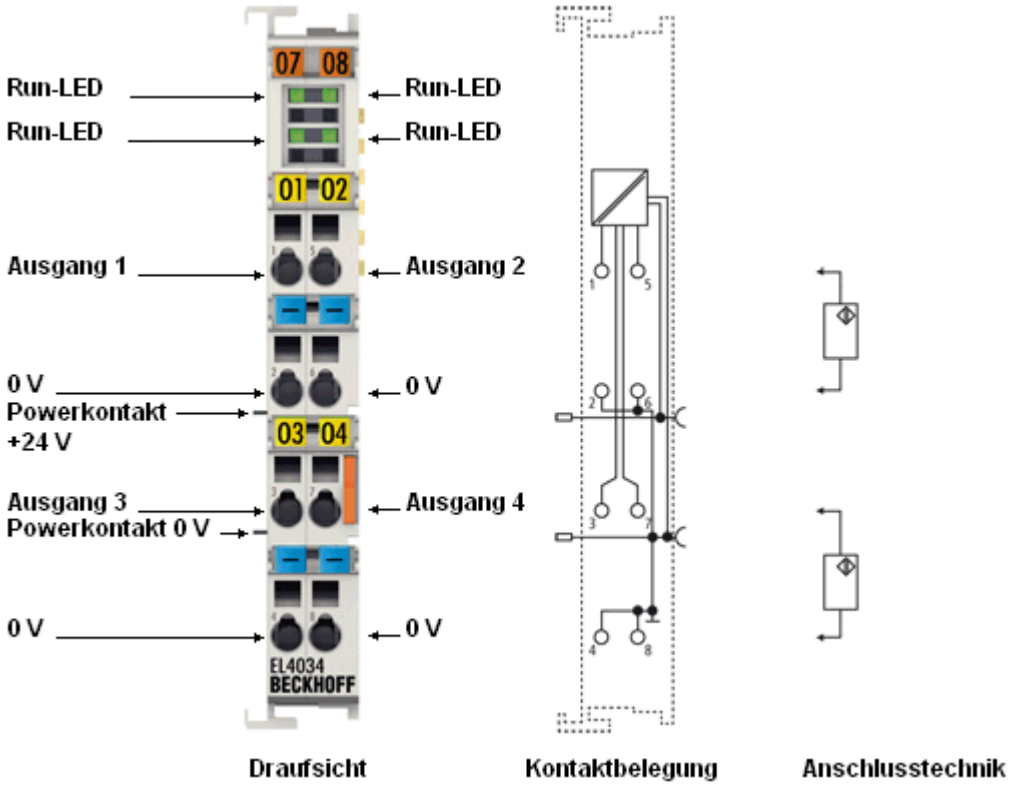



Abb. 30: EL4034

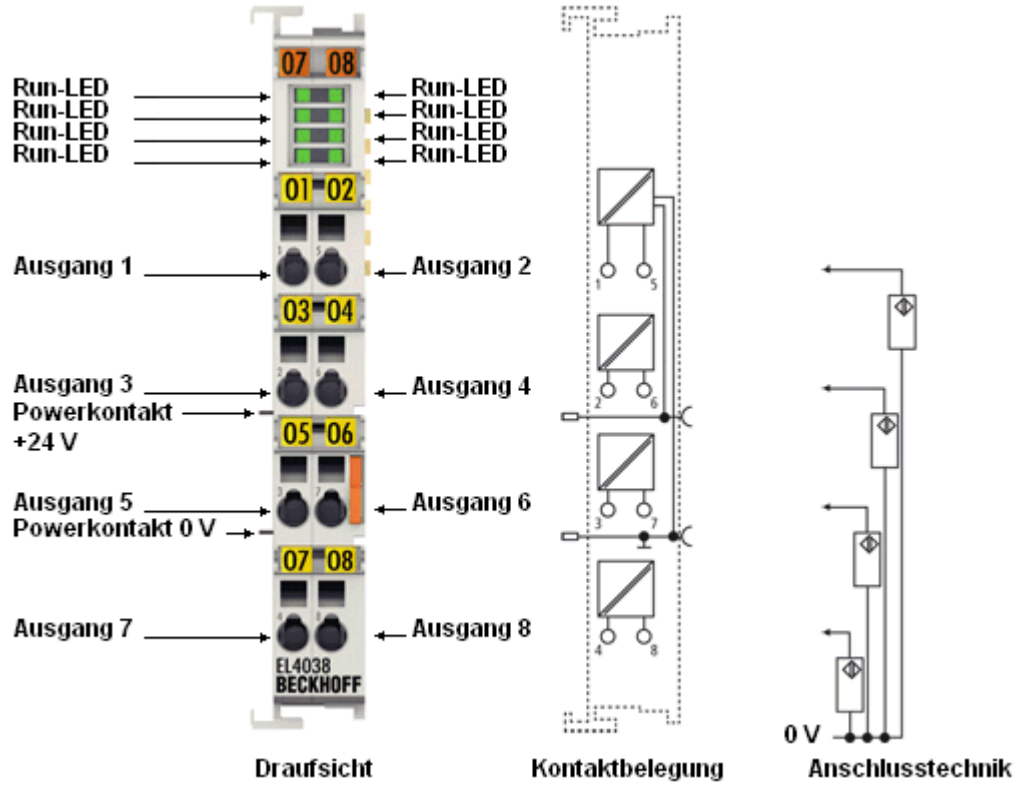



Abb. 31: EL4038

**Ein-, zwei-, vier und achtkanalige analoge Ausgangsklemmen, -10..+10 V, 12 Bit**

Die analogen Ausgangsklemmen EL4031, EL4032, EL4034 und EL4038 erzeugen Signale im Bereich von -10 bis +10 V. Die Spannung wird mit einer Auflösung von 12 Bit galvanisch getrennt zur Prozessebene transportiert. Die Ausgangskanäle einer EtherCAT-Klemme besitzen ein gemeinsames Massepotenzial. Die EL4031 ist die einkanalige Variante und in Verbindung mit den EL95xx besonders geeignet für Signale mit

galvanisch getrennten Massepotenzialen. Die Ausgangsstufen werden durch die 24-V-Versorgung gespeist. Der Signalzustand der EtherCAT-Klemmen wird durch Leuchtdioden angezeigt.
Die EL403x unterstützt die Distributed-Clocks, d. h. die Eingangsdaten können synchron mit anderen Daten erfasst werden, die ebenfalls verteilt an Distributed Clock Klemmen angeschlossen sind. Die systemweite Genauigkeit liegt bei < 100 ns.

**Quick-Links**

- EtherCAT Funktionsgrundlagen
- Funktionsgrundlagen EL40xx [▶ 180]
- Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose [▶ 59]
- Inbetriebnahme [▶ 99]
- CoE-Objektbeschreibung und Parametrierung [▶ 210]

## 2.4.2 EL403x - Technische Daten

| Technische Daten | EL4031 | EL4032 | EL4034 | EL4038 |
|---|---|---|---|---|
| Anzahl Ausgänge | 1 | 2 | 4 | 8 |
| Spannungsversorgung | 24 V DC über die Powerkontakte | | | |
| Signalspannung | -10 ..+10 V | | | |
| Bürde | > 5 kΩ (kurzschlussfest) | | | |
| Messfehler | < ± 0,1% (bei 0 °C ... +55 °C, bezogen auf den Messbereichsendwert)<br>< ± 0,2% (bei Ausnutzung des erweiterten Temperaturbereichs) | | | |
| Auflösung | 12 Bit | | | |
| Samplingart | multiplex | | | |
| Massebezug | single ended | | | |
| Wandlungszeit | ~ 100 µs | ~ 150 µs | ~ 250 µs | ~ 400 µs |
| Spannungsversorgung für Elektronik | über den E-Bus | | | |
| Distributed Clocks | ja | | | |
| Stromaufnahme aus dem E-Bus | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 140 mA | typ. 100 mA |
| Potenzialtrennung | 500 V (E-Bus/Feldspannung) | | | |
| Bitbreite im Prozessabbild | 1 x 16-Bit-AO-Output | 2 x 16-Bit-AO-Output | 4 x 16-Bit-AO-Output | 8 x 16-Bit-AO-Output |
| Konfiguration | über TwinCAT System Manager | | | |
| Gewicht | ca. 60 g | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb | -25 °C ... +60 °C<br>(erweiterter Temperaturbereich) | | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung | -40 °C ... +85 °C | | | |
| Zulässige relative Luftfeuchtigkeit | 95%, keine Betauung | | | |
| Abmessungen (B x H x T) | ca. 15 mm x 100 mm x 70 mm (Breite angereiht: 12 mm) | | | |
| Montage [▶ 87] | auf 35 mm Tragschiene nach EN 60715 | | | |
| Vibrations- / Schockfestigkeit | gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27,<br>siehe auch Montagevorschriften [▶ 90] für Klemmen mit erhöhter mechanischer Belastbarkeit | | | |
| EMV-Festigkeit / Aussendung | gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 | | | |
| Schutzart | IP20 | | | |
| Einbaulage | beliebig | | | |
| Kennzeichnung / Zulassung*) | CE, UKCA, EAC<br>ATEX [▶ 80], cULus [▶ 86] | | | |

*) Real zutreffende Zulassungen/Kennzeichnungen siehe seitliches Typenschild (Produktbeschriftung).

### Ex-Kennzeichnung

| Standard | Kennzeichnung |
|---|---|
| ATEX | II 3 G Ex nA IIC T4 Gc |

## 2.4.3 EL403x - Anschlussbelegung, Anzeige und Diagnose

### 2.4.3.1 EL4031

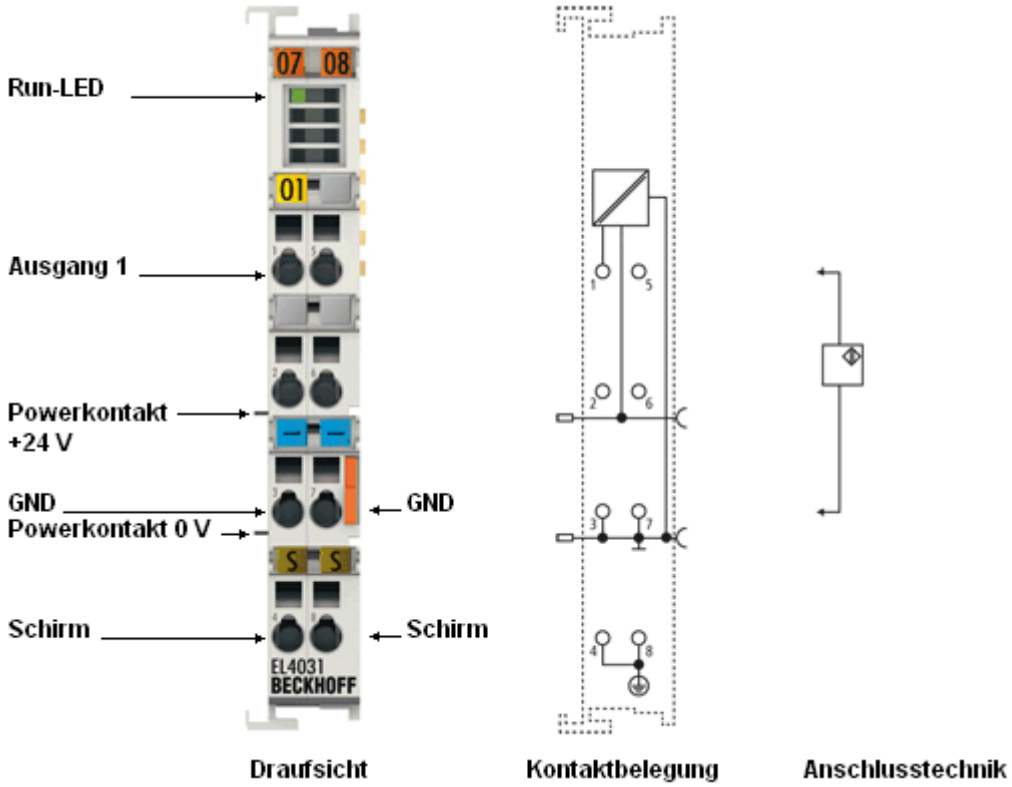



Abb. 32: EL4031, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4031

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| - | 2 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| - | 5 | nicht belegt | - | - |
| - | 6 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.4.3.2 EL4032

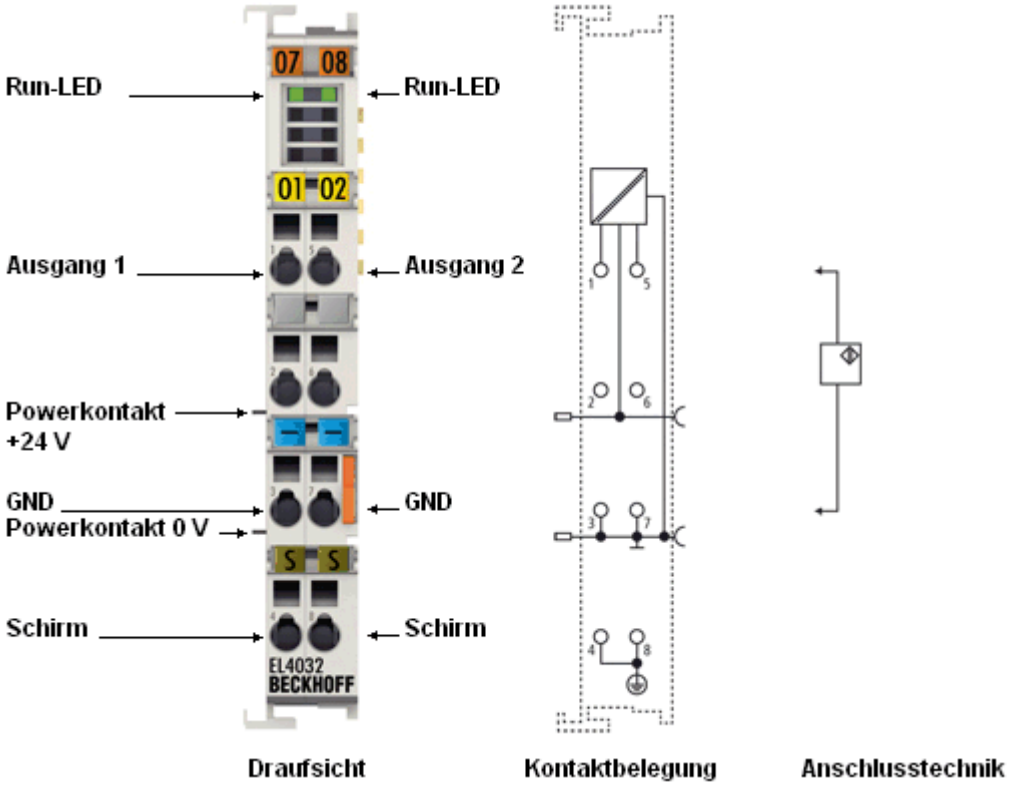



Abb. 33: EL4032, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4032

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| - | 2 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 3 | 0 V | 7, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 4 | Schirm (FE) | 8, Hutschiene | 100 mA **) |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| - | 6 | nicht belegt | - | - |
| 0 V | 7 | 0 V | 3, negativer Powerkontakt | 500 mA |
| Shield | 8 | Schirm (FE) | 4, Hutschiene | 100 mA **) |

*) Dauer- und Spitzenwert

**) Schirmleitungen sollten stromlos sein!

### 2.4.3.3 EL4034

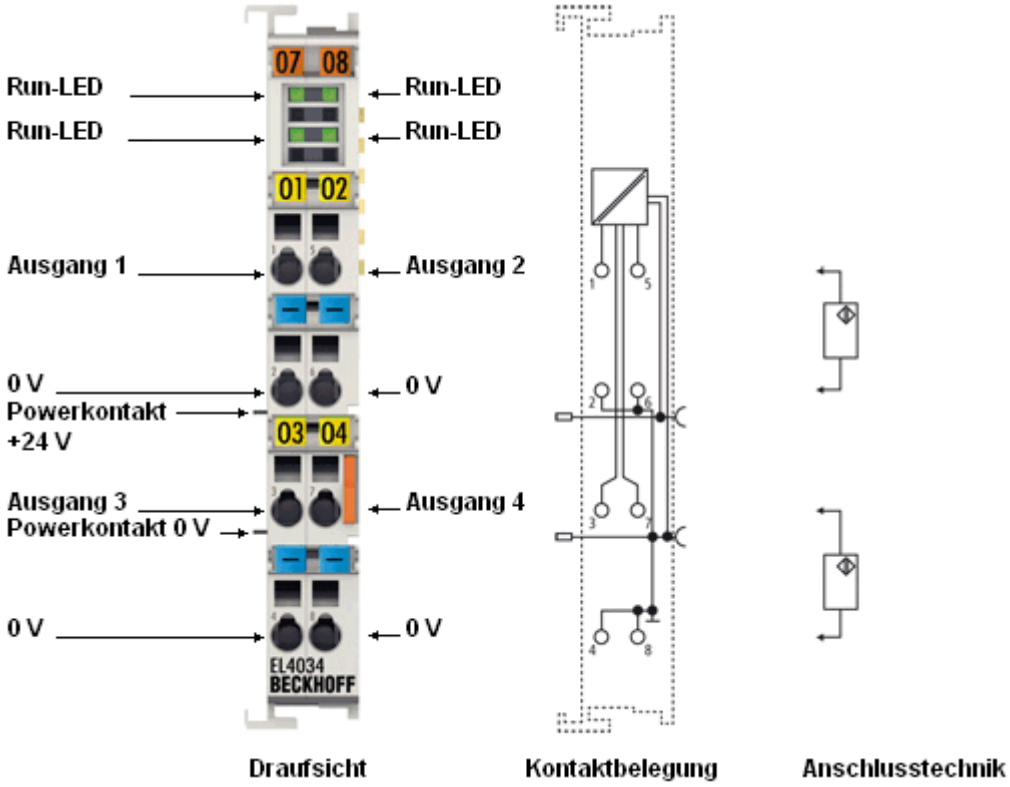



Abb. 34: EL4034, Diagnose und Anschluss

**LEDs**

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

### Anschlussbelegung EL4034

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 2 | 0 V | 4, 6, 8 | 500 mA |
| Output 3 | 3 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 4 | 0 V | 2, 6, 8 | 500 mA |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 6 | 0 V | 2, 4, 8 | 500 mA |
| Output 4 | 7 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Ground | 8 | 0 V | 2, 4, 6 | 500 mA |

*) Dauer- und Spitzenwert

### 2.4.3.4 EL4038

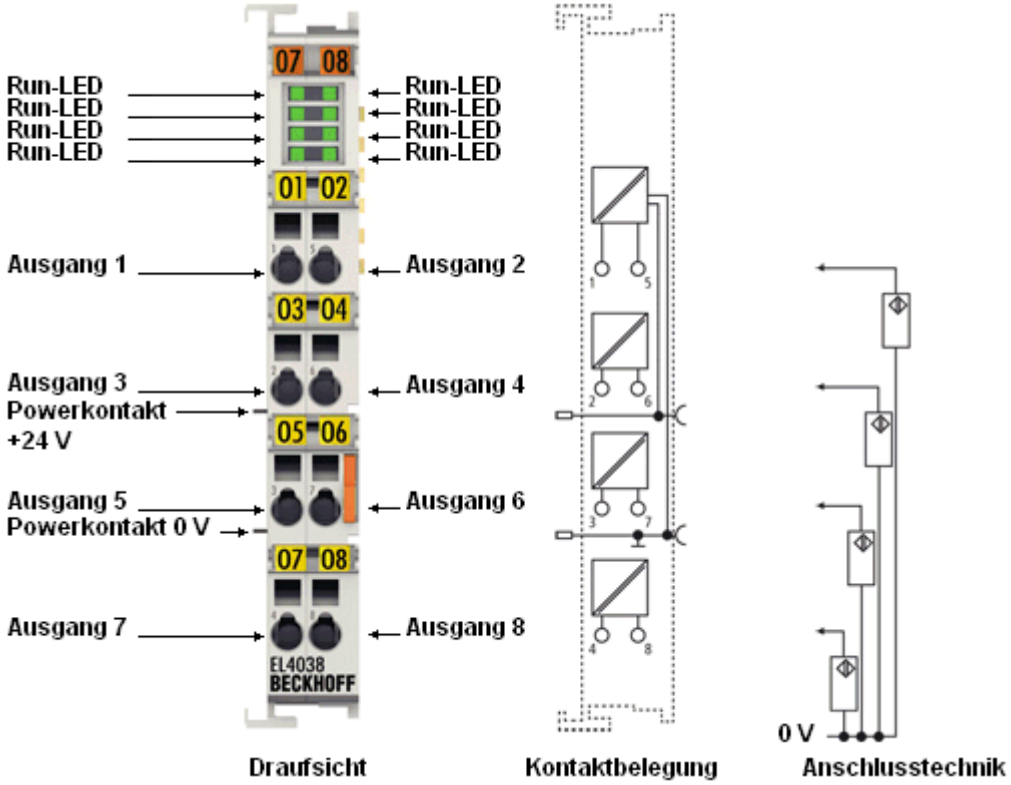



Abb. 35: EL4038, Diagnose und Anschluss

#### LEDs

| LED | Farbe | Bedeutung | |
|---|---|---|---|
| RUN | grün | Diese LED gibt den Betriebszustand der Klemme wieder: | |
| | | aus | Zustand der EtherCAT State Machine [▶ 150]: **INIT** = Initialisierung der Klemme, Zustand der EtherCAT State Machine: **BOOTSTRAP** = Funktion für Firmware-Updates [▶ 221] der Klemme |
| | | blinkend | Zustand der EtherCAT State Machine: **PREOP** = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Zustand der EtherCAT State Machine: **SAFEOP** = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers [▶ 150] und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Zustand der EtherCAT State Machine: **OP** = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |

Sind mehrere RUN-LED vorhanden, haben alle dieselbe Funktion.

**Anschlussbelegung EL4038**

| Klemmstelle | Nr. | Kommentar | Intern verbunden mit Anschluss | Max. Strombelastbarkeit *) |
|---|---|---|---|---|
| Output 1 | 1 | Ausgang 1 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 3 | 2 | Ausgang 3 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 5 | 3 | Ausgang 5 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 7 | 4 | Ausgang 7 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 2 | 5 | Ausgang 2 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 4 | 6 | Ausgang 4 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 6 | 7 | Ausgang 6 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |
| Output 8 | 8 | Ausgang 8 | - | Gegeben durch Ausgangsleistung |

*) Dauer- und Spitzenwert

## 2.5 Start

Zur Inbetriebsetzung:

- montieren Sie den EL40xx wie im Kapitel Montage und Verdrahtung [▶ 79] beschrieben
- konfigurieren Sie den EL40xx in TwinCAT wie im Kapitel Inbetriebnahme [▶ 99] beschrieben.

# 3 Grundlagen der Kommunikation

## 3.1 EtherCAT-Grundlagen

Grundlagen zum Feldbus EtherCAT entnehmen Sie bitte der EtherCAT System-Dokumentation.

## 3.2 EtherCAT-Verkabelung - Drahtgebunden

Die zulässige Leitungslänge zwischen zwei EtherCAT-Geräten darf maximal 100 Meter betragen. Dies resultiert aus der FastEthernet-Technologie, die vor allem aus Gründen der Signaldämpfung über die Leitungslänge eine maximale Linklänge von 5 + 90 + 5 m erlaubt, wenn Leitungen mit entsprechenden Eigenschaften verwendet werden. Siehe dazu auch die Auslegungsempfehlungen zur Infrastruktur für EtherCAT/Ethernet.

### Kabel und Steckverbinder

Verwenden Sie zur Verbindung von EtherCAT-Geräten nur Ethernet-Verbindungen (Kabel + Stecker), die mindestens der Kategorie 5 (CAT5) nach EN 50173 bzw. ISO/IEC 11801 entsprechen. EtherCAT nutzt 4 Adern des Kabels für die Signalübertragung.

EtherCAT verwendet beispielsweise RJ45-Steckverbinder. Die Kontaktbelegung ist zum Ethernet-Standard (ISO/IEC 8802-3) kompatibel.

| Pin | Aderfarbe | Signal | Beschreibung |
|---|---|---|---|
| 1 | gelb | TD+ | Transmission Data + |
| 2 | orange | TD- | Transmission Data - |
| 3 | weiß | RD+ | Receiver Data + |
| 6 | blau | RD- | Receiver Data - |

Aufgrund der automatischen Kabelerkennung (Auto-Crossing) können Sie zwischen EtherCAT-Geräten von Beckhoff sowohl symmetrisch (1:1) belegte als auch Cross-Over-Kabel verwenden.

**Empfohlene Kabel**

Es wird empfohlen die entsprechenden Beckhoff Komponenten zu verwenden, z. B.
- Kabelsätze ZK1090-9191-xxxx bzw.
- feldkonfektionierbare RJ45 Stecker ZS1090-0005
- feldkonfektionierbare Ethernet Leitung ZB9010, ZB9020

Geeignete Kabel zur Verbindung von EtherCAT-Geräten finden Sie auf der Beckhoff Website!

### E-Bus-Versorgung

Ein Buskoppler kann die an ihm angefügten EL-Klemmen mit der E-Bus-Systemspannung von 5 V versorgen, in der Regel ist ein Koppler dabei bis zu 2 A belastbar (siehe Dokumentation des jeweiligen Gerätes).
Zu jeder EL-Klemme ist die Information, wie viel Strom sie aus der E-Bus-Versorgung benötigt, online und im Katalog verfügbar. Benötigen die angefügten Klemmen mehr Strom als der Koppler liefern kann, sind an entsprechender Position im Klemmenstrang Einspeiseklemmen (z. B. EL9410) zu setzen.

Im TwinCAT System Manager wird der vorberechnete theoretische maximale E-Bus-Strom angezeigt. Eine Unterschreitung wird durch negativen Summenbetrag und Ausrufezeichen markiert, vor einer solchen Stelle ist eine Einspeiseklemme zu setzen.

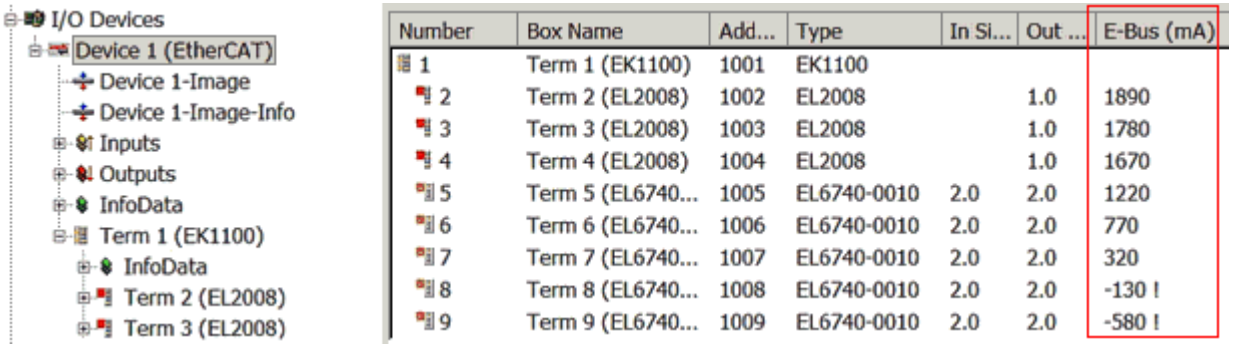



Abb. 36: System Manager Stromberechnung

**HINWEIS**

**Fehlfunktion möglich!**

Die E-Bus-Versorgung aller EtherCAT-Klemmen eines Klemmenblocks muss aus demselben Massepotential erfolgen!

## 3.3 Allgemeine Hinweise zur Watchdog-Einstellung

Die ELxxxx Klemmen sind mit einer Sicherungseinrichtung (Watchdog) ausgestattet, die z. B. bei unterbrochenem Prozessdatenverkehr nach einer voreinstellbaren Zeit die Ausgänge in einen sicheren Zustand schaltet, in Abhängigkeit vom Gerät und Einstellung z. B. auf AUS.

Der EtherCAT Slave Controller (ESC) verfügt dazu über zwei Watchdogs:

- SM-Watchdog (default: 100 ms)
- PDI-Watchdog (default: 100 ms)

### SM-Watchdog (SyncManagerWatchdog)

Der SyncManager-Watchdog wird bei jeder erfolgreichen EtherCAT-Prozessdaten-Kommunikation mit der Klemme zurückgesetzt. Findet z. B. durch eine Leitungsunterbrechung länger als die eingestellte und aktivierte SM-Watchdog-Zeit keine EtherCAT-Prozessdaten-Kommunikation mit der Klemme statt, löst der Watchdog aus und setzt die Ausgänge auf FALSE. Der OP-Status der Klemme bleibt davon unberührt. Der Watchdog wird erst wieder durch einen erfolgreichen EtherCAT-Prozessdatenzugriff zurückgesetzt. Die Überwachungszeit ist nach unten genanntem Verfahren einzustellen.

Der SyncManager-Watchdog ist also eine Überwachung auf korrekte und rechtzeitige Prozessdatenkommunikation mit dem ESC von der EtherCAT-Seite aus betrachtet.

### PDI-Watchdog (Process Data Watchdog)

Findet länger als die eingestellte und aktivierte PDI-Watchdog-Zeit keine PDI-Kommunikation mit dem EtherCAT Slave Controller (ESC) statt, löst dieser Watchdog aus.
PDI (Process Data Interface) ist die interne Schnittstelle des ESC, z. B. zu lokalen Prozessoren im EtherCAT Slave. Mit dem PDI-Watchdog kann diese Kommunikation auf Ausfall überwacht werden.

Der PDI-Watchdog ist also eine Überwachung auf korrekte und rechtzeitige Prozessdatenkommunikation mit dem ESC, aber von der Applikations-Seite aus betrachtet.

Die Einstellungen für SM- und PDI-Watchdog sind im TwinCAT System Manager für jeden Slave gesondert vorzunehmen:

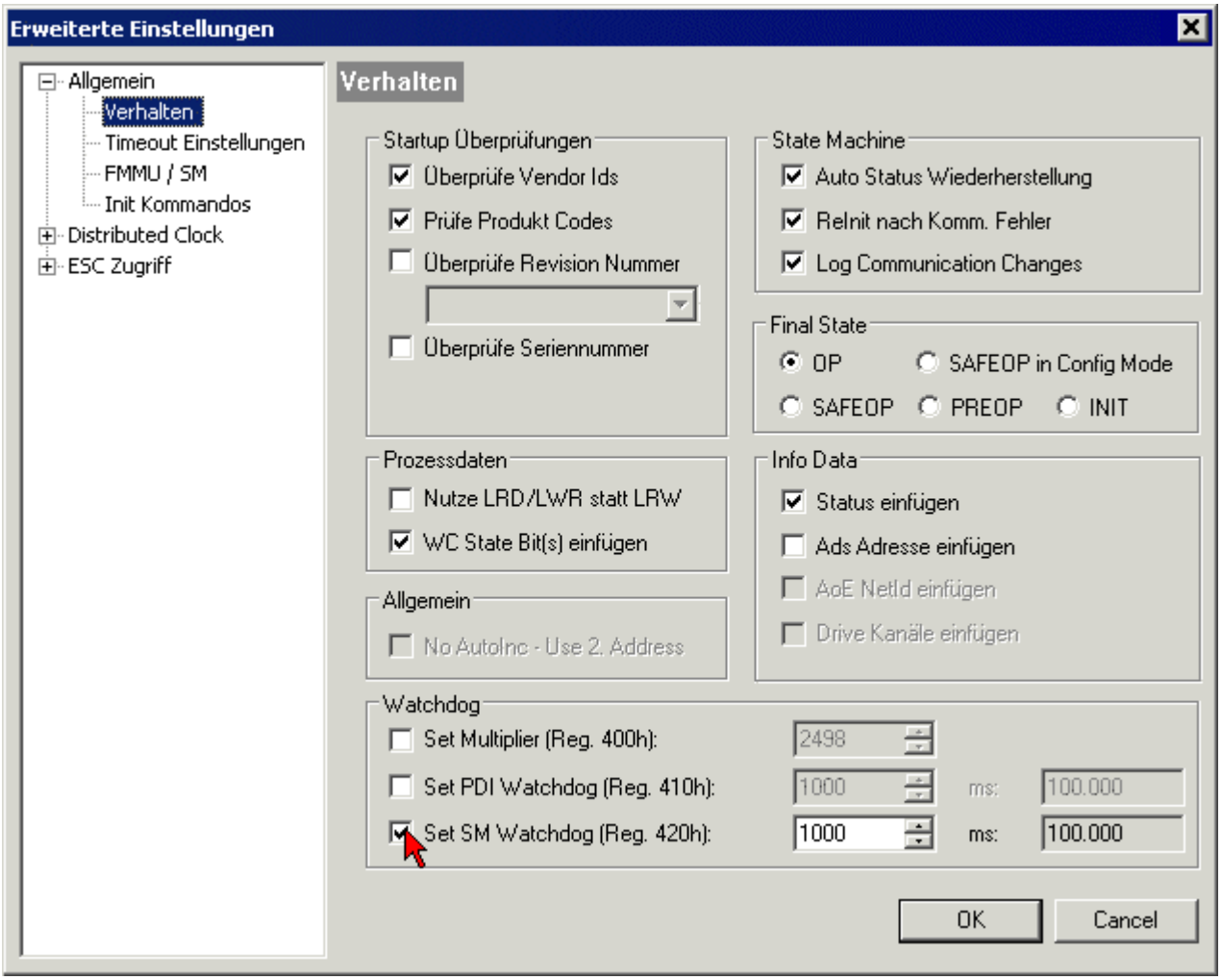



Abb. 37: Karteireiter EtherCAT -> Erweiterte Einstellungen -> Verhalten --> Watchdog

Anmerkungen:

- der Multiplier ist für beide Watchdogs gültig.
- jeder Watchdog hat dann noch eine eigene Timer-Einstellung, die zusammen mit dem Multiplier eine resultierende Zeit ergibt.
- Wichtig: die Multiplier/Timer-Einstellung wird nur beim Start in den Slave geladen, wenn die Checkbox davor aktiviert ist.
  Ist diese nicht aktiviert, wird nichts herunter geladen und die im ESC befindliche Einstellung bleibt unverändert.

### Multiplier

Beide Watchdogs erhalten ihre Impulse aus dem lokalen Klemmentakt, geteilt durch den Watchdog-Multiplier:

1/25 MHz * (Watchdog-Multiplier + 2) = 100 µs (bei Standard-Einstellung 2498 für den Multiplier)

Die Standard Einstellung 1000 für den SM-Watchdog entspricht einer Auslösezeit von 100 ms.

Der Wert in Multiplier + 2 entspricht der Anzahl 40ns-Basisticks, die einen Watchdog-Tick darstellen.
Der Multiplier kann verändert werden, um die Watchdog-Zeit in einem größeren Bereich zu verstellen.

### Beispiel „Set SM-Watchdog“

Die Checkbox erlaubt eine manuelle Einstellung der Watchdog-Zeiten. Sind die Ausgänge gesetzt und tritt eine EtherCAT-Kommunikationsunterbrechung auf, löst der SM-Watchdog nach der eingestellten Zeit ein Löschen der Ausgänge aus. Diese Einstellung kann dazu verwendet werden, um eine Klemme an langsame

EtherCAT-Master oder sehr lange Zykluszeiten anzupassen. Der Standardwert des SM-Watchdog ist auf 100 ms eingestellt. Der Einstellbereich umfasst 0...65535. Zusammen mit einem Multiplier in einem Bereich von 1...65535 deckt dies einen Watchdog-Zeitraum von 0...~170 Sekunden ab.

**Berechnung**

Multiplier = 2498 → Watchdog-Basiszeit = 1 / 25 MHz * (2498 + 2) = 0,0001 Sekunden = 100 µs
SM Watchdog = 10000 → 10000 * 100 µs = 1 Sekunde Watchdog-Überwachungszeit

**⚠ VORSICHT**

**Ungewolltes Verhalten des Systems möglich!**

Die Abschaltung des SM-Watchdog durch SM Watchdog = 0 funktioniert erst in Klemmen ab Version -0016. In vorherigen Versionen wird vom Einsatz dieser Betriebsart abgeraten.

**⚠ VORSICHT**

**Beschädigung von Geräten und ungewolltes Verhalten des Systems möglich!**

Bei aktiviertem SM-Watchdog und eingetragenem Wert 0 schaltet der Watchdog vollständig ab! Dies ist die Deaktivierung des Watchdogs! Gesetzte Ausgänge werden dann bei einer Kommunikationsunterbrechung NICHT in den sicheren Zustand gesetzt!

## 3.4 EtherCAT State Machine

Über die EtherCAT State Machine (ESM) wird der Zustand des EtherCAT-Slaves gesteuert. Je nach Zustand sind unterschiedliche Funktionen im EtherCAT-Slave zugänglich bzw. ausführbar. Insbesondere während des Hochlaufs des Slaves müssen in jedem State spezifische Kommandos vom EtherCAT Master zum Gerät gesendet werden.

Es werden folgende Zustände unterschieden:

- Init
- Pre-Operational
- Safe-Operational und
- Operational
- Boot

Regulärer Zustand eines jeden EtherCAT Slaves nach dem Hochlauf ist der Status OP.

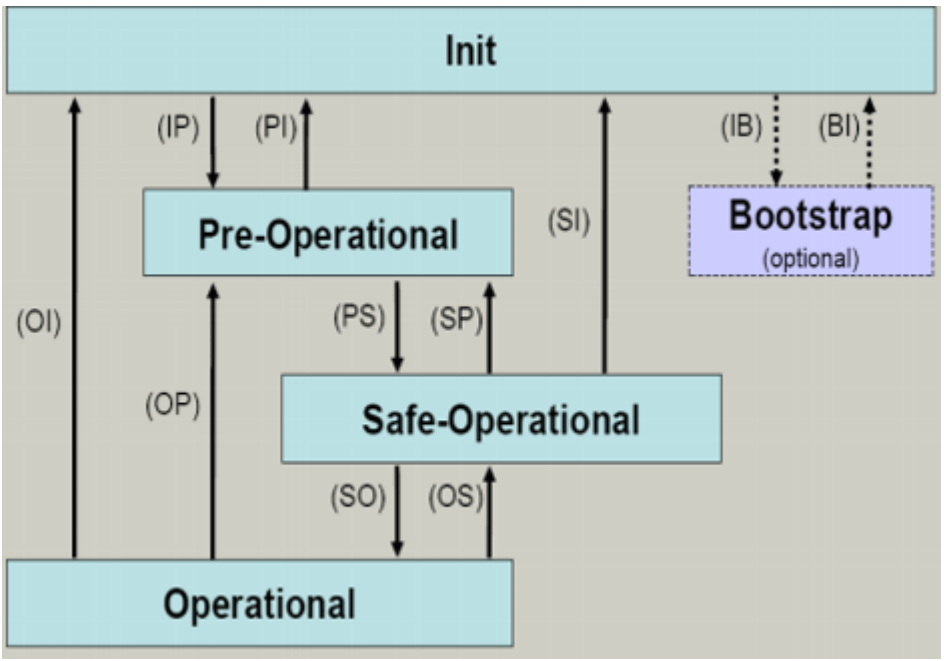



Abb. 38: Zustände der EtherCAT State Machine

### Init

Nach dem Einschalten befindet sich der EtherCAT-Slave im Zustand Init. Dort ist weder Mailbox- noch Prozessdatenkommunikation möglich. Der EtherCAT-Master initialisiert die Sync-Manager-Kanäle 0 und 1 für die Mailbox-Kommunikation.

### Pre-Operational (Pre-Op)

Beim Übergang von *Init* nach *Pre-Op* prüft der EtherCAT-Slave, ob die Mailbox korrekt initialisiert wurde.

Im Zustand *Pre-Op* ist Mailbox-Kommunikation aber keine Prozessdaten-Kommunikation möglich. Der EtherCAT-Master initialisiert die Sync-Manager-Kanäle für Prozessdaten (ab Sync-Manager-Kanal 2), die FMMU-Kanäle und falls der Slave ein konfigurierbares Mapping unterstützt das PDO-Mapping oder das Sync-Manager-PDO-Assignement. Weiterhin werden in diesem Zustand die Einstellungen für die Prozessdatenübertragung sowie ggf. noch klemmenspezifische Parameter übertragen, die von den Defaulteinstellungen abweichen.

### Safe-Operational (Safe-Op)

Beim Übergang von *Pre-Op* nach *Safe-Op* prüft der EtherCAT-Slave, ob die Sync-Manager-Kanäle für die Prozessdatenkommunikation sowie ggf. ob die Einstellungen für die Distributed-Clocks korrekt sind. Bevor er den Zustandswechsel quittiert, kopiert der EtherCAT-Slave aktuelle Inputdaten in die entsprechenden DP-RAM-Bereiche des EtherCAT-Slave-Controllers (ECSC).

Im Zustand *Safe-Op* ist Mailbox- und Prozessdaten-Kommunikation möglich, allerdings hält der Slave seine Ausgänge im sicheren Zustand und gibt sie noch nicht aus. Die Inputdaten werden aber bereits zyklisch aktualisiert.

### Ausgänge im SAFEOP

Die standardmäßig aktivierte Watchdogüberwachung [▶ 69] bringt die Ausgänge im Modul in Abhängigkeit von den Einstellungen im SAFEOP und OP in einen sicheren Zustand - je nach Gerät und Einstellung z. B. auf AUS. Wird dies durch Deaktivieren der Watchdogüberwachung im Modul unterbunden, können auch im Geräte-Zustand SAFEOP Ausgänge geschaltet werden bzw. gesetzt bleiben.

#### Operational (Op)

Bevor der EtherCAT-Master den EtherCAT-Slave von *Safe-Op* nach *Op* schaltet, muss er bereits gültige Outputdaten übertragen.

Im Zustand *Op* kopiert der Slave die Ausgangsdaten des Masters auf seine Ausgänge. Es ist Prozessdaten- und Mailbox-Kommunikation möglich.

#### Boot

Im Zustand *Boot* kann ein Update der Slave-Firmware vorgenommen werden. Der Zustand *Boot* ist nur über den Zustand *Init* zu erreichen.

Im Zustand *Boot* ist Mailbox-Kommunikation über das Protokoll *File-Access over EtherCAT (FoE)* möglich, aber keine andere Mailbox-Kommunikation und keine Prozessdaten-Kommunikation.

## 3.5 CoE-Interface

#### Allgemeine Beschreibung

Das CoE-Interface (CAN application protocol over EtherCAT) ist die Parameterverwaltung für EtherCAT-Geräte. EtherCAT-Slaves oder auch der EtherCAT-Master verwalten darin feste (ReadOnly) oder veränderliche Parameter, die sie zum Betrieb, Diagnose oder Inbetriebnahme benötigen.

CoE-Parameter sind in einer Tabellen-Hierarchie angeordnet und prinzipiell dem Anwender über den Feldbus lesbar zugänglich. Der EtherCAT-Master (TwinCAT System Manager) kann über EtherCAT auf die lokalen CoE-Verzeichnisse der Slaves zugreifen und je nach Eigenschaften lesend oder schreibend einwirken.

Es sind verschiedene Typen für CoE-Parameter möglich wie String (Text), Integer-Zahlen, Bool'sche Werte oder größere Byte-Felder. Damit lassen sich ganz verschiedene Eigenschaften beschreiben. Beispiele für solche Parameter sind Herstellerkennung, Seriennummer, Prozessdateneinstellungen, Gerätename, Abgleichwerte für analoge Messung oder Passwörter.

Die Ordnung erfolgt in zwei Ebenen über hexadezimale Nummerierung: zuerst wird der (Haupt)Index genannt, dann der Subindex. Die Wertebereiche sind

- Index: 0x0000…0xFFFF ($0...65535_{dez}$)
- SubIndex: 0x00…0xFF ($0...255_{dez}$)

Üblicherweise wird ein so lokalisierter Parameter geschrieben als 0x8010:07 mit voranstehendem „0x“ als Kennzeichen des hexadezimalen Zahlenraumes und Doppelpunkt zwischen Index und Subindex.

Die für den EtherCAT-Feldbusanwender wichtigen Bereiche sind

- 0x1000: hier sind feste Identitäts-Informationen zum Gerät hinterlegt wie Name, Hersteller, Seriennummer etc. Außerdem liegen hier Angaben über die aktuellen und verfügbaren Prozessdatenkonstellationen.
- 0x8000: hier sind die für den Betrieb erforderlichen funktionsrelevanten Parameter für alle Kanäle zugänglich wie Filtereinstellung oder Ausgabefrequenz.

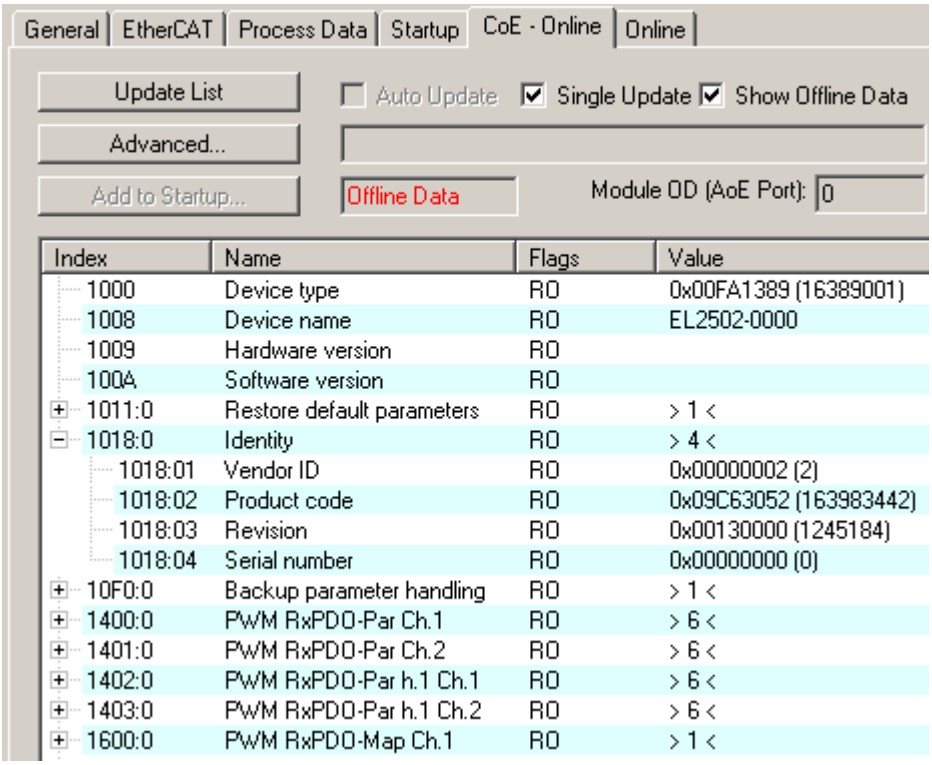
Weitere wichtige Bereiche sind:

- 0x4000: hier befinden sich bei manchen EtherCAT-Geräten die Kanalparameter. Historisch war dies der erste Parameterbereich, bevor der 0x8000 Bereich eingeführt wurde. EtherCAT Geräte, die früher mit Parametern in 0x4000 ausgerüstet wurden und auf 0x8000 umgestellt wurden, unterstützen aus Kompatibilitätsgründen beide Bereiche und spiegeln intern.
- 0x6000: hier liegen die Eingangs-PDO („Eingang“ aus Sicht des EtherCAT-Masters)
- 0x7000: hier liegen die Ausgangs-PDO („Ausgang“ aus Sicht des EtherCAT-Masters)

**Verfügbarkeit**

Nicht jedes EtherCAT Gerät muss über ein CoE-Verzeichnis verfügen. Einfache I/O-Module ohne eigenen Prozessor verfügen in der Regel. über keine veränderlichen Parameter und haben deshalb auch kein CoE-Verzeichnis.

Wenn ein Gerät über ein CoE-Verzeichnis verfügt, stellt sich dies im TwinCAT System Manager als ein eigener Karteireiter mit der Auflistung der Elemente dar:




| Index | Name | Flags | Value |
|---|---|---|---|
| 1000 | Device type | RO | 0x00FA1389 (16389001) |
| 1008 | Device name | RO | EL2502-0000 |
| 1009 | Hardware version | RO | |
| 100A | Software version | RO | |
| 1011:0 | Restore default parameters | RO | > 1 < |
| 1018:0 | Identity | RO | > 4 < |
| 1018:01 | Vendor ID | RO | 0x00000002 (2) |
| 1018:02 | Product code | RO | 0x09C63052 (163983442) |
| 1018:03 | Revision | RO | 0x00130000 (1245184) |
| 1018:04 | Serial number | RO | 0x00000000 (0) |
| 10F0:0 | Backup parameter handling | RO | > 1 < |
| 1400:0 | PWM RxPDO-Par Ch.1 | RO | > 6 < |
| 1401:0 | PWM RxPDO-Par Ch.2 | RO | > 6 < |
| 1402:0 | PWM RxPDO-Par h.1 Ch.1 | RO | > 6 < |
| 1403:0 | PWM RxPDO-Par h.1 Ch.2 | RO | > 6 < |
| 1600:0 | PWM RxPDO-Map Ch.1 | RO | > 1 < |

Abb. 39: Karteireiter „CoE-Online“

In der oberen Abbildung sind die im Gerät „EL2502“ verfügbaren CoE-Objekte von 0x1000 bis 0x1600 zusehen, die Subindizes von 0x1018 sind aufgeklappt.

### Datenerhaltung und Funktion „NoCoeStorage“

Einige, insbesondere die vorgesehenen Einstellungsparameter des Slaves sind veränderlich und beschreibbar. Dies kann schreibend/lesend geschehen

- über den System Manager (Abb. Karteireiter „CoE-Online“) durch Anklicken
  Dies bietet sich bei der Inbetriebnahme der Anlage/Slaves an. Klicken Sie auf die entsprechende Zeile des zu parametrierenden Indizes und geben sie einen entsprechenden Wert im „SetValue“-Dialog ein.
- aus der Steuerung/PLC über ADS z. B. durch die Bausteine aus der TcEtherCAT.lib Bibliothek
  Dies wird für Änderungen während der Anlangenlaufzeit empfohlen oder wenn kein System Manager bzw. Bedienpersonal zur Verfügung steht.

### Datenerhaltung

Werden online auf dem Slave CoE-Parameter geändert, wird dies in Beckhoff-Geräten üblicherweise ausfallsicher im Gerät (EEPROM) gespeichert. D. h. nach einem Neustart (Repower) sind die veränderten CoE-Parameter immer noch erhalten.
Andere Hersteller können dies anders handhaben.

Ein EEPROM unterliegt in Bezug auf Schreibvorgänge einer begrenzten Lebensdauer. Ab typischerweise 100.000 Schreibvorgängen kann eventuell nicht mehr sichergestellt werden, dass neue (veränderte) Daten sicher gespeichert werden oder noch auslesbar sind. Dies ist für die normale Inbetriebnahme ohne Belang. Werden allerdings zur Maschinenlaufzeit fortlaufend CoE-Parameter über ADS verändert, kann die Lebensdauergrenze des EEPROM durchaus erreicht werden.

Es ist von der FW-Version abhängig, ob die Funktion NoCoeStorage unterstützt wird, die das Abspeichern veränderter CoE-Werte unterdrückt.
Ob das auf das jeweilige Gerät zutrifft, ist den technischen Daten dieser Dokumentation zu entnehmen.

- wird unterstützt: die Funktion ist per einmaligem Eintrag des Codeworts 0x12345678 in CoE 0xF008 zu aktivieren und solange aktiv, wie das Codewort nicht verändert wird. Nach dem Einschalten des Gerätes ist sie nicht aktiv.
  Veränderte CoE-Werte werden dann nicht im EEPROM abgespeichert, sie können somit beliebig oft verändert werden.
- wird nicht unterstützt: eine fortlaufende Änderung von CoE-Werten ist angesichts der o.a. Lebensdauergrenze nicht zulässig.

### Startup List

Veränderungen im lokalen CoE-Verzeichnis der Klemme gehen im Austauschfall mit der alten Klemme verloren. Wird im Austauschfall eine neue Klemme mit Werkseinstellungen ab Lager Beckhoff eingesetzt, bringt diese die Standardeinstellungen mit. Es ist deshalb empfehlenswert, alle Veränderungen im CoE-Verzeichnis eines EtherCAT Slave in der Startup List des Slaves zu verankern, die bei jedem Start des EtherCAT Feldbus abgearbeitet wird. So wird auch ein im Austauschfall ein neuer EtherCAT Slave automatisch mit den Vorgaben des Anwenders parametriert.

Wenn EtherCAT Slaves verwendet werden, die lokal CoE-Wert nicht dauerhaft speichern können, ist zwingend die StartUp-Liste zu verwenden.

**Empfohlenes Vorgehen bei manueller Veränderung von CoE-Parametern**

- gewünschte Änderung im System Manager vornehmen
  Werte werden lokal im EtherCAT Slave gespeichert
- wenn der Wert dauerhaft Anwendung finden soll, einen entsprechenden Eintrag in der StartUp-Liste vornehmen.
  Die Reihenfolge der StartUp-Einträge ist dabei i.d.R. nicht relevant.

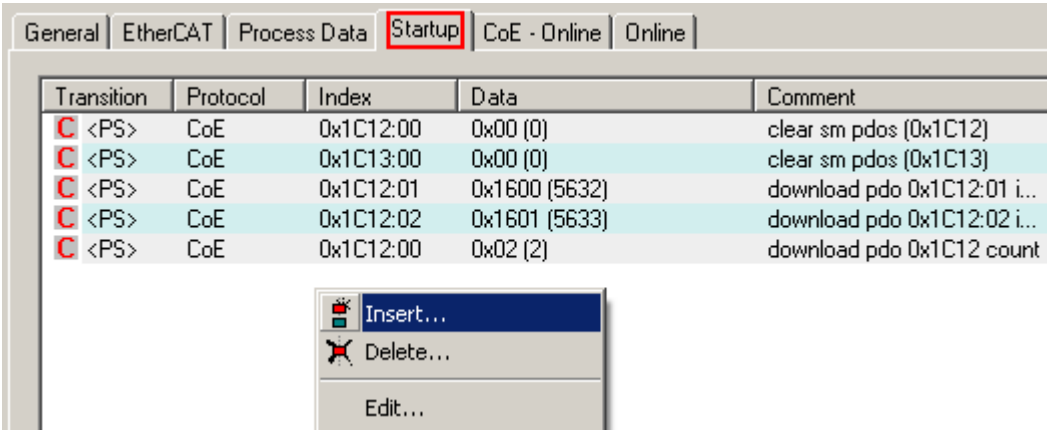



Abb. 40: StartUp-Liste im TwinCAT System Manager

In der StartUp-Liste können bereits Werte enthalten sein, die vom System Manager nach den Angaben der ESI dort angelegt werden. Zusätzliche anwendungsspezifische Einträge können angelegt werden.

### Online/Offline Verzeichnis

Während der Arbeit mit dem TwinCAT System Manager ist zu unterscheiden ob das EtherCAT-Gerät gerade „verfügbar“, also angeschaltet und über EtherCAT verbunden und damit **online** ist oder ob ohne angeschlossene Slaves eine Konfiguration **offline** erstellt wird.

In beiden Fällen ist ein CoE-Verzeichnis nach Abb. „Karteireiter ‚CoE-Online‘“ zu sehen, die Konnektivität wird allerdings als offline/online angezeigt.

- wenn der Slave offline ist:
  - wird das Offline-Verzeichnis aus der ESI-Datei angezeigt. Änderungen sind hier nicht sinnvoll bzw. möglich.
  - wird in der Identität der konfigurierte Stand angezeigt
  - wird kein Firmware- oder Hardware-Stand angezeigt, da dies Eigenschaften des realen Gerätes sind.
  - ist ein rotes **Offline** zu sehen

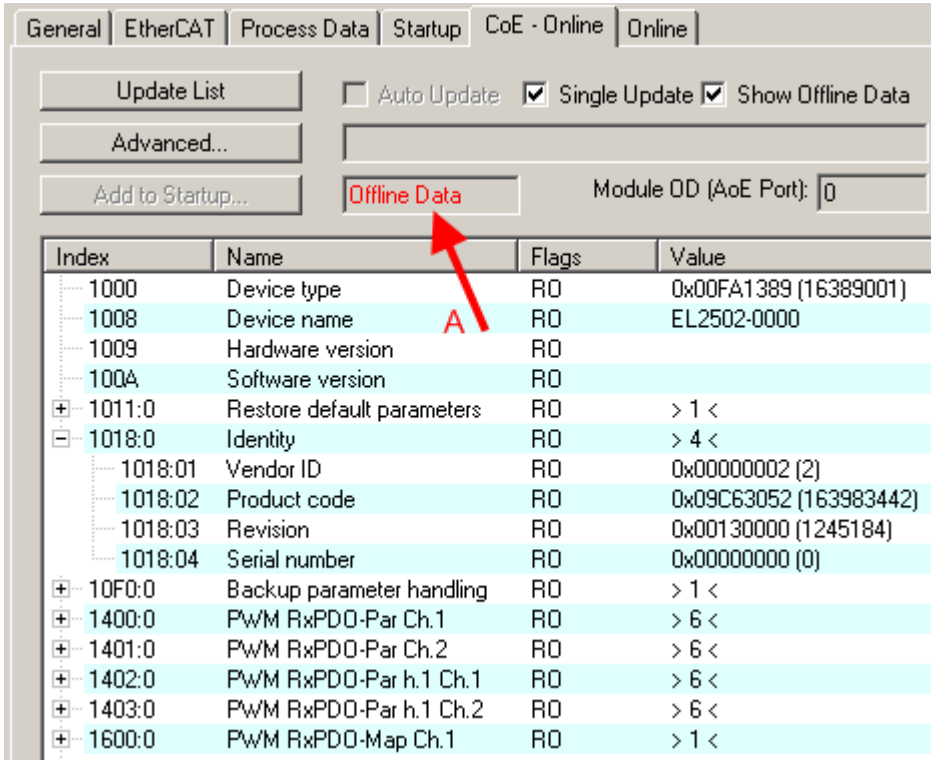



Abb. 41: Offline-Verzeichnis

- wenn der Slave online ist
  - wird das reale aktuelle Verzeichnis des Slaves ausgelesen. Dies kann je nach Größe und Zykluszeit einige Sekunden dauern.
  - wird die tatsächliche Identität angezeigt
  - wird der Firmware- und Hardware-Stand des Gerätes laut elektronischer Auskunft angezeigt
  - ist ein grünes **Online** zu sehen

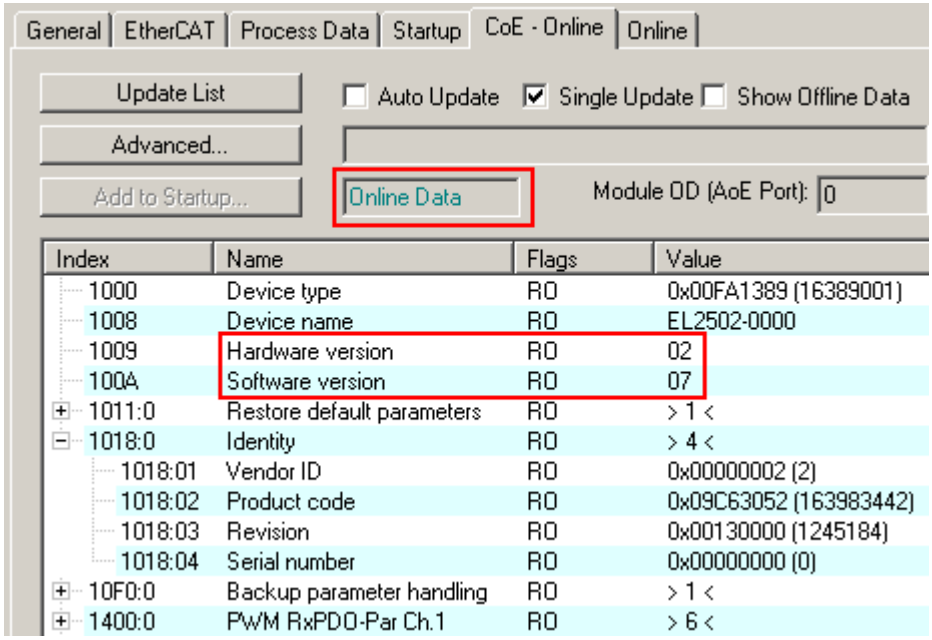



Abb. 42: Online-Verzeichnis

### Kanalweise Ordnung

Das CoE-Verzeichnis ist in EtherCAT Geräten angesiedelt, die meist mehrere funktional gleichwertige Kanäle umfassen. z. B. hat eine 4 kanalige Analogeingangsklemme 0...10 V auch vier logische Kanäle und damit vier gleiche Sätze an Parameterdaten für die Kanäle. Um in den Dokumentationen nicht jeden Kanal auflisten zu müssen, wird gerne der Platzhalter „n“ für die einzelnen Kanalnummern verwendet.

Im CoE-System sind für die Menge aller Parameter eines Kanals eigentlich immer 16 Indizes mit jeweils 255 Subindizes ausreichend. Deshalb ist die kanalweise Ordnung in $16_{dez}/10_{hex}$-Schritten eingerichtet. Am Beispiel des Parameterbereichs 0x8000 sieht man dies deutlich:

- Kanal 0: Parameterbereich 0x8000:00 ... 0x800F:255
- Kanal 1: Parameterbereich 0x8010:00 ... 0x801F:255
- Kanal 2: Parameterbereich 0x8020:00 ... 0x802F:255
- ...

Allgemein wird dies geschrieben als 0x80n0.

Ausführliche Hinweise zum CoE-Interface finden Sie in der EtherCAT-Systemdokumentation auf der Beckhoff Website.

## 3.6 Distributed Clock

Die Distributed Clock stellt eine lokale Uhr im EtherCAT Slave Controller (ESC) dar mit den Eigenschaften:

- Einheit *1 ns*
- Nullpunkt *1.1.2000 00:00*
- Umfang *64 Bit* (ausreichend für die nächsten 584 Jahre); manche EtherCAT-Slaves unterstützen jedoch nur einen Umfang von 32 Bit, d. h. nach ca. 4,2 Sekunden läuft die Variable über
- Diese lokale Uhr wird vom EtherCAT Master automatisch mit der Master Clock im EtherCAT Bus mit einer Genauigkeit < 100 ns synchronisiert.

Detaillierte Informationen entnehmen Sie bitte der vollständigen EtherCAT-Systembeschreibung.

# 4 Montage und Verdrahtung

## 4.1 Hinweise zum ESD-Schutz

**HINWEIS**

**Zerstörung der Geräte durch elektrostatische Aufladung möglich!**

Die Geräte enthalten elektrostatisch gefährdete Bauelemente, die durch unsachgemäße Behandlung beschädigt werden können.

- Sie müssen beim Umgang mit den Komponenten elektrostatisch entladen sein; vermeiden Sie außerdem die Federkontakte (s. Abb.) direkt zu berühren.
- Vermeiden Sie den Kontakt mit hoch isolierenden Stoffen (Kunstfaser, Kunststofffolien etc.)
- Beim Umgang mit den Komponenten ist auf gute Erdung der Umgebung zu achten (Arbeitsplatz, Verpackung und Personen)
- Jede Busstation muss auf der rechten Seite mit der Endkappe EL9011 oder EL9012 abgeschlossen werden, um Schutzart und ESD-Schutz sicher zu stellen.

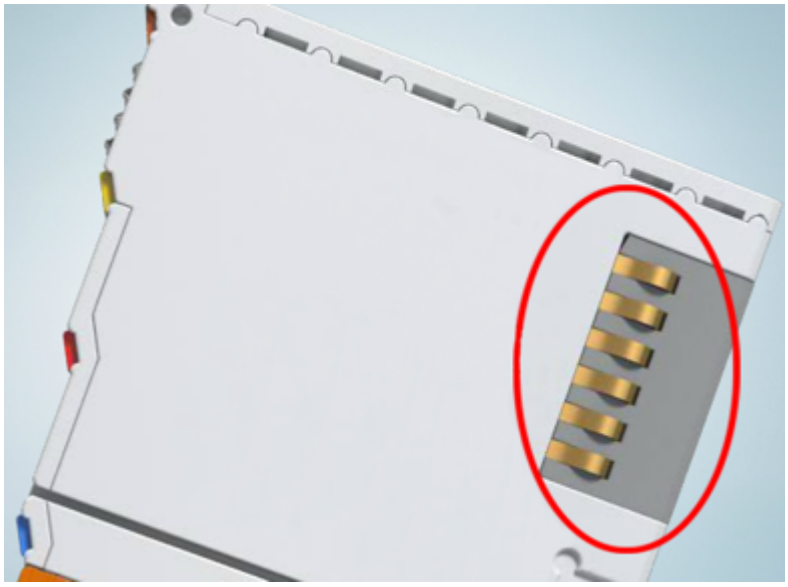


Abb. 43: Federkontakte der Beckhoff I/O-Komponenten

# 4.2 Explosionsschutz

## 4.2.1 ATEX - Besondere Bedingungen (erweiterter Temperaturbereich)

**⚠ WARNUNG**

**Beachten Sie die besonderen Bedingungen für die bestimmungsgemäße Verwendung von Beckhoff-Feldbuskomponenten mit erweitertem Temperaturbereich (ET) in explosionsgefährdeten Bereichen (Richtlinie 2014/34/EU)!**

- Die zertifizierten Komponenten sind in ein geeignetes Gehäuse zu errichten, das eine Schutzart von mindestens IP54 gemäß EN 60079-15 gewährleistet! Dabei sind die Umgebungsbedingungen bei der Verwendung zu berücksichtigen!
- Für Staub (nur die Feldbuskomponenten der Zertifikatsnummer KEMA 10ATEX0075 X Issue 9): Das Gerät ist in ein geeignetes Gehäuse einzubauen, das eine Schutzart von IP54 gemäß EN 60079-31 für Gruppe IIIA oder IIIB und IP6X für Gruppe IIIC bietet, wobei die Umgebungsbedingungen, unter denen das Gerät verwendet wird, zu berücksichtigen sind!
- Wenn die Temperaturen bei Nennbetrieb an den Einführungsstellen der Kabel, Leitungen oder Rohrleitungen höher als 70°C oder an den Aderverzweigungsstellen höher als 80°C ist, so müssen Kabel ausgewählt werden, deren Temperaturdaten den tatsächlich gemessenen Temperaturwerten entsprechen!
- Beachten Sie für Beckhoff-Feldbuskomponenten mit erweitertem Temperaturbereich (ET) beim Einsatz in explosionsgefährdeten Bereichen den zulässigen Umgebungstemperaturbereich von -25 bis 60°C!
- Es müssen Maßnahmen zum Schutz gegen Überschreitung der Nennbetriebsspannung durch kurzzeitige Störspannungen um mehr als 40% getroffen werden!
- Die einzelnen Klemmen dürfen nur aus dem Busklemmensystem gezogen oder entfernt werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!
- Die Anschlüsse der zertifizierten Komponenten dürfen nur verbunden oder unterbrochen werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!
- Die Sicherung der Einspeiseklemmen KL92xx/EL92xx dürfen nur gewechselt werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!
- Adresswahlschalter und ID-Switche dürfen nur eingestellt werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!

### Normen

Die grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsanforderungen werden durch Übereinstimmung mit den folgenden Normen erfüllt:

- EN 60079-0:2012+A11:2013
- EN 60079-15:2010
- EN 60079-31:2013 (nur für Zertifikatsnummer KEMA 10ATEX0075 X Issue 9)

### Kennzeichnung

Die gemäß ATEX-Richtlinie für den explosionsgefährdeten Bereich zertifizierten Beckhoff-Feldbuskomponenten mit erweitertem Temperaturbereich (ET) tragen die folgende Kennzeichnung:

**II 3G KEMA 10ATEX0075 X Ex nA IIC T4 Gc Ta: -25 … +60°C**

II 3D KEMA 10ATEX0075 X Ex tc IIIC T135°C Dc Ta: -25 ... +60°C
(nur für Feldbuskomponenten mit Zertifikatsnummer KEMA 10ATEX0075 X Issue 9)

oder

**II 3G KEMA 10ATEX0075 X Ex nA nC IIC T4 Gc Ta: -25 … +60°C**

II 3D KEMA 10ATEX0075 X Ex tc IIIC T135°C Dc Ta: -25 ... +60°C
(nur für Feldbuskomponenten mit Zertifikatsnummer KEMA 10ATEX0075 X Issue 9)

## 4.2.2 IECEx - Besondere Bedingungen

**⚠ WARNUNG**

**Beachten Sie die besonderen Bedingungen für die bestimmungsgemäße Verwendung von Beckhoff-Feldbuskomponenten in explosionsgefährdeten Bereichen!**

- Für Gas: Die Komponenten sind in ein geeignetes Gehäuse zu errichten, das gemäß EN 60079-15 eine Schutzart von IP54 gewährleistet! Dabei sind die Umgebungsbedingungen bei der Verwendung zu berücksichtigen!
- Für Staub (nur für Feldbuskomponenten der Zertifikatsnummer IECEx DEK 16.0078X Issue 3): Die Komponenten sind in einem geeigneten Gehäuse zu errichten, das gemäß EN 60079-31 für die Gruppe IIIA oder IIIB eine Schutzart von IP54 oder für die Gruppe IIIC eine Schutzart von IP6X gewährleistet. Dabei sind die Umgebungsbedingungen bei der Verwendung zu berücksichtigen!
- Die Komponenten dürfen nur in einem Bereich mit mindestens Verschmutzungsgrad 2 gemäß IEC 60664-1 verwendet werden!
- Es sind Vorkehrungen zu treffen, um zu verhindern, dass die Nennspannung durch transiente Störungen von mehr als 119 V überschritten wird!
- Wenn die Temperaturen bei Nennbetrieb an den Einführungsstellen der Kabel, Leitungen oder Rohrleitungen höher als 70°C oder an den Aderverzweigungsstellen höher als 80°C ist, so müssen Kabel ausgewählt werden, deren Temperaturdaten den tatsächlich gemessenen Temperaturwerten entsprechen!
- Beachten Sie für Beckhoff-Feldbuskomponenten beim Einsatz in explosionsgefährdeten Bereichen den zulässigen Umgebungstemperaturbereich!
- Die einzelnen Klemmen dürfen nur aus dem Busklemmensystem gezogen oder entfernt werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!
- Die Anschlüsse der zertifizierten Komponenten dürfen nur verbunden oder unterbrochen werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!
- Adresswahlschalter und ID-Switche dürfen nur eingestellt werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!
- Die Frontklappe von zertifizierten Geräten darf nur geöffnet werden, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wurde bzw. bei Sicherstellung einer nicht-explosionsfähigen Atmosphäre!

### Normen

Die grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsanforderungen werden durch Übereinstimmung mit den folgenden Normen erfüllt:

- EN 60079-0:2011
- EN 60079-15:2010
- EN 60079-31:2013 (nur für Zertifikatsnummer IECEx DEK 16.0078X Issue 3)

### Kennzeichnung

Die gemäß IECEx für den explosionsgefährdeten Bereich zertifizierten Beckhoff-Feldbuskomponenten tragen die folgende Kennzeichnung:

| | |
|---|---|
| Kennzeichnung für Feldbuskomponenten der Zertifikat-Nr. IECEx DEK 16.0078X Issue 3: | **IECEx DEK 16.0078 X**<br>**Ex nA IIC T4 Gc**<br>**Ex tc IIIC T135°C Dc** |
| Kennzeichnung für Feldbuskomponenten von Zertifikaten mit späteren Ausgaben: | **IECEx DEK 16.0078 X**<br>**Ex nA IIC T4 Gc** |

### 4.2.3 Weiterführende Dokumentation zu ATEX und IECEx

| HINWEIS | |
|---|---|
| | **Weiterführende Dokumentation zum Explosionsschutz gemäß ATEX und IECEx**<br>Beachten Sie auch die weiterführende Dokumentation<br>**Explosionsschutz für Klemmensysteme**<br>Hinweise zum Einsatz der Beckhoff Klemmensysteme in explosionsgefährdeten Bereichen gemäß ATEX und IECEx,<br>die Ihnen auf der Beckhoff-Homepage www.beckhoff.de im Download-Bereich Ihres Produktes zum Download zur Verfügung steht! |

## 4.2.4 cFMus - Besondere Bedingungen

**⚠ WARNUNG**

**Beachten Sie die besonderen Bedingungen für die bestimmungsgemäße Verwendung von Beckhoff-Feldbuskomponenten in explosionsgefährdeten Bereichen!**

- Die Geräte müssen in einem Gehäuse installiert werden, das mindestens die Schutzart IP54 gemäß ANSI/UL 60079-0 (USA) oder CSA C22.2 No. 60079-0 (Kanada) bietet!
- Die Geräte dürfen nur in einem Bereich mit mindestens Verschmutzungsgrad 2, wie in IEC 60664-1 definiert, verwendet werden!
- Es muss ein Transientenschutz vorgesehen werden, der auf einen Pegel von höchstens 140% des Spitzenwertes der Nennspannung an den Versorgungsklemmen des Geräts eingestellt ist.
- Die Stromkreise müssen auf die Überspannungskategorie II gemäß IEC 60664-1 begrenzt sein.
- Die Feldbuskomponenten dürfen nur entfernt oder eingesetzt werden, wenn die Systemversorgung und die Feldversorgung ausgeschaltet sind oder wenn der Ort als ungefährlich bekannt ist.
- Die Feldbuskomponenten dürfen nur getrennt oder angeschlossen werden, wenn die Systemversorgung abgeschaltet ist oder wenn der Einsatzort als nicht explosionsgefährdet bekannt ist.

### Standards

Die grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsanforderungen werden durch Übereinstimmung mit den folgenden Normen erfüllt:

M20US0111X (US):

- FM Class 3600:2018
- FM Class 3611:2018
- FM Class 3810:2018
- ANSI/UL 121201:2019
- ANSI/ISA 61010-1:2012
- ANSI/UL 60079-0:2020
- ANSI/UL 60079-7:2017

FM20CA0053X (Canada):

- CAN/CSA C22.2 No. 213-17:2017
- CSA C22.2 No. 60079-0:2019
- CAN/CSA C22.2 No. 60079-7:2016
- CAN/CSA C22.2 No.61010-1:2012

### Kennzeichnung

Die gemäß cFMus für den explosionsgefährdeten Bereich zertifizierten Beckhoff-Feldbuskomponenten tragen die folgende Kennzeichnung:

| | |
|---|---|
| FM20US0111X (US): | **Class I, Division 2, Groups A, B, C, D**<br>**Class I, Zone 2, AEx ec IIC T4 Gc** |
| FM20CA0053X (Canada): | **Class I, Division 2, Groups A, B, C, D**<br>**Ex ec T4 Gc** |

### 4.2.5 Weiterführende Dokumentation zu cFMus

| HINWEIS | |
|---|---|
| | **Weiterführende Dokumentation zum Explosionsschutz gemäß cFMus**<br>Beachten Sie auch die weiterführende Dokumentation<br>**Control Drawing I/O, CX, CPX**<br>Anschlussbilder und Ex-Kennzeichnungen,<br>die Ihnen auf der Beckhoff-Homepage www.beckhoff.de im Download-Bereich Ihres Produktes zum Download zur Verfügung steht! |

## 4.3 UL-Hinweise

| ⚠ VORSICHT |
| --- |
| **Application**<br>The modules are intended for use with Beckhoff's UL Listed EtherCAT System only. |

| ⚠ VORSICHT |
| --- |
| **Examination**<br>For cULus examination, the Beckhoff I/O System has only been investigated for risk of fire and electrical shock (in accordance with UL508 and CSA C22.2 No. 142). |

| ⚠ VORSICHT |
| --- |
| **For devices with Ethernet connectors**<br>Not for connection to telecommunication circuits. |

### Grundlagen

UL-Zertifikation nach UL508. Solcherart zertifizierte Geräte sind gekennzeichnet durch das Zeichen:

## 4.4 Tragschienenmontage

**⚠ WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!**

Setzen Sie das Busklemmen-System in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der Busklemmen beginnen!

### Montage

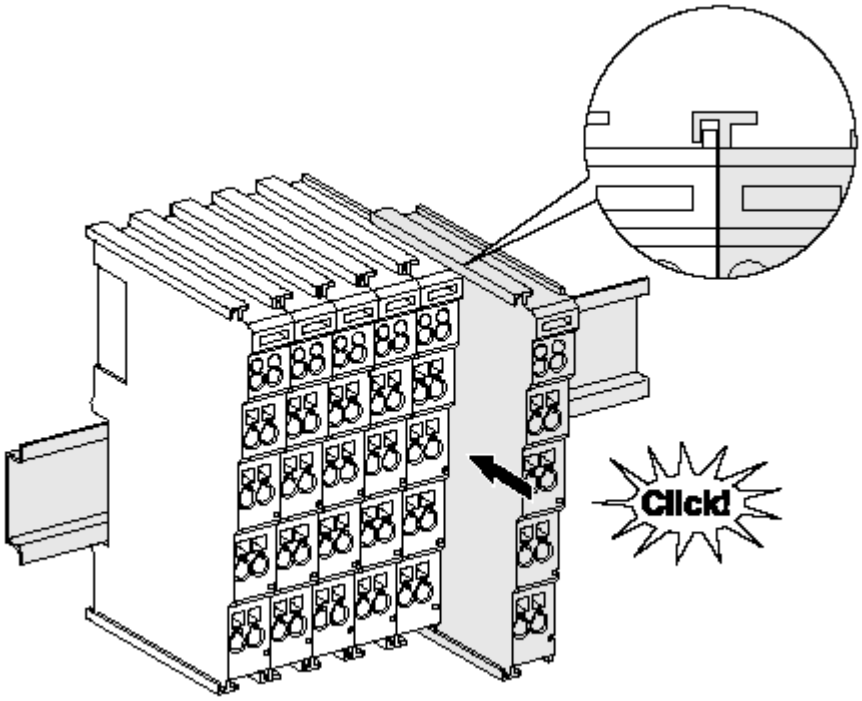



Abb. 44: Montage auf Tragschiene

Die Buskoppler und Busklemmen werden durch leichten Druck auf handelsübliche 35 mm Tragschienen (Hutschienen nach EN 60715) aufgerastet:

1. Stecken Sie zuerst den Feldbuskoppler auf die Tragschiene.
2. Auf der rechten Seite des Feldbuskopplers werden nun die Busklemmen angereiht. Stecken Sie dazu die Komponenten mit Nut und Feder zusammen und schieben Sie die Klemmen gegen die Tragschiene, bis die Verriegelung hörbar auf der Tragschiene einrastet.
   Wenn Sie die Klemmen erst auf die Tragschiene schnappen und dann nebeneinander schieben ohne das Nut und Feder ineinander greifen, wird keine funktionsfähige Verbindung hergestellt! Bei richtiger Montage darf kein nennenswerter Spalt zwischen den Gehäusen zu sehen sein.

**Tragschienenbefestigung**

Der Verriegelungsmechanismus der Klemmen und Koppler reicht in das Profil der Tragschiene hinein. Achten Sie bei der Montage der Komponenten darauf, dass der Verriegelungsmechanismus nicht in Konflikt mit den Befestigungsschrauben der Tragschiene gerät. Verwenden Sie zur Befestigung von Tragschienen mit einer Höhe von 7,5 mm unter den Klemmen und Kopplern flache Montageverbindungen wie Senkkopfschrauben oder Blindnieten.

### Demontage

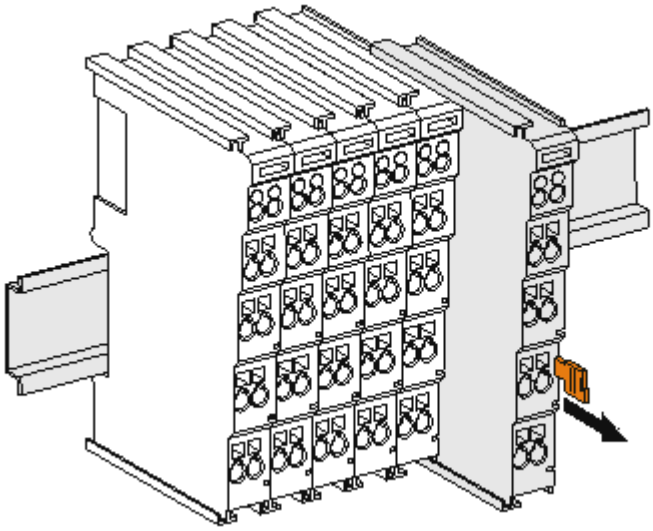


Abb. 45: Demontage von Tragschiene

Jede Klemme wird durch eine Verriegelung auf der Tragschiene gesichert, die zur Demontage gelöst werden muss:

1. Ziehen Sie die Klemme an ihren orangefarbigen Laschen ca. 1 cm von der Tragschiene herunter. Dabei wird die Tragschienenverriegelung dieser Klemme automatisch gelöst und Sie können die Klemme nun ohne großen Kraftaufwand aus dem Busklemmenblock herausziehen.
2. Greifen Sie dazu mit Daumen und Zeigefinger die entriegelte Klemme gleichzeitig oben und unten an den Gehäuseflächen und ziehen sie aus dem Busklemmenblock heraus.

### Verbindungen innerhalb eines Busklemmenblocks

Die elektrischen Verbindungen zwischen Buskoppler und Busklemmen werden durch das Zusammenstecken der Komponenten automatisch realisiert:

- Die sechs Federkontakte des K-Bus/E-Bus übernehmen die Übertragung der Daten und die Versorgung der Busklemmenelektronik.
- Die Powerkontakte übertragen die Versorgung für die Feldelektronik und stellen so innerhalb des Busklemmenblocks eine Versorgungsschiene dar. Die Versorgung der Powerkontakte erfolgt über Klemmen auf dem Buskoppler (bis 24 V) oder für höhere Spannungen über Einspeiseklemmen.

**Powerkontakte**

Beachten Sie bei der Projektierung eines Busklemmenblocks die Kontaktbelegungen der einzelnen Busklemmen, da einige Typen (z.B. analoge Busklemmen oder digitale 4-Kanal-Busklemmen) die Powerkontakte nicht oder nicht vollständig durchschleifen. Einspeiseklemmen (KL91xx, KL92xx bzw. EL91xx, EL92xx) unterbrechen die Powerkontakte und stellen so den Anfang einer neuen Versorgungsschiene dar.

### PE-Powerkontakt

Der Powerkontakt mit der Bezeichnung PE kann als Schutzerde eingesetzt werden. Der Kontakt ist aus Sicherheitsgründen beim Zusammenstecken voreilend und kann Kurzschlussströme bis 125 A ableiten.

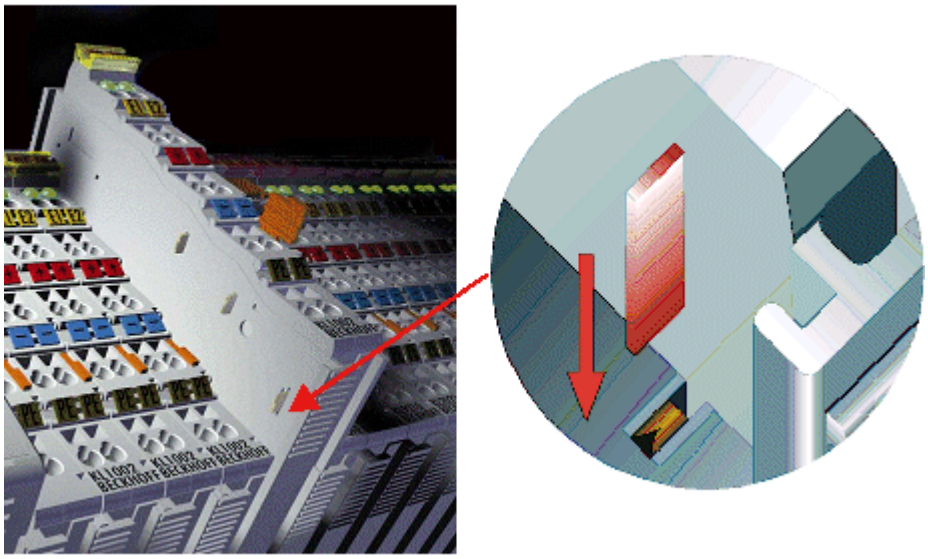


Abb. 46: Linksseitiger Powerkontakt

**HINWEIS**

**Beschädigung des Gerätes möglich**

Beachten Sie, dass aus EMV-Gründen die PE-Kontakte kapazitiv mit der Tragschiene verbunden sind. Das kann bei der Isolationsprüfung zu falschen Ergebnissen und auch zur Beschädigung der Klemme führen (z. B. Durchschlag zur PE-Leitung bei der Isolationsprüfung eines Verbrauchers mit 230 V Nennspannung). Klemmen Sie zur Isolationsprüfung die PE- Zuleitung am Buskoppler bzw. der Einspeiseklemme ab! Um weitere Einspeisestellen für die Prüfung zu entkoppeln, können Sie diese Einspeiseklemmen entriegeln und mindestens 10 mm aus dem Verbund der übrigen Klemmen herausziehen.

**⚠ WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch Stromschlag!**

Der PE-Powerkontakt darf nicht für andere Potentiale verwendet werden!

# 4.5 Montagevorschriften für erhöhte mechanische Belastbarkeit

**⚠ WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!**

Setzen Sie das Busklemmen-System in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der Busklemmen beginnen!

### Zusätzliche Prüfungen

Die Klemmen sind folgenden zusätzlichen Prüfungen unterzogen worden:

| Prüfung | Erläuterung |
|---|---|
| Vibration | 10 Frequenzdurchläufe, in 3-Achsen |
| | 6 Hz < f < 60 Hz Auslenkung 0,35 mm, konstante Amplitude |
| | 60,1 Hz < f < 500 Hz Beschleunigung 5 *g*, konstante Amplitude |
| Schocken | 1000 Schocks je Richtung, in 3-Achsen |
| | 25 *g*, 6 ms |

### Zusätzliche Montagevorschriften

Für die Klemmen mit erhöhter mechanischer Belastbarkeit gelten folgende zusätzliche Montagevorschriften:

- Die erhöhte mechanische Belastbarkeit gilt für alle zulässigen Einbaulagen
- Es ist eine Tragschiene nach EN 60715 TH35-15 zu verwenden
- Der Klemmenstrang ist auf beiden Seiten der Tragschiene durch eine mechanische Befestigung, z.B. mittels einer Erdungsklemme oder verstärkten Endklammer zu fixieren
- Die maximale Gesamtausdehnung des Klemmenstrangs (ohne Koppler) beträgt:
  64 Klemmen mit 12 mm oder 32 Klemmen mit 24 mm Einbaubreite
- Bei der Abkantung und Befestigung der Tragschiene ist darauf zu achten, dass keine Verformung und Verdrehung der Tragschiene auftritt, weiterhin ist kein Quetschen und Verbiegen der Tragschiene zulässig
- Die Befestigungspunkte der Tragschiene sind in einem Abstand vom 5 cm zu setzen
- Zur Befestigung der Tragschiene sind Senkkopfschrauben zu verwenden
- Die freie Leiterlänge zwischen Zugentlastung und Leiteranschluss ist möglichst kurz zu halten; der Abstand zum Kabelkanal ist mit ca.10 cm zu einhalten

# 4.6 Anschluss

## 4.6.1 Anschlusstechnik

**⚠ WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!**

Setzen Sie das Busklemmen-System in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der Busklemmen beginnen!

### Übersicht

Mit verschiedenen Anschlussoptionen bietet das Busklemmensystem eine optimale Anpassung an die Anwendung:

- Die Klemmen der Serien ELxxxx und KLxxxx mit Standardverdrahtung enthalten Elektronik und Anschlussebene in einem Gehäuse.
- Die Klemmen der Serien ESxxxx und KSxxxx haben eine steckbare Anschlussebene und ermöglichen somit beim Austausch die stehende Verdrahtung.
- Die High-Density-Klemmen (HD-Klemmen) enthalten Elektronik und Anschlussebene in einem Gehäuse und haben eine erhöhte Packungsdichte.

### Standardverdrahtung (ELxxxx / KLxxxx)

Abb. 47: Standardverdrahtung

Die Klemmen der Serien ELxxxx und KLxxxx sind seit Jahren bewährt und integrieren die schraublose Federkrafttechnik zur schnellen und einfachen Montage.

### Steckbare Verdrahtung (ESxxxx / KSxxxx)

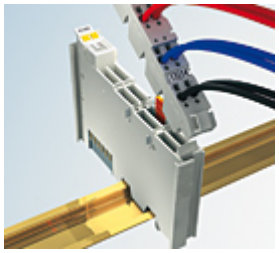


Abb. 48: Steckbare Verdrahtung

Die Klemmen der Serien ESxxxx und KSxxxx enthalten eine steckbare Anschlussebene.
Montage und Verdrahtung werden wie bei den Serien ELxxxx und KLxxxx durchgeführt.
Im Servicefall erlaubt die steckbare Anschlussebene, die gesamte Verdrahtung als einen Stecker von der Gehäuseoberseite abzuziehen.
Das Unterteil kann, über das Betätigen der Entriegelungslasche, aus dem Klemmenblock herausgezogen werden.
Die auszutauschende Komponente wird hineingeschoben und der Stecker mit der stehenden Verdrahtung wieder aufgesteckt. Dadurch verringert sich die Montagezeit und ein Verwechseln der Anschlussdrähte ist ausgeschlossen.

Die gewohnten Maße der Klemme ändern sich durch den Stecker nur geringfügig. Der Stecker trägt ungefähr 3 mm auf; dabei bleibt die maximale Höhe der Klemme unverändert.

Eine Lasche für die Zugentlastung des Kabels stellt in vielen Anwendungen eine deutliche Vereinfachung der Montage dar und verhindert ein Verheddern der einzelnen Anschlussdrähte bei gezogenem Stecker.

Leiterquerschnitte von 0,08 $mm^2$ bis 2,5 $mm^2$ können weiter in der bewährten Federkrafttechnik verwendet werden.

Übersicht und Systematik in den Produktbezeichnungen der Serien ESxxxx und KSxxxx werden wie von den Serien ELxxxx und KLxxxx bekannt weitergeführt.

### High-Density-Klemmen (HD-Klemmen)

Abb. 49: High-Density-Klemmen

Die Klemmen dieser Baureihe mit 16 Klemmstellen zeichnen sich durch eine besonders kompakte Bauform aus, da die Packungsdichte auf 12 mm doppelt so hoch ist wie die der Standard-Busklemmen. Massive und mit einer Aderendhülse versehene Leiter können ohne Werkzeug direkt in die Federklemmstelle gesteckt werden.

**Verdrahtung HD-Klemmen**

Die High-Density-Klemmen der Serien ELx8xx und KLx8xx unterstützen keine steckbare Verdrahtung.

### Ultraschall-litzenverdichtete Leiter

**Ultraschall-litzenverdichtete Leiter**

An die Standard- und High-Density-Klemmen können auch ultraschall-litzenverdichtete (ultraschallverschweißte) Leiter angeschlossen werden. Beachten Sie die Tabellen zum Leitungsquerschnitt [▶ 93]!

## 4.6.2 Verdrahtung

**⚠ WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!**

Setzen Sie das Busklemmen-System in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der Busklemmen beginnen!

**Klemmen für Standardverdrahtung ELxxxx/KLxxxx und für steckbare Verdrahtung ESxxxx/KSxxxx**

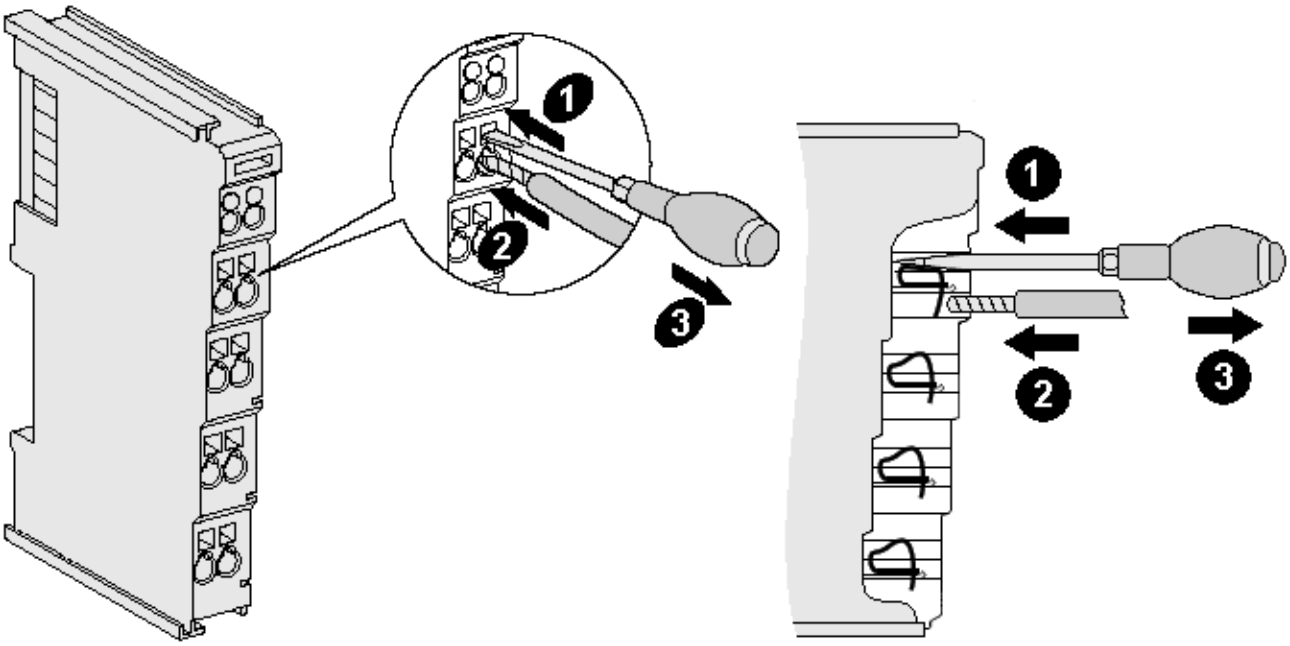



Abb. 50: Anschluss einer Leitung an eine Klemmstelle

Bis zu acht Klemmstellen ermöglichen den Anschluss von massiven oder feindrähtigen Leitungen an die Busklemme. Die Klemmstellen sind in Federkrafttechnik ausgeführt. Schließen Sie die Leitungen folgendermaßen an:

1. Öffnen Sie eine Klemmstelle, indem Sie einen Schraubendreher gerade bis zum Anschlag in die viereckige Öffnung über der Klemmstelle drücken. Den Schraubendreher dabei nicht drehen oder hin und her bewegen (nicht hebeln).
2. Der Draht kann nun ohne Widerstand in die runde Klemmenöffnung eingeführt werden.
3. Durch Rücknahme des Druckes schließt sich die Klemmstelle automatisch und hält den Draht sicher und dauerhaft fest.

Den zulässigen Leiterquerschnitt entnehmen Sie der nachfolgenden Tabelle.

| Klemmengehäuse | ELxxxx, KLxxxx | ESxxxx, KSxxxx |
|---|---|---|
| Leitungsquerschnitt (massiv) | 0,08 ... 2,5 mm² | 0,08 ... 2,5 mm² |
| Leitungsquerschnitt (feindrähtig) | 0,08 ... 2,5 mm² | 0,08 ... 2,5 mm² |
| Leitungsquerschnitt (Aderleitung mit Aderendhülse) | 0,14 ... 1,5 mm² | 0,14 ... 1,5 mm² |
| Abisolierlänge | 8 ... 9 mm | 9 ... 10 mm |

**High-Density-Klemmen (HD-Klemmen [▶ 92]) mit 16 Klemmstellen**

Bei den HD-Klemmen erfolgt der Leiteranschluss bei massiven Leitern werkzeuglos, in Direktstecktechnik, das heißt der Leiter wird nach dem Abisolieren einfach in die Klemmstelle gesteckt. Das Lösen der Leitungen erfolgt, wie bei den Standardklemmen, über die Kontakt-Entriegelung mit Hilfe eines Schraubendrehers. Den zulässigen Leiterquerschnitt entnehmen Sie der nachfolgenden Tabelle.

| Klemmengehäuse | HD-Gehäuse |
|---|---|
| Leitungsquerschnitt (massiv) | 0,08 ... 1,5 $mm^2$ |
| Leitungsquerschnitt (feindrähtig) | 0,25 ... 1,5 $mm^2$ |
| Leitungsquerschnitt (Aderleitung mit Aderendhülse) | 0,14 ... 0,75 $mm^2$ |
| Leitungsquerschnitt (ultraschall-litzenverdichtet) | nur 1,5 $mm^2$ (siehe Hinweis [▶ 92]) |
| Abisolierlänge | 8 ... 9 mm |

## 4.6.3 Schirmung

**Schirmung**

Encoder, analoge Sensoren und Aktoren sollten immer mit geschirmten, paarig verdrillten Leitungen angeschlossen werden.

# 4.7 Einbaulagen

**HINWEIS**

**Einschränkung von Einbaulage und Betriebstemperaturbereich**

Entnehmen Sie den technischen Daten zu einer Klemme, ob sie Einschränkungen bei Einbaulage und/oder Betriebstemperaturbereich unterliegt. Sorgen Sie bei der Montage von Klemmen mit erhöhter thermischer Verlustleistung dafür, dass im Betrieb oberhalb und unterhalb der Klemmen ausreichend Abstand zu anderen Komponenten eingehalten wird, so dass die Klemmen ausreichend belüftet werden!

### Optimale Einbaulage (Standard)

Für die optimale Einbaulage wird die Tragschiene waagerecht montiert und die Anschlussflächen der EL/KL-Klemmen weisen nach vorne (siehe Abb. *Empfohlene Abstände bei Standard-Einbaulage*). Die Klemmen werden dabei von unten nach oben durchlüftet, was eine optimale Kühlung der Elektronik durch Konvektionslüftung ermöglicht. Bezugsrichtung „unten“ ist hier die Erdbeschleunigung.

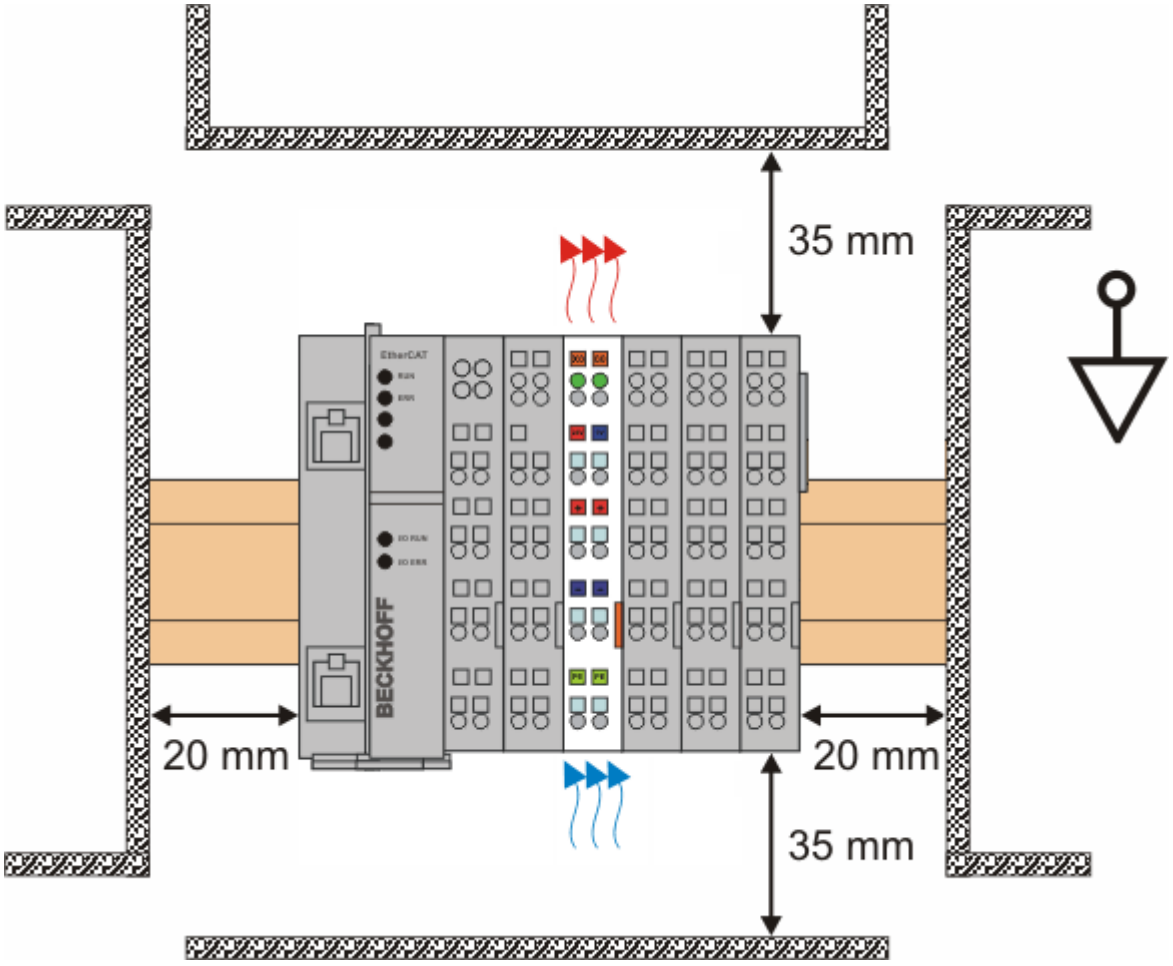



Abb. 51: Empfohlene Abstände bei Standard-Einbaulage

Die Einhaltung der Abstände nach Abb. *Empfohlene Abstände bei Standard-Einbaulage* wird empfohlen.

### Weitere Einbaulagen

Alle anderen Einbaulagen zeichnen sich durch davon abweichende räumliche Lage der Tragschiene aus, siehe Abb. *Weitere Einbaulagen.*

Auch in diesen Einbaulagen empfiehlt sich die Anwendung der oben angegebenen Mindestabstände zur Umgebung.

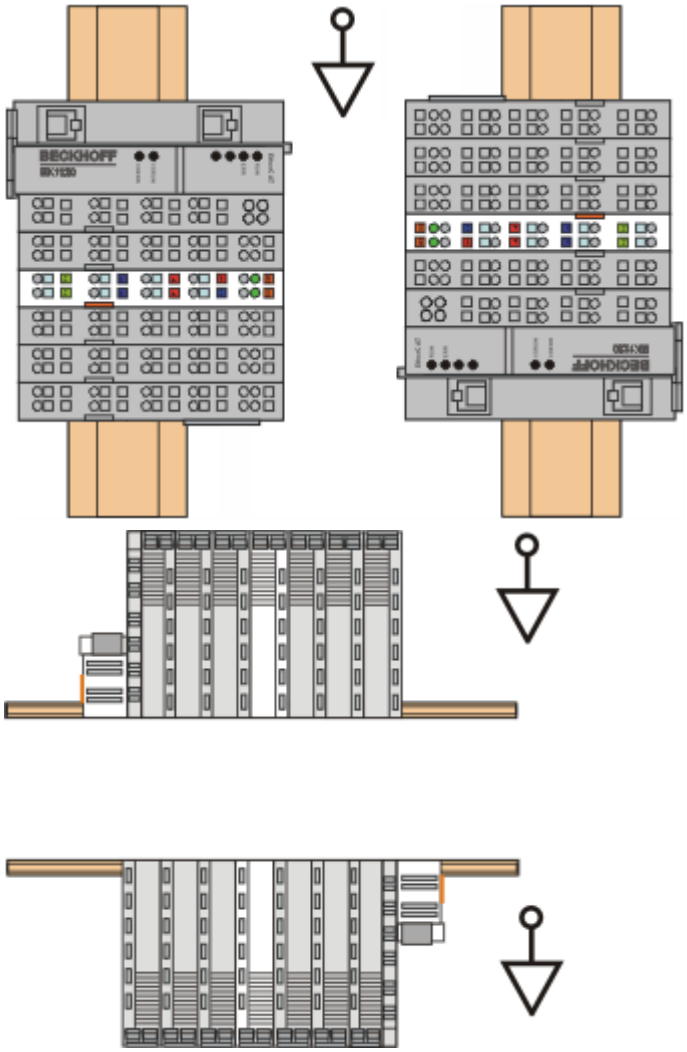


Abb. 52: Weitere Einbaulagen

# 4.8 Positionierung von passiven Klemmen

**Hinweis zur Positionierung von passiven Klemmen im Busklemmenblock**

EtherCAT-Klemmen (ELxxxx / ESxxxx), die nicht aktiv am Datenaustausch innerhalb des Busklemmenblocks teilnehmen, werden als passive Klemmen bezeichnet. Zu erkennen sind diese Klemmen an der nicht vorhandenen Stromaufnahme aus dem E-Bus. Um einen optimalen Datenaustausch zu gewährleisten, dürfen nicht mehr als zwei passive Klemmen direkt aneinander gereiht werden!

**Beispiele für die Positionierung von passiven Klemmen (hell eingefärbt)**

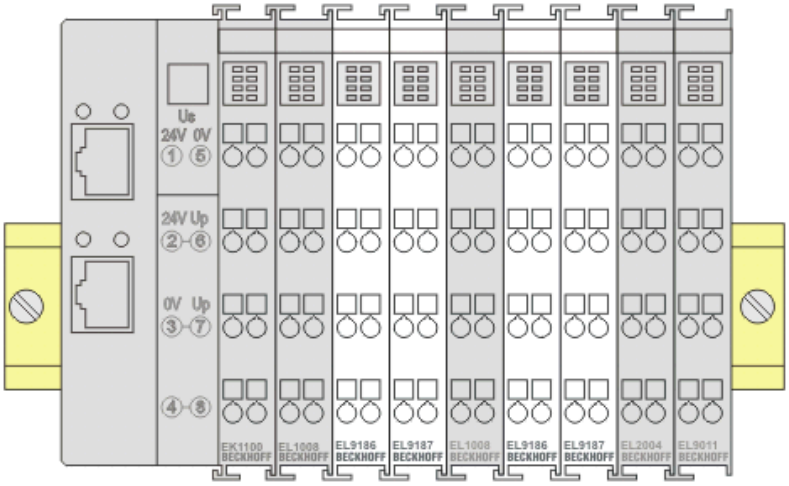



Abb. 53: Korrekte Positionierung

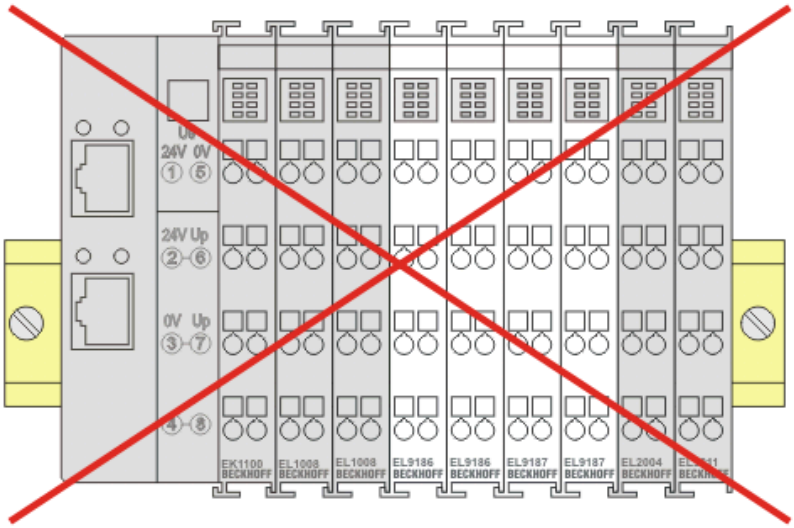



Abb. 54: Inkorrekte Positionierung

## 4.9 Entsorgung

Mit einer durchgestrichenen Abfalltonne gekennzeichnete Produkte dürfen nicht in den Hausmüll. Das Gerät gilt bei der Entsorgung als Elektro- und Elektronik-Altgerät. Die nationalen Vorgaben zur Entsorgung von Elektro- und Elektronik-Altgeräten sind zu beachten.

# 5 Inbetriebnahme

## 5.1 TwinCAT Quickstart

TwinCAT stellt eine Entwicklungsumgebung für Echtzeitsteuerung mit Multi-SPS-System, NC Achsregelung, Programmierung und Bedienung dar. Das gesamte System wird hierbei durch diese Umgebung abgebildet und ermöglicht Zugriff auf eine Programmierumgebung (inkl. Kompilierung) für die Steuerung. Einzelne digitale oder analoge Eingänge bzw. Ausgänge können auch direkt ausgelesen bzw. beschrieben werden, um diese z.B. hinsichtlich ihrer Funktionsweise zu überprüfen.

Weitere Informationen hierzu erhalten Sie unter http://infosys.beckhoff.de:

- **EtherCAT Systemhandbuch:**
  Feldbuskomponenten → EtherCAT-Klemmen → EtherCAT System Dokumentation → Einrichtung im TwinCAT System Manager
- **TwinCAT 2** → TwinCAT System Manager → E/A- Konfiguration
- Insbesondere zur TwinCAT – Treiberinstallation:
  **Feldbuskomponenten** → Feldbuskarten und Switche → FC900x – PCI-Karten für Ethernet → Installation

Geräte, d. h. „devices“ beinhalten jeweils die Klemmen der tatsächlich aufgebauten Konfiguration. Dabei gibt es grundlegend die Möglichkeit sämtliche Informationen des Aufbaus über die „Scan“ - Funktion einzubringen („online“) oder über Editorfunktionen direkt einzufügen („offline“):

- **„offline“**: der vorgesehene Aufbau wird durch Hinzufügen und entsprechendes Platzieren einzelner Komponenten erstellt. Diese können aus einem Verzeichnis ausgewählt und Konfiguriert werden.
  - Die Vorgehensweise für den „offline“ – Betrieb ist unter http://infosys.beckhoff.de einsehbar:
    **TwinCAT 2** → TwinCAT System Manager → EA - Konfiguration → Anfügen eines E/A-Gerätes
- **„online“**: die bereits physikalisch aufgebaute Konfiguration wird eingelesen
  - Sehen Sie hierzu auch unter http://infosys.beckhoff.de:
    **Feldbuskomponenten** → Feldbuskarten und Switche → FC900x – PCI-Karten für Ethernet → Installation → Geräte suchen

Vom Anwender –PC bis zu den einzelnen Steuerungselementen ist folgender Zusammenhang vorgesehen:

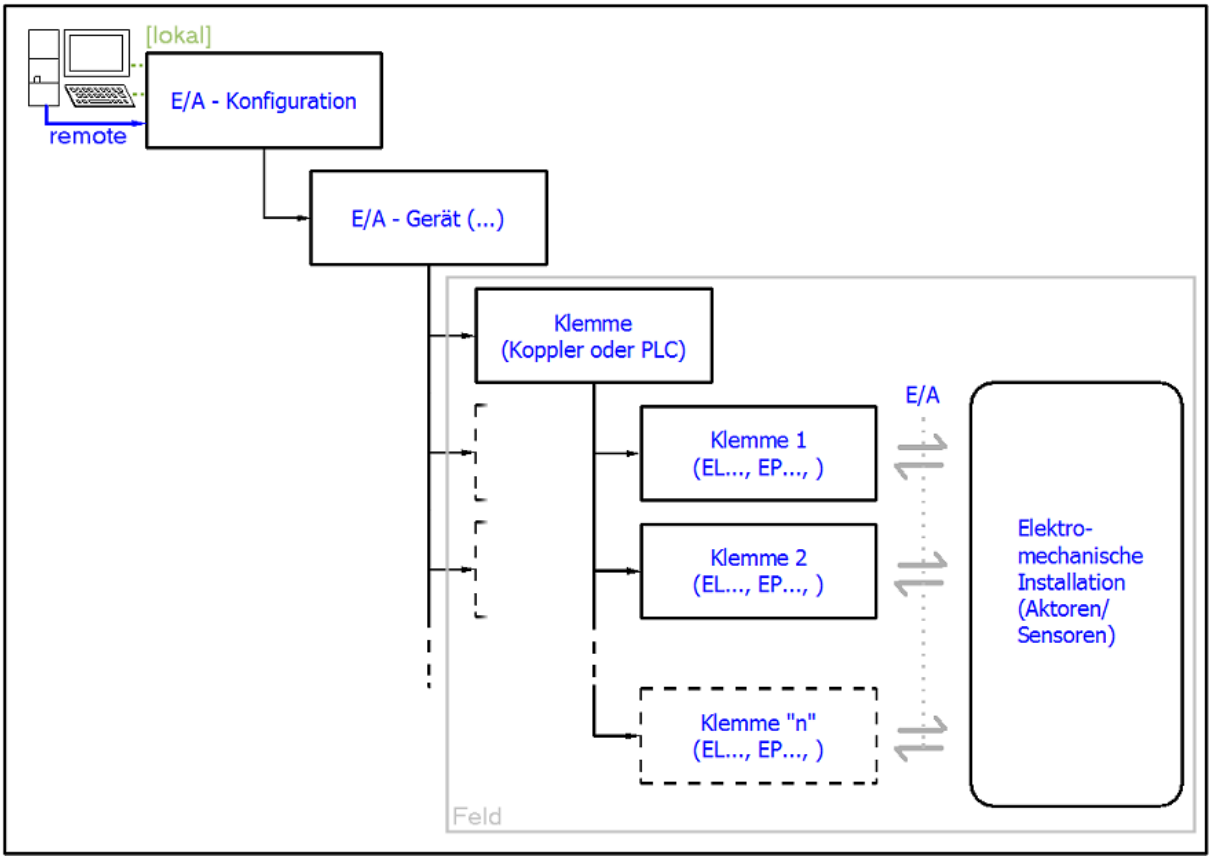



Abb. 55: Bezug von der Anwender Seite (Inbetriebnahme) zur Installation

Das anwenderseitige Einfügen bestimmter Komponenten (E/A – Gerät, Klemme, Box,..) erfolgt bei TwinCAT 2 und TwinCAT 3 auf die gleiche Weise. In den nachfolgenden Beschreibungen wird ausschließlich der „online“ Vorgang angewandt.

**Beispielkonfiguration (realer Aufbau)**

Ausgehend von der folgenden Beispielkonfiguration wird in den anschließenden Unterkapiteln das Vorgehen für TwinCAT 2 und TwinCAT 3 behandelt:

- Steuerungssystem (PLC) **CX2040** inkl. Netzteil **CX2100-0004**
- Rechtsseitig angebunden am CX2040 (E-Bus):
  **EL1004** (4-Kanal-Digital-Eingangsklemme 24 $V_{DC}$)
- Über den X001 Anschluss (RJ-45) angeschlossen: **EK1100** EtherCAT-Koppler
- Rechtsseitig angebunden am EK1100 EtherCAT-Koppler (E-Bus):
  **EL2008** (8-Kanal-Digital-Ausgangsklemme 24 $V_{DC}$; 0,5 A)
- (Optional über X000: ein Link zu einen externen PC für die Benutzeroberfläche)

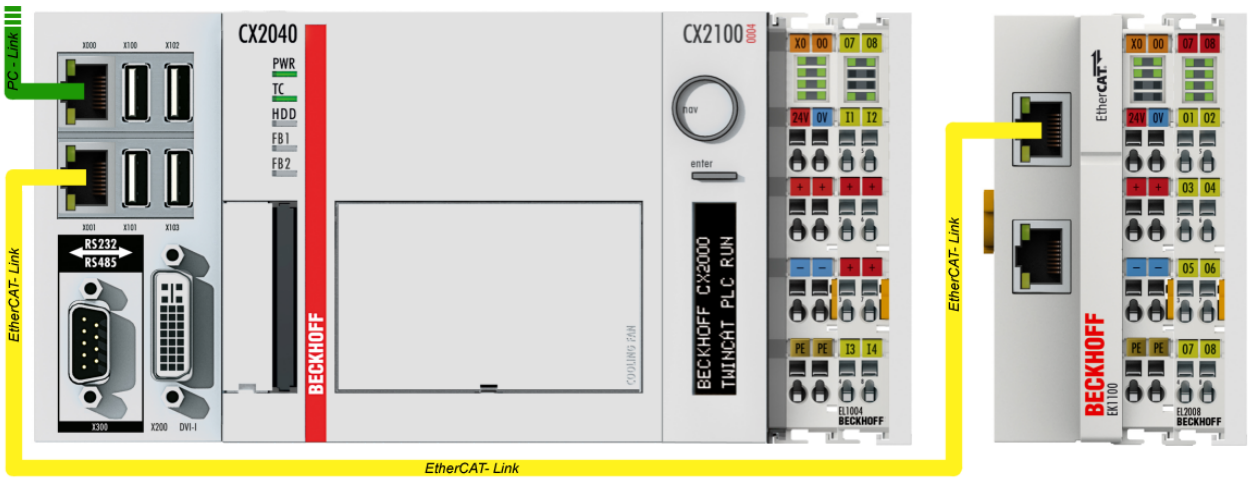



Abb. 56: Aufbau der Steuerung mit Embedded-PC, Eingabe (EL1004) und Ausgabe (EL2008)

Anzumerken ist, dass sämtliche Kombinationen einer Konfiguration möglich sind; beispielsweise könnte die Klemme EL1004 ebenso auch nach dem Koppler angesteckt werden oder die Klemme EL2008 könnte zusätzlich rechts an dem CX2040 angesteckt sein – dann wäre der Koppler EK1100 überflüssig.

## 5.1.1 TwinCAT 2

### Startup

TwinCAT 2 verwendet grundlegend zwei Benutzeroberflächen: den „TwinCAT System Manager“ zur Kommunikation mit den elektromechanischen Komponenten und „TwinCAT PLC Control“ für die Erstellung und Kompilierung einer Steuerung. Begonnen wird zunächst mit der Anwendung des „TwinCAT System Manager“.

Nach erfolgreicher Installation des TwinCAT-Systems auf den Anwender PC der zur Entwicklung verwendet werden soll, zeigt der TwinCAT 2 (System Manager) folgende Benutzeroberfläche nach dem Start:

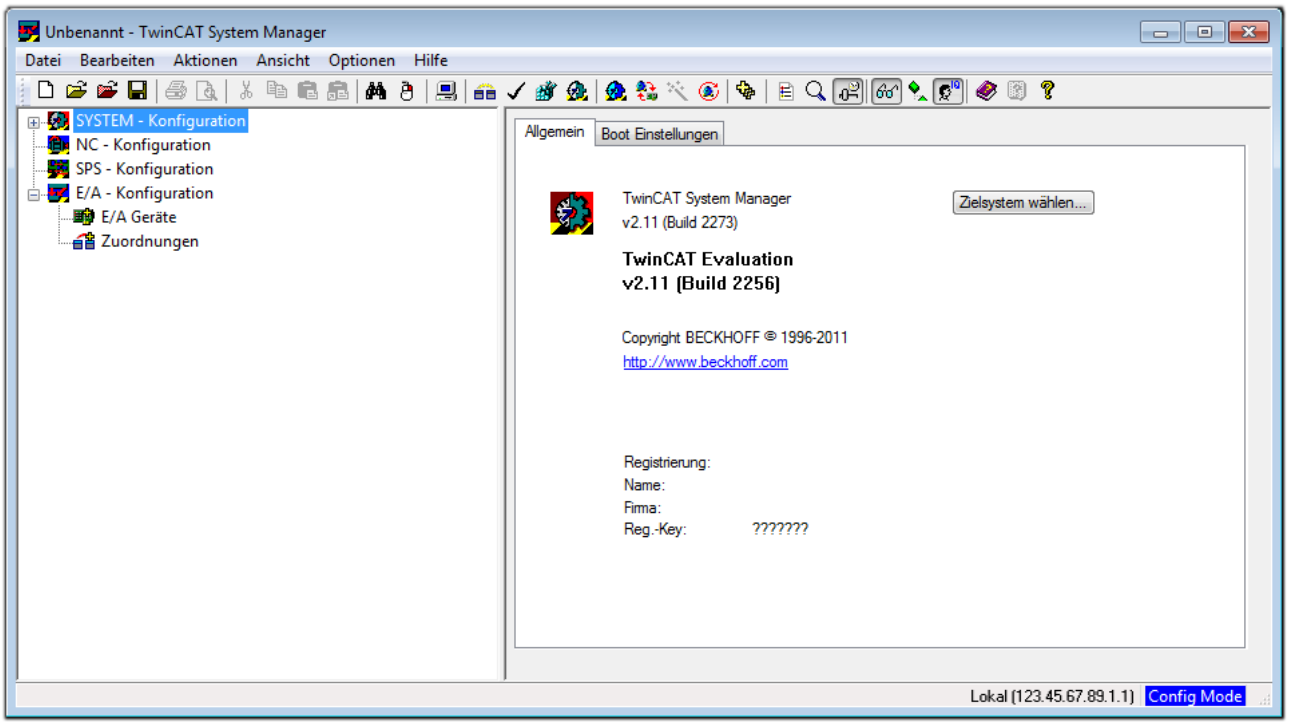



Abb. 57: Initiale Benutzeroberfläche TwinCAT 2

Es besteht generell die Möglichkeit das TwinCAT „lokal“ oder per „remote“ zu verwenden. Ist das TwinCAT System inkl. Benutzeroberfläche (Standard) auf dem betreffenden PLC installiert, kann TwinCAT „lokal“ eingesetzt werden und mit Schritt „Geräte einfügen [▶ 104]“ fortgesetzt werden.

Ist es vorgesehen, die auf einem PLC installierte TwinCAT Laufzeitumgebung von einem anderen System als Entwicklungsumgebung per „remote“ anzusprechen, ist das Zielsystem zuvor bekannt zu machen. Im Menü unter „Aktionen“ → „Auswahl des Zielsystems...“, über das Symbol „ “ oder durch Taste „F8“ wird folgendes Fenster hierzu geöffnet:

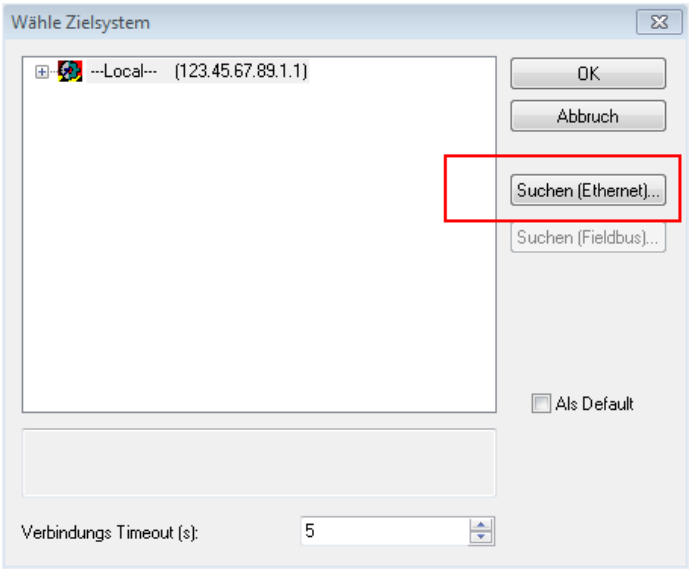



Abb. 58: Wähle Zielsystem

Mittels „Suchen (Ethernet)...“ wird das Zielsystem eingetragen. Dadurch wird ein weiterer Dialog geöffnet um hier entweder:

- den bekannten Rechnernamen hinter „Enter Host Name / IP:“ einzutragen (wie rot gekennzeichnet)
- einen „Broadcast Search“ durchzuführen (falls der Rechnername nicht genau bekannt)
- die bekannte Rechner - IP oder AmsNetId einzutragen

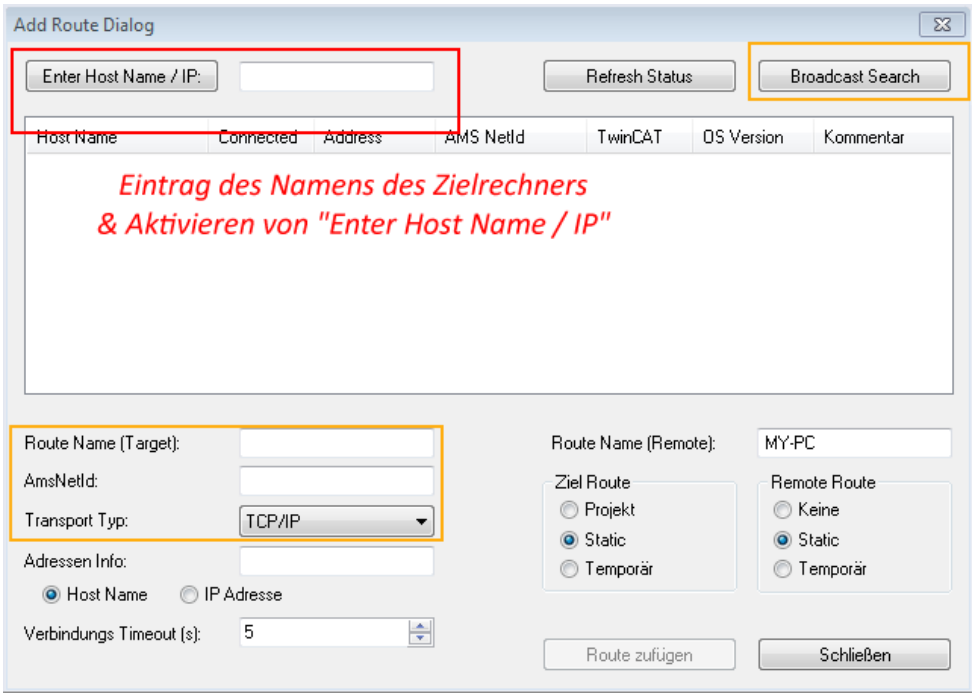
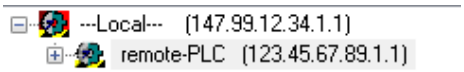



Abb. 59: PLC für den Zugriff des TwinCAT System Managers festlegen: Auswahl des Zielsystems

Ist das Zielsystem eingetragen steht dieses wie folgt zur Auswahl (ggf. muss zuvor das korrekte Passwort eingetragen werden):




Nach der Auswahl mit „OK“ ist das Zielsystem über den System Manager ansprechbar.

### Geräte einfügen

In dem linksseitigen Konfigurationsbaum der TwinCAT 2 – Benutzeroberfläche des System Managers wird „E/A Geräte“ selektiert und sodann entweder über Rechtsklick ein Kontextmenü geöffnet und „Geräte Suchen…“ ausgewählt oder in der Menüleiste mit die Aktion gestartet. Ggf. ist zuvor der TwinCAT System Manager in den „Konfig Modus“ mittels oder über das Menü „Aktionen“ → „Startet/ Restarten von TwinCAT in Konfig-Modus“(Shift + F4) zu versetzen.

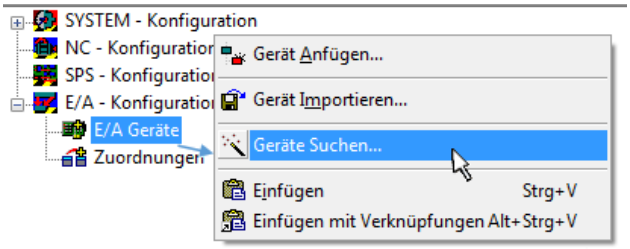



Abb. 60: Auswahl „Gerät Suchen..“

Die darauf folgende Hinweismeldung ist zu bestätigen und in dem Dialog die Geräte „EtherCAT“ zu wählen:

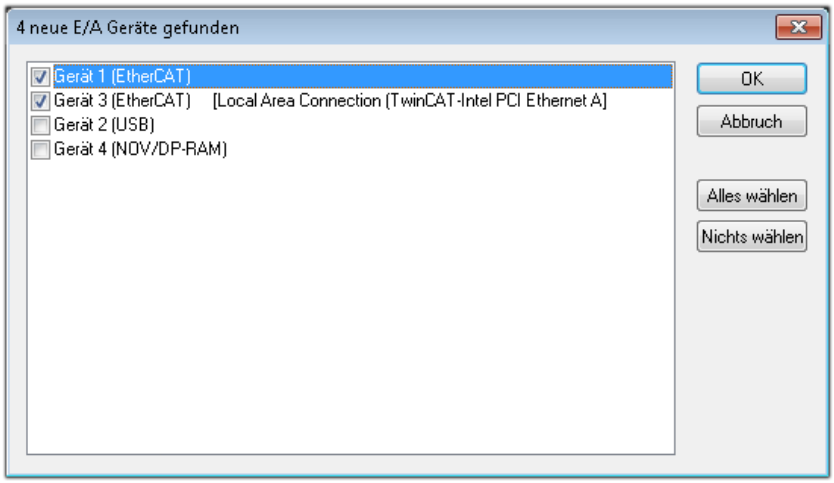



Abb. 61: Automatische Erkennung von E/A Geräten: Auswahl der einzubindenden Geräte

Ebenfalls ist anschließend die Meldung „nach neuen Boxen suchen“ zu bestätigen, um die an den Geräten angebundenen Klemmen zu ermitteln. „Free Run“ erlaubt das Manipulieren von Ein- und Ausgangswerten innerhalb des „Config Modus“ und sollte ebenfalls bestätigt werden.

Ausgehend von der am Anfang dieses Kapitels beschriebenen Beispielkonfiguration [▶ 100] sieht das Ergebnis wie folgt aus:

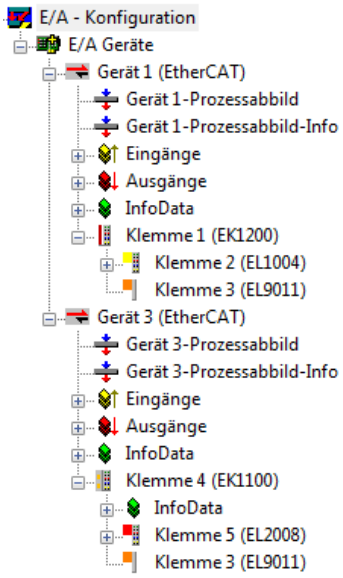



Abb. 62: Abbildung der Konfiguration im TwinCAT 2 System Manager

Der gesamte Vorgang setzt sich aus zwei Stufen zusammen, die auch separat ausgeführt werden können (erst das Ermitteln der Geräte, dann das Ermitteln der daran befindlichen Elemente wie Boxen, Klemmen o. ä.). So kann auch durch Markierung von „Gerät ..“ aus dem Kontextmenü eine „Suche“ Funktion (Scan) ausgeführt werden, die hierbei dann lediglich die darunter liegenden (im Aufbau vorliegenden) Elemente einliest:

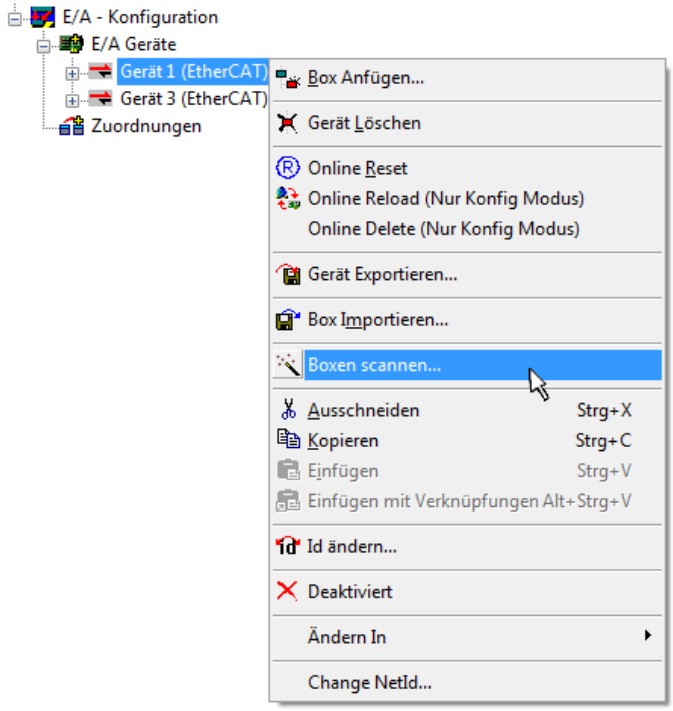



Abb. 63: Einlesen von einzelnen an einem Gerät befindlichen Klemmen

Diese Funktionalität ist nützlich, falls die Konfiguration (d. h. der „reale Aufbau“) kurzfristig geändert wird.

### PLC programmieren und integrieren

TwinCAT PLC Control ist die Entwicklungsumgebung zur Erstellung der Steuerung in unterschiedlichen Programmumgebungen: Das TwinCAT PLC Control unterstützt alle in der IEC 61131-3 beschriebenen Sprachen. Es gibt zwei textuelle Sprachen und drei grafische Sprachen.

- **Textuelle Sprachen**
  - Anweisungsliste (AWL, IL)

- Strukturierter Text (ST)

- **Grafische Sprachen**
  - Funktionsplan (FUP, FBD)
  - Kontaktplan (KOP, LD)
  - Freigrafischer Funktionsplaneditor (CFC)
  - Ablaufsprache (AS, SFC)

Für die folgenden Betrachtungen wird lediglich vom strukturierten Text (ST) Gebrauch gemacht.

Nach dem Start von TwinCAT PLC Control wird folgende Benutzeroberfläche für ein initiales Projekt dargestellt:

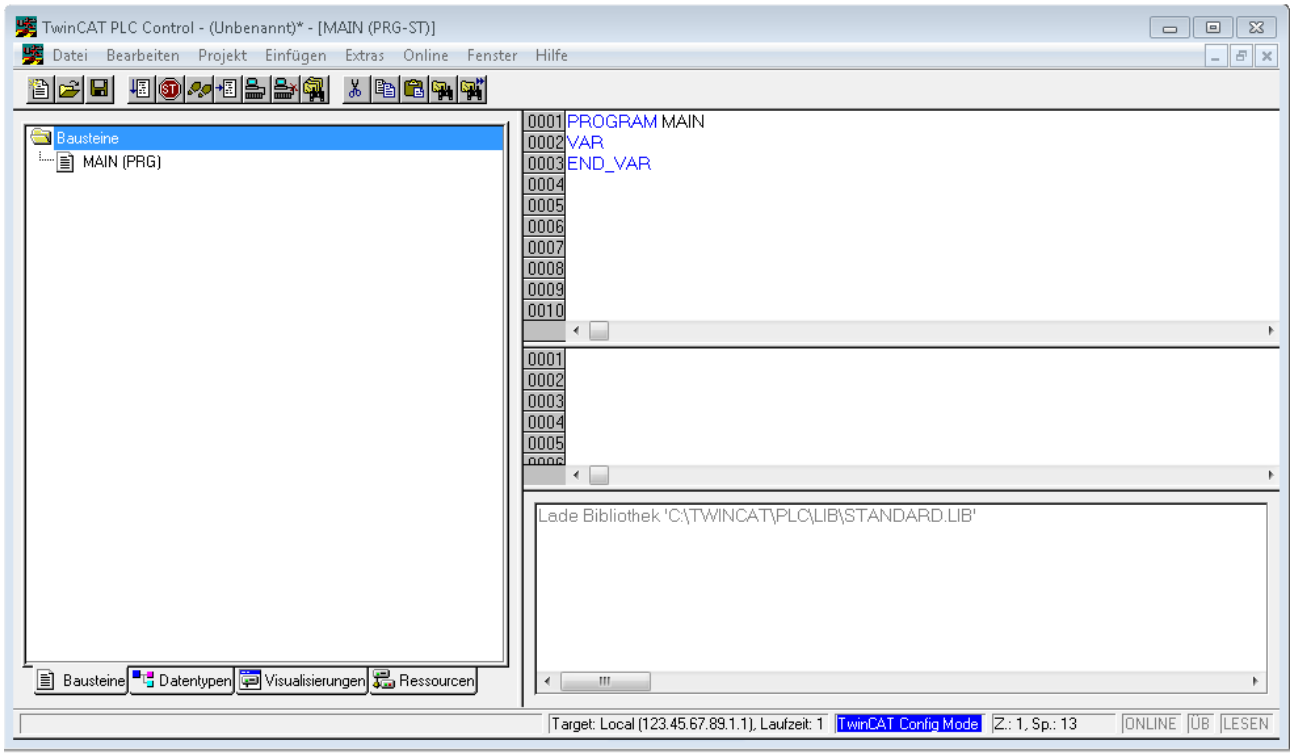



Abb. 64: TwinCAT PLC Control nach dem Start

Nun sind für den weiteren Ablauf Beispielvariablen sowie ein Beispielprogramm erstellt und unter dem Namen „PLC_example.pro“ gespeichert worden:

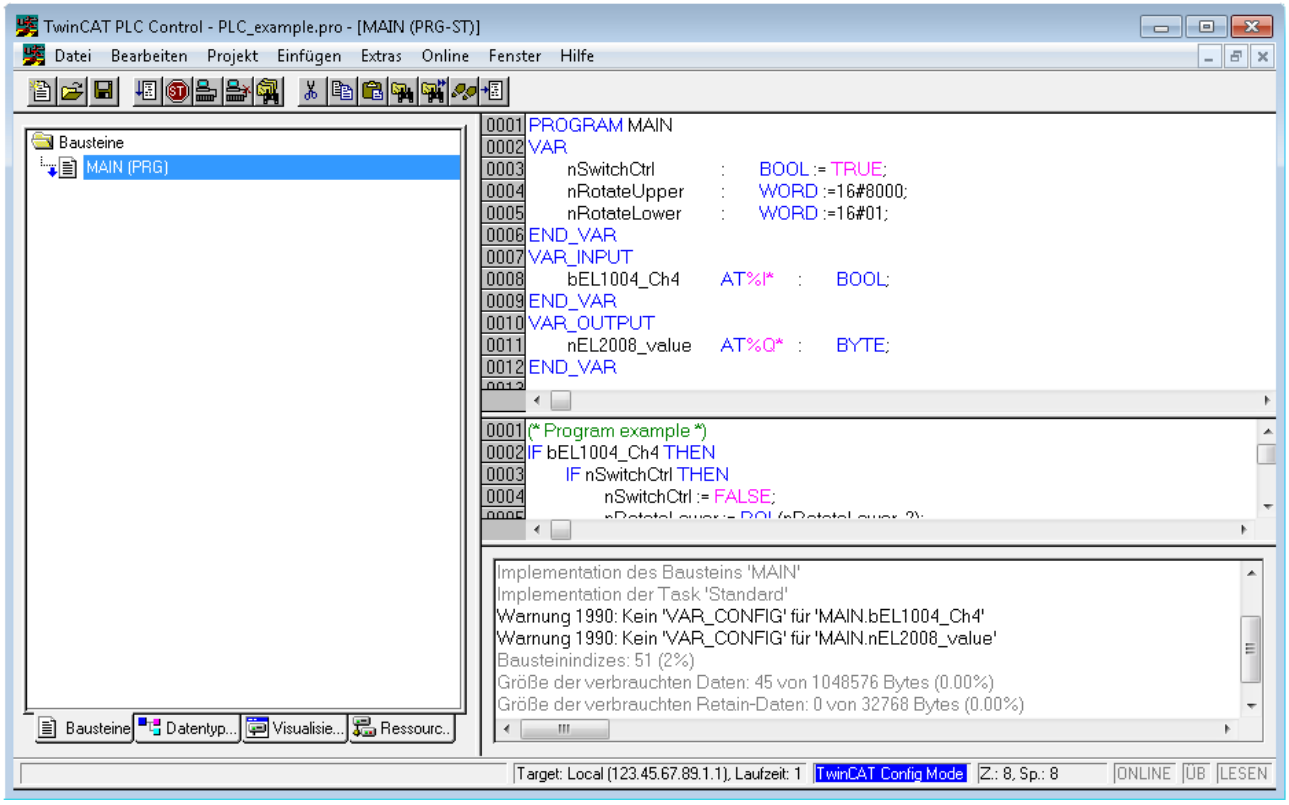



Abb. 65: Beispielprogramm mit Variablen nach einem Kompiliervorgang (ohne Variablenanbindung)

Die Warnung 1990 (fehlende „VAR_CONFIG“) nach einem Kompiliervorgang zeigt auf, dass die als extern definierten Variablen (mit der Kennzeichnung „AT%I*“ bzw. „AT%Q*“) nicht zugeordnet sind. Das TwinCAT PLC Control erzeugt nach erfolgreichen Kompiliervorgang eine „*.tpy“ Datei in dem Verzeichnis in dem das Projekt gespeichert wurde. Diese Datei („*.tpy“) enthält u.a. Variablenzuordnungen und ist dem System Manager nicht bekannt, was zu dieser Warnung führt. Nach dessen Bekanntgabe kommt es nicht mehr zu dieser Warnung.

**Im System Manager** ist das Projekt des TwinCAT PLC Control zunächst einzubinden. Dies geschieht über das Kontext Menü der „SPS- Konfiguration“ (rechts-Klick) und der Auswahl „SPS Projekt Anfügen…“:

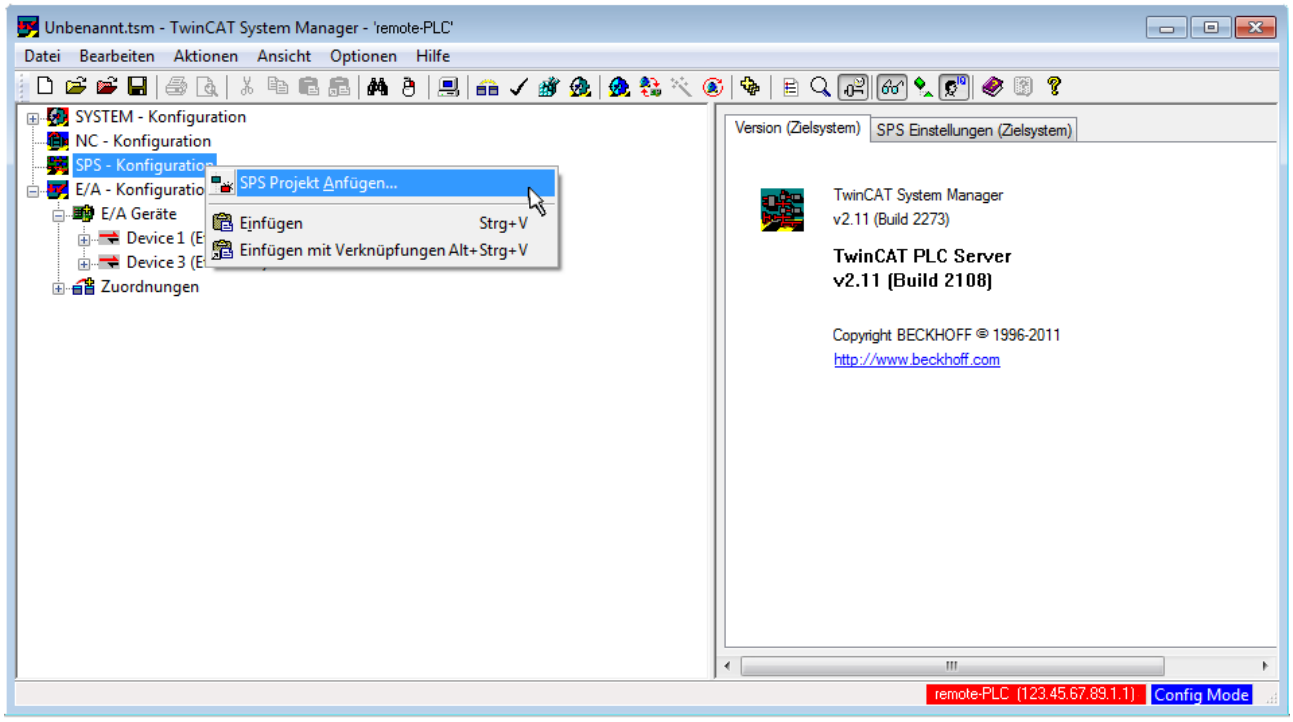



Abb. 66: Hinzufügen des Projektes des TwinCAT PLC Control

Über ein dadurch geöffnetes Browserfenster wird die PLC- Konfiguration „PLC_example.tpy“ ausgewählt. Dann ist in dem Konfigurationsbaum des System Manager das Projekt inklusive der beiden „AT“ – gekennzeichneten Variablen eingebunden:

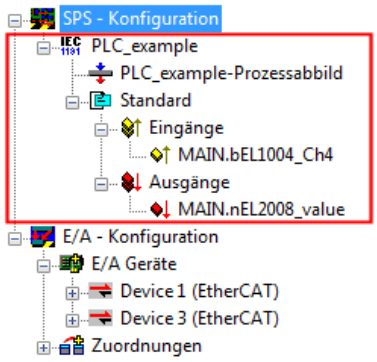



Abb. 67: Eingebundenes PLC Projekt in der SPS- Konfiguration des System Managers

Die beiden Variablen „bEL1004_Ch4“ sowie „nEL2008_value“ können nun bestimmten Prozessobjekten der E/A - Konfiguration zugeordnet werden.

### Variablen Zuordnen

Über das Kontextmenü einer Variable des eingebundenen Projekts „PLC_example“ unter „Standard“ wird mittels „Verknüpfung Ändern…“ ein Fenster zur Auswahl eines passenden Prozessobjektes (PDOs) geöffnet:

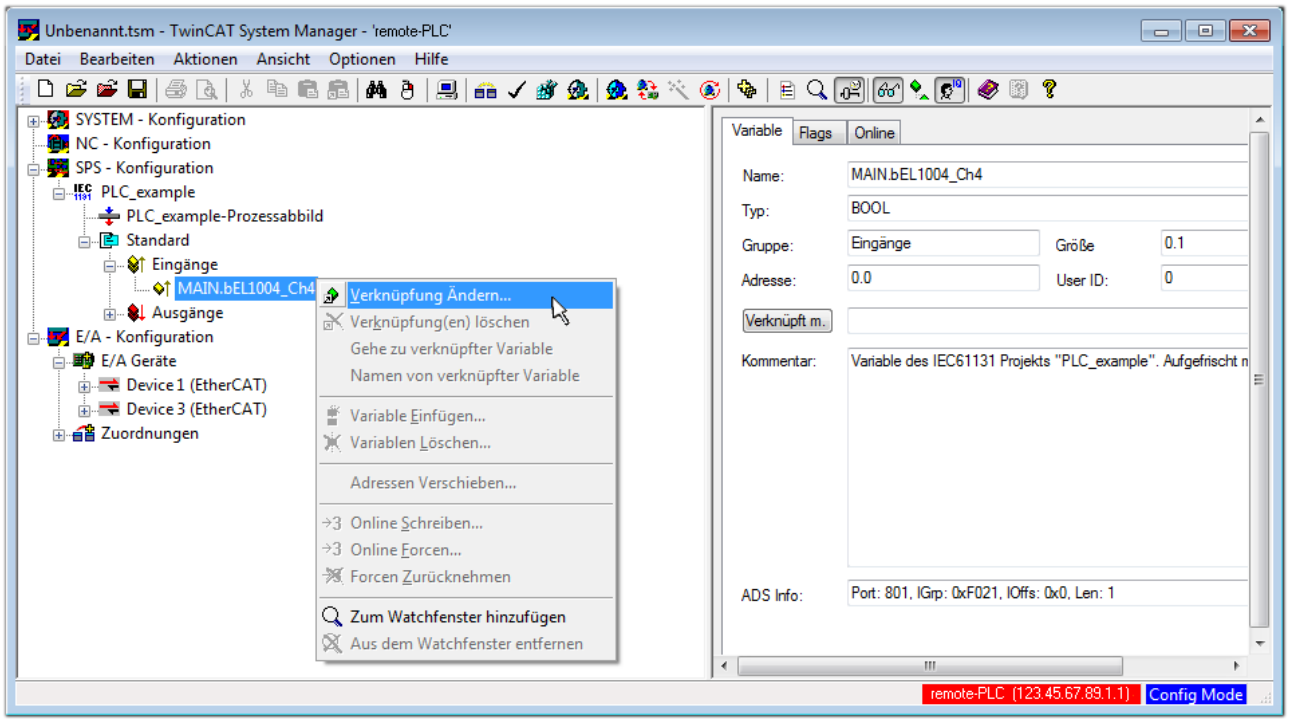



Abb. 68: Erstellen der Verknüpfungen PLC-Variablen zu Prozessobjekten

In dem dadurch geöffneten Fenster kann aus dem SPS-Konfigurationsbaum das Prozessobjekt für die Variable „bEL1004_Ch4“ vom Typ BOOL selektiert werden:

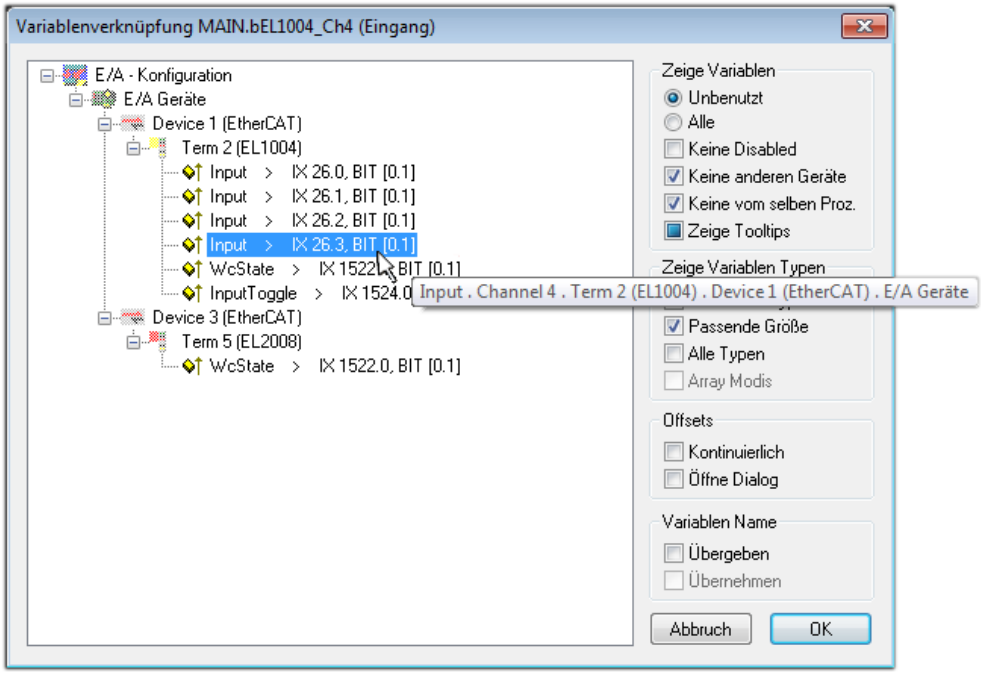



Abb. 69: Auswahl des PDO vom Typ BOOL

Entsprechend der Standarteinstellungen stehen nur bestimmte PDO Objekte zur Auswahl zur Verfügung. In diesem Beispiel wird von der Klemme EL1004 der Eingang von Kanal 4 zur Verknüpfung ausgewählt. Im Gegensatz hierzu muss für das Erstellen der Verknüpfung der Ausgangsvariablen die Checkbox „Alle Typen“ aktiviert werden, um in diesem Fall eine Byte-Variable einen Satz von acht separaten Ausgangsbits zuzuordnen. Die folgende Abbildung zeigt den gesamten Vorgang:

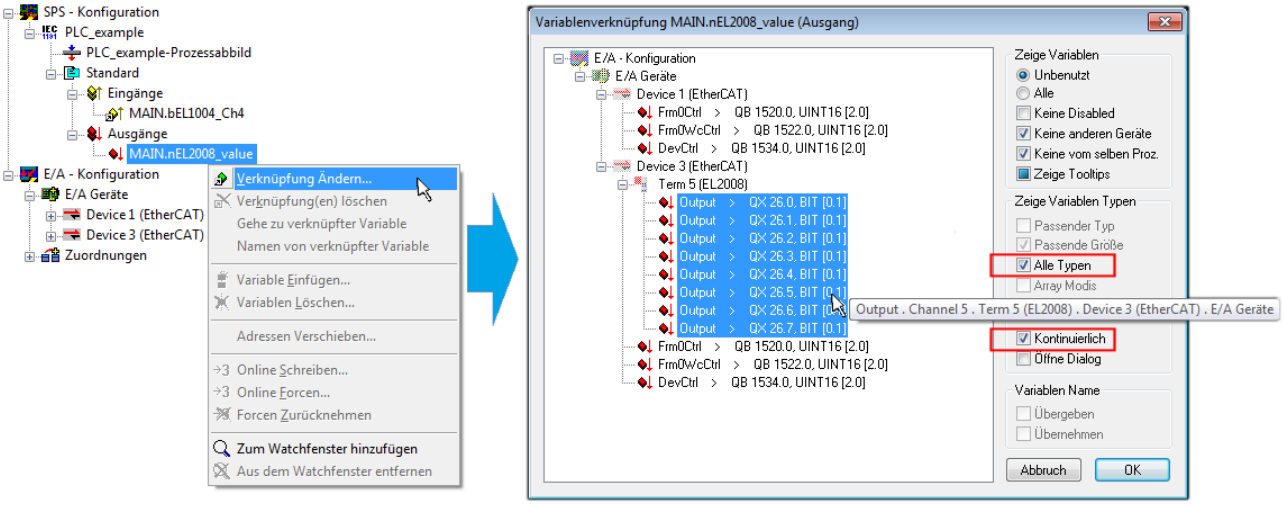



Abb. 70: Auswahl von mehreren PDO gleichzeitig: Aktivierung von „Kontinuierlich“ und „Alle Typen“

Zu sehen ist, dass überdies die Checkbox „Kontinuierlich“ aktiviert wurde. Dies ist dafür vorgesehen, dass die in dem Byte der Variablen „nEL2008_value“ enthaltenen Bits allen acht ausgewählten Ausgangsbits der Klemme EL2008 der Reihenfolge nach zugeordnet werden sollen. Damit ist es möglich, alle acht Ausgänge der Klemme mit einem Byte entsprechend Bit 0 für Kanal 1 bis Bit 7 für Kanal 8 von der PLC im Programm später anzusprechen. Ein spezielles Symbol ( ) an dem gelben bzw. roten Objekt der Variablen zeigt an, dass hierfür eine Verknüpfung existiert. Die Verknüpfungen können z. B. auch überprüft werden, indem „Goto Link Variable“ aus dem Kontextmenü einer Variable ausgewählt wird. Dann wird automatisch das gegenüberliegende verknüpfte Objekt, in diesem Fall das PDO selektiert:

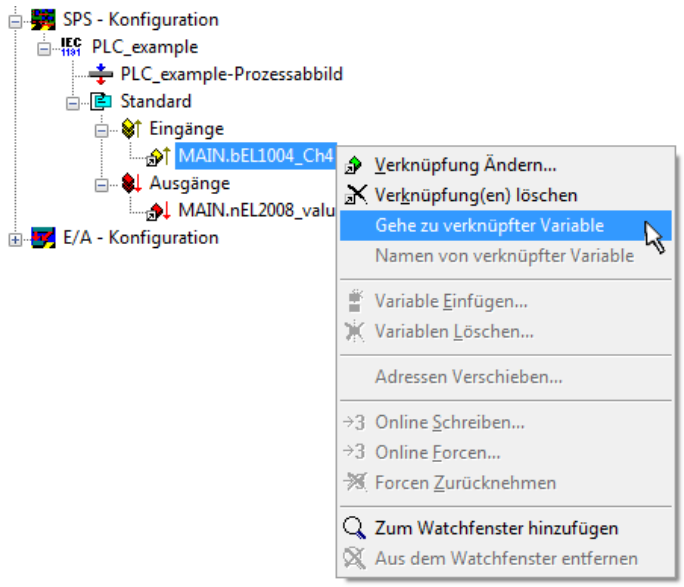
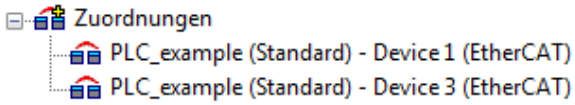



Abb. 71: Anwendung von „Goto Link Variable“ am Beispiel von „MAIN.bEL1004_Ch4“

Anschließend wird mittels Menüauswahl „Aktionen“ → „Zuordnung erzeugen…“ oder über der Vorgang des Zuordnens von Variablen zu PDO abgeschlossen.

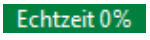
Dies lässt sich entsprechend in der Konfiguration einsehen:




Der Vorgang zur Erstellung von Verknüpfungen kann auch in umgekehrter Richtung, d. h. von einzelnen PDO ausgehend zu einer Variablen erfolgen. In diesem Beispiel wäre dann allerdings eine komplette Auswahl aller Ausgangsbits der EL2008 nicht möglich, da die Klemme nur einzelne digitale Ausgänge zur Verfügung stellt. Hat eine Klemme einen Byte, Word, Integer oder ein ähnliches PDO, so ist es möglich dies wiederum einen Satz von bit-typisierten Variablen (Typ „BOOL“) zuzuordnen. Auch hier kann ebenso in die andere Richtung ein „Goto Link Variable“ ausgeführt werden, um dann die betreffende Instanz der PLC zu selektieren.

### Aktivieren der Konfiguration

Die Zuordnung von PDO zu PLC Variablen hat nun die Verbindung von der Steuerung zu den Ein- und Ausgängen der Klemmen hergestellt. Nun kann die Konfiguration aktiviert werden. Zuvor kann mittels (oder über „Aktionen“ → „Konfiguration überprüfen…“) die Konfiguration überprüft werden. Falls kein Fehler vorliegt, kann mit (oder über „Aktionen“ → „Aktiviert Konfiguration…“) die Konfiguration aktiviert werden, um dadurch Einstellungen im System Manger auf das Laufzeitsystem zu übertragen. Die darauf folgenden Meldungen „Alte Konfigurationen werden überschrieben!“ sowie „Neustart TwinCAT System in Run Modus“ werden jeweils mit „OK“ bestätigt.

Einige Sekunden später wird der Realtime Status 

unten rechts im System Manager angezeigt. Das PLC System kann daraufhin wie im Folgenden beschrieben gestartet werden.

### Starten der Steuerung

Ausgehend von einem remote System muss nun als erstes auch die PLC Steuerung über „Online“ → „Choose Run-Time System…“ mit dem embedded PC über Ethernet verbunden werden:

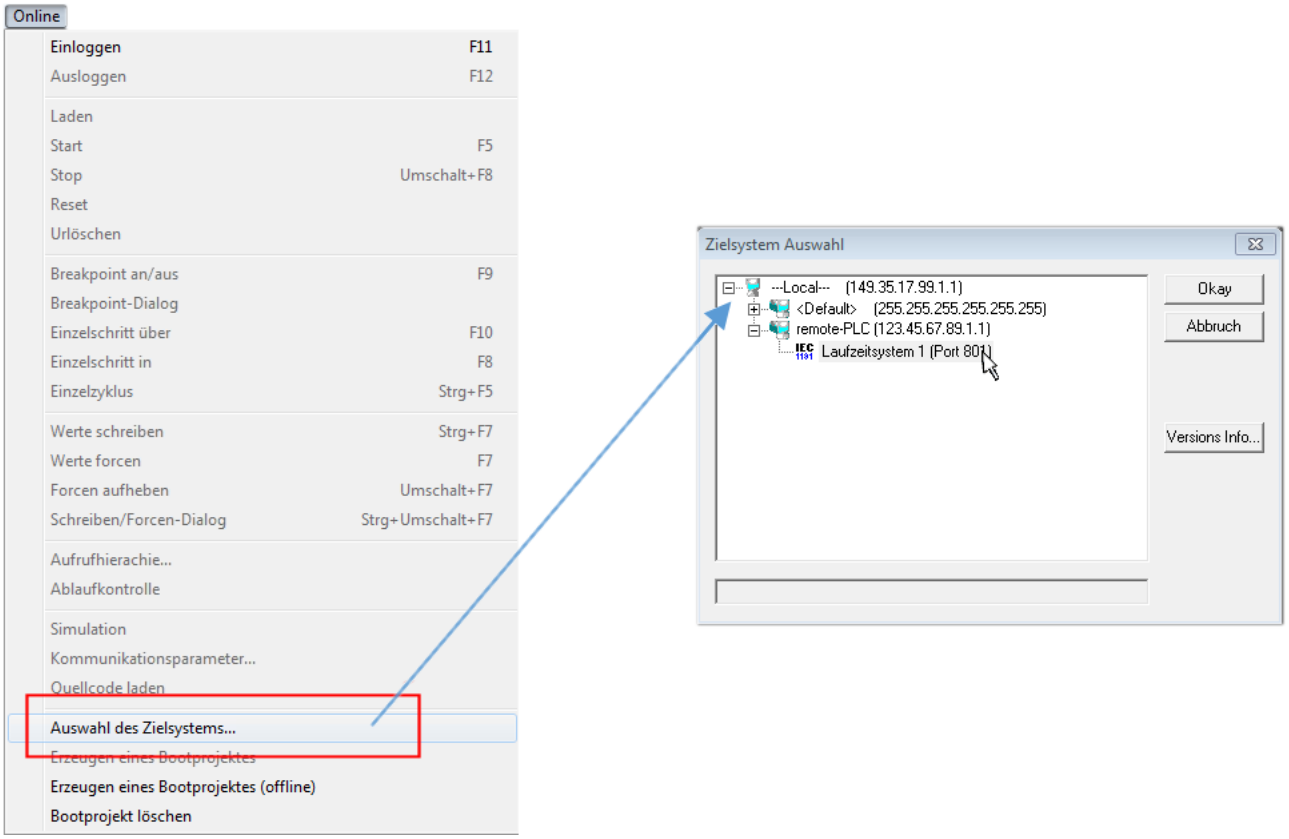



Abb. 72: Auswahl des Zielsystems (remote)

In diesem Beispiel wird das „Laufzeitsystem 1 (Port 801)“ ausgewählt und bestätigt. Mittels Menüauswahl

„Online“ → „Login“, Taste F11 oder per Klick auf wird auch die PLC mit dem Echtzeitsystem verbunden und nachfolgend das Steuerprogramm geladen, um es ausführen lassen zu können. Dies wird entsprechend mit der Meldung „Kein Programm auf der Steuerung! Soll das neue Programm geladen werden?“ bekannt gemacht und ist mit „Ja“ zu beantworten. Die Laufzeitumgebung ist bereit zum Programstart:

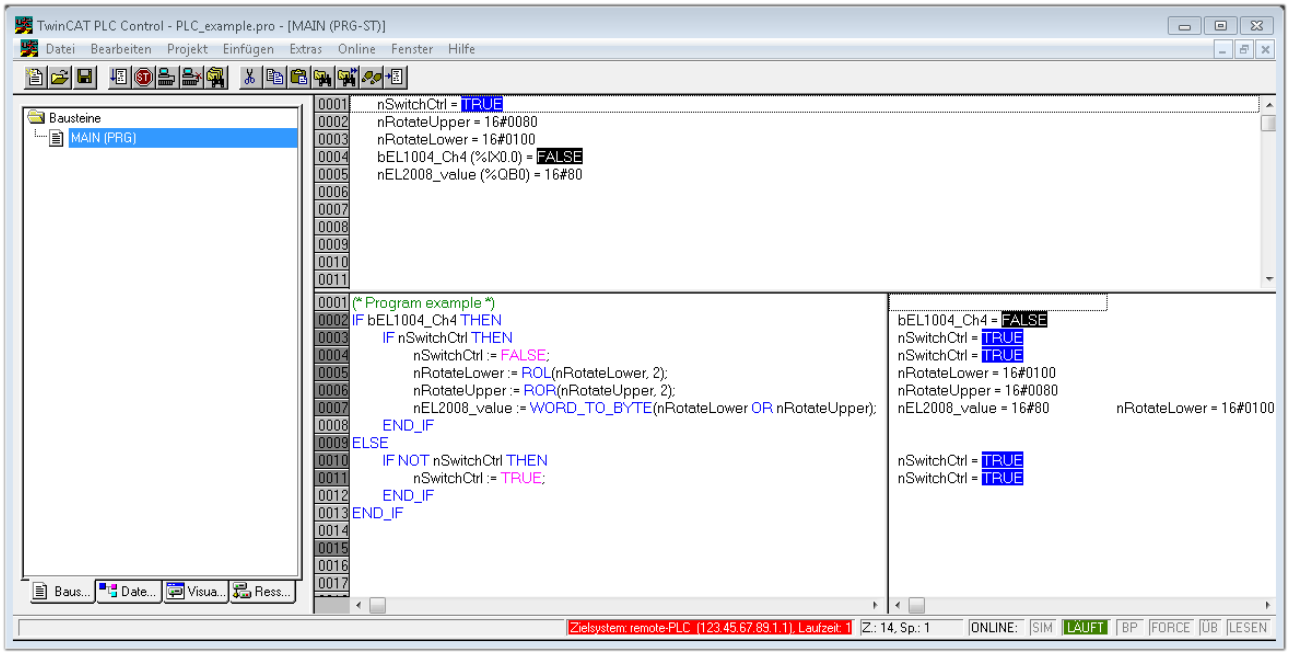



Abb. 73: PLC Control Logged-in, bereit zum Programmstart

Über „Online“ → „Run“, Taste F5 oder kann nun die PLC gestartet werden.

## 5.1.2 TwinCAT 3

### Startup

TwinCAT 3 stellt die Bereiche der Entwicklungsumgebung durch das Microsoft Visual-Studio gemeinsam zur Verfügung: in den allgemeinen Fensterbereich erscheint nach dem Start linksseitig der Projektmappen-Explorer (vgl. „TwinCAT System Manager“ von TwinCAT 2) zur Kommunikation mit den elektromechanischen Komponenten.

Nach erfolgreicher Installation des TwinCAT-Systems auf den Anwender PC der zur Entwicklung verwendet werden soll, zeigt der TwinCAT 3 (Shell) folgende Benutzeroberfläche nach dem Start:

Abb. 74: Initale Benutzeroberfläche TwinCAT 3

Zunächst ist die Erstellung eines neues Projekt mittels

(oder unter „Datei“→“Neu“→“Projekt…“) vorzunehmen. In dem darauf folgenden Dialog werden die entsprechenden Einträge vorgenommen (wie in der Abbildung gezeigt):

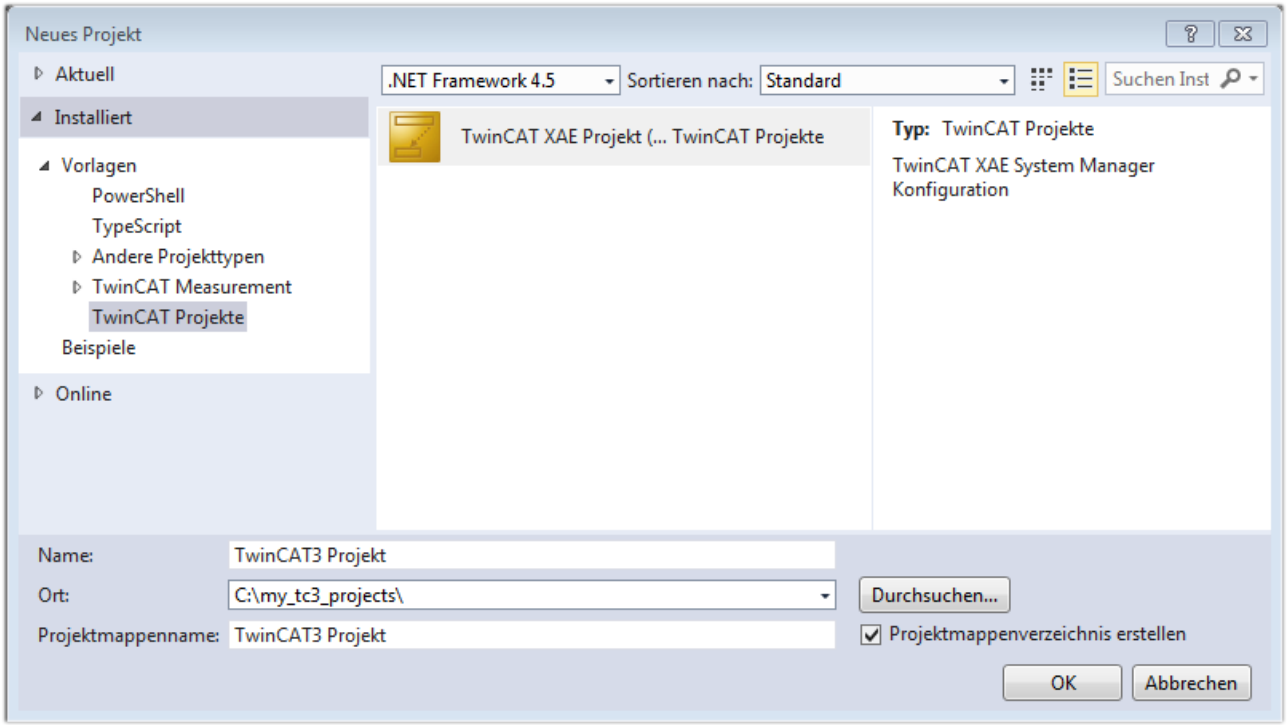



Abb. 75: Neues TwinCAT 3 Projekt erstellen

Im Projektmappen-Explorer liegt sodann das neue Projekt vor:

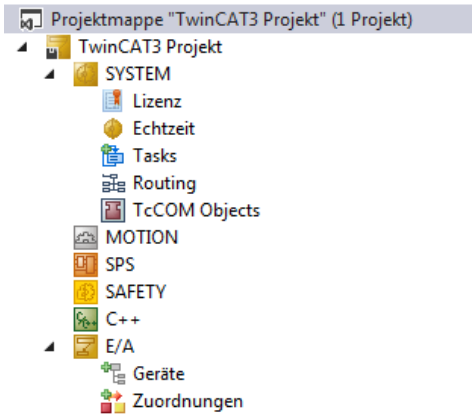
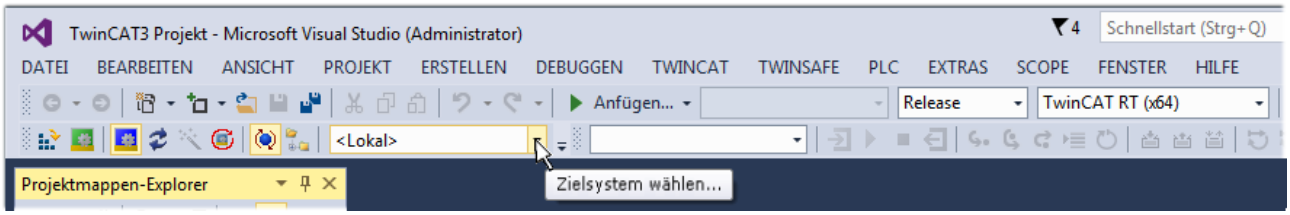


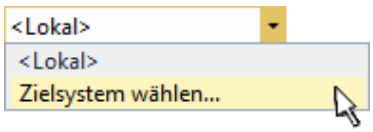

Abb. 76: Neues TwinCAT 3 Projekt im Projektmappen-Explorer

Es besteht generell die Möglichkeit das TwinCAT „lokal“ oder per „remote“ zu verwenden. Ist das TwinCAT System inkl. Benutzeroberfläche (Standard) auf dem betreffenden PLC (lokal) installiert, kann TwinCAT „lokal“ eingesetzt werden und mit Schritt „Geräte einfügen [▶ 115]“ fortgesetzt werden.

Ist es vorgesehen, die auf einem PLC installierte TwinCAT Laufzeitumgebung von einem anderen System als Entwicklungsumgebung per „remote“ anzusprechen, ist das Zielsystem zuvor bekannt zu machen. Über das Symbol in der Menüleiste:




wird das pull-down Menü aufgeklappt:




und folgendes Fenster hierzu geöffnet:

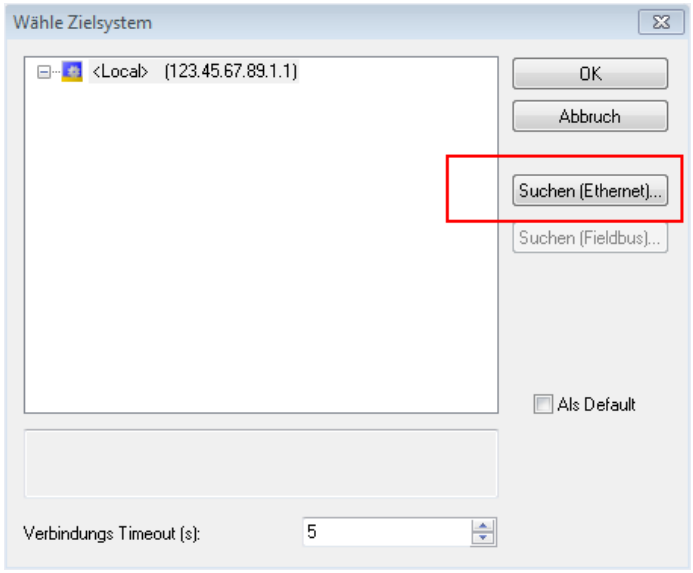



Abb. 77: Auswahldialog: Wähle Zielsystem

Mittels „Suchen (Ethernet)...“ wird das Zielsystem eingetragen. Dadurch wird ein weiterer Dialog geöffnet um hier entweder:

- den bekannten Rechnernamen hinter „Enter Host Name / IP:“ einzutragen (wie rot gekennzeichnet)
- einen „Broadcast Search“ durchzuführen (falls der Rechnername nicht genau bekannt)
- die bekannte Rechner - IP oder AmsNetId einzutragen

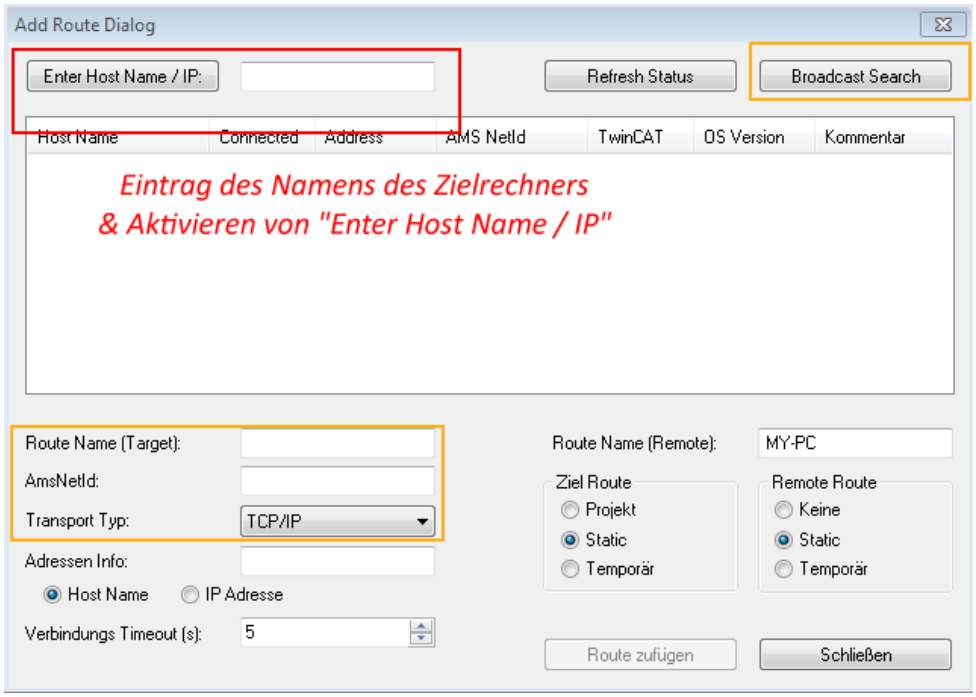
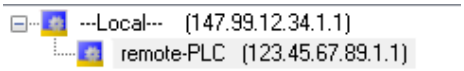



Abb. 78: PLC für den Zugriff des TwinCAT System Managers festlegen: Auswahl des Zielsystems

Ist das Zielsystem eingetragen, steht dieses wie folgt zur Auswahl (ggf. muss zuvor das korrekte Passwort eingetragen werden):




Nach der Auswahl mit „OK“ ist das Zielsystem über das Visual Studio Shell ansprechbar.

### Geräte einfügen

In dem linksseitigen Projektmappen-Explorer der Benutzeroberfläche des Visual Studio Shell wird innerhalb des Elementes „E/A“ befindliche „Geräte“ selektiert und sodann entweder über Rechtsklick ein Kontextmenü geöffnet und „Scan“ ausgewählt oder in der Menüleiste mit die Aktion gestartet. Ggf. ist zuvor der TwinCAT System Manager in den „Konfig Modus“ mittels oder über das Menü „TWINCAT“ → „Restart TwinCAT (Config Mode)“ zu versetzen.

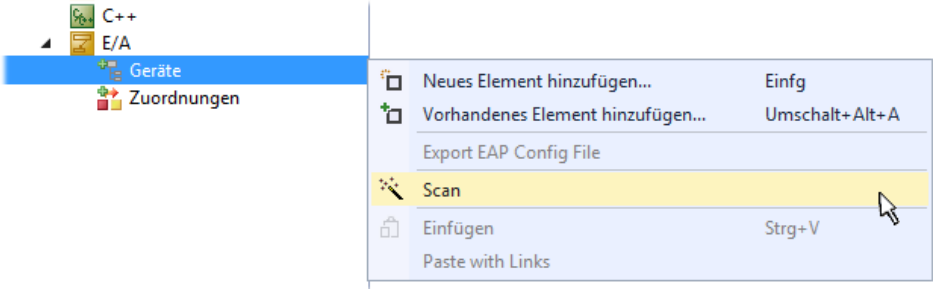



Abb. 79: Auswahl „Scan“

Die darauf folgende Hinweismeldung ist zu bestätigen und in dem Dialog die Geräte „EtherCAT“ zu wählen:

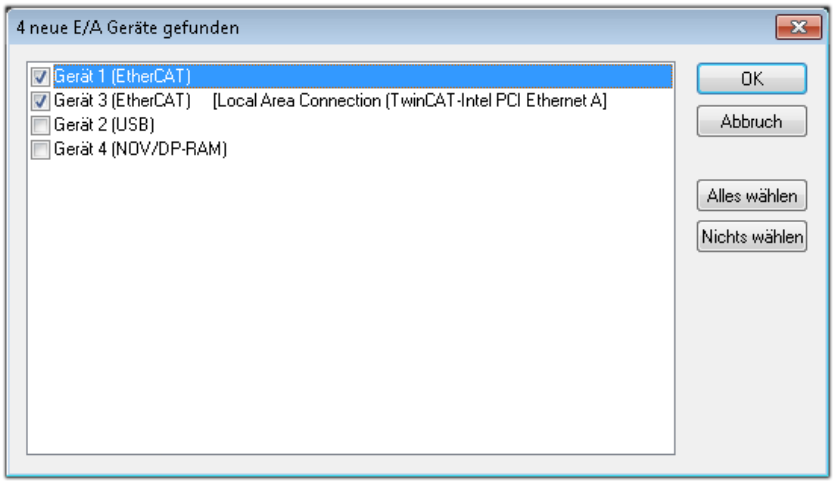



Abb. 80: Automatische Erkennung von E/A Geräten: Auswahl der einzubindenden Geräte

Ebenfalls ist anschließend die Meldung „nach neuen Boxen suchen“ zu bestätigen, um die an den Geräten angebundenen Klemmen zu ermitteln. „Free Run“ erlaubt das Manipulieren von Ein- und Ausgangswerten innerhalb des „Config Modus“ und sollte ebenfalls bestätigt werden.

Ausgehend von der am Anfang dieses Kapitels beschriebenen Beispielkonfiguration [▶ 100] sieht das Ergebnis wie folgt aus:

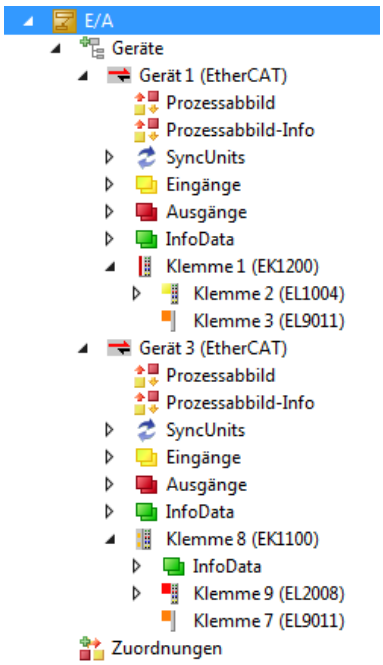



Abb. 81: Abbildung der Konfiguration in VS Shell der TwinCAT 3 Umgebung

Der gesamte Vorgang setzt sich aus zwei Stufen zusammen, die auch separat ausgeführt werden können (erst das Ermitteln der Geräte, dann das Ermitteln der daran befindlichen Elemente wie Boxen, Klemmen o. ä.). So kann auch durch Markierung von „Gerät ..“ aus dem Kontextmenü eine „Suche“ Funktion (Scan) ausgeführt werden, die hierbei dann lediglich die darunter liegenden (im Aufbau vorliegenden) Elemente einliest:

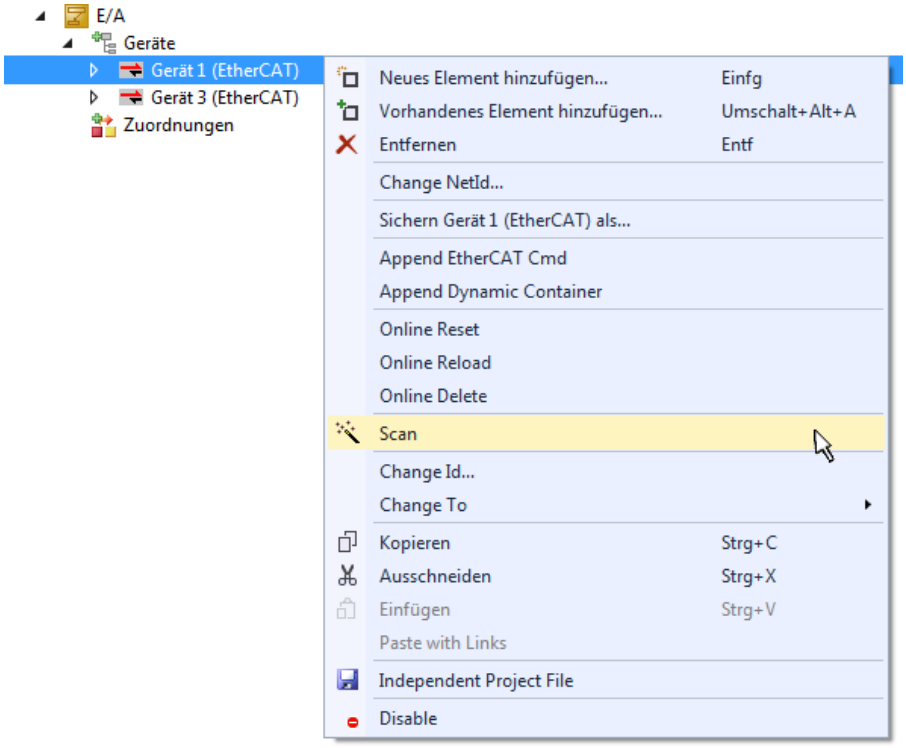



Abb. 82: Einlesen von einzelnen an einem Gerät befindlichen Klemmen

Diese Funktionalität ist nützlich, falls die Konfiguration (d. h. der „reale Aufbau“) kurzfristig geändert wird.

### PLC programmieren

TwinCAT PLC Control ist die Entwicklungsumgebung zur Erstellung der Steuerung in unterschiedlichen Programmumgebungen: Das TwinCAT PLC Control unterstützt alle in der IEC 61131-3 beschriebenen Sprachen. Es gibt zwei textuelle Sprachen und drei grafische Sprachen.

- **Textuelle Sprachen**
  - Anweisungsliste (AWL, IL)
  - Strukturierter Text (ST)
- **Grafische Sprachen**
  - Funktionsplan (FUP, FBD)
  - Kontaktplan (KOP, LD)
  - Freigrafischer Funktionsplaneditor (CFC)
  - Ablaufsprache (AS, SFC)

Für die folgenden Betrachtungen wird lediglich vom strukturierten Text (ST) Gebrauch gemacht.

Um eine Programmierumgebung zu schaffen, wird dem Beispielprojekt über das Kontextmenü von „SPS“ im Projektmappen-Explorer durch Auswahl von „Neues Element hinzufügen….“ ein PLC Unterprojekt hinzugefügt:

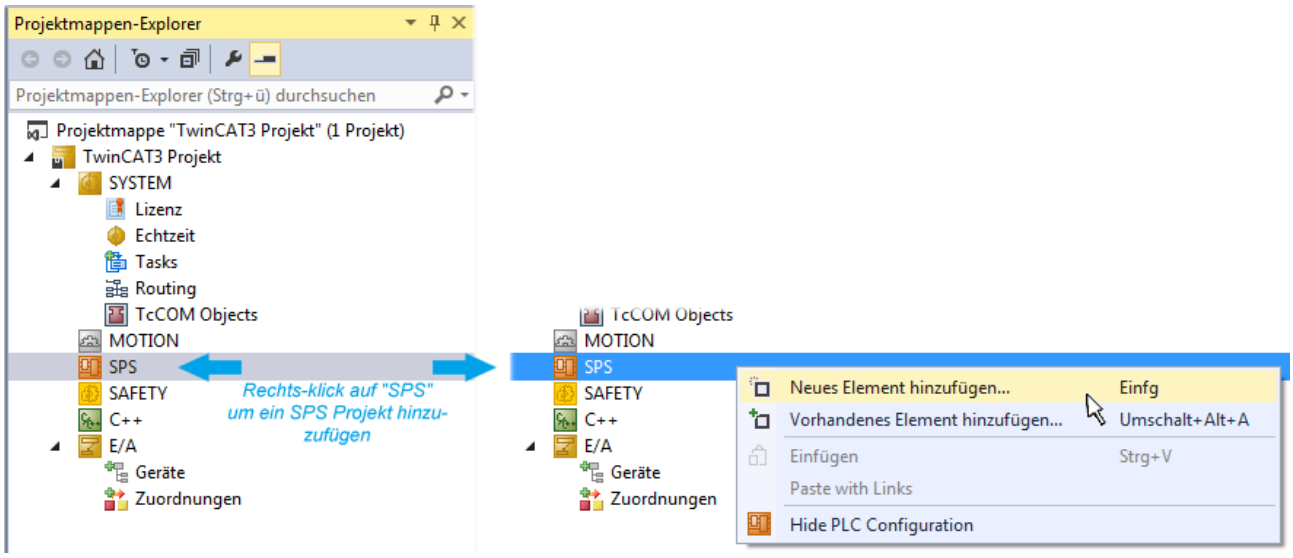



Abb. 83: Einfügen der Programmierumgebung in „SPS“

In dem darauf folgenden geöffneten Dialog wird ein „Standard PLC Projekt“ ausgewählt und beispielsweise als Projektname „PLC_example“ vergeben und ein entsprechendes Verzeichnis ausgewählt:

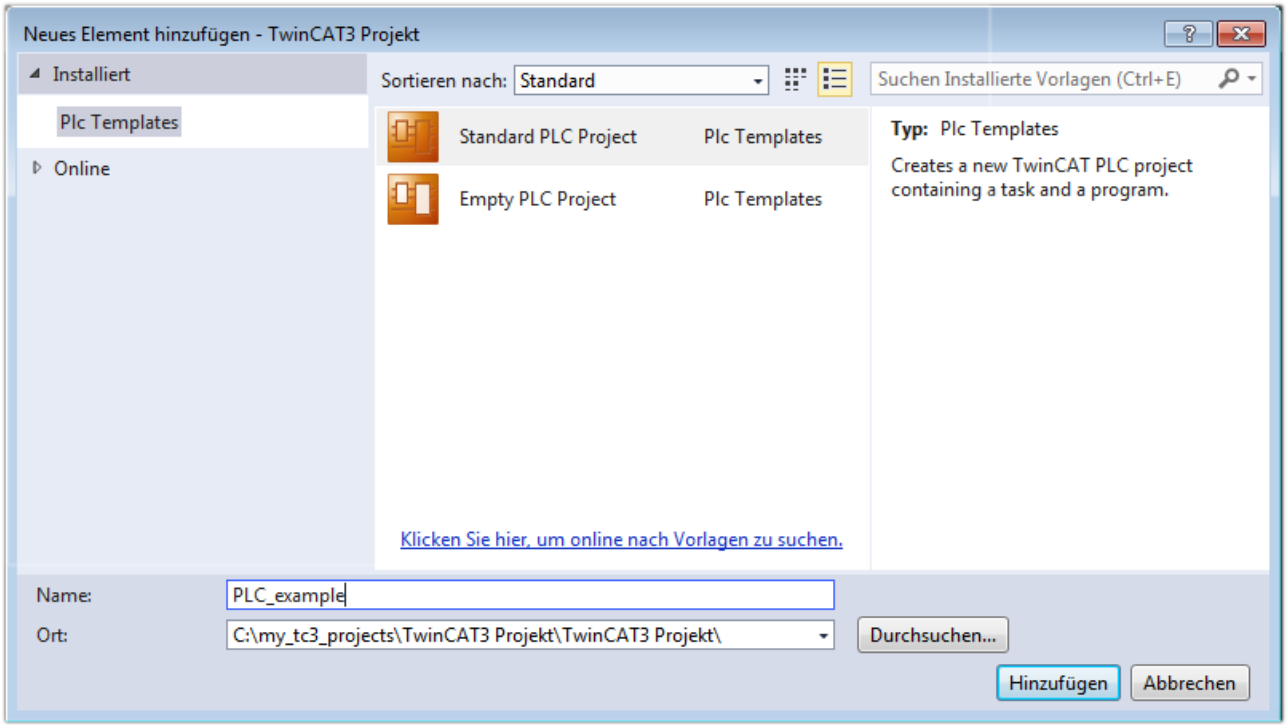



Abb. 84: Festlegen des Namens bzw. Verzeichnisses für die PLC Programmierumgebung

Das durch Auswahl von „Standard PLC Projekt“ bereits existierende Programm „Main“ kann über das „PLC_example_Project“ in „POUs“ durch Doppelklick geöffnet werden. Es wird folgende Benutzeroberfläche für ein initiales Projekt dargestellt:

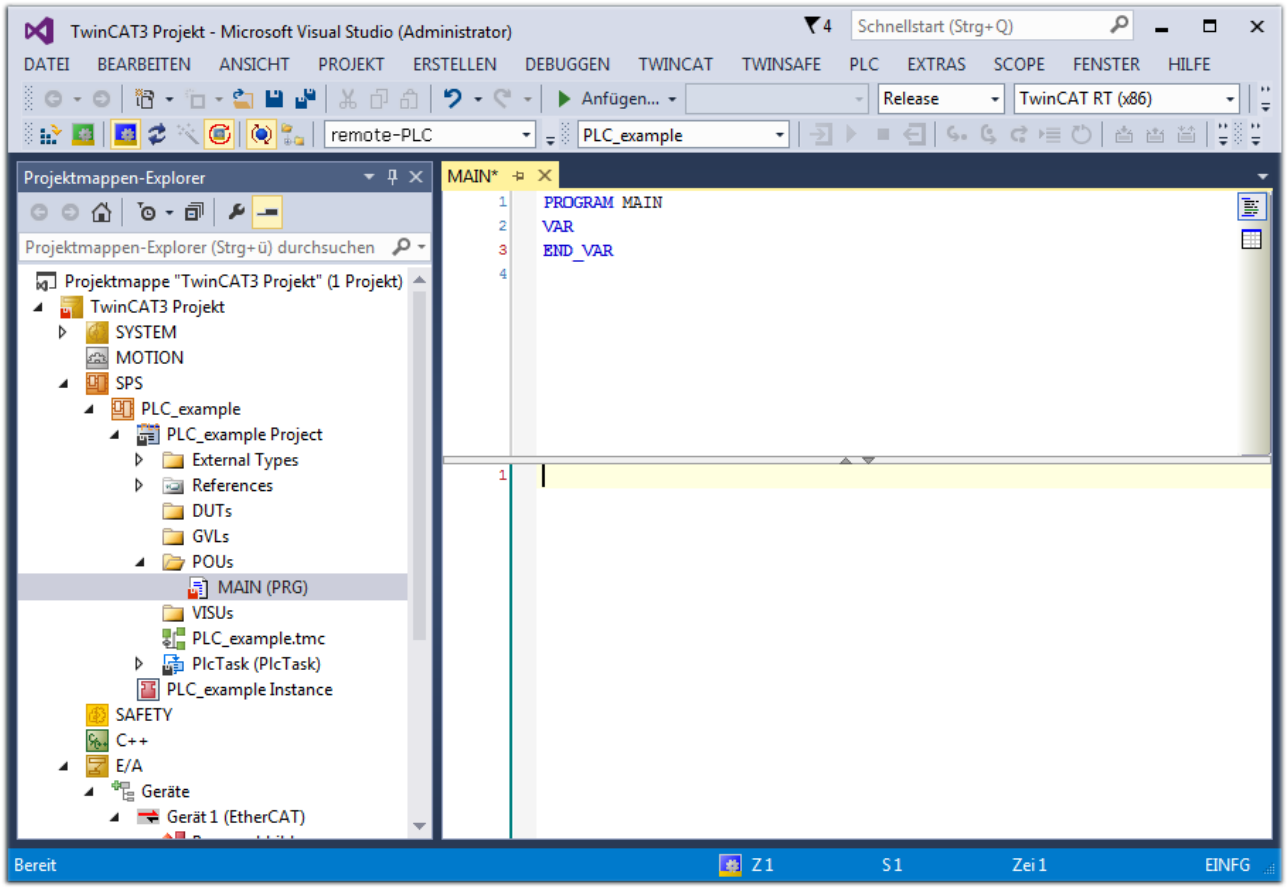



Abb. 85: Initiales Programm „Main“ des Standard PLC Projektes

Nun sind für den weiteren Ablauf Beispielvariablen sowie ein Beispielprogramm erstellt worden:

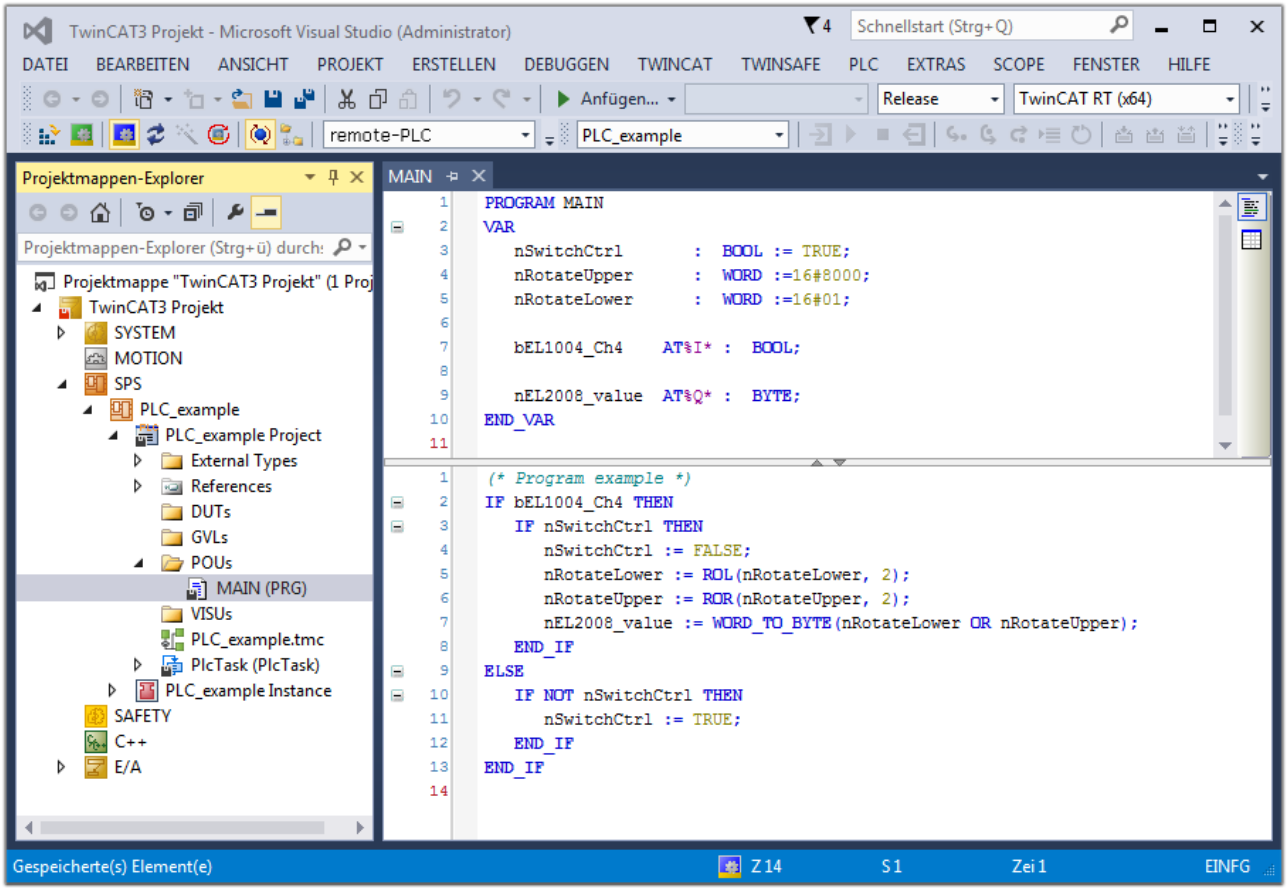



Abb. 86: Beispielprogramm mit Variablen nach einem Kompiliervorgang (ohne Variablenanbindung)

Das Steuerprogramm wird nun als Projektmappe erstellt und damit der Kompiliervorgang vorgenommen:

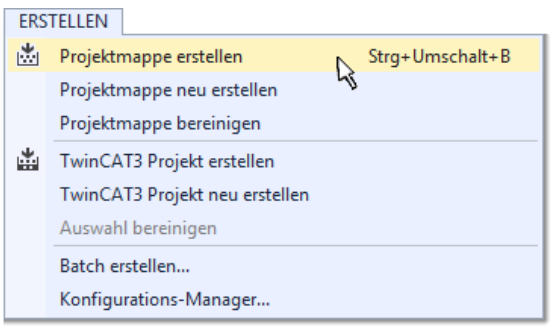
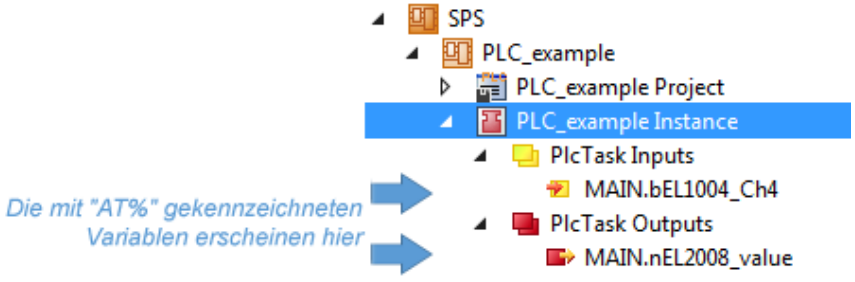



Abb. 87: Kompilierung des Programms starten

Anschließend liegen in den „Zuordnungen“ des Projektmappen-Explorers die folgenden – im ST/ PLC Programm mit „AT%“ gekennzeichneten Variablen vor:



### Variablen Zuordnen

Über das Menü einer Instanz – Variablen innerhalb des „SPS“ Kontextes wird mittels „Verknüpfung Ändern…“ ein Fenster zur Auswahl eines passenden Prozessobjektes (PDOs) für dessen Verknüpfung geöffnet:

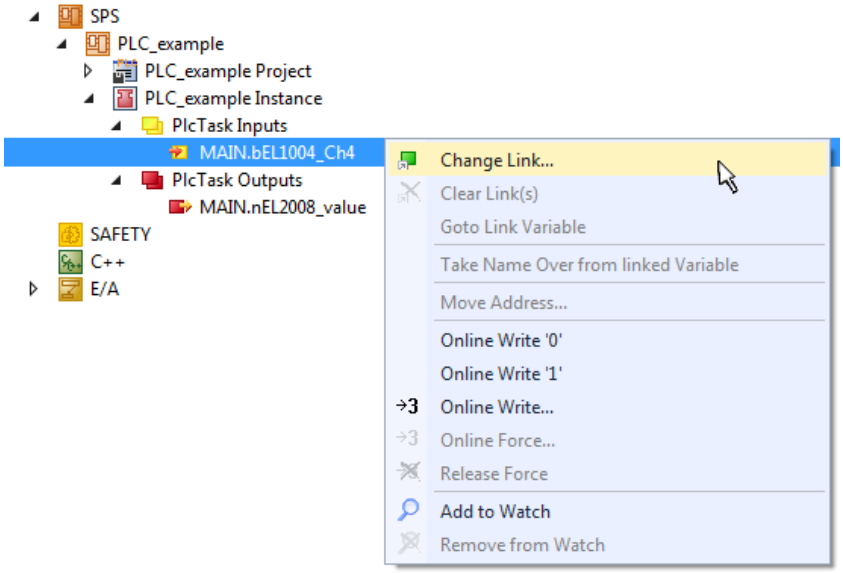



Abb. 88: Erstellen der Verknüpfungen PLC-Variablen zu Prozessobjekten

In dem dadurch geöffneten Fenster kann aus dem SPS-Konfigurationsbaum das Prozessobjekt für die Variable „bEL1004_Ch4“ vom Typ BOOL selektiert werden:

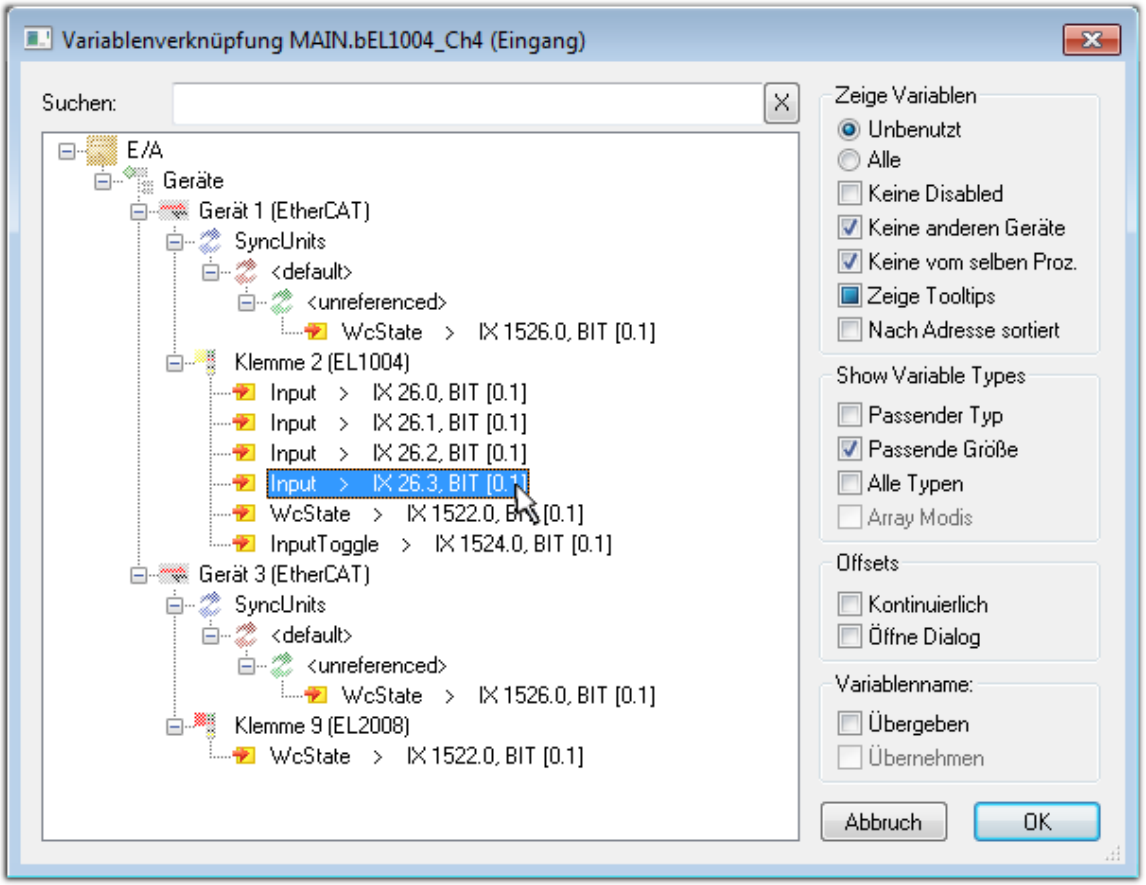



Abb. 89: Auswahl des PDO vom Typ BOOL

Entsprechend der Standarteinstellungen stehen nur bestimmte PDO Objekte zur Auswahl zur Verfügung. In diesem Beispiel wird von der Klemme EL1004 der Eingang von Kanal 4 zur Verknüpfung ausgewählt. Im Gegensatz hierzu muss für das Erstellen der Verknüpfung der Ausgangsvariablen die Checkbox „Alle Typen“ aktiviert werden, um in diesem Fall eine Byte-Variable einen Satz von acht separaten Ausgangsbits zuzuordnen. Die folgende Abbildung zeigt den gesamten Vorgang:

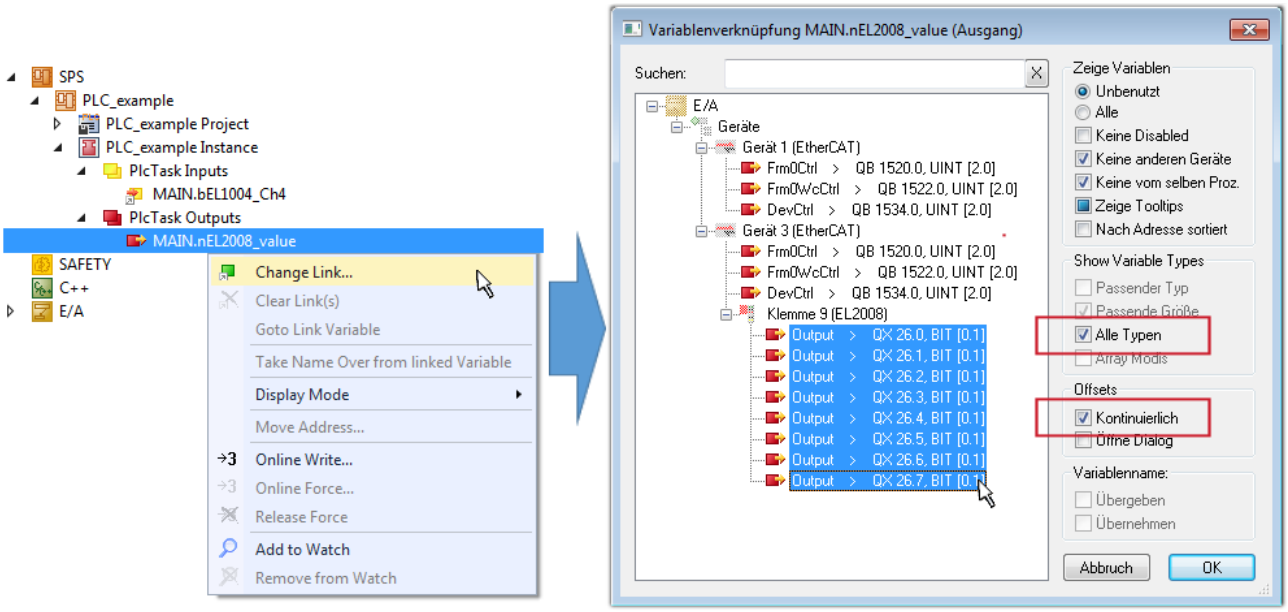



Abb. 90: Auswahl von mehreren PDO gleichzeitig: Aktivierung von „Kontinuierlich“ und „Alle Typen“

Zu sehen ist, dass überdies die Checkbox „Kontinuierlich“ aktiviert wurde. Dies ist dafür vorgesehen, dass die in dem Byte der Variablen „nEL2008_value“ enthaltenen Bits allen acht ausgewählten Ausgangsbits der Klemme EL2008 der Reihenfolge nach zugeordnet werden sollen. Damit ist es möglich, alle acht Ausgänge der Klemme mit einem Byte entsprechend Bit 0 für Kanal 1 bis Bit 7 für Kanal 8 von der PLC im Programm später anzusprechen. Ein spezielles Symbol ( ) an dem gelben bzw. roten Objekt der Variablen zeigt an, dass hierfür eine Verknüpfung existiert. Die Verknüpfungen können z. B. auch überprüft werden, indem „Goto Link Variable“ aus dem Kontextmenü einer Variable ausgewählt wird. Dann wird automatisch das gegenüberliegende verknüpfte Objekt, in diesem Fall das PDO selektiert:

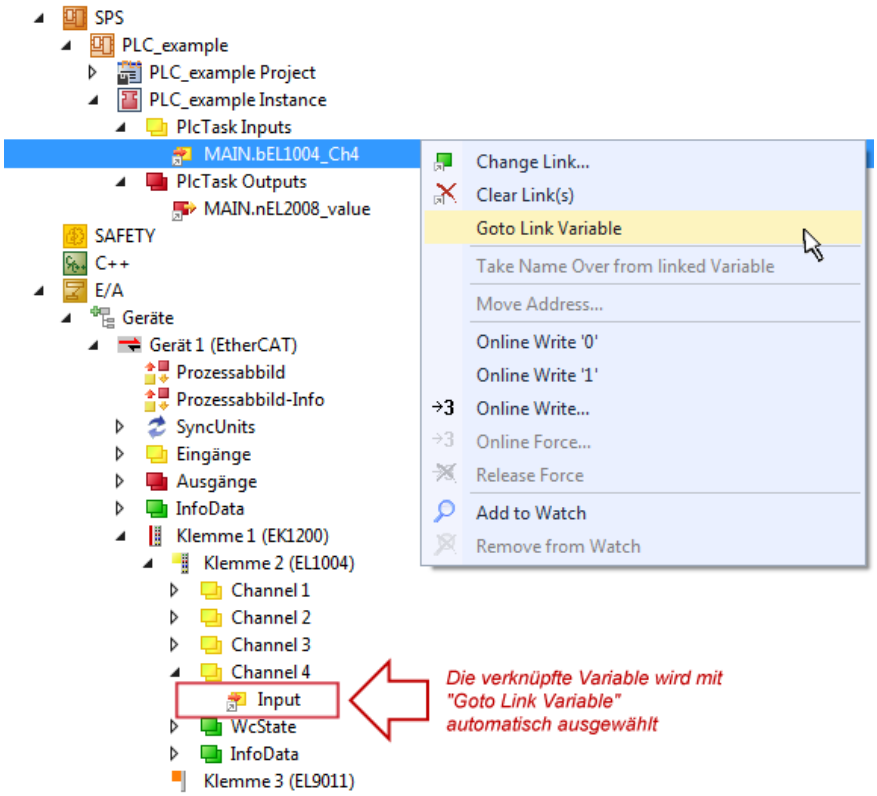



Abb. 91: Anwendung von "Goto Link Variable" am Beispiel von „MAIN.bEL1004_Ch4“

Der Vorgang zur Erstellung von Verknüpfungen kann auch in umgekehrter Richtung, d. h. von einzelnen PDO ausgehend zu einer Variablen erfolgen. In diesem Beispiel wäre dann allerdings eine komplette Auswahl aller Ausgangsbits der EL2008 nicht möglich, da die Klemme nur einzelne digitale Ausgänge zur Verfügung stellt. Hat eine Klemme einen Byte, Word, Integer oder ein ähnliches PDO, so ist es möglich dies wiederum einen Satz von bit-typisierten Variablen (Typ „BOOL“) zuzuordnen. Auch hier kann ebenso in die andere Richtung ein „Goto Link Variable“ ausgeführt werden, um dann die betreffende Instanz der PLC zu selektieren.

### Hinweis zur Art der Variablen-Zuordnung

Diese folgende Art der Variablen Zuordnung kann erst ab der TwinCAT Version V3.1.4024.4 verwendet werden und ist ausschließlich bei Klemmen mit einem Mikrocontroller verfügbar.

In TwinCAT ist es möglich eine Struktur aus den gemappten Prozessdaten einer Klemme zu erzeugen. Von dieser Struktur kann dann in der SPS eine Instanz angelegt werden, so dass aus der SPS direkt auf die Prozessdaten zugegriffen werden kann, ohne eigene Variablen deklarieren zu müssen.

Beispielhaft wird das Vorgehen an der EL3001 1-Kanal-Analog-Eingangsklemme -10…+10 V gezeigt.

1. Zuerst müssen die benötigten Prozessdaten im Reiter „Prozessdaten“ in TwinCAT ausgewählt werden.
2. Anschließend muss der SPS Datentyp im Reiter „PLC“ über die Check-Box generiert werden.
3. Der Datentyp im Feld „Data Type“ kann dann über den „Copy“-Button kopiert werden.

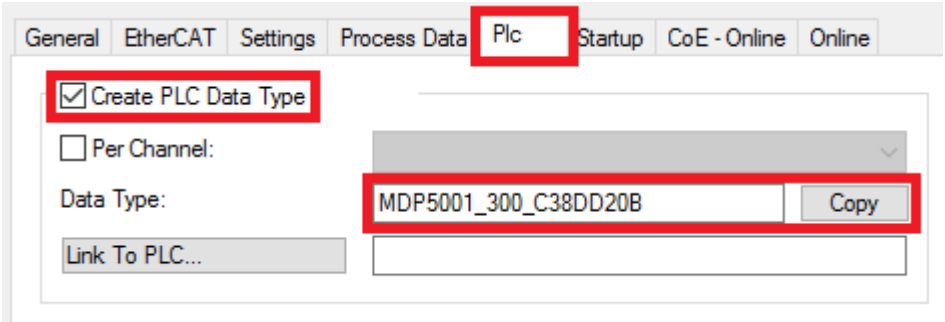



Abb. 92: Erzeugen eines SPS Datentyps

4. In der SPS muss dann eine Instanz der Datenstruktur vom kopierten Datentyp angelegt werden.

```
MAIN
1  PROGRAM MAIN
2  VAR
3      EL3001   : MDP5001_300_C38DD20B;
4  END_VAR
```

Abb. 93: Instance_of_struct

5. Anschließend muss die Projektmappe erstellt werden. Das kann entweder über die Tastenkombination „STRG + Shift + B“ gemacht werden oder über den Reiter „Erstellen“/ „Build“ in TwinCAT.
6. Die Struktur im Reiter „PLC“ der Klemme muss dann mit der angelegten Instanz verknüpft werden.

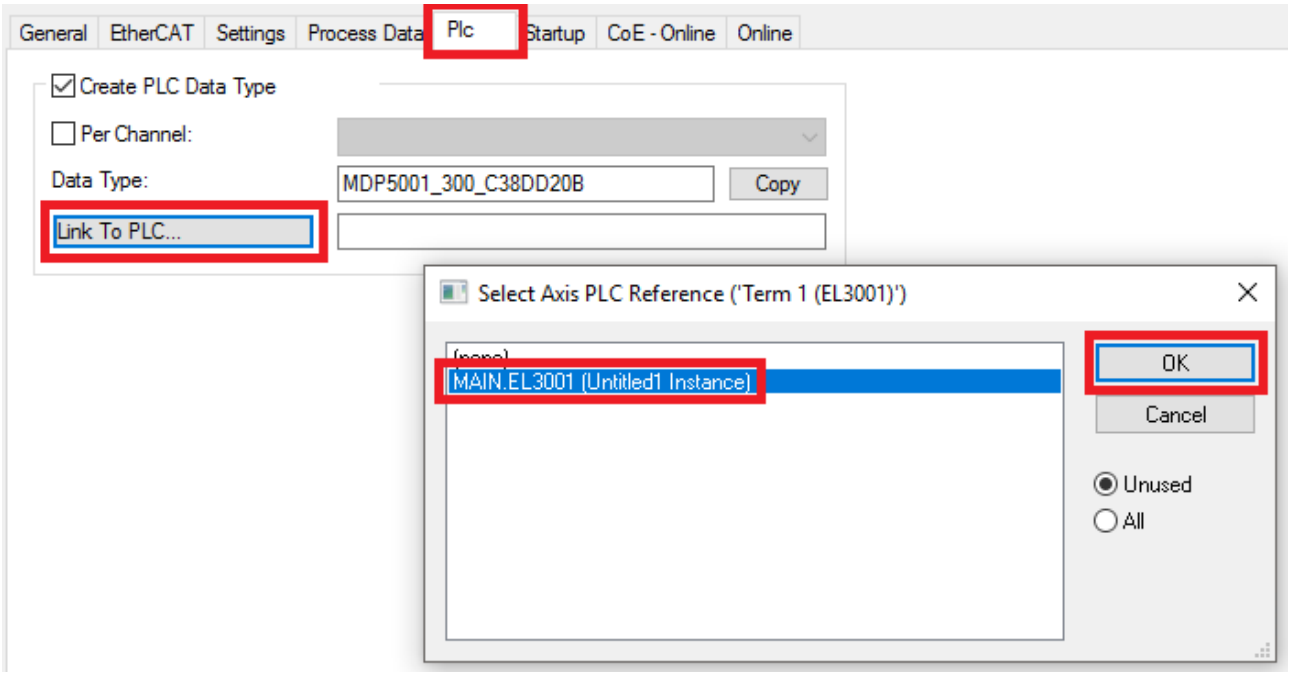



Abb. 94: Verknüpfung der Struktur

7. In der SPS können die Prozessdaten dann über die Struktur im Programmcode gelesen bzw. geschrieben werden.

```
MAIN*
1  PROGRAM MAIN
2  VAR
3      EL3001   : MDP5001_300_C38DD20B;
4
5      nVoltage: INT;
6  END_VAR

1  nVoltage := EL3001.MDP5001_300_Input.
2
3
4
```

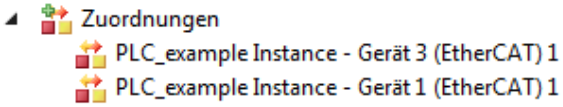
MDP5001_300_AI_Standard_Status
MDP5001_300_AI_Standard_Value

Abb. 95: Lesen einer Variable aus der Struktur der Prozessdaten

### Aktivieren der Konfiguration

Die Zuordnung von PDO zu PLC Variablen hat nun die Verbindung von der Steuerung zu den Ein- und

Ausgängen der Klemmen hergestellt. Nun kann die Konfiguration mit oder über das Menü unter „TWINCAT“ aktiviert werden, um dadurch Einstellungen der Entwicklungsumgebung auf das Laufzeitsystem zu übertragen. Die darauf folgenden Meldungen „Alte Konfigurationen werden überschrieben!“ sowie „Neustart TwinCAT System in Run Modus“ werden jeweils mit „OK“ bestätigt. Die entsprechenden Zuordnungen sind in dem Projektmappen-Explorer einsehbar:




Einige Sekunden später wird der entsprechende Status des Run Modus mit einem rotierenden Symbol unten rechts in der Entwicklungsumgebung VS Shell angezeigt. Das PLC System kann daraufhin wie im Folgenden beschrieben gestartet werden.

### Starten der Steuerung

Entweder über die Menüauswahl „PLC“ → „Einloggen“ oder per Klick auf ist die PLC mit dem Echtzeitsystem zu verbinden und nachfolgend das Steuerprogramm zu geladen, um es ausführen lassen zu können. Dies wird entsprechend mit der Meldung „*Kein Programm auf der Steuerung! Soll das neue Programm geladen werden?*“ bekannt gemacht und ist mit “Ja” zu beantworten. Die Laufzeitumgebung ist

bereit zum Programmstart mit Klick auf das Symbol , Taste „F5“ oder entsprechend auch über „PLC“ im Menü durch Auswahl von „Start“. Die gestartete Programmierumgebung zeigt sich mit einer Darstellung der Laufzeitwerte von einzelnen Variablen:

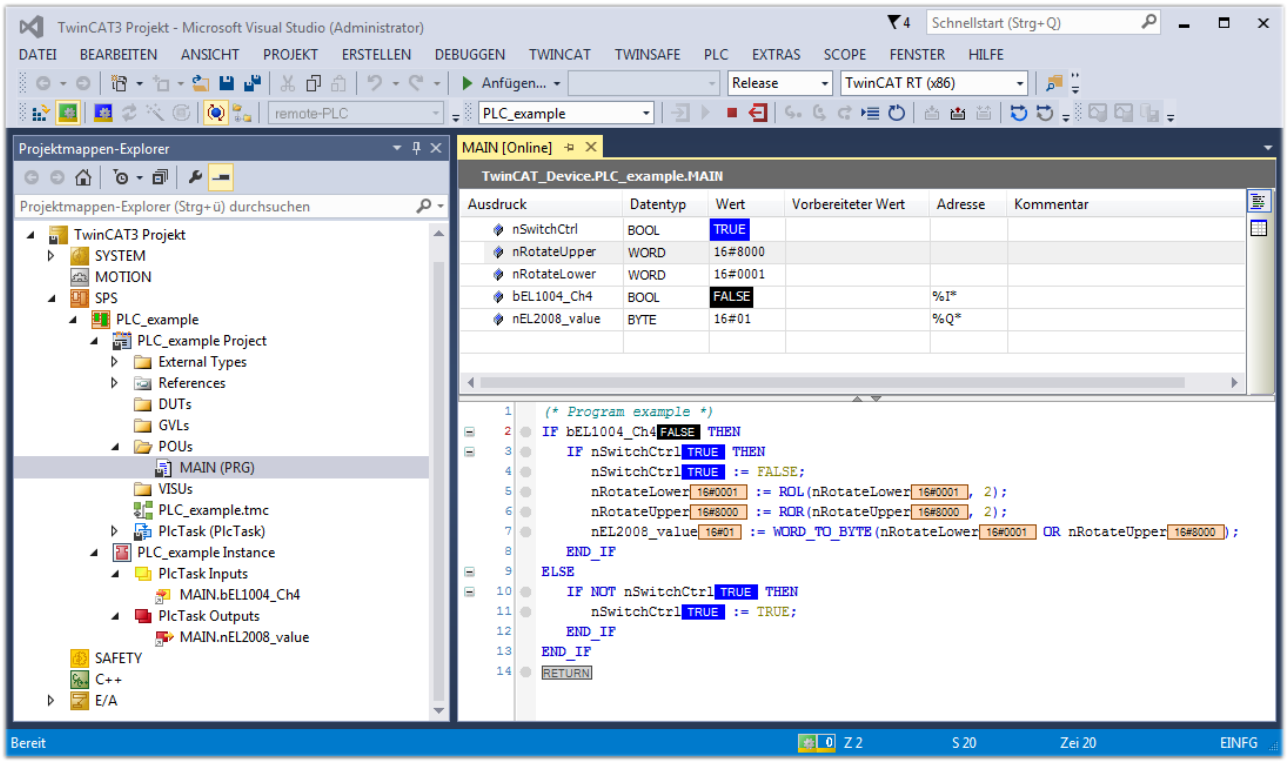



Abb. 96: TwinCAT 3 Entwicklungsumgebung (VS Shell): Logged-in, nach erfolgten Programmstart

Die beiden Bedienelemente zum Stoppen und Ausloggen führen je nach Bedarf zu der gewünschten Aktion (entsprechend auch für Stopp „umschalt-Taste + F5“ oder beide Aktionen über das „PLC“ Menü auswählbar).

## 5.2 TwinCAT Entwicklungsumgebung

Die Software zur Automatisierung TwinCAT (The Windows Control and Automation Technology) wird unterschieden in:

- TwinCAT 2: System Manager (Konfiguration) & PLC Control (Programmierung)
- TwinCAT 3: Weiterentwicklung von TwinCAT 2 (Programmierung und Konfiguration erfolgt über eine gemeinsame Entwicklungsumgebung)

**Details:**

- **TwinCAT 2:**
  - Verbindet E/A-Geräte und Tasks variablenorientiert
  - Verbindet Tasks zu Tasks variablenorientiert
  - Unterstützt Einheiten auf Bit-Ebene
  - Unterstützt synchrone oder asynchrone Beziehungen
  - Austausch konsistenter Datenbereiche und Prozessabbilder
  - Datenanbindung an NT-Programme mittels offener Microsoft Standards (OLE, OCX, ActiveX, DCOM+, etc.).
  - Einbettung von IEC 61131-3-Software-SPS, Software- NC und Software-CNC in Windows NT/ 2000/XP/Vista, Windows 7, NT/XP Embedded, CE
  - Anbindung an alle gängigen Feldbusse
  - Weiteres...

**Zusätzlich bietet:**

- **TwinCAT 3** (eXtended Automation)**:**
  - Visual-Studio®-Integration
  - Wahl der Programmiersprache
  - Unterstützung der objektorientierten Erweiterung der IEC 61131-3
  - Verwendung von C/C++ als Programmiersprache für Echtzeitanwendungen
  - Anbindung an MATLAB®/Simulink®
  - Offene Schnittstellen für Erweiterbarkeit
  - Flexible Laufzeitumgebung
  - Aktive Unterstützung von Multi-Core- und 64-Bit-Betriebssystemen
  - Automatische Codegenerierung und Projekterstellung mit dem TwinCAT Automation Interface
  - Weiteres...

In den folgenden Kapiteln wird dem Anwender die Inbetriebnahme der TwinCAT Entwicklungsumgebung auf einem PC System der Steuerung sowie die wichtigsten Funktionen einzelner Steuerungselemente erläutert.

Bitte sehen Sie weitere Informationen zu TwinCAT 2 und TwinCAT 3 unter http://infosys.beckhoff.de/.

### 5.2.1 Installation TwinCAT Realtime Treiber

Um einen Standard Ethernet Port einer IPC Steuerung mit den nötigen Echtzeitfähigkeiten auszurüsten, ist der Beckhoff Echtzeit Treiber auf diesem Port unter Windows zu installieren.

Dies kann auf mehreren Wegen vorgenommen werden.

#### A: Über den TwinCAT Adapter-Dialog

Im System Manager ist über Options → Show realtime Kompatible Geräte die TwinCAT-Übersicht über die lokalen Netzwerkschnittstellen aufzurufen.

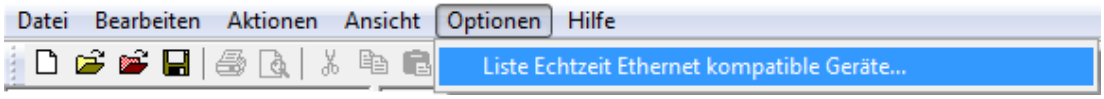



Abb. 97: Aufruf im System Manager (TwinCAT 2)

Unter TwinCAT 3 ist dies über das Menü unter „TwinCAT“ erreichbar:

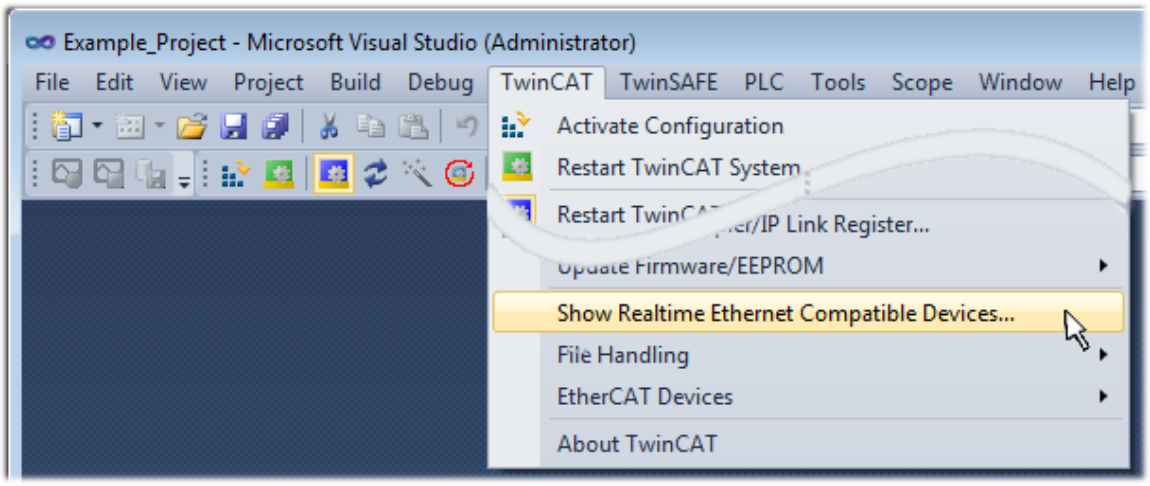



Abb. 98: Aufruf in VS Shell (TwinCAT 3)

**B: Über TcRteInstall.exe im TwinCAT-Verzeichnis**

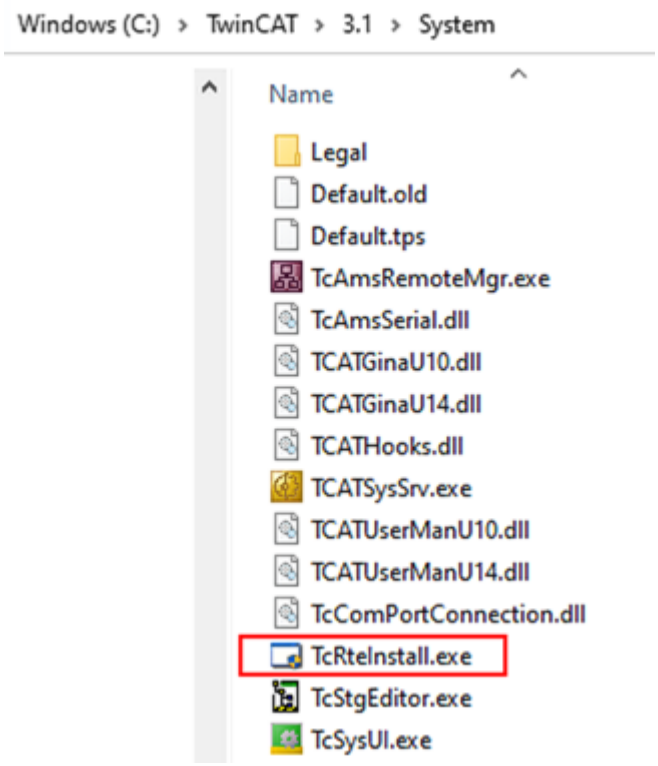



Abb. 99: TcRteInstall.exe im TwinCAT-Verzeichnis

In beiden Fällen erscheint der folgende Dialog:

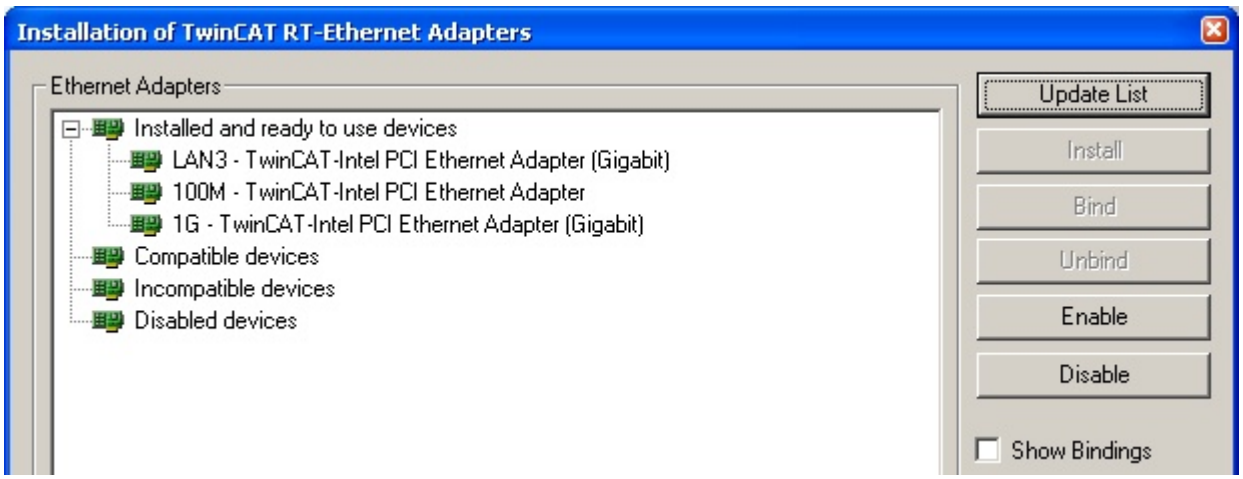



Abb. 100: Übersicht Netzwerkschnittstellen

Hier können nun Schnittstellen, die unter „Kompatible Geräte“ aufgeführt sind, über den „Install“ Button mit dem Treiber belegt werden. Eine Installation des Treibers auf inkompatiblen Devices sollte nicht vorgenommen werden.

Ein Windows-Warnhinweis bezüglich des unsignierten Treibers kann ignoriert werden.

**Alternativ** kann auch wie im Kapitel Offline Konfigurationserstellung, Abschnitt „Anlegen des Geräts EtherCAT“ [▶ 137] beschrieben, zunächst ein EtherCAT-Gerät eingetragen werden, um dann über dessen Eigenschaften (Karteireiter „Adapter“, Button „Kompatible Geräte…“) die kompatiblen Ethernet Ports einzusehen:

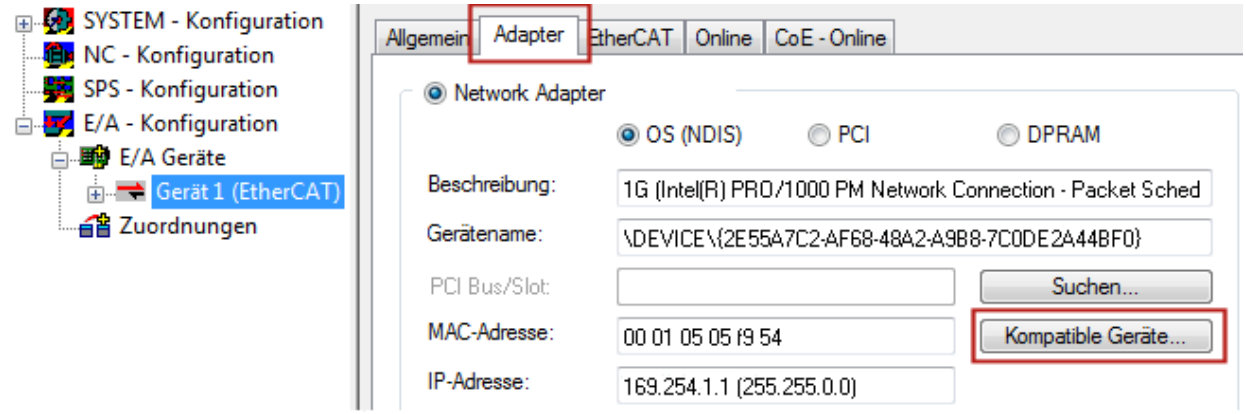
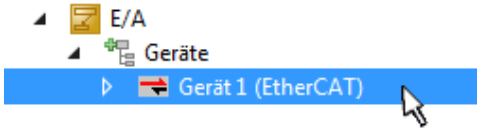



Abb. 101: Eigenschaft von EtherCAT-Gerät (TwinCAT 2): Klick auf „Kompatible Geräte…“ von „Adapter“

TwinCAT 3: Die Eigenschaften des EtherCAT-Gerätes können mit Doppelklick auf „Gerät .. (EtherCAT)“ im Projektmappen-Explorer unter „E/A“ geöffnet werden:




Nach der Installation erscheint der Treiber aktiviert in der Windows-Übersicht der einzelnen Netzwerkschnittstelle (Windows Start → Systemsteuerung → Netzwerk)

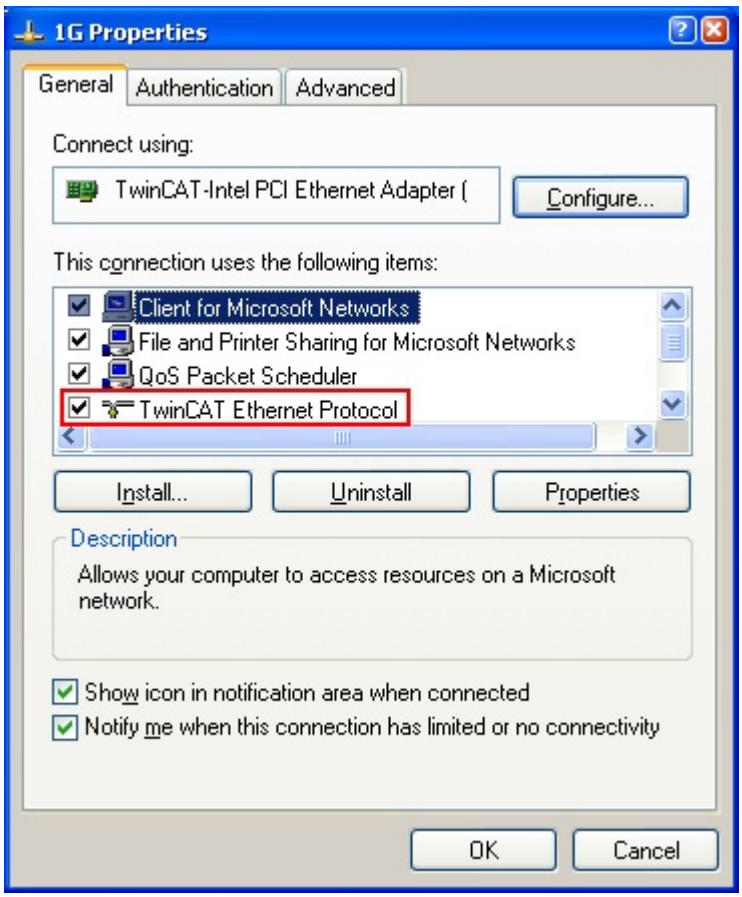



Abb. 102: Windows-Eigenschaften der Netzwerkschnittstelle

Eine korrekte Einstellung des Treibers könnte wie folgt aussehen:

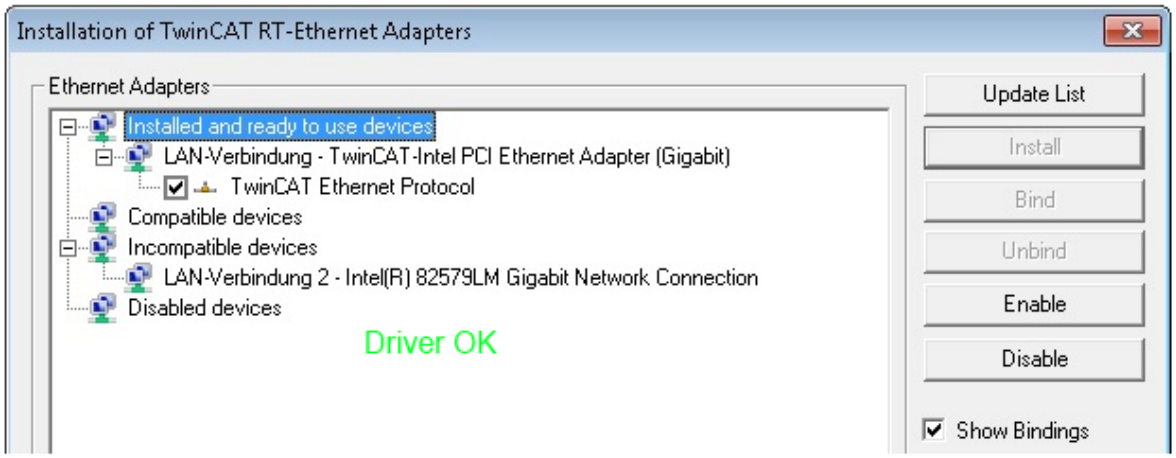
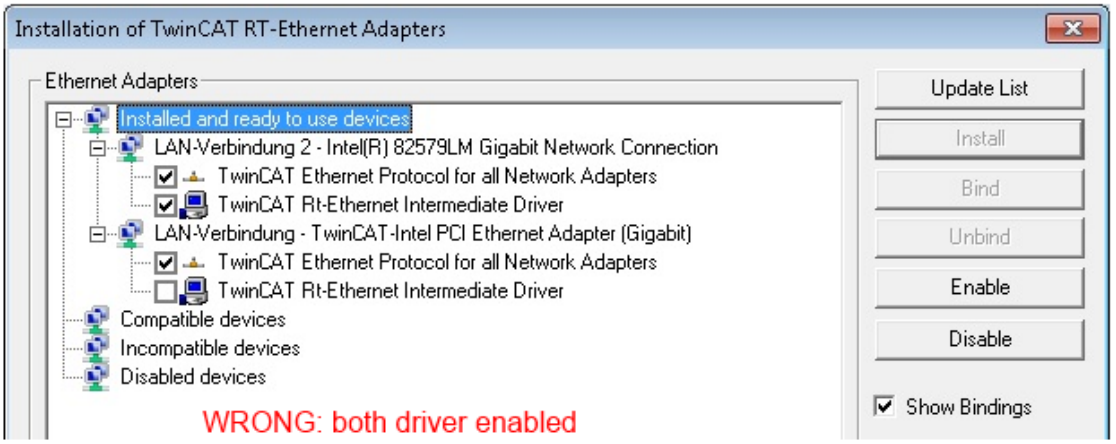
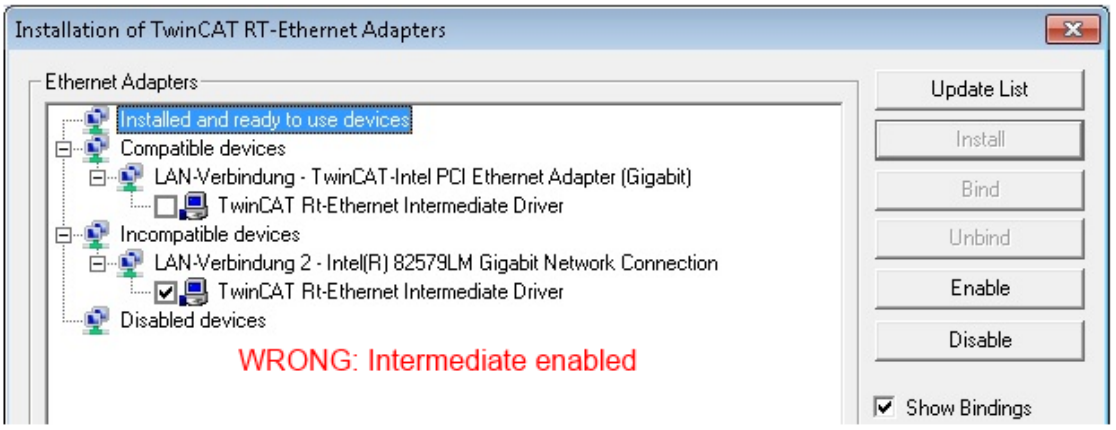
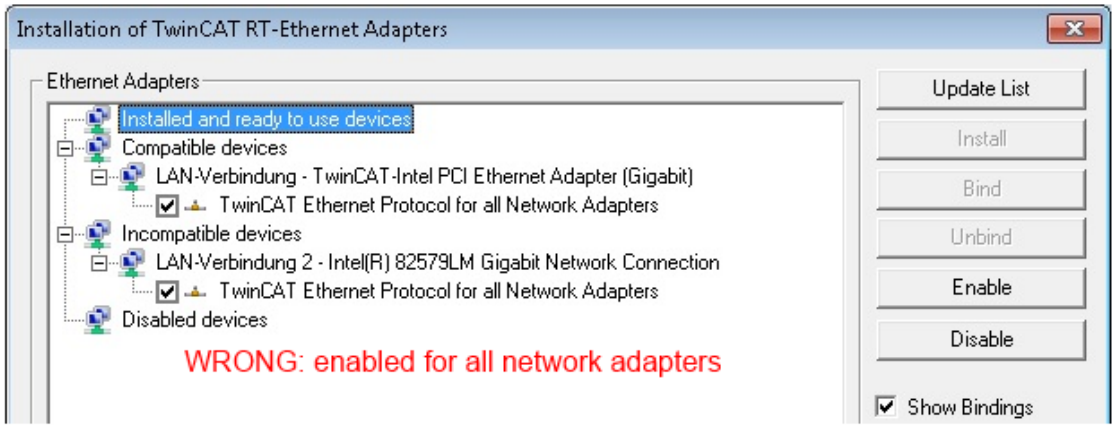



Abb. 103: Beispielhafte korrekte Treiber-Einstellung des Ethernet Ports

Andere mögliche Einstellungen sind zu vermeiden:



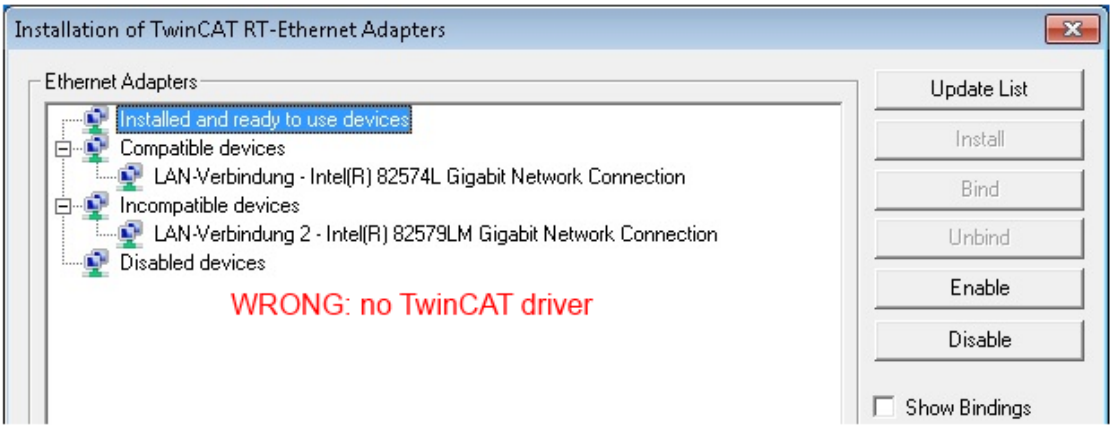




Abb. 104: Fehlerhafte Treiber-Einstellungen des Ethernet Ports

### IP-Adresse des verwendeten Ports

**IP Adresse/DHCP**

In den meisten Fällen wird ein Ethernet-Port, der als EtherCAT-Gerät konfiguriert wird, keine allgemeinen IP-Pakete transportieren. Deshalb und für den Fall, dass eine EL6601 oder entsprechende Geräte eingesetzt werden, ist es sinnvoll, über die Treiber-Einstellung „Internet Protocol TCP/IP“ eine feste IP-Adresse für diesen Port zu vergeben und DHCP zu deaktivieren. Dadurch entfällt die Wartezeit, bis sich der DHCP-Client des Ethernet Ports eine Default-IP-Adresse zuteilt, weil er keine Zuteilung eines DHCP-Servers erhält. Als Adressraum empfiehlt sich z. B. 192.168.x.x.

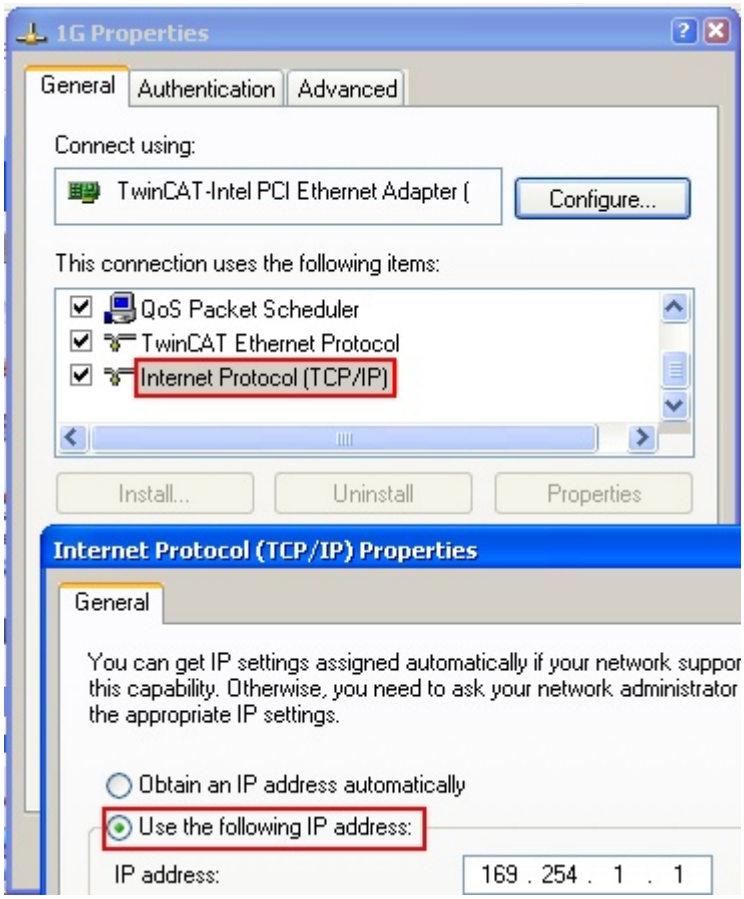



Abb. 105: TCP/IP-Einstellung des Ethernet Ports

## 5.2.2 Hinweise ESI-Gerätebeschreibung

### Installation der neuesten ESI-Device-Description

Der TwinCAT EtherCAT Master/System Manager benötigt zur Konfigurationserstellung im Online- und Offline-Modus die Gerätebeschreibungsdateien der zu verwendeten Geräte. Diese Gerätebeschreibungen sind die so genannten ESI (EtherCAT Slave Information) in Form von XML-Dateien. Diese Dateien können vom jeweiligen Hersteller angefordert werden bzw. werden zum Download bereitgestellt. Eine *.xml-Datei kann dabei mehrere Gerätebeschreibungen enthalten.

Auf der Beckhoff Website werden die ESI für Beckhoff EtherCAT-Geräte bereitgehalten.

Die ESI-Dateien sind im Installationsverzeichnis von TwinCAT abzulegen.

Standardeinstellungen:

- **TwinCAT 2**: C:\TwinCAT\IO\EtherCAT
- **TwinCAT 3**: C:\TwinCAT\3.1\Config\Io\EtherCAT

Beim Öffnen eines neuen System Manager-Fensters werden die Dateien einmalig eingelesen, wenn sie sich seit dem letzten System Manager-Fenster geändert haben.

TwinCAT bringt bei der Installation den Satz an Beckhoff-ESI-Dateien mit, der zum Erstellungszeitpunkt des TwinCAT builds aktuell war.

Ab TwinCAT 2.11 / TwinCAT 3 kann aus dem System Manager heraus das ESI-Verzeichnis aktualisiert werden, wenn der Programmier-PC mit dem Internet verbunden ist; unter

**TwinCAT 2**: Options → „Update EtherCAT Device Descriptions“

**TwinCAT 3**: TwinCAT → EtherCAT Devices → “Update Device Descriptions (via ETG Website)…”

Hierfür steht der TwinCAT ESI Updater [▶ 136] zur Verfügung.

**ESI**

Zu den *.xml-Dateien gehören die so genannten *.xsd-Dateien, die den Aufbau der ESI-XML-Dateien beschreiben. Bei einem Update der ESI-Gerätebeschreibungen sind deshalb beide Dateiarten ggf. zu aktualisieren.

### Geräteunterscheidung

EtherCAT-Geräte/Slaves werden durch vier Eigenschaften unterschieden, aus denen die vollständige Gerätebezeichnung zusammengesetzt wird. Beispielsweise setzt sich die Gerätebezeichnung „EL2521-0025-1018“ zusammen aus:

- Familienschlüssel „EL“
- Name „2521“
- Typ „0025“
- und Revision „1018“

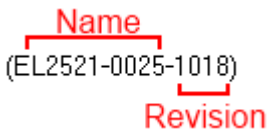



Abb. 106: Gerätebezeichnung: Struktur

Die Bestellbezeichnung aus Typ + Version (hier: EL2521-0010) beschreibt die Funktion des Gerätes. Die Revision gibt den technischen Fortschritt wieder und wird von Beckhoff verwaltet. Prinzipiell kann ein Gerät mit höherer Revision ein Gerät mit niedrigerer Revision ersetzen, wenn z. B. in der Dokumentation nicht anders angegeben. Jeder Revision zugehörig ist eine eigene ESI-Beschreibung. Siehe weitere Hinweise.

### Online Description

Wird die EtherCAT Konfiguration online durch Scannen real vorhandener Teilnehmer erstellt (s. Kapitel Online Erstellung) und es liegt zu einem vorgefundenen Slave (ausgezeichnet durch Name und Revision) keine ESI-Beschreibung vor, fragt der System Manager, ob er die im Gerät vorliegende Beschreibung verwenden soll. Der System Manager benötigt in jedem Fall diese Information, um die zyklische und azyklische Kommunikation mit dem Slave richtig einstellen zu können.

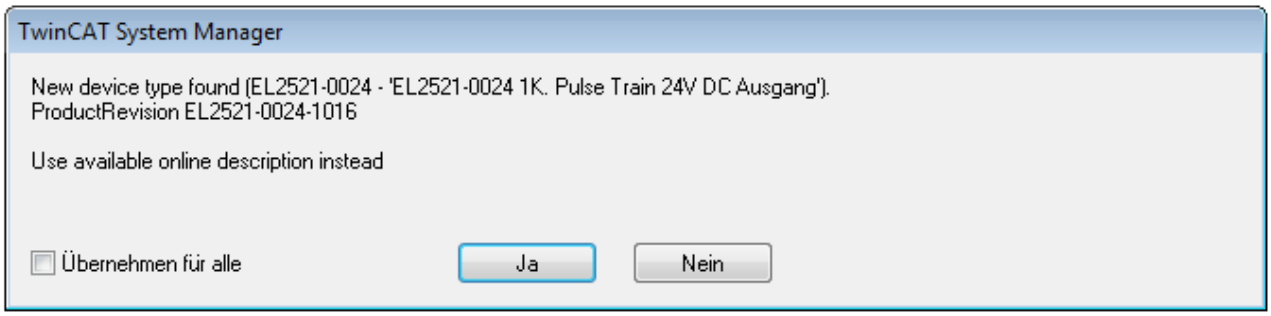



Abb. 107: Hinweisfenster OnlineDescription (TwinCAT 2)

In TwinCAT 3 erscheint ein ähnliches Fenster, das auch das Web-Update anbietet:

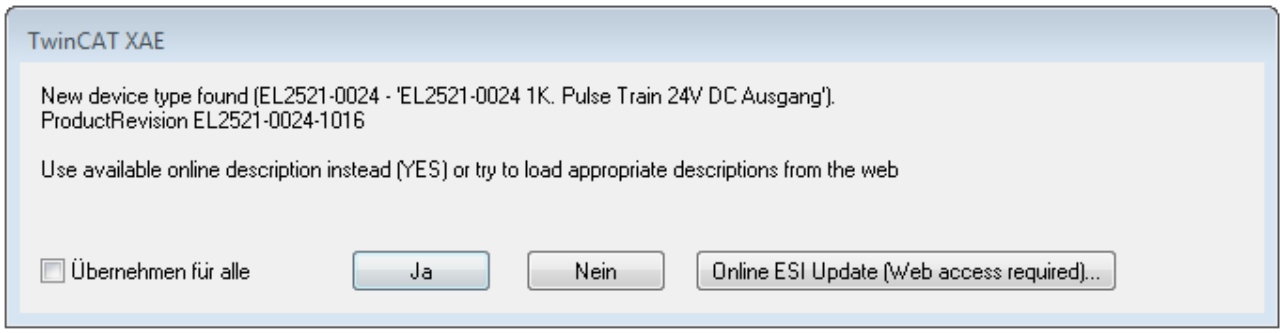



Abb. 108: Hinweisfenster OnlineDescription (TwinCAT 3)

Wenn möglich, ist das *Yes* abzulehnen und vom Geräte-Hersteller die benötigte ESI anzufordern. Nach Installation der XML/XSD-Datei ist der Konfigurationsvorgang erneut vorzunehmen.

**HINWEIS**

**Veränderung der „üblichen“ Konfiguration durch Scan**

✓ für den Fall eines durch Scan entdeckten aber TwinCAT noch unbekannten Geräts sind zwei Fälle zu unterscheiden. Hier am Beispiel der EL2521-0000 in der Revision 1019:

a) für das Gerät EL2521-0000 liegt überhaupt keine ESI vor, weder für die Revision 1019 noch für eine ältere Revision. Dann ist vom Hersteller (hier: Beckhoff) die ESI anzufordern.

b) für das Gerät EL2521-0000 liegt eine ESI nur in älterer Revision vor, z. B. 1018 oder 1017. Dann sollte erst betriebsintern überprüft werden, ob die Ersatzteilhaltung überhaupt die Integration der erhöhten Revision in die Konfiguration zulässt. Üblicherweise bringt eine neue/größere Revision auch neue Features mit. Wenn diese nicht genutzt werden sollen, kann ohne Bedenken mit der bisherigen Revision 1018 in der Konfiguration weitergearbeitet werden. Dies drückt auch die Beckhoff Kompatibilitätsregel aus.

Siehe dazu insbesondere das Kapitel „Allgemeine Hinweise zur Verwendung von Beckhoff EtherCAT IO-Komponenten" und zur manuellen Konfigurationserstellung das Kapitel „Offline Konfigurationserstellung [▶ 137]“.

Wird dennoch die Online Description verwendet, liest der System Manager aus dem im EtherCAT Slave befindlichen EEPROM eine Kopie der Gerätebeschreibung aus. Bei komplexen Slaves kann die EEPROM-Größe u. U. nicht ausreichend für die gesamte ESI sein, weshalb im Konfigurator dann eine *unvollständige* ESI vorliegt. Deshalb wird für diesen Fall die Verwendung einer offline ESI-Datei vorrangig empfohlen.

Der System Manager legt bei „online“ erfassten Gerätebeschreibungen in seinem ESI-Verzeichnis eine neue Datei „OnlineDescription0000...xml“ an, die alle online ausgelesenen ESI-Beschreibungen enthält.

OnlineDescriptionCache00000002.xml

Abb. 109: Vom System Manager angelegt OnlineDescription.xml

Soll daraufhin ein Slave manuell in die Konfiguration eingefügt werden, sind „online“ erstellte Slaves durch ein vorangestelltes „>“ Symbol in der Auswahlliste gekennzeichnet (siehe Abbildung *Kennzeichnung einer online erfassten ESI am Beispiel EL2521*).

Abb. 110: Kennzeichnung einer online erfassten ESI am Beispiel EL2521

Wurde mit solchen ESI-Daten gearbeitet und liegen später die herstellereigenen Dateien vor, ist die OnlineDescription....xml wie folgt zu löschen:

- alle System Managerfenster schließen
- TwinCAT in Konfig-Mode neu starten
- „OnlineDescription0000...xml“ löschen
- TwinCAT System Manager wieder öffnen

Danach darf diese Datei nicht mehr zu sehen sein, Ordner ggf. mit <F5> aktualisieren.

**OnlineDescription unter TwinCAT 3.x**

Zusätzlich zu der oben genannten Datei „OnlineDescription0000...xml“ legt TwinCAT 3.x auch einen so genannten EtherCAT-Cache mit neuentdeckten Geräten an, z. B. unter Windows 7 unter

*C:\User\[USERNAME]\AppData\Roaming\Beckhoff\TwinCAT3\Components\Base\EtherCATCache.xml*

(Spracheinstellungen des Betriebssystems beachten!)
Diese Datei ist im gleichen Zuge wie die andere Datei zu löschen.

### Fehlerhafte ESI-Datei

Liegt eine fehlerhafte ESI-Datei vor die vom System Manager nicht eingelesen werden kann, meldet dies der System Manager durch ein Hinweisfenster.

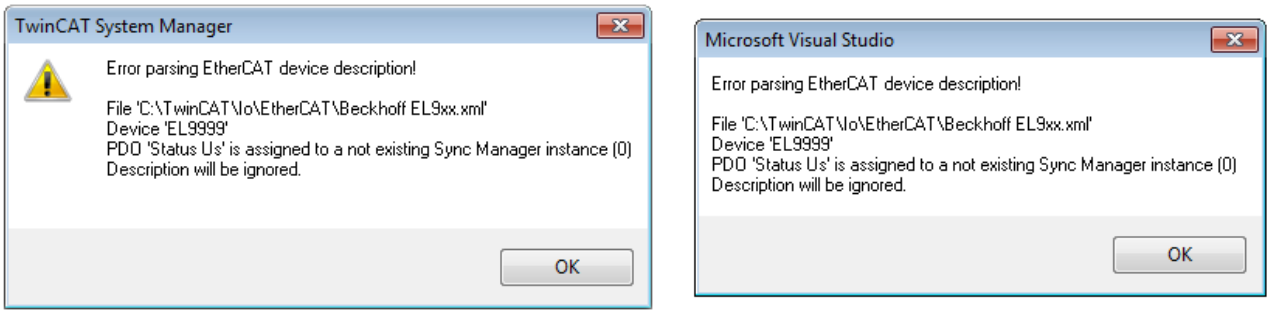



Abb. 111: Hinweisfenster fehlerhafte ESI-Datei (links: TwinCAT 2; rechts: TwinCAT 3)

Ursachen dafür können sein

- Aufbau der *.xml entspricht nicht der zugehörigen *.xsd-Datei → prüfen Sie die Ihnen vorliegenden Schemata
- Inhalt kann nicht in eine Gerätebeschreibung übersetzt werden → Es ist der Hersteller der Datei zu kontaktieren

## 5.2.3 TwinCAT ESI Updater

Ab TwinCAT 2.11 kann der System Manager bei Online-Zugang selbst nach aktuellen Beckhoff ESI-Dateien suchen:

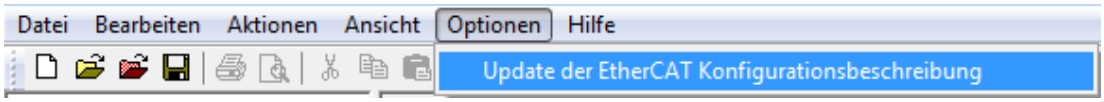



Abb. 112: Anwendung des ESI Updater (>=TwinCAT 2.11)

Der Aufruf erfolgt unter:
„Options“ → „Update EtherCAT Device Descriptions“.

Auswahl bei TwinCAT 3:

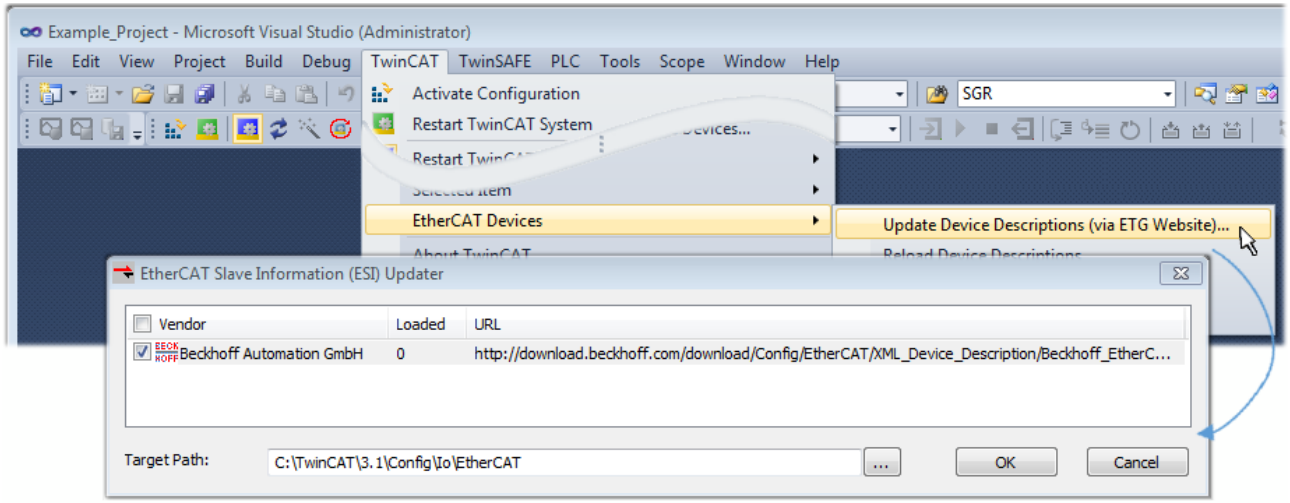



Abb. 113: Anwendung des ESI Updater (TwinCAT 3)

Der ESI Updater ist eine bequeme Möglichkeit, die von den EtherCAT Herstellern bereitgestellten ESIs automatisch über das Internet in das TwinCAT-Verzeichnis zu beziehen (ESI = EtherCAT slave information). Dazu greift TwinCAT auf die bei der ETG hinterlegte zentrale ESI-ULR-Verzeichnisliste zu; die Einträge sind dann unveränderbar im Updater-Dialog zu sehen.

Der Aufruf erfolgt unter:
„TwinCAT“ → „EtherCAT Devices“ → „Update Device Description (via ETG Website)…“.

## 5.2.4 Unterscheidung Online/Offline

Die Unterscheidung Online/Offline bezieht sich auf das Vorhandensein der tatsächlichen I/O-Umgebung (Antriebe, Klemmen, EJ-Module). Wenn die Konfiguration im Vorfeld der Anlagenerstellung z. B. auf einem Laptop als Programmiersystem erstellt werden soll, ist nur die „Offline-Konfiguration“ möglich. Dann müssen alle Komponenten händisch in der Konfiguration z. B. nach Elektro-Planung eingetragen werden.

Ist die vorgesehene Steuerung bereits an das EtherCAT System angeschlossen, alle Komponenten mit Spannung versorgt und die Infrastruktur betriebsbereit, kann die TwinCAT Konfiguration auch vereinfacht durch das so genannte „Scannen“ vom Runtime-System aus erzeugt werden. Dies ist der so genannte Online-Vorgang.

In jedem Fall prüft der EtherCAT Master bei jedem realen Hochlauf, ob die vorgefundenen Slaves der Konfiguration entsprechen. Dieser Test kann in den erweiterten Slave-Einstellungen parametriert werden. Siehe hierzu den Hinweis „Installation der neuesten ESI-XML-Device-Description“ [▶ 132].

**Zur Konfigurationserstellung**

- muss die reale EtherCAT-Hardware (Geräte, Koppler, Antriebe) vorliegen und installiert sein.

- müssen die Geräte/Module über EtherCAT-Kabel bzw. im Klemmenstrang so verbunden sein wie sie später eingesetzt werden sollen.
- müssen die Geräte/Module mit Energie versorgt werden und kommunikationsbereit sein.
- muss TwinCAT auf dem Zielsystem im CONFIG-Modus sein.

**Der Online-Scan-Vorgang setzt sich zusammen aus:**

- Erkennen des EtherCAT-Gerätes [▶ 142] (Ethernet-Port am IPC)
- Erkennen der angeschlossenen EtherCAT-Teilnehmer [▶ 143]. Dieser Schritt kann auch unabhängig vom vorangehenden durchgeführt werden.
- Problembehandlung [▶ 146]

Auch kann der Scan bei bestehender Konfiguration [▶ 147] zum Vergleich durchgeführt werden.

## 5.2.5 OFFLINE Konfigurationserstellung

### Anlegen des Geräts EtherCAT

In einem leeren System Manager Fenster muss zuerst ein EtherCAT-Gerät angelegt werden.

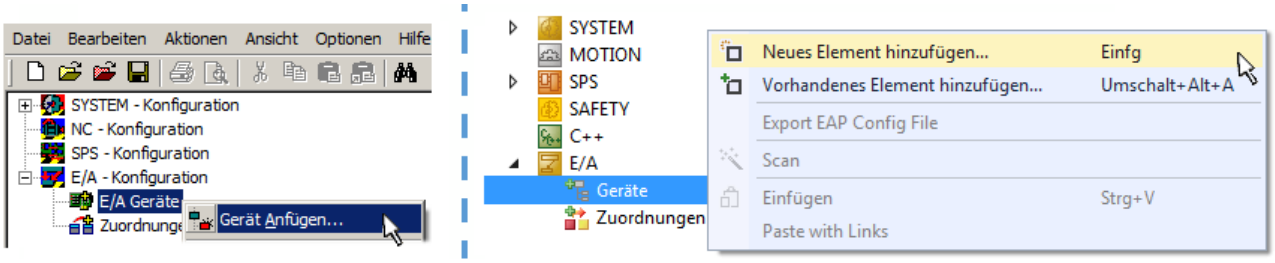



Abb. 114: Anfügen eines EtherCAT Device: links TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3

Für eine EtherCAT I/O Anwendung mit EtherCAT Slaves ist der „EtherCAT“ Typ auszuwählen. „EtherCAT Automation Protocol via EL6601“ ist für den bisherigen Publisher/Subscriber-Dienst in Kombination mit einer EL6601/EL6614 Klemme auszuwählen.

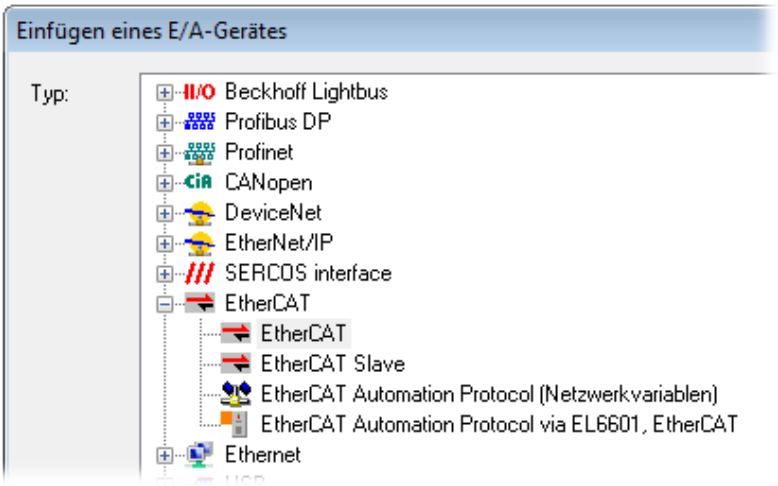



Abb. 115: Auswahl EtherCAT Anschluss (TwinCAT 2.11, TwinCAT 3)

Diesem virtuellen Gerät ist dann ein realer Ethernet Port auf dem Laufzeitsystem zuzuordnen.

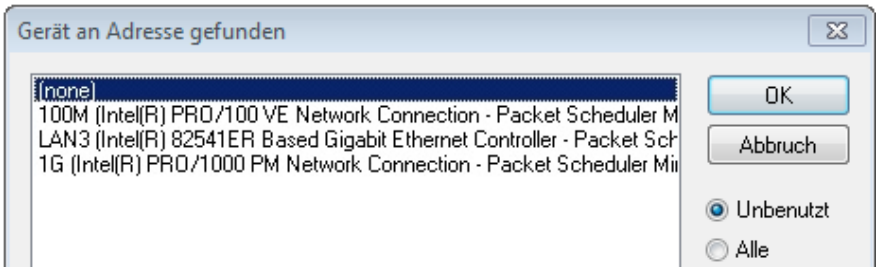



Abb. 116: Auswahl Ethernet Port

Diese Abfrage kann beim Anlegen des EtherCAT-Gerätes automatisch erscheinen, oder die Zuordnung kann später im Eigenschaftendialog gesetzt/geändert werden; siehe Abb. „Eigenschaften EtherCAT-Gerät (TwinCAT 2)“.

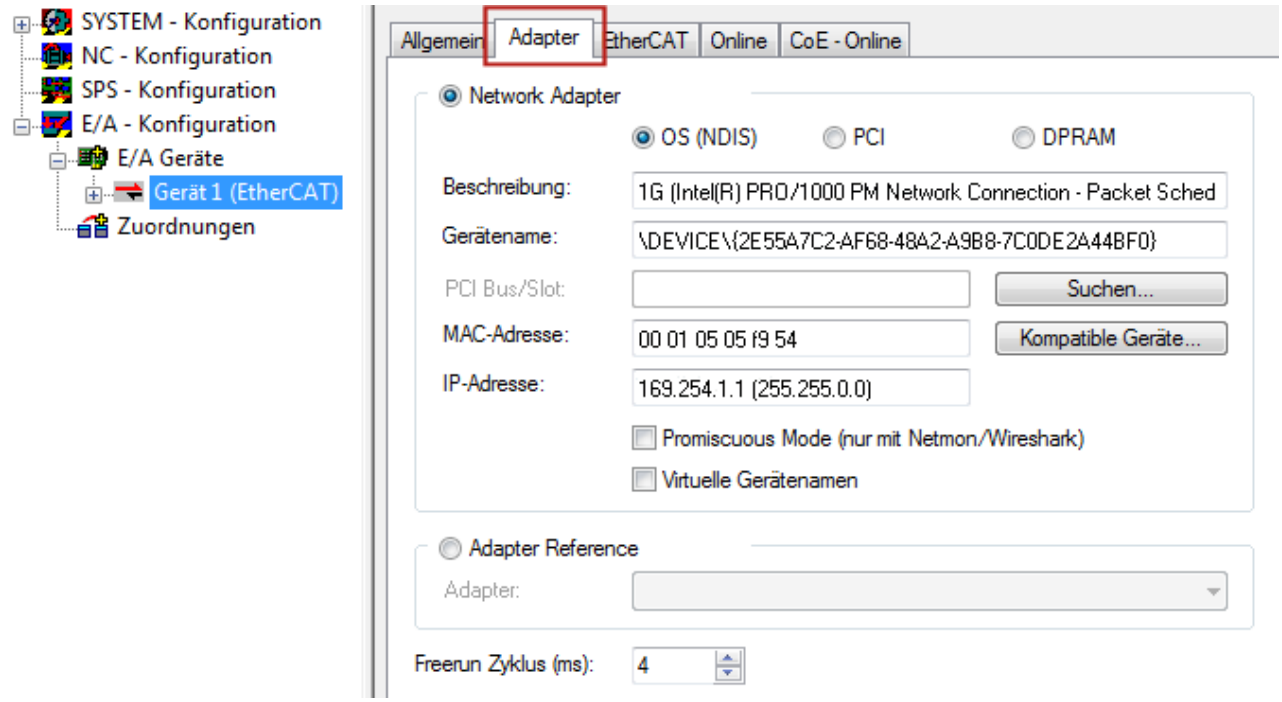
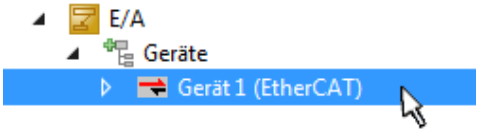



Abb. 117: Eigenschaften EtherCAT-Gerät (TwinCAT 2)

TwinCAT 3: Die Eigenschaften des EtherCAT-Gerätes können mit Doppelklick auf „Gerät .. (EtherCAT)“ im Projektmappen-Explorer unter „E/A“ geöffnet werden:




### Auswahl Ethernet Port

Es können nur Ethernet Ports für ein EtherCAT-Gerät ausgewählt werden, für die der TwinCAT Realtime-Treiber installiert ist. Dies muss für jeden Port getrennt vorgenommen werden. Siehe dazu die entsprechende Installationsseite [▶ 126].

### Definieren von EtherCAT Slaves

Durch Rechtsklick auf ein Gerät im Konfigurationsbaum können weitere Geräte angefügt werden.

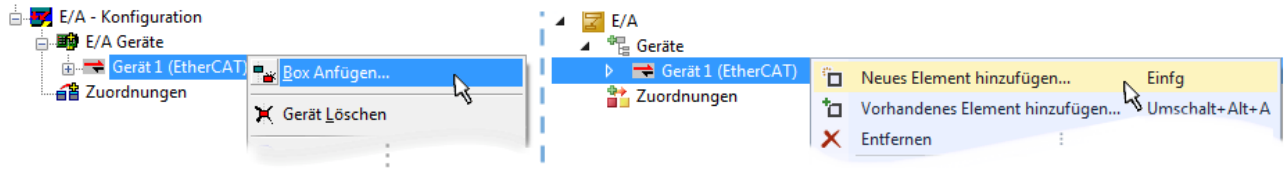



Abb. 118: Anfügen von EtherCAT-Geräten (links: TwinCAT 2; rechts: TwinCAT 3)

Es öffnet sich der Dialog zur Auswahl des neuen Gerätes. Es werden nur Geräte angezeigt für die ESI-Dateien hinterlegt sind.

Die Auswahl bietet auch nur Geräte an, die an dem vorher angeklickten Gerät anzufügen sind - dazu wird die an diesem Port mögliche Übertragungsphysik angezeigt (Abb. „Auswahldialog neues EtherCAT-Gerät“, A). Es kann sich um kabelgebundene Fast-Ethernet-Ethernet-Physik mit PHY-Übertragung handeln, dann ist wie in Abb. „Auswahldialog neues EtherCAT-Gerät“ nur ebenfalls kabelgebundenes Geräte auswählbar. Verfügt das vorangehende Gerät über mehrere freie Ports (z. B. EK1122 oder EK1100), kann auf der rechten Seite (A) der gewünschte Port angewählt werden.

Übersicht Übertragungsphysik

- „Ethernet“: Kabelgebunden 100BASE-TX: Koppler, Box-Module, Geräte mit RJ45/M8/M12-Anschluss
- „E-Bus“: LVDS „Klemmenbus“, EtherCAT-Steckmodule (EJ), EtherCAT-Klemmen (EL/ES), diverse anreihbare Module

Das Suchfeld erleichtert das Auffinden eines bestimmten Gerätes (ab TwinCAT 2.11 bzw. TwinCAT 3).

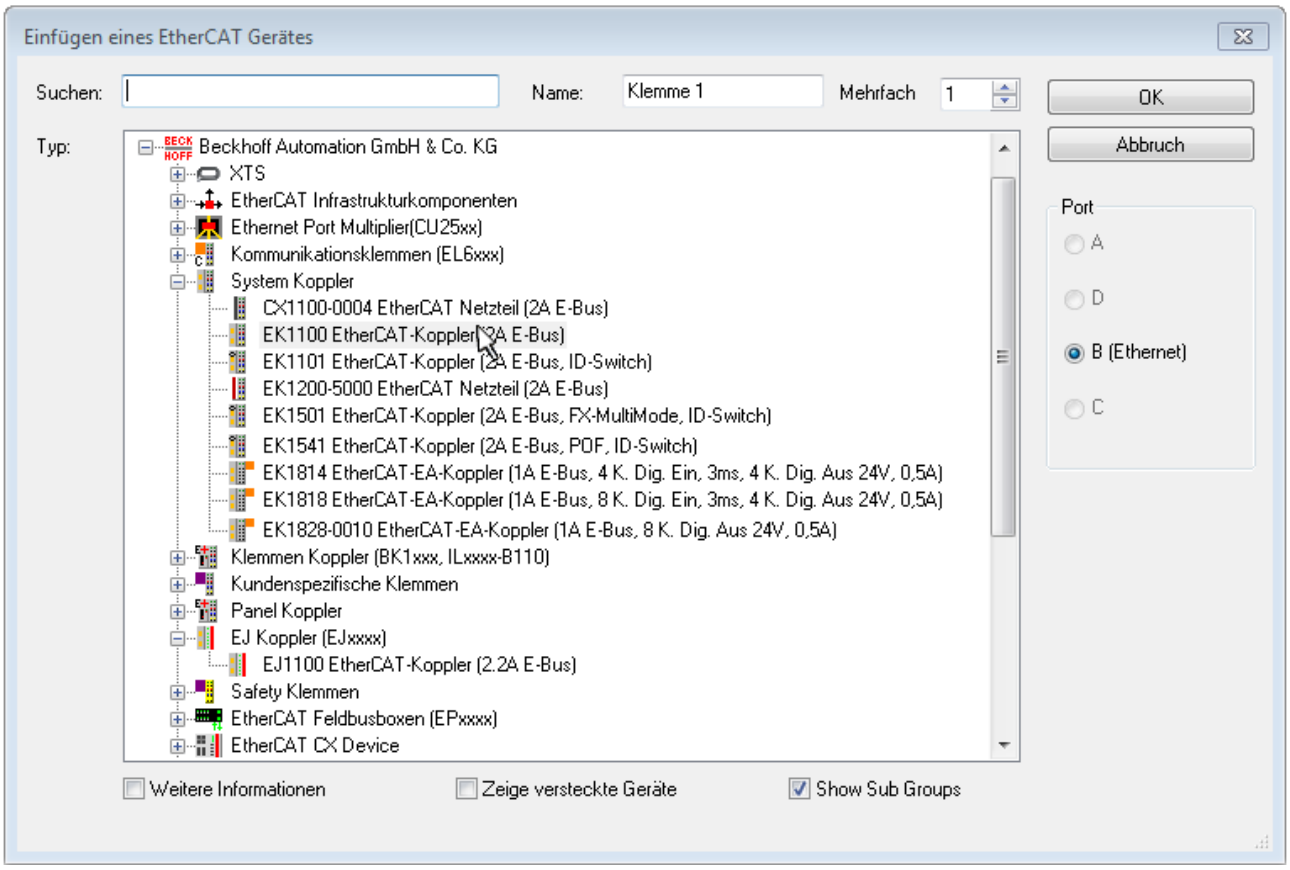



Abb. 119: Auswahldialog neues EtherCAT-Gerät

Standardmäßig wird nur der Name/Typ des Gerätes als Auswahlkriterium verwendet. Für eine gezielte Auswahl einer bestimmen Revision des Gerätes kann die Revision als „Extended Information“ eingeblendet werden.

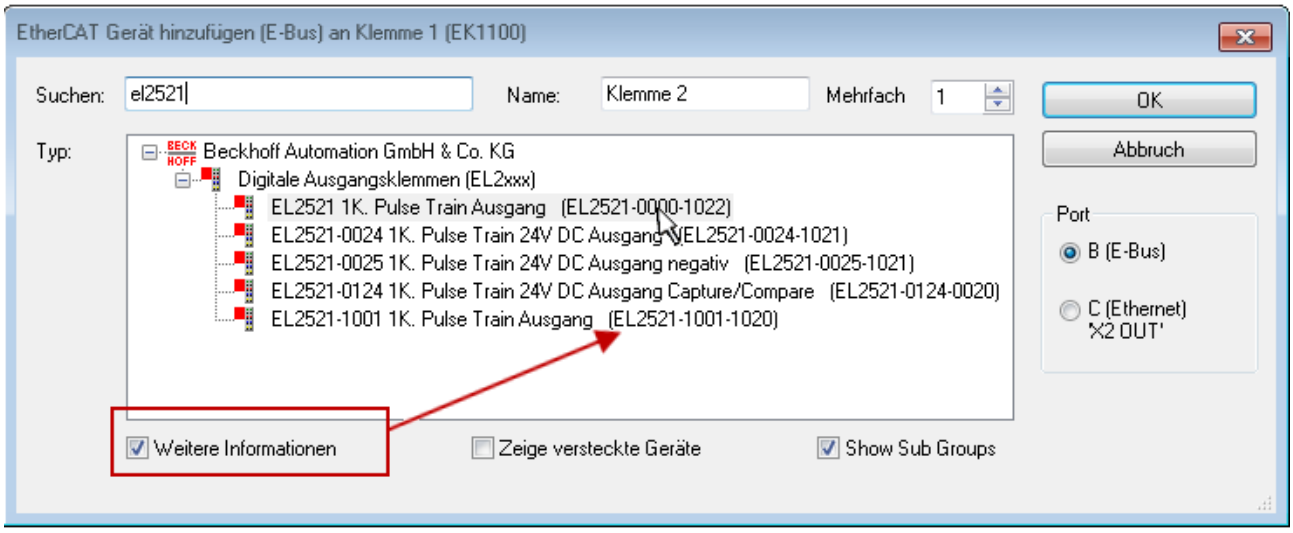



Abb. 120: Anzeige Geräte-Revision

Oft sind aus historischen oder funktionalen Gründen mehrere Revisionen eines Gerätes erzeugt worden, z. B. durch technologische Weiterentwicklung. Zur vereinfachten Anzeige (s. Abb. „Auswahldialog neues EtherCAT-Gerät“) wird bei Beckhoff Geräten nur die letzte (=höchste) Revision und damit der letzte Produktionsstand im Auswahldialog angezeigt. Sollen alle im System als ESI-Beschreibungen vorliegenden Revisionen eines Gerätes angezeigt werden, ist die Checkbox „Show Hidden Devices“ zu markieren, s. Abb. „Anzeige vorhergehender Revisionen“.

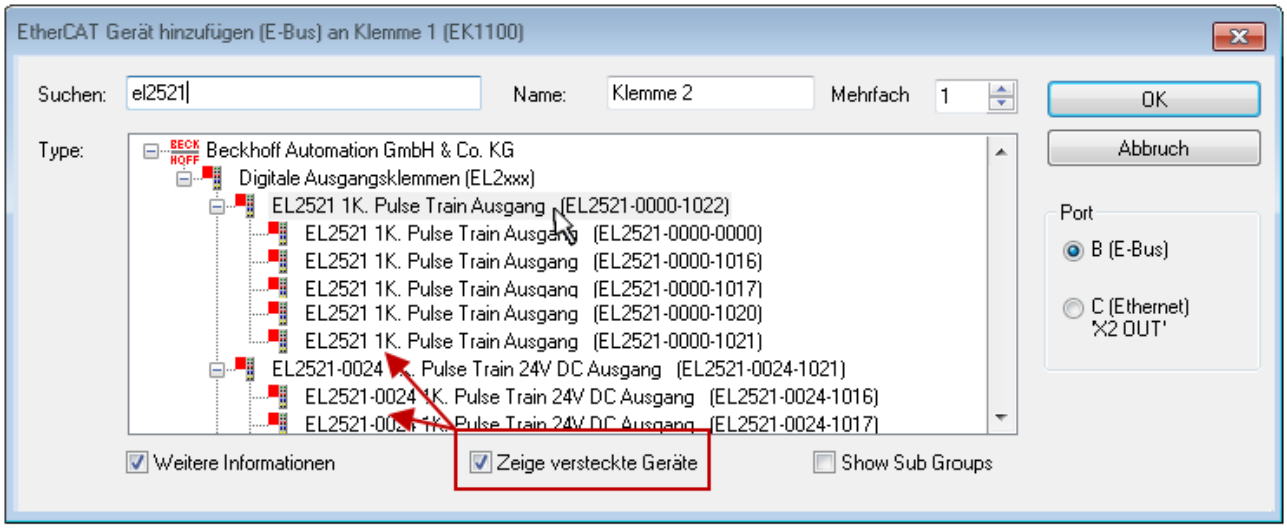



Abb. 121: Anzeige vorhergehender Revisionen

### Geräte-Auswahl nach Revision, Kompatibilität

Mit der ESI-Beschreibung wird auch das Prozessabbild, die Art der Kommunikation zwischen Master und Slave/Gerät und ggf. Geräte-Funktionen definiert. Damit muss das reale Gerät (Firmware wenn vorhanden) die Kommunikationsanfragen/-einstellungen des Masters unterstützen. Dies ist abwärtskompatibel der Fall, d. h. neuere Geräte (höhere Revision) sollen es auch unterstützen, wenn der EtherCAT Master sie als eine ältere Revision anspricht. Als Beckhoff-Kompatibilitätsregel für EtherCAT-Klemmen/ Boxen/ EJ-Module ist anzunehmen:

**Geräte-Revision in der Anlage >= Geräte-Revision in der Konfiguration**

Dies erlaubt auch den späteren Austausch von Geräten ohne Veränderung der Konfiguration (abweichende Vorgaben bei Antrieben möglich).

**Beispiel**

In der Konfiguration wird eine EL2521-0025-**1018** vorgesehen, dann kann real eine EL2521-0025-**1018** oder höher (-**1019**, -**1020**) eingesetzt werden.

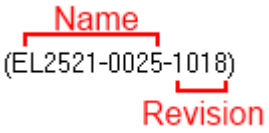



Abb. 122: Name/Revision Klemme

Wenn im TwinCAT System aktuelle ESI-Beschreibungen vorliegen, entspricht der im Auswahldialog als letzte Revision angebotene Stand dem Produktionsstand von Beckhoff. Es wird empfohlen, bei Erstellung einer neuen Konfiguration jeweils diesen letzten Revisionsstand eines Gerätes zu verwenden, wenn aktuell produzierte Beckhoff-Geräte in der realen Applikation verwendet werden. Nur wenn ältere Geräte aus Lagerbeständen in der Applikation verbaut werden sollen, ist es sinnvoll eine ältere Revision einzubinden.

Das Gerät stellt sich dann mit seinem Prozessabbild im Konfigurationsbaum dar und kann nur parametriert werden: Verlinkung mit der Task, CoE/DC-Einstellungen, PlugIn-Definition, StartUp-Einstellungen, ...

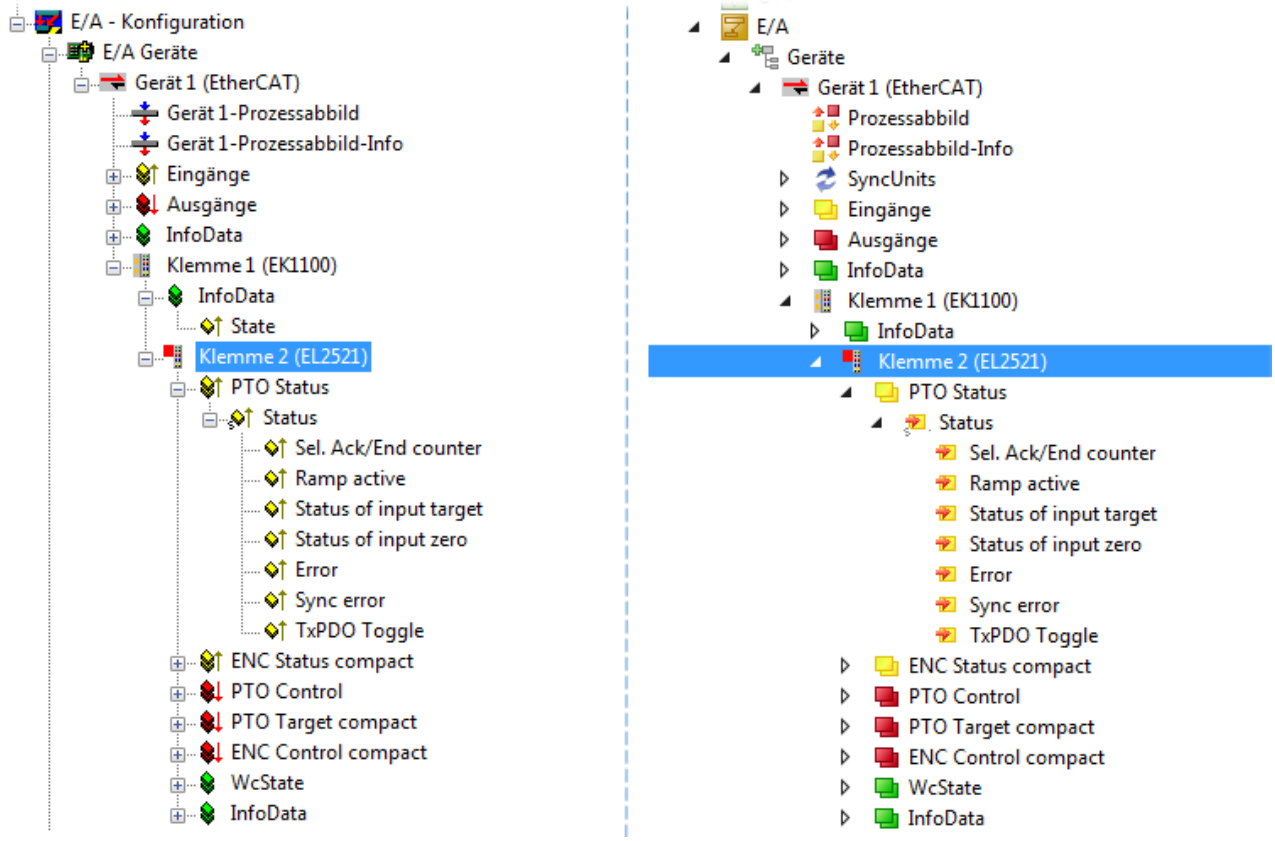



Abb. 123: EtherCAT Klemme im TwinCAT-Baum (links: TwinCAT 2; rechts: TwinCAT 3)

## 5.2.6 ONLINE Konfigurationserstellung

**Erkennen/Scan des Geräts EtherCAT**

Befindet sich das TwinCAT-System im CONFIG-Modus, kann online nach Geräten gesucht werden. Erkennbar ist dies durch ein Symbol unten rechts in der Informationsleiste:

- bei TwinCAT 2 durch eine blaue Anzeige „Config Mode“ im System Manager-Fenster: Config Mode .
- bei der Benutzeroberfläche der TwinCAT 3 Entwicklungsumgebung durch ein Symbol .

TwinCAT lässt sich in diesem Modus versetzen:

- TwinCAT 2: durch Auswahl von aus der Menüleiste oder über „Aktionen“ → „Starten/Restarten von TwinCAT in Konfig-Modus“
- TwinCAT 3: durch Auswahl von aus der Menüleiste oder über „TWINCAT“ → „Restart TwinCAT (Config Mode)“

**Online Scannen im Config Mode**

Die Online-Suche im RUN-Modus (produktiver Betrieb) ist nicht möglich. Es ist die Unterscheidung zwischen TwinCAT-Programmiersystem und TwinCAT-Zielsystem zu beachten.

Das TwinCAT 2-Icon ( ) bzw. TwinCAT 3-Icon ( ) in der Windows Taskleiste stellt immer den TwinCAT-Modus des lokalen IPC dar. Im System Manager-Fenster von TwinCAT 2 bzw. in der Benutzeroberfläche von TwinCAT 3 wird dagegen der TwinCAT-Zustand des Zielsystems angezeigt.

Abb. 124: Unterscheidung Lokalsystem/ Zielsystem (links: TwinCAT 2; rechts: TwinCAT 3)

Im Konfigurationsbaum bringt uns ein Rechtsklick auf den General-Punkt „I/O Devices“ zum Such-Dialog.

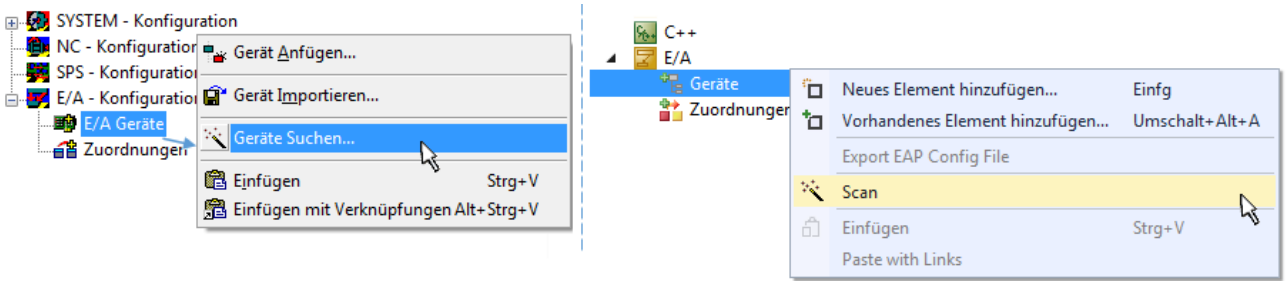



Abb. 125: Scan Devices (links: TwinCAT 2; rechts: TwinCAT 3)

Dieser Scan-Modus versucht nicht nur EtherCAT-Geräte (bzw. die als solche nutzbaren Ethernet-Ports) zu finden, sondern auch NOVRAM, Feldbuskarten, SMB etc. Nicht alle Geräte können jedoch automatisch gefunden werden.

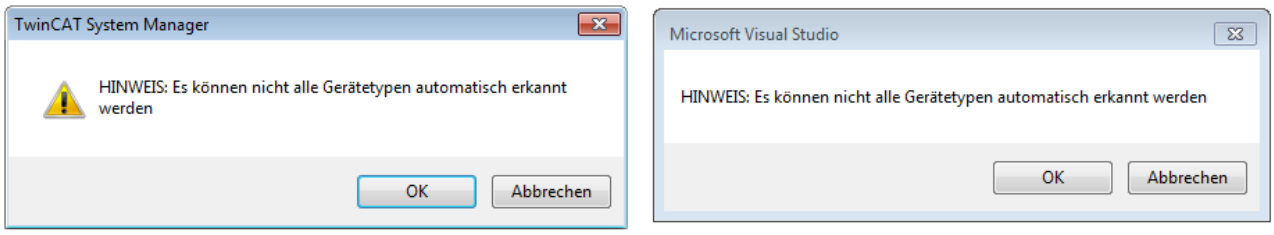



Abb. 126: Hinweis automatischer GeräteScan (links: TwinCAT 2; rechts: TwinCAT 3)

Ethernet Ports mit installierten TwinCAT Realtime-Treiber werden als „RT-Ethernet“ Geräte angezeigt. Testweise wird an diesen Ports ein EtherCAT-Frame verschickt. Erkennt der Scan-Agent an der Antwort, dass ein EtherCAT-Slave angeschlossen ist, wird der Port allerdings gleich als „EtherCAT Device“ angezeigt.

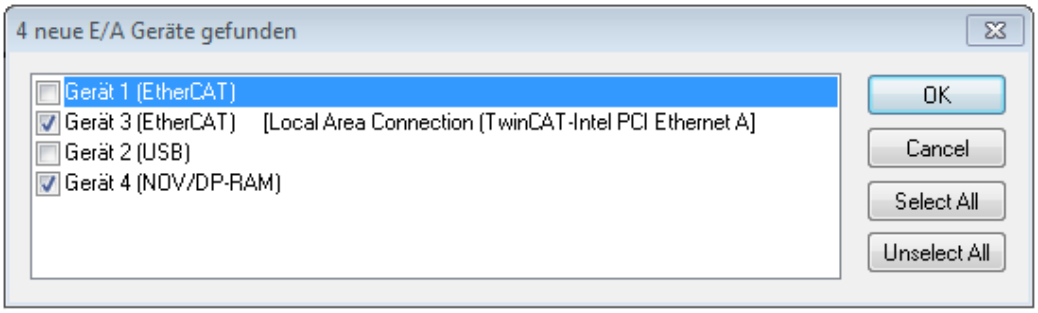



Abb. 127: Erkannte Ethernet-Geräte

Über entsprechende Kontrollkästchen können Geräte ausgewählt werden (wie in der Abb. „Erkannte Ethernet-Geräte“ gezeigt ist z. B. Gerät 3 und Gerät 4 ausgewählt). Für alle angewählten Geräte wird nach Bestätigung „OK“ im nachfolgenden ein Teilnehmer-Scan vorgeschlagen, s. Abb. „Scan-Abfrage nach dem automatischen Anlegen eines EtherCAT-Gerätes“.

### Auswahl Ethernet Port

Es können nur Ethernet Ports für ein EtherCAT-Gerät ausgewählt werden, für die der TwinCAT Realtime-Treiber installiert ist. Dies muss für jeden Port getrennt vorgenommen werden. Siehe dazu die entsprechende Installationsseite [▶ 126].

#### Erkennen/Scan der EtherCAT Teilnehmer

### Funktionsweise Online Scan

Beim Scan fragt der Master die Identity Informationen der EtherCAT Slaves aus dem Slave-EEPROM ab. Es werden Name und Revision zur Typbestimmung herangezogen. Die entsprechenden Geräte werden dann in den hinterlegten ESI-Daten gesucht und in dem dort definierten Default-Zustand in den Konfigurationsbaum eingebaut.

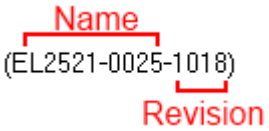



Abb. 128: Beispiel Default-Zustand

**HINWEIS**

**Slave-Scan in der Praxis im Serienmaschinenbau**

Die Scan-Funktion sollte mit Bedacht angewendet werden. Sie ist ein praktisches und schnelles Werkzeug, um für eine Inbetriebnahme eine Erst-Konfiguration als Arbeitsgrundlage zu erzeugen. Im Serienmaschinebau bzw. bei Reproduktion der Anlage sollte die Funktion aber nicht mehr zur Konfigurationserstellung verwendet werden sondern ggf. zum Vergleich [▶ 147] mit der festgelegten Erst-Konfiguration.
Hintergrund: da Beckhoff aus Gründen der Produktpflege gelegentlich den Revisionsstand der ausgelieferten Produkte erhöht, kann durch einen solchen Scan eine Konfiguration erzeugt werden, die (bei identischem Maschinenaufbau) zwar von der Geräteliste her identisch ist, die jeweilige Gerätерevision unterscheiden sich aber ggf. von der Erstkonfiguration.

**Beispiel:**

Firma A baut den Prototyp einer späteren Serienmaschine B. Dazu wird der Prototyp aufgebaut, in TwinCAT ein Scan über die IO-Geräte durchgeführt und somit die Erstkonfiguration "B.tsm" erstellt. An einer beliebigen Stelle sitzt dabei die EtherCAT-Klemme EL2521-0025 in der Revision 1018. Diese wird also so in die TwinCAT-Konfiguration eingebaut:

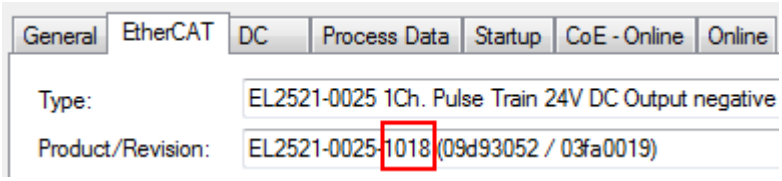



Abb. 129: Einbau EtherCAT-Klemme mit Revision -1018

Ebenso werden in der Prototypentestphase Funktionen und Eigenschaften dieser Klemme durch die Programmierer/Inbetriebnehmer getestet und ggf. genutzt d. h. aus der PLC „B.pro“ oder der NC angesprochen. (sinngemäß gilt das gleiche für die TwinCAT 3-Solution-Dateien).

Nun wird die Prototypenentwicklung abgeschlossen und der Serienbau der Maschine B gestartet, Beckhoff liefert dazu weiterhin die EL2521-0025-0018. Falls die Inbetriebnehmer der Abteilung Serienmaschinenbau immer einen Scan durchführen, entsteht dabei bei jeder Maschine wieder ein eine inhaltsgleiche B-Konfiguration. Ebenso werden eventuell von A weltweit Ersatzteillager für die kommenden Serienmaschinen mit Klemmen EL2521-0025-1018 angelegt.

Nach einiger Zeit erweitert Beckhoff die EL2521-0025 um ein neues Feature C. Deshalb wird die FW geändert, nach außen hin kenntlich durch einen höheren FW-Stand **und eine neue Revision** -1**019**. Trotzdem unterstützt das neue Gerät natürlich Funktionen und Schnittstellen der Vorgängerversion(en), eine Anpassung von „B.tsm“ oder gar „B.pro“ ist somit nicht nötig. Die Serienmaschinen können weiterhin mit „B.tsm“ und „B.pro“ gebaut werden, zur Kontrolle der aufgebauten Maschine ist ein vergleichernder Scan [▶ 147] gegen die Erstkonfiguration „B.tsm“ sinnvoll.

Wird nun allerdings in der Abteilung Seriennmaschinenbau nicht „B.tsm“ verwendet, sondern wieder ein Scan zur Erstellung der produktiven Konfiguration durchgeführt, wird automatisch die Revision **-1019** erkannt und in die Konfiguration eingebaut:

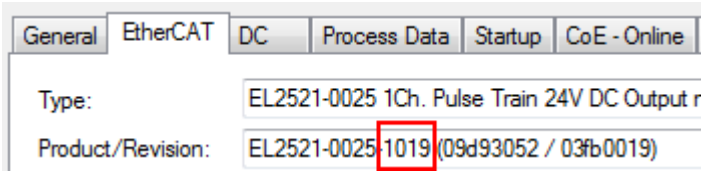



Abb. 130: Erkennen EtherCAT-Klemme mit Revision -1019

Dies wird in der Regel von den Inbetriebnehmern nicht bemerkt. TwinCAT kann ebenfalls nichts melden, da ja quasi eine neue Konfiguration erstellt wird. Es führt nach der Kompatibilitätsregel allerdings dazu, dass in diese Maschine später keine EL2521-0025-**1018** als Ersatzteil eingebaut werden sollen (auch wenn dies in den allermeisten Fällen dennoch funktioniert).

Dazu kommt, dass durch produktionsbegleitende Entwicklung in Firma A das neue Feature C der EL2521-0025-1019 (zum Beispiel ein verbesserter Analogfilter oder ein zusätzliches Prozessdatum zur Diagnose) gerne entdeckt und ohne betriebsinterne Rücksprache genutzt wird. Für die so entstandene neue Konfiguration „B2.tsm“ ist der bisherige Bestand an Ersatzteilgeräten nicht mehr zu verwenden.

Bei etabliertem Serienmaschinenbau sollte der Scan nur noch zu informativen Vergleichszwecken gegen eine definierte Erstkonfiguration durchgeführt werden. Änderungen sind mit Bedacht durchzuführen!

Wurde ein EtherCAT-Device in der Konfiguration angelegt (manuell oder durch Scan), kann das I/O-Feld nach Teilnehmern/Slaves gescannt werden.

Abb. 131: Scan-Abfrage nach dem automatischen Anlegen eines EtherCAT-Gerätes (links: TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3)

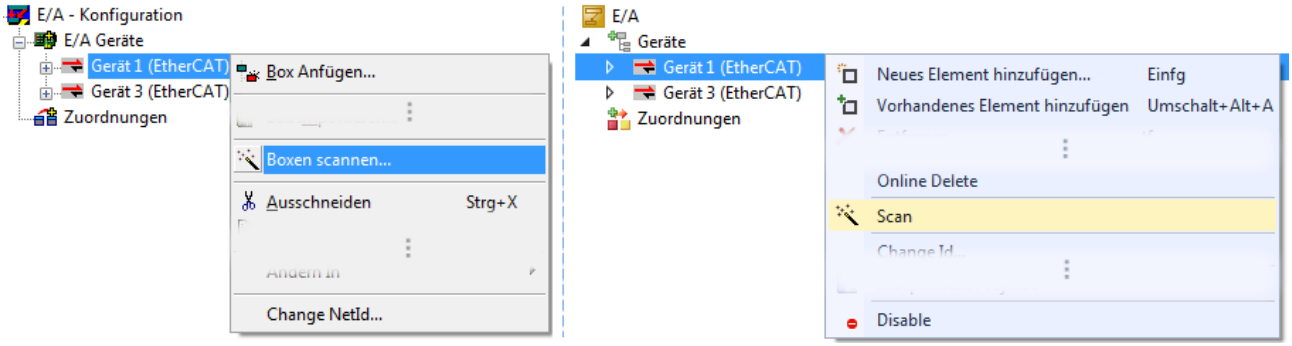



Abb. 132: Manuelles Auslösen des Teilnehmer-Scans auf festegelegtem EtherCAT Device (links: TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3)

Im System Manager (TwinCAT 2) bzw. der Benutzeroberfläche (TwinCAT 3) kann der Scan-Ablauf am Ladebalken unten in der Statusleiste verfolgt werden.

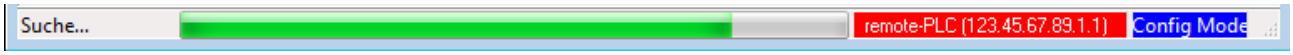



Abb. 133: Scanfortschritt am Beispiel von TwinCAT 2

Die Konfiguration wird aufgebaut und kann danach gleich in den Online-Zustand (OPERATIONAL) versetzt werden.

Abb. 134: Abfrage Config/FreeRun (links: TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3)

Im Config/FreeRun-Mode wechselt die System Manager Anzeige blau/rot und das EtherCAT-Gerät wird auch ohne aktive Task (NC, PLC) mit der Freilauf-Zykluszeit von 4 ms (Standardeinstellung) betrieben.

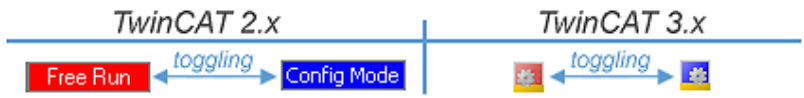



Abb. 135: Anzeige des Wechsels zwischen „Free Run“ und „Config Mode“ unten rechts in der Statusleiste

Abb. 136: TwinCAT kann auch durch einen Button in diesen Zustand versetzt werden (links: TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3)

Das EtherCAT System sollte sich danach in einem funktionsfähigen zyklischen Betrieb nach Abb. *Beispielhafte Online-Anzeige* befinden.

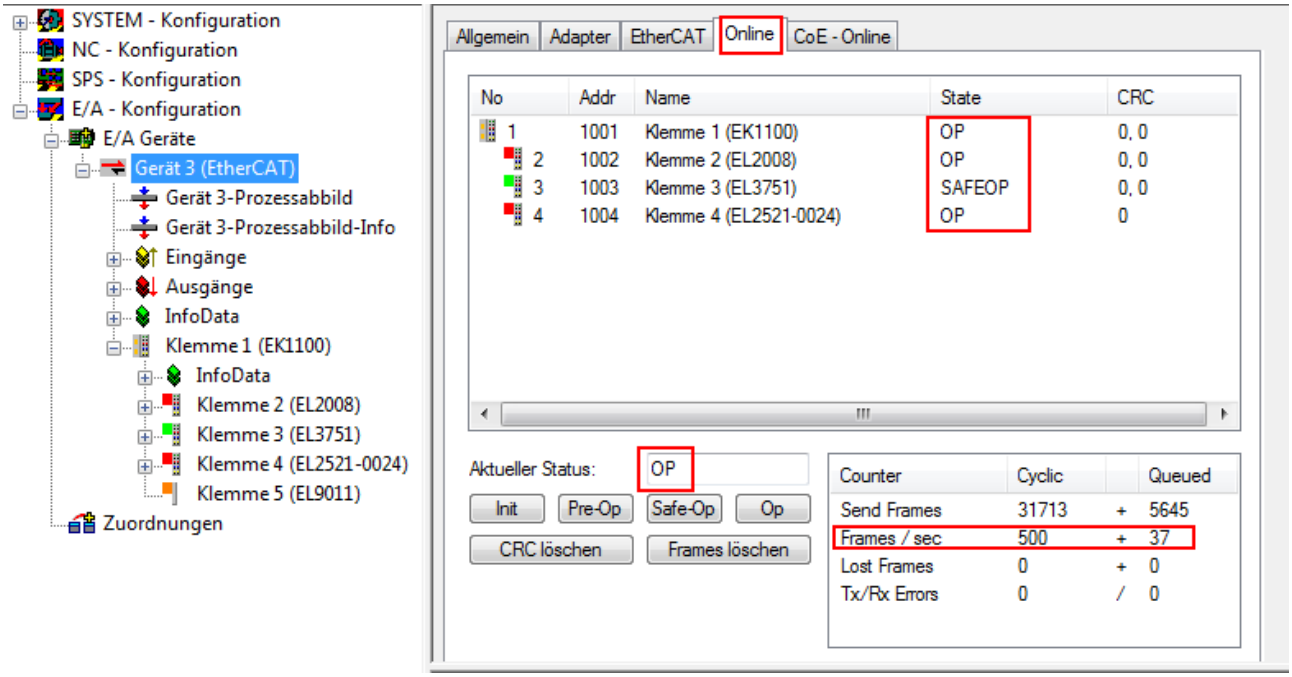



Abb. 137: Beispielhafte Online-Anzeige

Zu beachten sind

- alle Slaves sollen im OP-State sein
- der EtherCAT Master soll im „Actual State“ OP sein
- „Frames/sec“ soll der Zykluszeit unter Berücksichtigung der versendeten Frameanzahl sein
- es sollen weder übermäßig „LostFrames“- noch CRC-Fehler auftreten

Die Konfiguration ist nun fertig gestellt. Sie kann auch wie im manuellen Vorgang [▶ 137] beschrieben verändert werden.

### Problembehandlung

Beim Scannen können verschiedene Effekte auftreten.

- es wird ein **unbekanntes Gerät** entdeckt, d. h. ein EtherCAT Slave für den keine ESI-XML-Beschreibung vorliegt.
  In diesem Fall bietet der System Manager an, die im Gerät eventuell vorliegende ESI auszulesen.
  Lesen Sie dazu das Kapitel „Hinweise zu ESI/XML“.
- **Teilnehmer werden nicht richtig erkannt**
  Ursachen können sein
  - fehlerhafte Datenverbindungen, es treten Datenverluste während des Scans auf
  - Slave hat ungültige Gerätebeschreibung

Es sind die Verbindungen und Teilnehmer gezielt zu überprüfen, z. B. durch den Emergency Scan.
Der Scan ist dann erneut vorzunehmen.

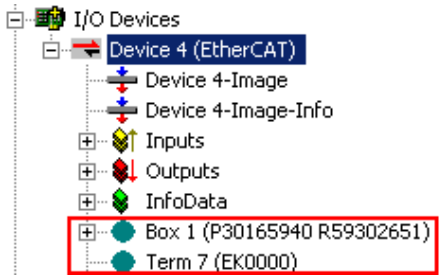



Abb. 138: Fehlerhafte Erkennung

Im System Manager werden solche Geräte evtl. als EK0000 oder unbekannte Geräte angelegt. Ein Betrieb ist nicht möglich bzw. sinnvoll.

### Scan über bestehender Konfiguration

**HINWEIS**

**Veränderung der Konfiguration nach Vergleich**

Bei diesem Scan werden z. Z. (TwinCAT 2.11 bzw. 3.1) nur die Geräteeigenschaften Vendor (Hersteller), Gerätename und Revision verglichen! Ein „ChangeTo“ oder „Copy“ sollte nur im Hinblick auf die Beckhoff IO-Kompatibilitätsregel (s. o.) nur mit Bedacht vorgenommen werden. Das Gerät wird dann in der Konfiguration gegen die vorgefundene Revision ausgetauscht, dies kann Einfluss auf unterstützte Prozessdaten und Funktionen haben.

Wird der Scan bei bestehender Konfiguration angestoßen, kann die reale I/O-Umgebung genau der Konfiguration entsprechen oder differieren. So kann die Konfiguration verglichen werden.

Abb. 139: Identische Konfiguration (links: TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3)

Sind Unterschiede feststellbar, werden diese im Korrekturdialog angezeigt, die Konfiguration kann umgehend angepasst werden.

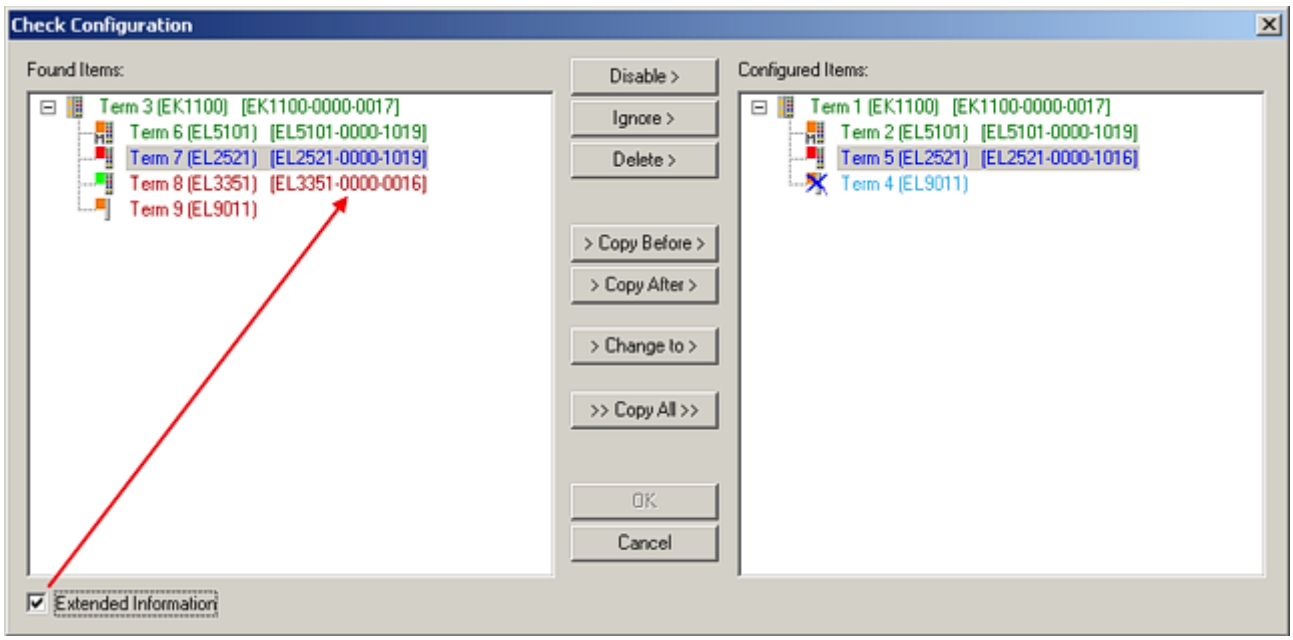



Abb. 140: Korrekturdialog

Die Anzeige der „Extended Information“ wird empfohlen, weil dadurch Unterschiede in der Revision sichtbar werden.

| Farbe | Erläuterung |
|---|---|
| grün | Dieser EtherCAT Slave findet seine Entsprechung auf der Gegenseite. Typ und Revision stimmen überein. |
| blau | Dieser EtherCAT Slave ist auf der Gegenseite vorhanden, aber in einer anderen Revision. Diese andere Revision kann andere Default-Einstellungen der Prozessdaten und andere/zusätzliche Funktionen haben.<br>Ist die gefundene Revision > als die konfigurierte Revision, ist der Einsatz unter Berücksichtigung der Kompatibilität möglich.<br>Ist die gefundene Revision < als die konfigurierte Revision, ist der Einsatz vermutlich nicht möglich. Eventuell unterstützt das vorgefundene Gerät nicht alle Funktionen, die der Master von ihm aufgrund der höheren Revision erwartet. |
| hellblau | Dieser EtherCAT Slave wird ignoriert (Button „Ignore“) |
| rot | • Dieser EtherCAT Slave ist auf der Gegenseite nicht vorhanden<br>• Er ist vorhanden, aber in einer anderen Revision, die sich auch in den Eigenschaften von der angegebenen unterscheidet.<br>Auch hier gilt dann das Kompatibilitätsprinzip: Ist die gefundene Revision > als die konfigurierte Revision, ist der Einsatz unter Berücksichtigung der Kompatibilität möglich, da Nachfolger-Geräte die Funktionen der Vorgänger-Geräte unterstützen sollen.<br>Ist die gefundene Revision < als die konfigurierte Revision, ist der Einsatz vermutlich nicht möglich. Eventuell unterstützt das vorgefundene Gerät nicht alle Funktionen, die der Master von ihm aufgrund der höheren Revision erwartet. |

### Geräte-Auswahl nach Revision, Kompatibilität

Mit der ESI-Beschreibung wird auch das Prozessabbild, die Art der Kommunikation zwischen Master und Slave/Gerät und ggf. Geräte-Funktionen definiert. Damit muss das reale Gerät (Firmware wenn vorhanden) die Kommunikationsanfragen/-einstellungen des Masters unterstützen. Dies ist abwärtskompatibel der Fall, d. h. neuere Geräte (höhere Revision) sollen es auch unterstützen, wenn der EtherCAT Master sie als eine ältere Revision anspricht. Als Beckhoff-Kompatibilitätsregel für EtherCAT-Klemmen/ Boxen/ EJ-Module ist anzunehmen:

**Geräte-Revision in der Anlage >= Geräte-Revision in der Konfiguration**

Dies erlaubt auch den späteren Austausch von Geräten ohne Veränderung der Konfiguration (abweichende Vorgaben bei Antrieben möglich).

**Beispiel**

In der Konfiguration wird eine EL2521-0025-**1018** vorgesehen, dann kann real eine EL2521-0025-**1018** oder höher (-**1019**, -**1020**) eingesetzt werden.

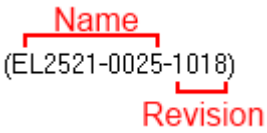



Abb. 141: Name/Revision Klemme

Wenn im TwinCAT System aktuelle ESI-Beschreibungen vorliegen, entspricht der im Auswahldialog als letzte Revision angebotene Stand dem Produktionsstand von Beckhoff. Es wird empfohlen, bei Erstellung einer neuen Konfiguration jeweils diesen letzten Revisionsstand eines Gerätes zu verwenden, wenn aktuell produzierte Beckhoff-Geräte in der realen Applikation verwendet werden. Nur wenn ältere Geräte aus Lagerbeständen in der Applikation verbaut werden sollen, ist es sinnvoll eine ältere Revision einzubinden.

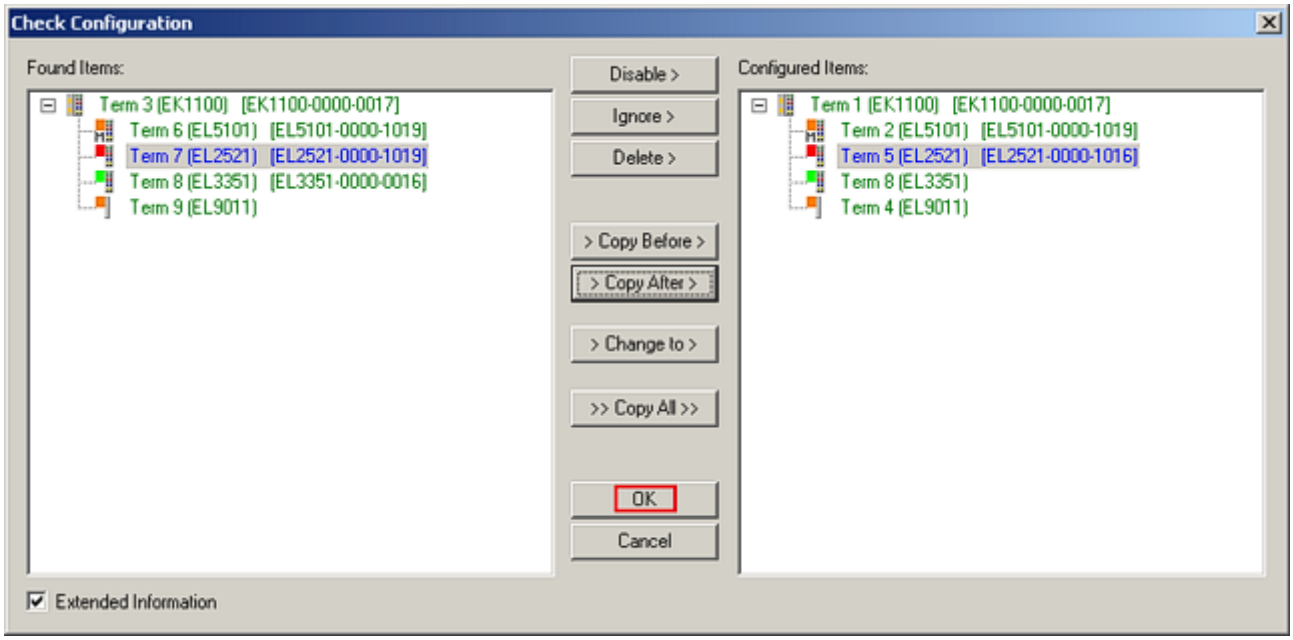



Abb. 142: Korrekturdialog mit Änderungen

Sind alle Änderungen übernommen oder akzeptiert, können sie durch „OK“ in die reale *.tsm-Konfiguration übernommen werden.

**Change to Compatible Type**

TwinCAT bietet mit „Change to Compatible Type…“ eine Funktion zum Austauschen eines Gerätes unter Beibehaltung der Links in die Task.

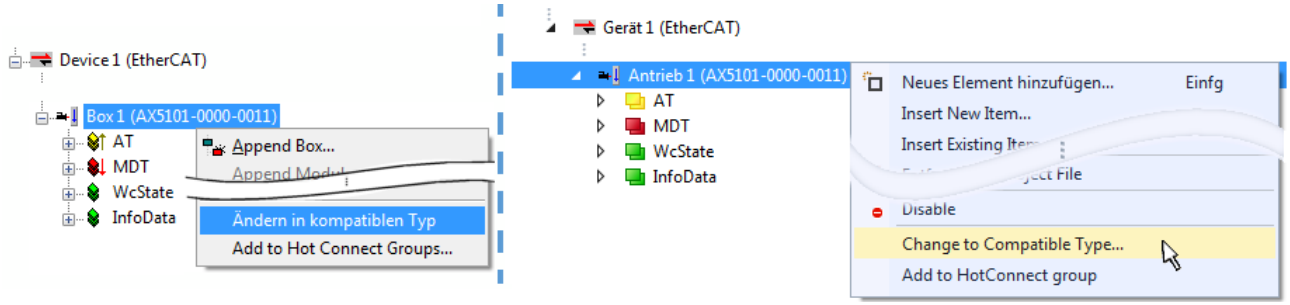



Abb. 143: Dialog „Change to Compatible Type…“ (links: TwinCAT 2; rechts TwinCAT 3)

Folgende Elemente in der ESI eines EtherCAT-Teilenhmers werden von TwinCAT verglichen und als gleich vorausgesetzt, um zu entscheiden, ob ein Gerät als „kompatibel“ angezeigt wird:

- Physics (z.B. RJ45, Ebus…)
- FMMU (zusätzliche sind erlaubt)
- SyncManager (SM, zusätzliche sind erlaubt)
- EoE (Attribute MAC, IP)
- CoE (Attribute SdoInfo, PdoAssign, PdoConfig, PdoUpload, CompleteAccess)
- FoE
- PDO (Prozessdaten: Reihenfolge, SyncUnit SU, SyncManager SM, EntryCount, Entry.Datatype)

Bei Geräten der AX5000-Familie wird diese Funktion intensiv verwendet.

### Change to Alternative Type

Der TwinCAT System Manager bietet eine Funktion zum Austauschen eines Gerätes: Change to Alternative Type

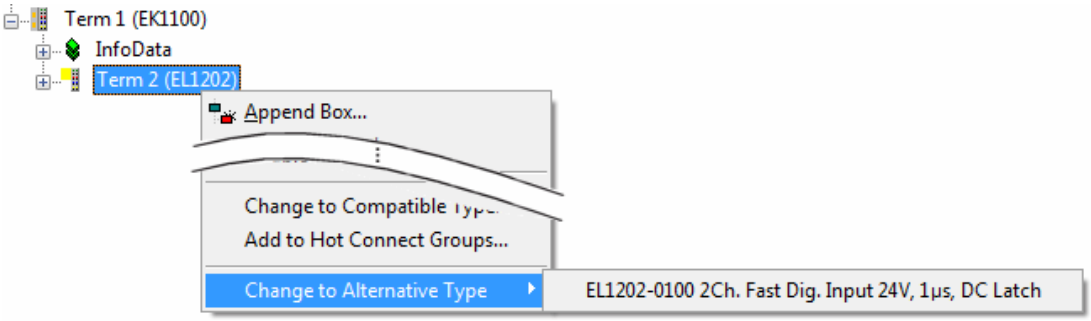



Abb. 144: TwinCAT 2 Dialog Change to Alternative Type

Wenn aufgerufen, sucht der System Manager in der bezogenen Geräte-ESI (hier im Beispiel: EL1202-0000) nach dort enthaltenen Angaben zu kompatiblen Geräten. Die Konfiguration wird geändert und gleichzeitig das ESI-EEPROM überschrieben - deshalb ist dieser Vorgang nur im Online-Zustand (ConfigMode) möglich.

## 5.2.7 EtherCAT Teilnehmerkonfiguration

Klicken Sie im linken Fenster des TwinCAT 2 System Managers bzw. bei der TwinCAT 3 Entwicklungsumgebung im Projektmappen-Explorer auf das Element der Klemme im Baum, die Sie konfigurieren möchten (im Beispiel: Klemme 3: EL3751).

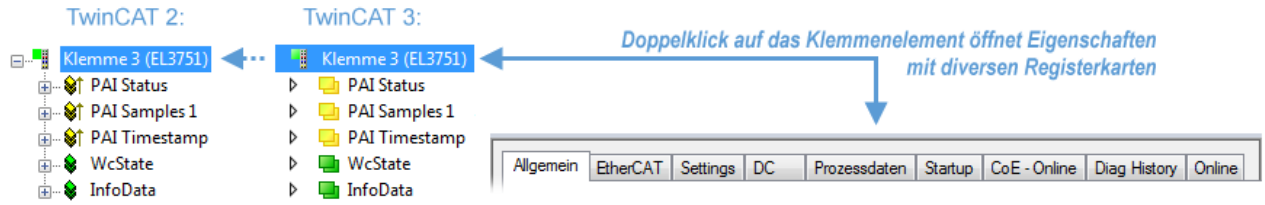



Abb. 145: „Baumzweig“ Element als Klemme EL3751

Im rechten Fenster des System Managers (TwinCAT 2) bzw. der Entwicklungsumgebung (TwinCAT 3) stehen Ihnen nun verschiedene Karteireiter zur Konfiguration der Klemme zur Verfügung. Dabei bestimmt das Maß der Komplexität eines Teilnehmers welche Karteireiter zur Verfügung stehen. So bietet, wie im obigen Beispiel zu sehen, die Klemme EL3751 viele Einstellmöglichkeiten und stellt eine entsprechende Anzahl von Karteireitern zur Verfügung. Im Gegensatz dazu stehen z. B. bei der Klemme EL1004 lediglich die Karteireiter „Allgemein“, „EtherCAT“, „Prozessdaten“ und „Online“ zur Auswahl. Einige Klemmen, wie etwa die EL6695 bieten spezielle Funktionen über einen Karteireiter mit der eigenen Klemmenbezeichnung an, also „EL6695“ in diesem Fall. Ebenfalls wird ein spezieller Karteireiter „Settings“ von Klemmen mit umfangreichen Einstellmöglichkeiten angeboten (z. B. EL3751).

### Karteireiter „Allgemein“

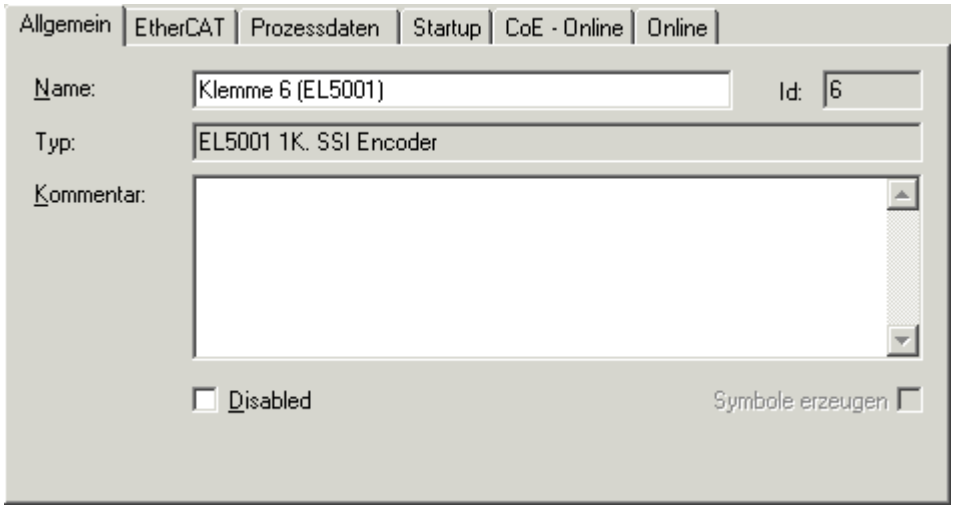



Abb. 146: Karteireiter „Allgemein“

| | |
|---|---|
| **Name** | Name des EtherCAT-Geräts |
| **Id** | Laufende Nr. des EtherCAT-Geräts |
| **Typ** | Typ des EtherCAT-Geräts |
| **Kommentar** | Hier können Sie einen Kommentar (z. B. zum Anlagenteil) hinzufügen. |
| **Disabled** | Hier können Sie das EtherCAT-Gerät deaktivieren. |
| **Symbole erzeugen** | Nur wenn dieses Kontrollkästchen aktiviert ist, können Sie per ADS auf diesen EtherCAT-Slave zugreifen. |

### Karteireiter „EtherCAT“

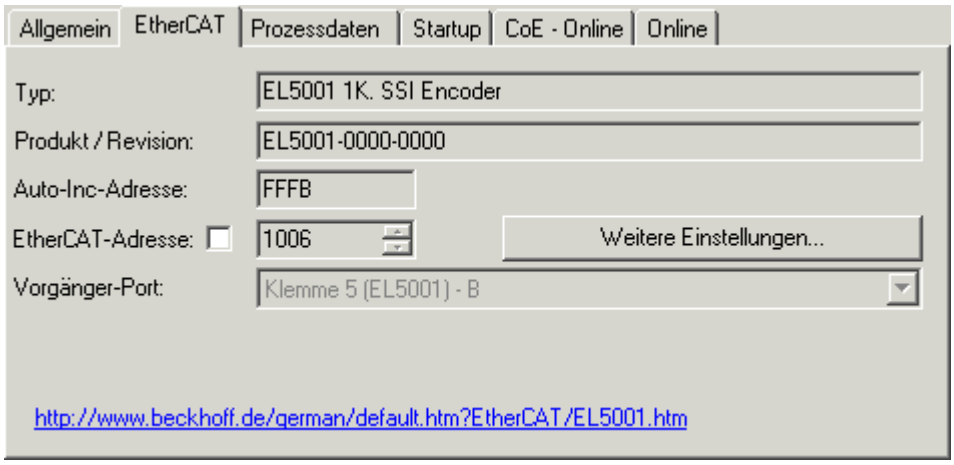



Abb. 147: Karteireiter „EtherCAT“

| | |
|---|---|
| **Typ** | Typ des EtherCAT-Geräts |
| **Product/Revision** | Produkt- und Revisions-Nummer des EtherCAT-Geräts |
| **Auto Inc Adr.** | Auto-Inkrement-Adresse des EtherCAT-Geräts. Die Auto-Inkrement-Adresse kann benutzt werden, um jedes EtherCAT-Gerät anhand seiner physikalischen Position im Kommunikationsring zu adressieren. Die Auto-Inkrement-Adressierung wird während der Start-Up-Phase benutzt, wenn der EtherCAT-master die Adressen an die EtherCAT-Geräte vergibt. Bei der Auto-Inkrement-Adressierung hat der erste EtherCAT-Slave im Ring die Adresse $0000_{hex}$ und für jeden weiteren Folgenden wird die Adresse um 1 verringert ($FFFF_{hex}$, $FFFE_{hex}$ usw.). |
| **EtherCAT Adr.** | Feste Adresse eines EtherCAT-Slaves. Diese Adresse wird vom EtherCAT-Master während der Start-Up-Phase vergeben. Um den Default-Wert zu ändern, müssen Sie zuvor das Kontrollkästchen links von dem Eingabefeld markieren. |
| **Vorgänger Port** | Name und Port des EtherCAT-Geräts, an den dieses Gerät angeschlossen ist. Falls es möglich ist, dieses Gerät mit einem anderen zu verbinden, ohne die Reihenfolge der EtherCAT-Geräte im Kommunikationsring zu ändern, dann ist dieses Kombinationsfeld aktiviert und Sie können das EtherCAT-Gerät auswählen, mit dem dieses Gerät verbunden werden soll. |
| **Weitere Einstellungen** | Diese Schaltfläche öffnet die Dialoge für die erweiterten Einstellungen. |

Der Link am unteren Rand des Karteireiters führt Sie im Internet auf die Produktseite dieses EtherCAT-Geräts.

### Karteireiter „Prozessdaten“

Zeigt die (Allgemeine Slave PDO-) Konfiguration der Prozessdaten an. Die Eingangs- und Ausgangsdaten des EtherCAT-Slaves werden als CANopen Prozess-Daten-Objekte (**P**rocess **D**ata **O**bjects, PDO) dargestellt. Falls der EtherCAT-Slave es unterstützt, ermöglicht dieser Dialog dem Anwender ein PDO über PDO-Zuordnung auszuwählen und den Inhalt des individuellen PDOs zu variieren.

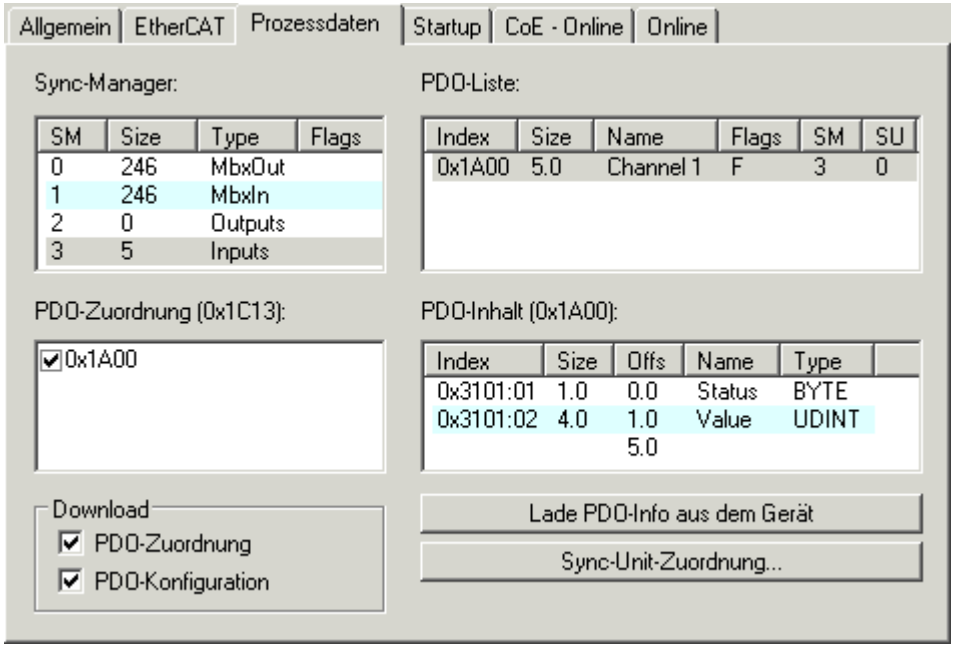



Abb. 148: Karteireiter „Prozessdaten“

Die von einem EtherCAT Slave zyklisch übertragenen Prozessdaten (PDOs) sind die Nutzdaten, die in der Applikation zyklusaktuell erwartet werden oder die an den Slave gesendet werden. Dazu parametriert der EtherCAT Master (Beckhoff TwinCAT) jeden EtherCAT Slave während der Hochlaufphase, um festzulegen, welche Prozessdaten (Größe in Bit/Bytes, Quellort, Übertragungsart) er von oder zu diesem Slave übermitteln möchte. Eine falsche Konfiguration kann einen erfolgreichen Start des Slaves verhindern.

Für Beckhoff EtherCAT Slaves EL, ES, EM, EJ und EP gilt im Allgemeinen:

- Die vom Gerät unterstützten Prozessdaten Input/Output sind in der ESI/XML-Beschreibung herstellerseitig definiert. Der TwinCAT EtherCAT Master verwendet die ESI-Beschreibung zur richtigen Konfiguration des Slaves.
- Wenn vorgesehen, können die Prozessdaten im System Manager verändert werden. Siehe dazu die Gerätedokumentation.
  Solche Veränderungen können sein: Ausblenden eines Kanals, Anzeige von zusätzlichen zyklischen Informationen, Anzeige in 16 Bit statt in 8 Bit Datenumfang usw.
- Die Prozessdateninformationen liegen bei so genannten „intelligenten“ EtherCAT-Geräten ebenfalls im CoE-Verzeichnis vor. Beliebige Veränderungen in diesem CoE-Verzeichnis, die zu abweichenden PDO-Einstellungen führen, verhindern jedoch das erfolgreiche Hochlaufen des Slaves. Es wird davon abgeraten, andere als die vorgesehene Prozessdaten zu konfigurieren, denn die Geräte-Firmware (wenn vorhanden) ist auf diese PDO-Kombinationen abgestimmt.

Ist laut Gerätedokumentation eine Veränderung der Prozessdaten zulässig, kann dies wie folgt vorgenommen werden, s. Abb. *Konfigurieren der Prozessdaten*.

- A: Wählen Sie das zu konfigurierende Gerät
- B: Wählen Sie im Reiter „Process Data“ den Input- oder Output-Syncmanager (C)
- D: die PDOs können an- bzw. abgewählt werden
- H: die neuen Prozessdaten sind als link-fähige Variablen im System Manager sichtbar
  Nach einem Aktivieren der Konfiguration und TwinCAT-Neustart (bzw. Neustart des EtherCAT Masters) sind die neuen Prozessdaten aktiv.
- E: wenn ein Slave dies unterstützt, können auch Input- und Output-PDO gleichzeitig durch Anwahl eines so genannten PDO-Satzes („Predefined PDO-settings“) verändert werden.

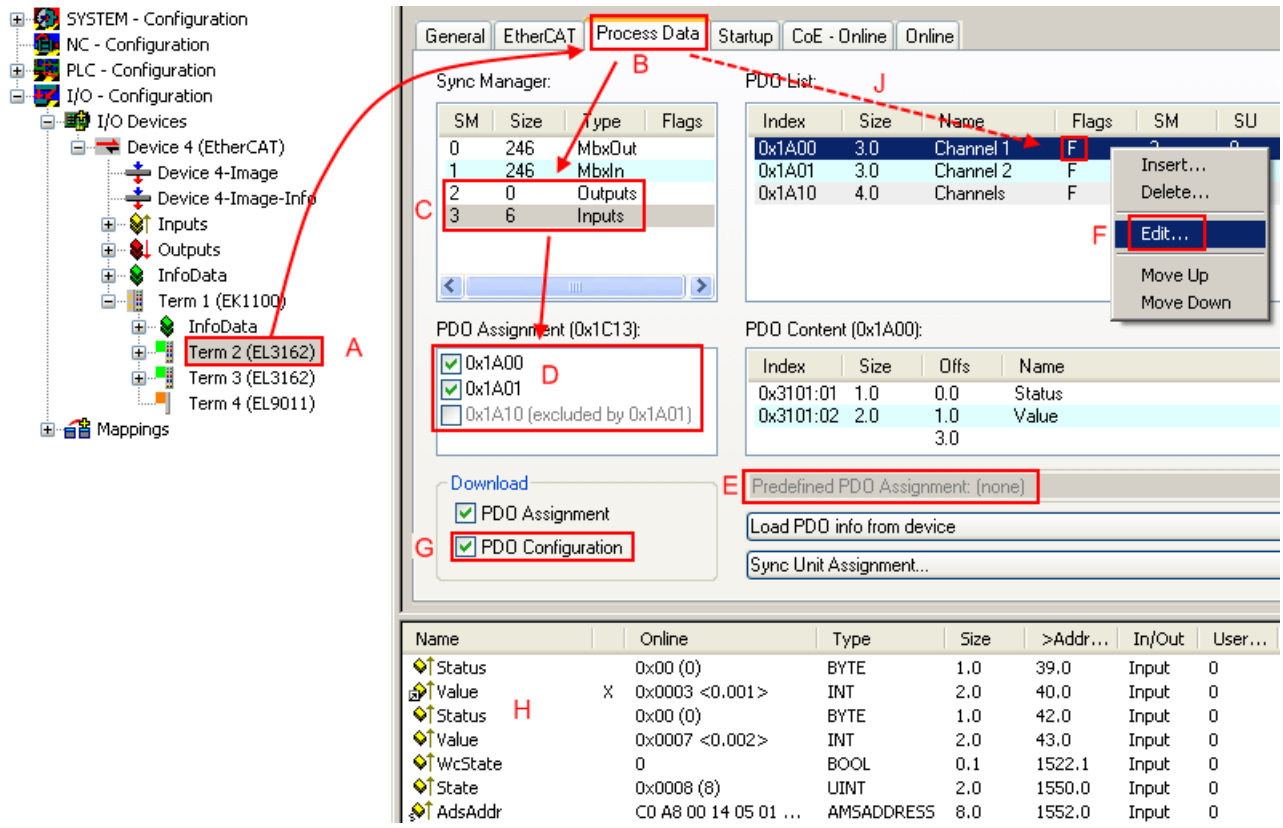



Abb. 149: Konfigurieren der Prozessdaten

### Manuelle Veränderung der Prozessdaten

In der PDO-Übersicht kann laut ESI-Beschreibung ein PDO als „fixed“ mit dem Flag „F“ gekennzeichnet sein (Abb. *Konfigurieren der Prozessdaten*, J). Solche PDOs können prinzipiell nicht in ihrer Zusammenstellung verändert werden, auch wenn TwinCAT den entsprechenden Dialog anbietet („Edit“). Insbesondere können keine beliebigen CoE-Inhalte als zyklische Prozessdaten eingeblendet werden. Dies gilt im Allgemeinen auch für den Fall, dass ein Gerät den Download der PDO Konfiguration „G“ unterstützt. Bei falscher Konfiguration verweigert der EtherCAT Slave üblicherweise den Start und Wechsel in den OP-State. Eine Logger-Meldung wegen „invalid SM cfg“ wird im System Manager ausgegeben: Diese Fehlermeldung „invalid SM IN cfg“ oder „invalid SM OUT cfg“ bietet gleich einen Hinweis auf die Ursache des fehlgeschlagenen Starts.

Eine detaillierte Beschreibung [▶ 159] befindet sich am Ende dieses Kapitels.

#### Karteireiter „Startup“

Der Karteireiter *Startup* wird angezeigt, wenn der EtherCAT-Slave eine Mailbox hat und das Protokoll *CANopen over EtherCAT* (CoE) oder das Protokoll *Servo drive over EtherCAT* unterstützt. Mit Hilfe dieses Karteireiters können Sie betrachten, welche Download-Requests während des Startups zur Mailbox gesendet werden. Es ist auch möglich neue Mailbox-Requests zur Listenanzeige hinzuzufügen. Die Download-Requests werden in derselben Reihenfolge zum Slave gesendet, wie sie in der Liste angezeigt werden.

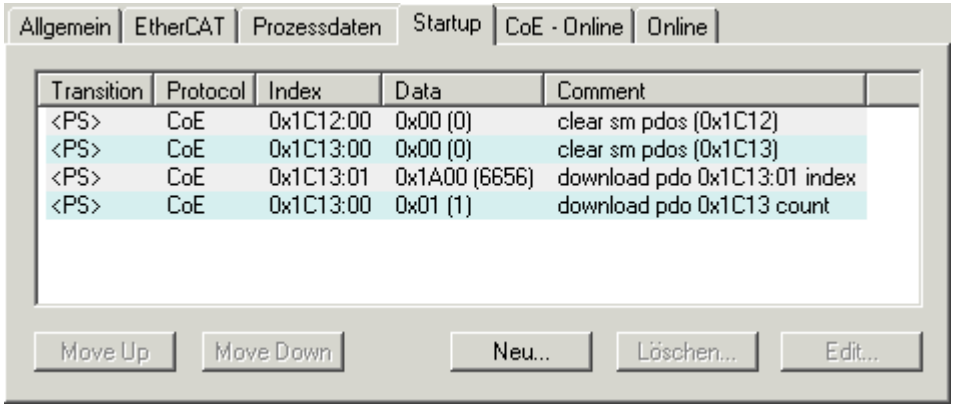


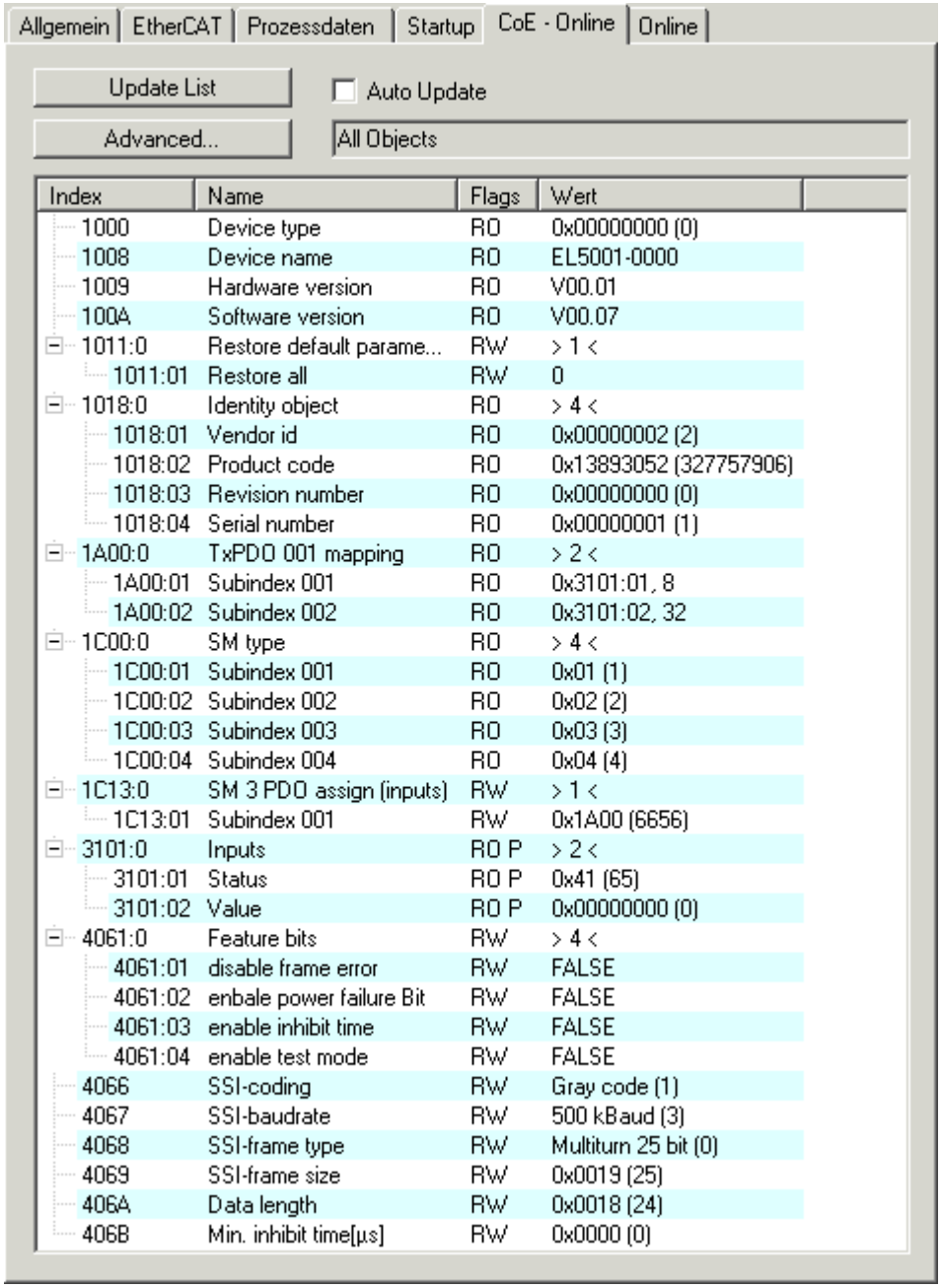

Abb. 150: Karteireiter „Startup“

| Spalte | Beschreibung |
|---|---|
| Transition | Übergang, in den der Request gesendet wird. Dies kann entweder<br>• der Übergang von Pre-Operational to Safe-Operational (PS) oder<br>• der Übergang von Safe-Operational to Operational (SO) sein.<br>Wenn der Übergang in „<>“ eingeschlossen ist (z. B. <PS>), dann ist der Mailbox Request fest und kann vom Anwender nicht geändert oder gelöscht werden. |
| Protokoll | Art des Mailbox-Protokolls |
| Index | Index des Objekts |
| Data | Datum, das zu diesem Objekt heruntergeladen werden soll. |
| Kommentar | Beschreibung des zu der Mailbox zu sendenden Requests |

| | |
|---|---|
| **Move Up** | Diese Schaltfläche bewegt den markierten Request in der Liste um eine Position nach oben. |
| **Move Down** | Diese Schaltfläche bewegt den markierten Request in der Liste um eine Position nach unten. |
| **New** | Diese Schaltfläche fügt einen neuen Mailbox-Download-Request, der währen des Startups gesendet werden soll hinzu. |
| **Delete** | Diese Schaltfläche löscht den markierten Eintrag. |
| **Edit** | Diese Schaltfläche editiert einen existierenden Request. |

### Karteireiter „CoE - Online“

Wenn der EtherCAT-Slave das Protokoll *CANopen over EtherCAT* (CoE) unterstützt, wird der zusätzliche Karteireiter *CoE - Online* angezeigt. Dieser Dialog listet den Inhalt des Objektverzeichnisses des Slaves auf (SDO-Upload) und erlaubt dem Anwender den Inhalt eines Objekts dieses Verzeichnisses zu ändern. Details zu den Objekten der einzelnen EtherCAT-Geräte finden Sie in den gerätespezifischen Objektbeschreibungen.




| Index | Name | Flags | Wert |
|---|---|---|---|
| 1000 | Device type | RO | 0x00000000 (0) |
| 1008 | Device name | RO | EL5001-0000 |
| 1009 | Hardware version | RO | V00.01 |
| 100A | Software version | RO | V00.07 |
| 1011:0 | Restore default parame... | RW | > 1 < |
| 1011:01 | Restore all | RW | 0 |
| 1018:0 | Identity object | RO | > 4 < |
| 1018:01 | Vendor id | RO | 0x00000002 (2) |
| 1018:02 | Product code | RO | 0x13893052 (327757906) |
| 1018:03 | Revision number | RO | 0x00000000 (0) |
| 1018:04 | Serial number | RO | 0x00000001 (1) |
| 1A00:0 | TxPDO 001 mapping | RO | > 2 < |
| 1A00:01 | Subindex 001 | RO | 0x3101:01, 8 |
| 1A00:02 | Subindex 002 | RO | 0x3101:02, 32 |
| 1C00:0 | SM type | RO | > 4 < |
| 1C00:01 | Subindex 001 | RO | 0x01 (1) |
| 1C00:02 | Subindex 002 | RO | 0x02 (2) |
| 1C00:03 | Subindex 003 | RO | 0x03 (3) |
| 1C00:04 | Subindex 004 | RO | 0x04 (4) |
| 1C13:0 | SM 3 PDO assign (inputs) | RW | > 1 < |
| 1C13:01 | Subindex 001 | RW | 0x1A00 (6656) |
| 3101:0 | Inputs | RO P | > 2 < |
| 3101:01 | Status | RO P | 0x41 (65) |
| 3101:02 | Value | RO P | 0x00000000 (0) |
| 4061:0 | Feature bits | RW | > 4 < |
| 4061:01 | disable frame error | RW | FALSE |
| 4061:02 | enbale power failure Bit | RW | FALSE |
| 4061:03 | enable inhibit time | RW | FALSE |
| 4061:04 | enable test mode | RW | FALSE |
| 4066 | SSI-coding | RW | Gray code (1) |
| 4067 | SSI-baudrate | RW | 500 kBaud (3) |
| 4068 | SSI-frame type | RW | Multiturn 25 bit (0) |
| 4069 | SSI-frame size | RW | 0x0019 (25) |
| 406A | Data length | RW | 0x0018 (24) |
| 406B | Min. inhibit time[µs] | RW | 0x0000 (0) |

Abb. 151: Karteireiter „CoE - Online“

**Darstellung der Objekt-Liste**

| Spalte | Beschreibung | |
|---|---|---|
| Index | Index und Subindex des Objekts | |
| Name | Name des Objekts | |
| Flags | RW | Das Objekt kann ausgelesen und Daten können in das Objekt geschrieben werden (Read/Write) |
| | RO | Das Objekt kann ausgelesen werden, es ist aber nicht möglich Daten in das Objekt zu schreiben (Read only) |
| | P | Ein zusätzliches P kennzeichnet das Objekt als Prozessdatenobjekt. |
| Wert | Wert des Objekts | |

| | |
|---|---|
| **Update List** | Die Schaltfläche *Update List* aktualisiert alle Objekte in der Listenanzeige |
| **Auto Update** | Wenn dieses Kontrollkästchen angewählt ist, wird der Inhalt der Objekte automatisch aktualisiert. |
| **Advanced** | Die Schaltfläche *Advanced* öffnet den Dialog *Advanced Settings*. Hier können Sie festlegen, welche Objekte in der Liste angezeigt werden. |

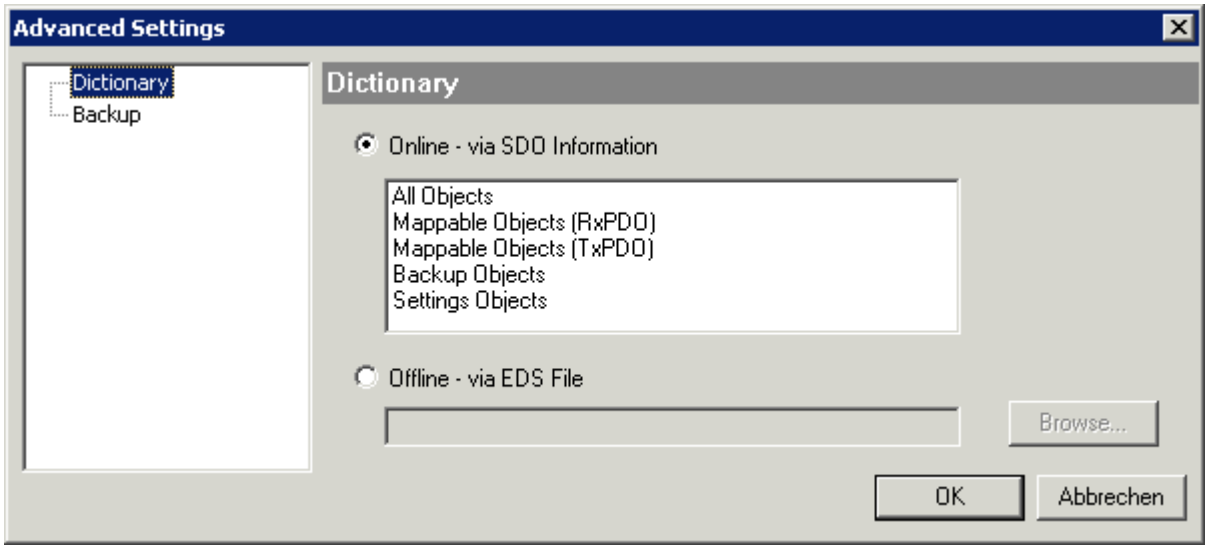



Abb. 152: Dialog „Advanced settings“

| | |
|---|---|
| **Online - über SDO-Information** | Wenn dieses Optionsfeld angewählt ist, wird die Liste der im Objektverzeichnis des Slaves enthaltenen Objekte über SDO-Information aus dem Slave hochgeladen. In der untenstehenden Liste können Sie festlegen welche Objekt-Typen hochgeladen werden sollen. |
| **Offline - über EDS-Datei** | Wenn dieses Optionsfeld angewählt ist, wird die Liste der im Objektverzeichnis enthaltenen Objekte aus einer EDS-Datei gelesen, die der Anwender bereitstellt. |

**Karteireiter „Online“**

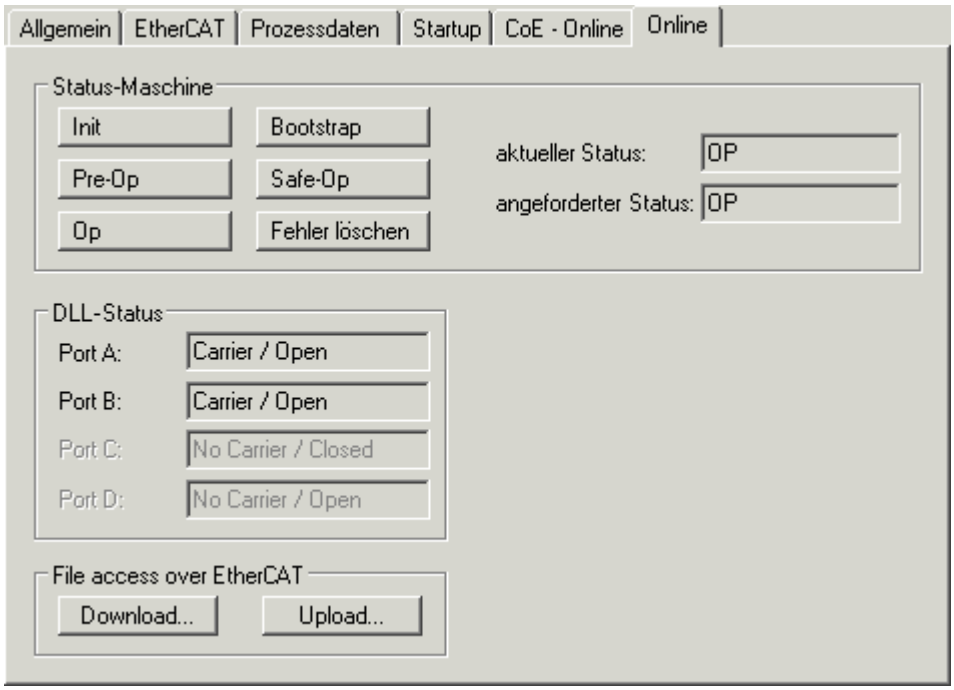



Abb. 153: Karteireiter „Online“

### Status Maschine

| | |
|---|---|
| **Init** | Diese Schaltfläche versucht das EtherCAT-Gerät auf den Status *Init* zu setzen. |
| **Pre-Op** | Diese Schaltfläche versucht das EtherCAT-Gerät auf den Status *Pre-Operational* zu setzen. |
| **Op** | Diese Schaltfläche versucht das EtherCAT-Gerät auf den Status *Operational* zu setzen. |
| **Bootstrap** | Diese Schaltfläche versucht das EtherCAT-Gerät auf den Status *Bootstrap* zu setzen. |
| **Safe-Op** | Diese Schaltfläche versucht das EtherCAT-Gerät auf den Status *Safe-Operational* zu setzen. |
| **Fehler löschen** | Diese Schaltfläche versucht die Fehleranzeige zu löschen. Wenn ein EtherCAT-Slave beim Statuswechsel versagt, setzt er eine Fehler-Flag.<br>Beispiel: ein EtherCAT-Slave ist im Zustand PREOP (Pre-Operational). Nun fordert der Master den Zustand SAFEOP (Safe-Operational) an. Wenn der Slave nun beim Zustandswechsel versagt, setzt er das Fehler-Flag. Der aktuelle Zustand wird nun als ERR PREOP angezeigt. Nach Drücken der Schaltfläche *Fehler löschen* ist das Fehler-Flag gelöscht und der aktuelle Zustand wird wieder als PREOP angezeigt. |
| **Aktueller Status** | Zeigt den aktuellen Status des EtherCAT-Geräts an. |
| **Angeforderter Status** | Zeigt den für das EtherCAT-Gerät angeforderten Status an. |

### DLL-Status

Zeigt den DLL-Status (Data-Link-Layer-Status) der einzelnen Ports des EtherCAT-Slaves an. Der DLL-Status kann vier verschiedene Zustände annehmen:

| Status | Beschreibung |
|---|---|
| No Carrier / Open | Kein Carrier-Signal am Port vorhanden, der Port ist aber offen. |
| No Carrier / Closed | Kein Carrier-Signal am Port vorhanden und der Port ist geschlossen. |
| Carrier / Open | Carrier-Signal ist am Port vorhanden und der Port ist offen. |
| Carrier / Closed | Carrier-Signal ist am Port vorhanden, der Port ist aber geschlossen. |

### File Access over EtherCAT

| | |
|---|---|
| **Download** | Mit dieser Schaltfläche können Sie eine Datei zum EtherCAT-Gerät schreiben. |
| **Upload** | Mit dieser Schaltfläche können Sie eine Datei vom EtherCAT-Gerät lesen. |

### Karteireiter „DC“ (Distributed Clocks)

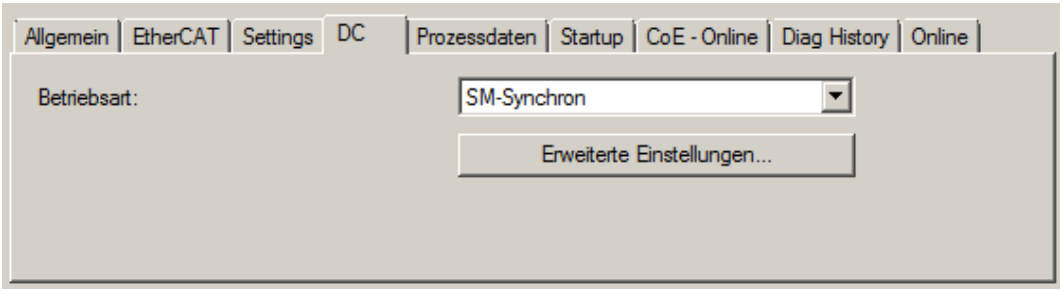



Abb. 154: Karteireiter „DC“ (Distributed Clocks)

| | |
|---|---|
| **Betriebsart** | Auswahlmöglichkeiten (optional):<br>• FreeRun<br>• SM-Synchron<br>• DC-Synchron (Input based)<br>• DC-Synchron |
| **Erweiterte Einstellungen…** | Erweiterte Einstellungen für die Nachregelung der echtzeitbestimmende TwinCAT-Uhr |

Detaillierte Informationen zu Distributed Clocks sind unter http://infosys.beckhoff.de angegeben:

**Feldbuskomponenten** → EtherCAT-Klemmen → EtherCAT System Dokumentation → Distributed Clocks

### 5.2.7.1 Detaillierte Beschreibung Karteireiter „Prozessdaten“

#### Sync-Manager

Listet die Konfiguration der Sync-Manager (SM) auf.
Wenn das EtherCAT-Gerät eine Mailbox hat, wird der SM0 für den Mailbox-Output (MbxOut) und der SM1 für den Mailbox-Intput (MbxIn) benutzt.
Der SM2 wird für die Ausgangsprozessdaten (Outputs) und der SM3 (Inputs) für die Eingangsprozessdaten benutzt.

Wenn ein Eintrag ausgewählt ist, wird die korrespondierende PDO-Zuordnung in der darunter stehenden Liste *PDO-Zuordnung* angezeigt.

#### PDO-Zuordnung

PDO-Zuordnung des ausgewählten Sync-Managers. Hier werden alle für diesen Sync-Manager-Typ definierten PDOs aufgelistet:

- Wenn in der Sync-Manager-Liste der Ausgangs-Sync-Manager (Outputs) ausgewählt ist, werden alle RxPDOs angezeigt.
- Wenn in der Sync-Manager-Liste der Eingangs-Sync-Manager (Inputs) ausgewählt ist, werden alle TxPDOs angezeigt.

Die markierten Einträge sind die PDOs, die an der Prozessdatenübertragung teilnehmen. Diese PDOs werden in der Baumdarstellung dass System-Managers als Variablen des EtherCAT-Geräts angezeigt. Der Name der Variable ist identisch mit dem Parameter *Name* des PDO, wie er in der PDO-Liste angezeigt wird. Falls ein Eintrag in der PDO-Zuordnungsliste deaktiviert ist (nicht markiert und ausgegraut), zeigt dies an, dass dieser Eintrag von der PDO-Zuordnung ausgenommen ist. Um ein ausgegrautes PDO auswählen zu können, müssen Sie zuerst das aktuell angewählte PDO abwählen.

**Aktivierung der PDO-Zuordnung**

✓ Wenn Sie die PDO-Zuordnung geändert haben, muss zur Aktivierung der neuen PDO-Zuordnung

a) der EtherCAT-Slave einmal den Statusübergang PS (von Pre-Operational zu Safe-Operational) durchlaufen (siehe Karteireiter Online [▶ 157])

b) der System-Manager die EtherCAT-Slaves neu laden

(Schaltfläche bei TwinCAT 2 bzw. bei TwinCAT 3)

#### PDO-Liste

Liste aller von diesem EtherCAT-Gerät unterstützten PDOs. Der Inhalt des ausgewählten PDOs wird der Liste *PDO-Content* angezeigt. Durch Doppelklick auf einen Eintrag können Sie die Konfiguration des PDO ändern.

| Spalte | Beschreibung | |
|---|---|---|
| Index | Index des PDO. | |
| Size | Größe des PDO in Byte. | |
| Name | Name des PDO.<br>Wenn dieses PDO einem Sync-Manager zugeordnet ist, erscheint es als Variable des Slaves mit diesem Parameter als Namen. | |
| Flags | F | Fester Inhalt: Der Inhalt dieses PDO ist fest und kann nicht vom System-Manager geändert werden. |
| | M | Obligatorisches PDO (Mandatory). Dieses PDO ist zwingend Erforderlich und muss deshalb einem Sync-Manager Zugeordnet werden! Als Konsequenz können Sie dieses PDO nicht aus der Liste *PDO-Zuordnungen* streichen |
| SM | Sync-Manager, dem dieses PDO zugeordnet ist. Falls dieser Eintrag leer ist, nimmt dieses PDO nicht am Prozessdatenverkehr teil. | |
| SU | Sync-Unit, der dieses PDO zugeordnet ist. | |

**PDO-Inhalt**

Zeigt den Inhalt des PDOs an. Falls das Flag F (fester Inhalt) des PDOs nicht gesetzt ist, können Sie den Inhalt ändern.

**Download**

Falls das Gerät intelligent ist und über eine Mailbox verfügt, können die Konfiguration des PDOs und die PDO-Zuordnungen zum Gerät herunter geladen werden. Dies ist ein optionales Feature, das nicht von allen EtherCAT-Slaves unterstützt wird.

**PDO-Zuordnung**

Falls dieses Kontrollkästchen angewählt ist, wird die PDO-Zuordnung die in der PDO-Zuordnungsliste konfiguriert ist beim Startup zum Gerät herunter geladen. Die notwendigen, zum Gerät zu sendenden Kommandos können in auf dem Karteireiter Startup [▶ 154] betrachtet werden.

**PDO-Konfiguration**

Falls dieses Kontrollkästchen angewählt ist, wird die Konfiguration des jeweiligen PDOs (wie sie in der PDO-Liste und der Anzeige PDO-Inhalt angezeigt wird) zum EtherCAT-Slave herunter geladen.

## 5.2.8 Import/Export von EtherCAT-Teilnehmern mittels SCI und XTI

**SCI und XTI Export/Import – Handling von benutzerdefiniert veränderten EtherCAT Slaves**

### 5.2.8.1 Grundlagen

Ein EtherCAT Slave wird grundlegend durch folgende „Elemente“ parametriert:

- Zyklische Prozessdaten (PDO)
- Synchronisierung (Distributed Clocks, FreeRun, SM-Synchron)
- CoE-Parameter (azyklisches Objektverzeichnis)

Hinweis: je nach Slave sind nicht alle drei Elemente vorhanden.

Zum besseren Verständnis der Export/Import-Funktion wird der übliche Ablauf bei der IO-Konfiguration betrachtet:

- Der Anwender/Programmierer bearbeitet die IO-Konfiguration, d.h. die Gesamtheit der Input/Output-Geräte, wie etwa Antriebe, die an den verwendeten Feldbussen anliegen, in der TwinCAT-Systemumgebung.
  Hinweis: Im Folgenden werden nur EtherCAT-Konfigurationen in der TwinCAT-Systemumgebung betrachtet.
- Der Anwender fügt z.B. manuell Geräte in eine Konfiguration ein oder führt einen Scan auf dem Online-System durch.
- Er erhält dadurch die IO-System-Konfiguration.
- Beim Einfügen erscheint der Slave in der System-Konfiguration in der vom Hersteller vorgesehenen Standard-Konfiguration, bestehend aus Standard-PDO, default-Synchronisierungsmethode und CoE-StartUp-Parameter wie in der ESI (XML Gerätebeschreibung) definiert ist.
- Im Bedarfsfall können dann, entsprechend der jeweiligen Gerätedokumentation, Elemente der Slave-Konfiguration verändert werden, z.B. die PDO-Konfiguration oder die Synchronisierungsmethode.

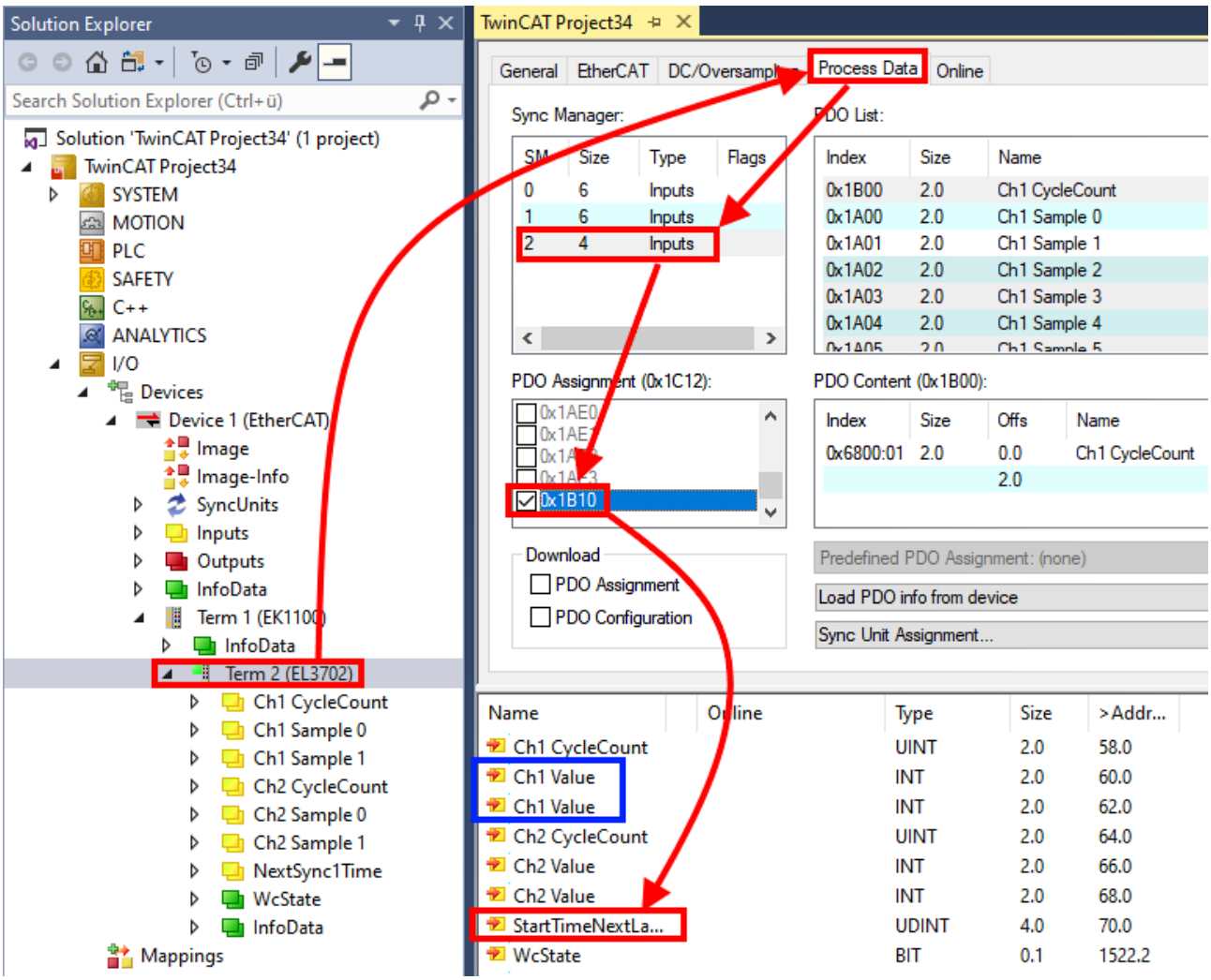
Nun kann der Bedarf entstehen, den veränderten Slave derartig in anderen Projekten wiederzuverwenden, ohne darin äquivalente Konfigurationsveränderungen an dem Slave nochmals vornehmen zu müssen. Um dies zu bewerkstelligen, ist wie folgt vorzugehen:

- Export der Slave-Konfiguration aus dem Projekt,
- Ablage und Transport als Datei,
- Import in ein anderes EtherCAT-Projekt.

Dazu bietet TwinCAT zwei Methoden:

- innerhalb der TwinCAT-Umgebung: Export/Import als **xti**-Datei oder
- außerhalb, d.h. TwinCAT-Grenzen überschreitend: Export/Import als **sci**-Datei.

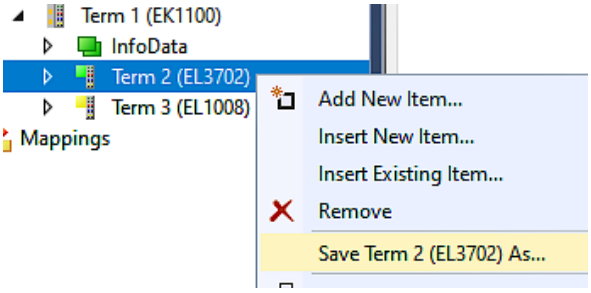
Zur Veranschaulichung im Folgenden ein Beispiel: eine EL3702-Klemme in Standard-Einstellung wird auf 2-fach Oversampling umgestellt (blau) und das optionale PDO „StartTimeNextLatch“ wahlweise hinzugefügt (rot):



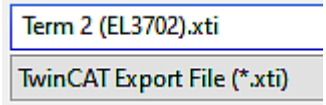

Die beiden genannten Methoden für den Export und Import der veränderten Klemme werden im Folgenden demonstriert.

### 5.2.8.2 Das Vorgehen innerhalb TwinCAT mit xti-Dateien

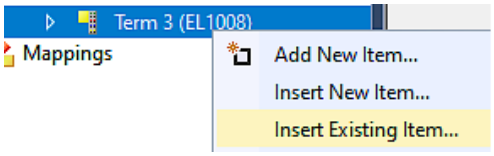
Jedes IO Gerät kann einzeln exportiert/abgespeichert werden:




Die xti-Datei kann abgelegt:




und in einem anderen TwinCAT System über „Insert Existing item“ wieder importiert werden:




### 5.2.8.3 Das Vorgehen innerhalb und außerhalb TwinCAT mit sci-Datei

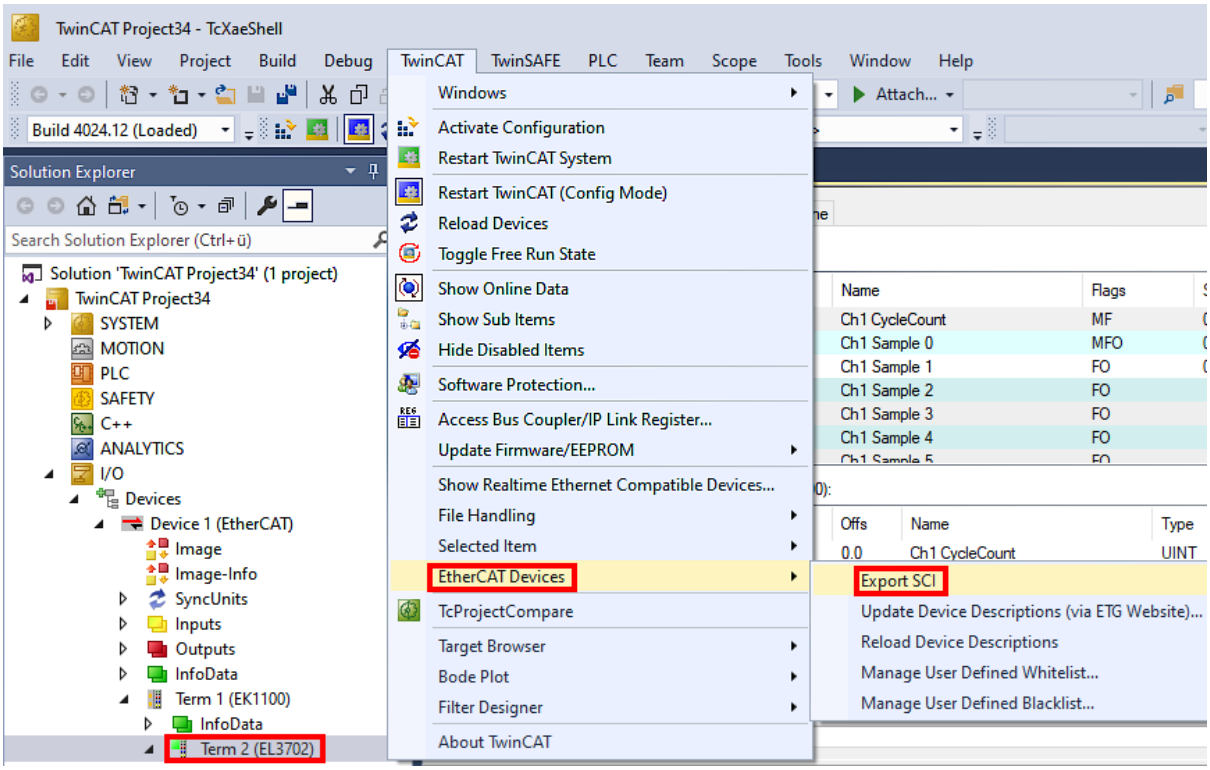
*Hinweis Verfügbarkeit (2021/01)*

*Das sog. „SCI-Verfahren“ ist ab TwinCAT 3.1 build 4024.14 verfügbar.*

Die Slave Configuration Information (SCI) beschreibt eine bestimmte vollständige Konfiguration für einen EtherCAT Slave (Klemme, Box, Antrieb…) basierend auf den Einstellungsmöglichkeiten der Gerätebeschreibungsdatei (ESI, EtherCAT Slave Information). Das heißt, sie umfasst PDO, CoE, Synchronisierung.

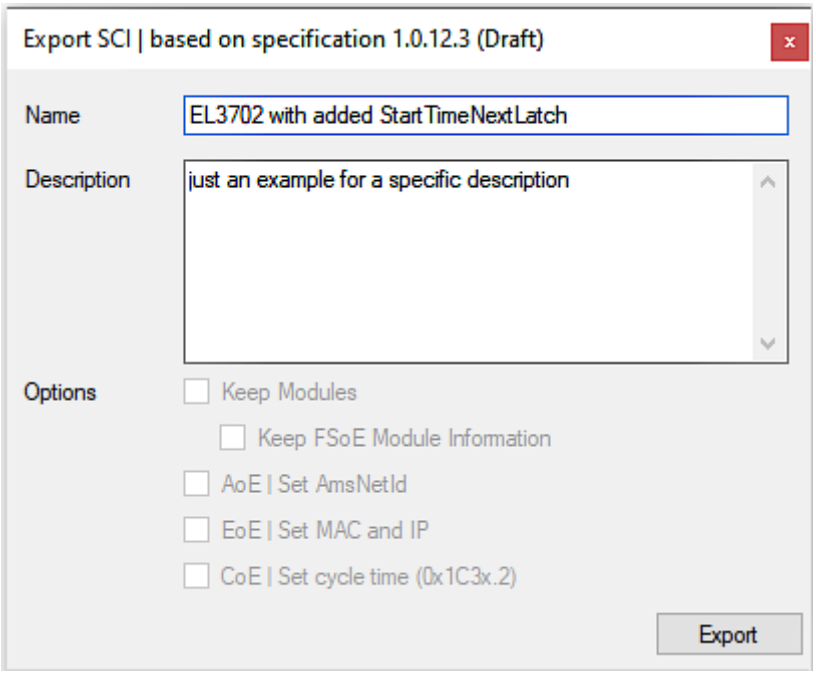
**Export:**

- einzelnes Gerät (auch Mehrfachauswahl möglich) über das Menü auswählen:
  TwinCAT → EtherCAT Devices → Export SCI.




- Falls TwinCAT offline ist (es liegt keine Verbindung zu einer laufenden realen Steuerung vor) kann eine Warnmeldung erscheinen, weil nach Ausführung der Funktion das System den Versuch unternimmt, den EtherCAT Strang neu zu laden, ist in diesem Fall allerdings nicht ergebnisrelevant und kann mit Klick auf „OK“ bestätigt werden:

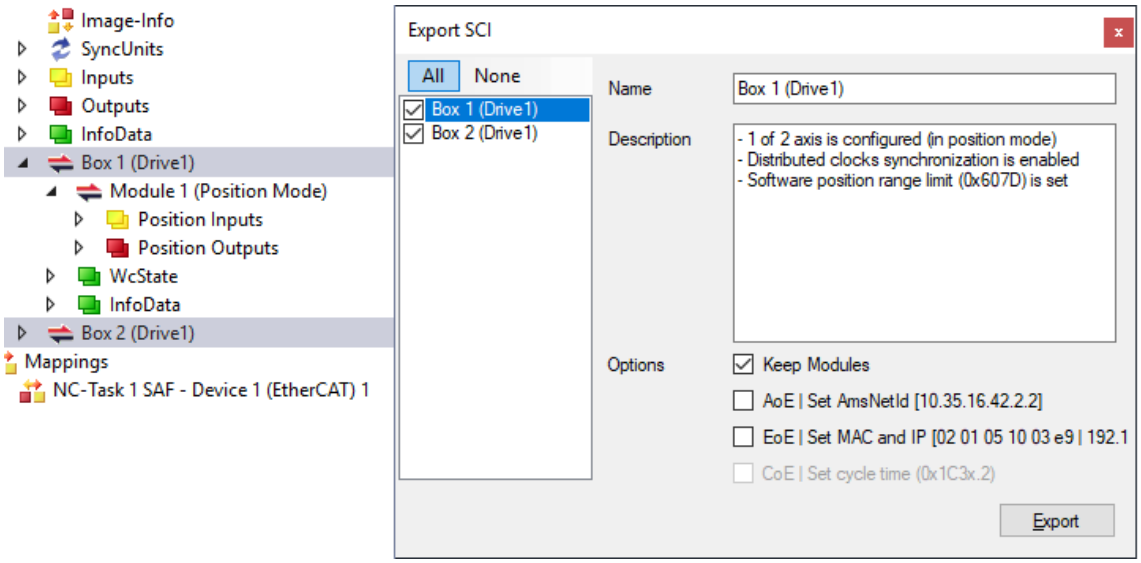
- Im Weiteren kann eine Beschreibung angegeben werden:




- Erläuterungen zum Dialogfenster:

| | | |
|---|---|---|
| Name | | Name des SCIs, wird vom Anwender vergeben. |
| Description | | Beschreibung der Slave Konfiguration für den genutzten Anwendungsfall, wird vom Anwender vergeben. |
| Options | Keep Modules | Falls ein Slave „Modules/Slots“ unterstützt, kann entschieden werden, ob diese mit exportiert werden sollen oder ob die Modul- und Gerätedaten beim Export zusammengefasst werden. |
| | AoE \| Set AmsNetId | Die konfigurierte AmsNetId wird mit exportiert. Üblicherweise ist diese netzwerkabhängig und kann nicht immer vorab bestimmt werden. |
| | EoE \| Set MAC and IP | Die konfigurierte virtuelle MAC- und IP- Adresse werden in der SCI gespeichert. Üblicherweise sind diese netzwerkabhängig und können nicht immer vorab bestimmt werden. |
| | CoE \| Set cycle time(0x1C3x.2) | Die konfigurierte Zykluszeit wird exportiert. Üblicherweise ist diese netzwerkabhängig und kann nicht immer vorab bestimmt werden. |
| ESI | | Referenz auf die ursprüngliche ESI Datei. |
| Export | | SCI Datei speichern. |

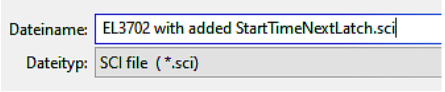
- Bei Mehrfachauswahl ist eine Listenansicht verfügbar (*Export multiple SCI files)*:



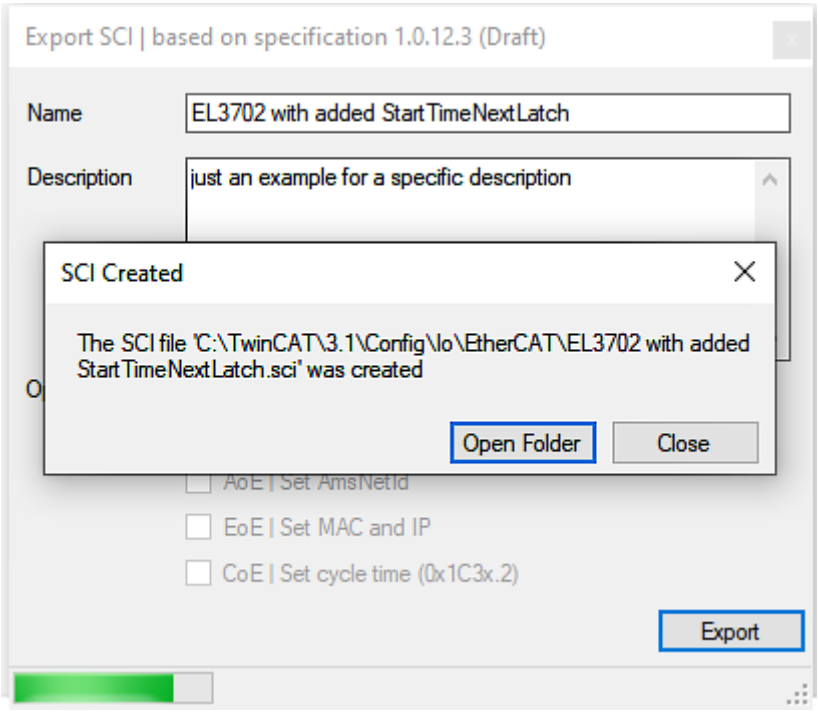

- Auswahl der zu exportierenden Slaves:
  - All:
    Es werden alle Slaves für den Export selektiert.

- None:
  Es werden alle Slaves abgewählt.

- Die sci-Datei kann lokal abgespeichert werden:

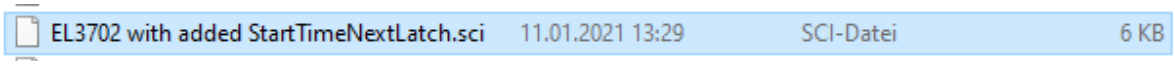



- Es erfolgt der Export:

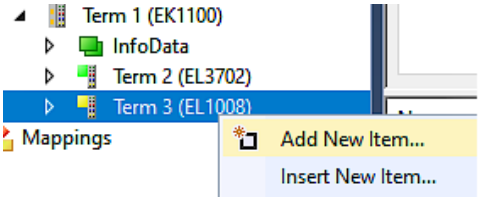



**Import**

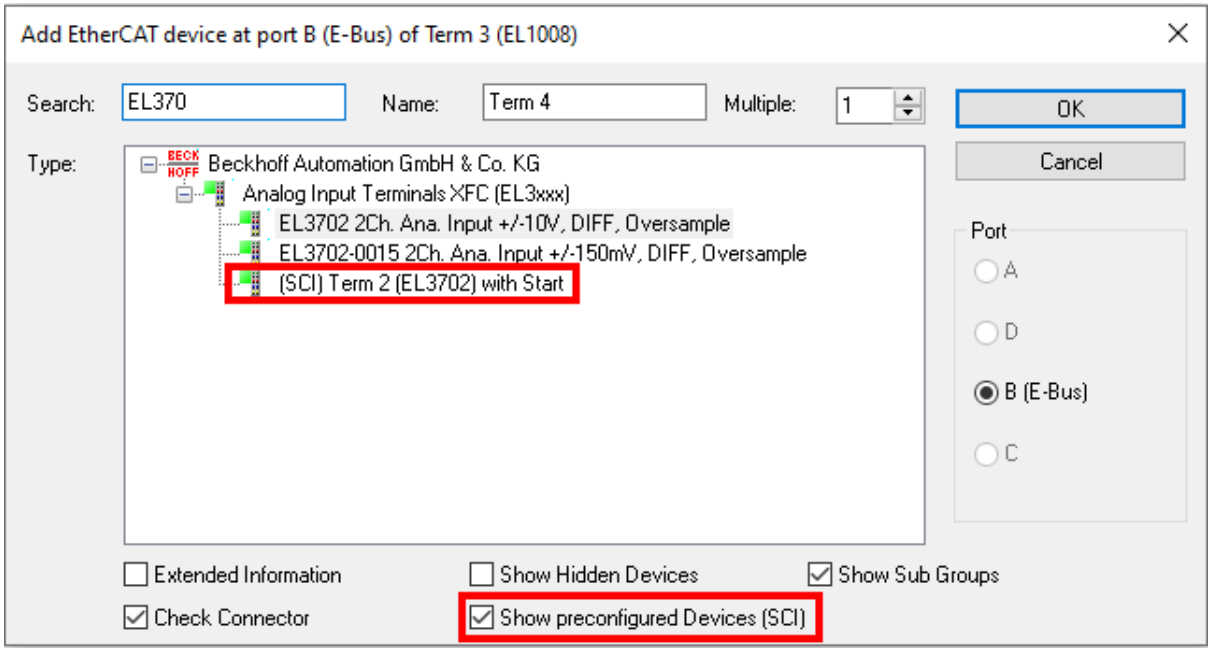
- Eine sci-Beschreibung kann wie jede normale Beckhoff-Gerätebeschreibung manuell in die TwinCAT-Konfiguration eingefügt werden.
- Die sci-Datei muss im TwinCAT-ESI-Pfad liegen, i.d.R. unter:
  C:\TwinCAT\3.1\Config\Io\EtherCAT




- Öffnen des Auswahl-Dialogs:

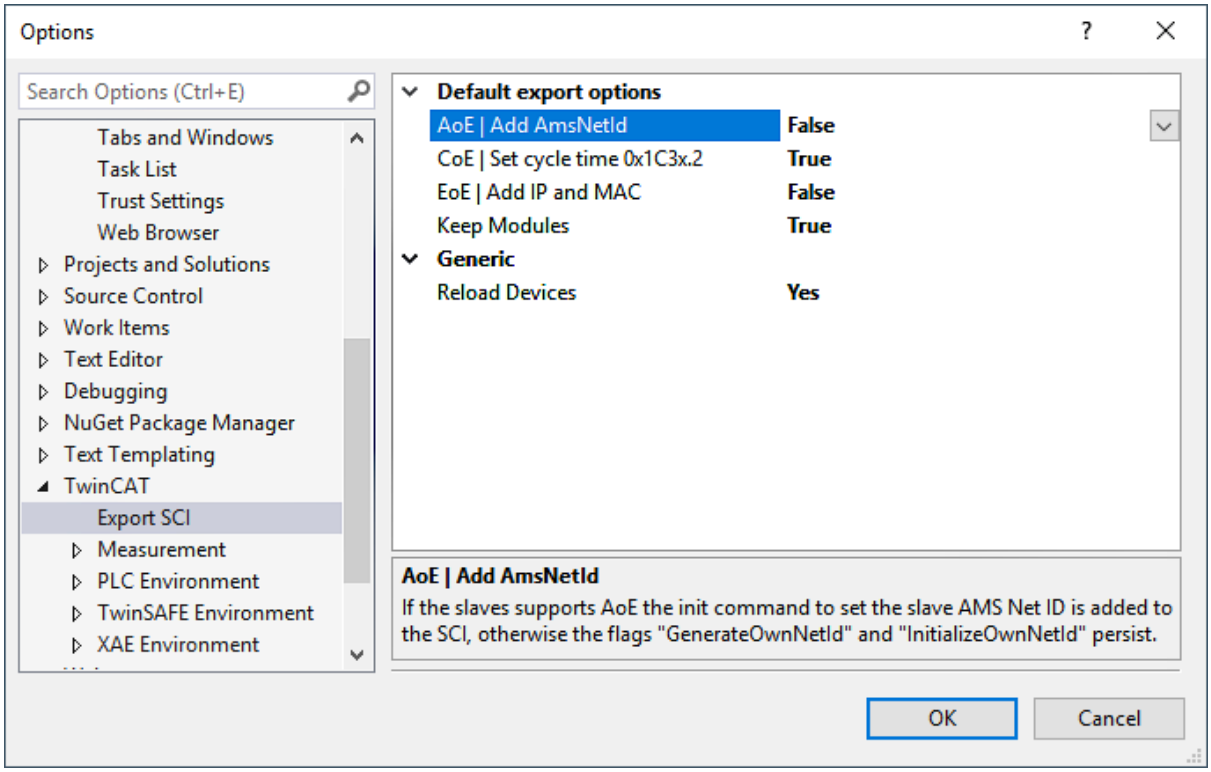


- SCI-Geräte anzeigen und gewünschtes Gerät auswählen und einfügen:




**Weitere Hinweise**

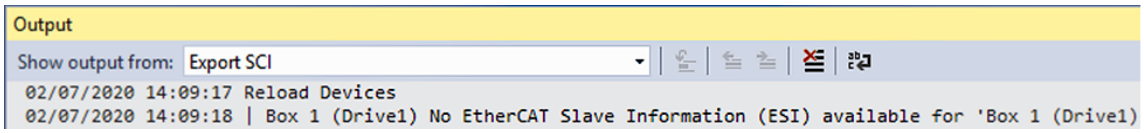
- Einstellungen für die SCI-Funktion können über den allgemeinen Options Dialog vorgenommen werden (Tools → Options → TwinCAT → Export SCI):




Erläuterung der Einstellungen:

| | | |
|---|---|---|
| Default export options | AoE \| Set AmsNetId | Standard Einstellung, ob die konfigurierte AmsNetId exportiert wird. |
| | CoE \| Set cycle time(0x1C3x.2) | Standard Einstellung, ob die konfigurierte Zykluszeit exportiert wird. |
| | EoE \| Set MAC and IP | Standard Einstellung, ob die konfigurierten MAC- und IP-Adressen exportiert werden. |
| | Keep Modules | Standard Einstellung, ob die Module bestehen bleiben. |
| Generic | Reload Devices | Einstellung, ob vor dem SCI Export das Kommando „Reload Devices“ ausgeführt wird.<br>Dies wird dringend empfohlen, um eine konsistente Slave-Konfiguration zu gewährleisten. |

SCI-Fehlermeldungen werden bei Bedarf im TwinCAT Logger Output-Fenster angezeigt:



## 5.3 Allgemeine Inbetriebnahmehinweise des EtherCAT Slaves

In dieser Übersicht werden in Kurzform einige Aspekte des EtherCAT Slave Betriebs unter TwinCAT behandelt. Ausführliche Informationen dazu sind entsprechenden Fachkapiteln z.B. in der EtherCAT-Systemdokumentation zu entnehmen.

**Diagnose in Echtzeit: WorkingCounter, EtherCAT State und Status**

Im Allgemeinen bietet ein EtherCAT Slave mehrere Diagnoseinformationen zur Verarbeitung in der ansteuernden Task an.

Diese Diagnoseinformationen erfassen unterschiedliche Kommunikationsebenen und damit Quellorte und werden deshalb auch unterschiedlich aktualisiert.

Eine Applikation, die auf die Korrektheit und Aktualität von IO-Daten aus einem Feldbus angewiesen ist, muss die entsprechend ihr unterlagerten Ebenen diagnostisch erfassen.

EtherCAT und der TwinCAT System Manager bieten entsprechend umfassende Diagnoseelemente an. Die Diagnoseelemente, die im laufenden Betrieb (nicht zur Inbetriebnahme) für eine zyklusaktuelle Diagnose aus der steuernden Task hilfreich sind, werden im Folgenden erläutert.

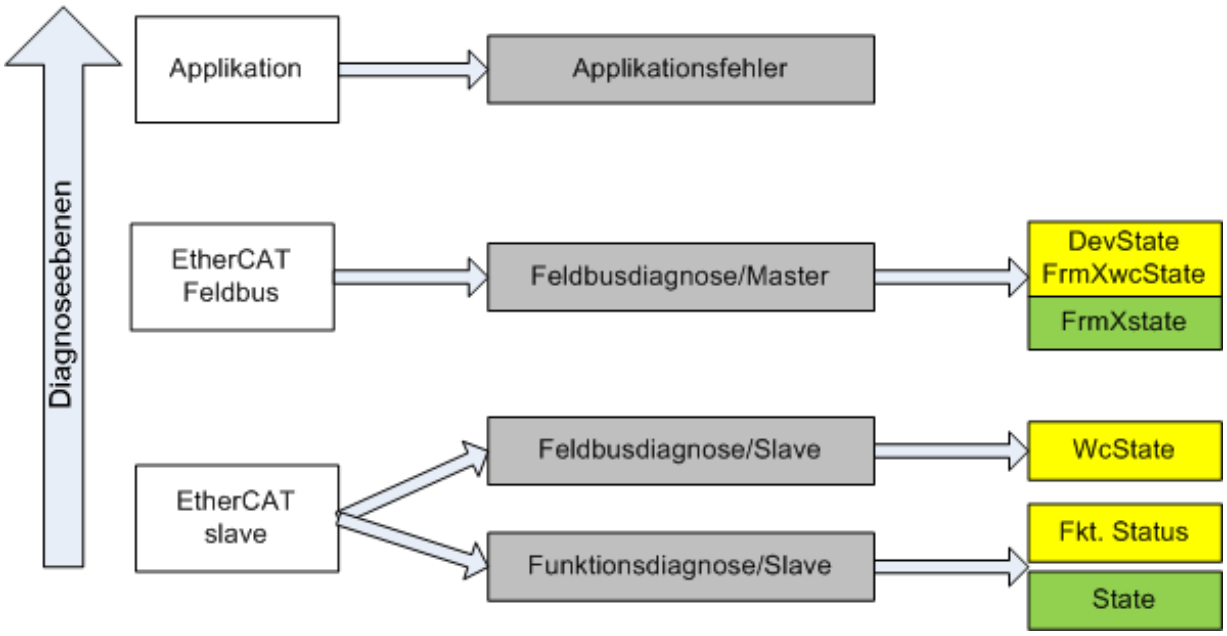



Abb. 155: Auswahl an Diagnoseinformationen eines EtherCAT Slave

Im Allgemeinen verfügt ein EtherCAT Slave über

- slave-typische Kommunikationsdiagnose (Diagnose der erfolgreichen Teilnahme am Prozessdatenaustausch und richtige Betriebsart)
  Diese Diagnose ist für alle Slaves gleich.

  als auch über
- kanal-typische Funktionsdiagnose (geräteabhängig)
  Siehe entsprechende Gerätedokumentation

Die Farbgebung in Abb. *Auswahl an Diagnoseinformationen eines EtherCAT Slave* entspricht auch den Variablenfarben im System Manager, siehe Abb. *Grundlegende EtherCAT Slave Diagnose in der PLC*.

| Farbe | Bedeutung |
|---|---|
| gelb | Eingangsvariablen vom Slave zum EtherCAT Master, die in jedem Zyklus aktualisiert werden |
| rot | Ausgangsvariablen vom Slave zum EtherCAT Master, die in jedem Zyklus aktualisiert werden |
| grün | Informationsvariabeln des EtherCAT Masters, die azyklisch aktualisiert werden d. h. in einem Zyklus eventuell nicht den letztmöglichen Stand abbilden. Deshalb ist ein Auslesen solcher Variablen über ADS sinnvoll. |

In Abb. *Grundlegende EtherCAT Slave Diagnose in der PLC* ist eine Beispielimplementation einer grundlegenden EtherCAT Slave Diagnose zu sehen. Dabei wird eine Beckhoff EL3102 (2 kanalige analoge Eingangsklemme) verwendet, da sie sowohl über slave-typische Kommunikationsdiagnose als auch über kanal-spezifische Funktionsdiagnose verfügt. In der PLC sind Strukturen als Eingangsvariablen angelegt, die jeweils dem Prozessabbild entsprechen.

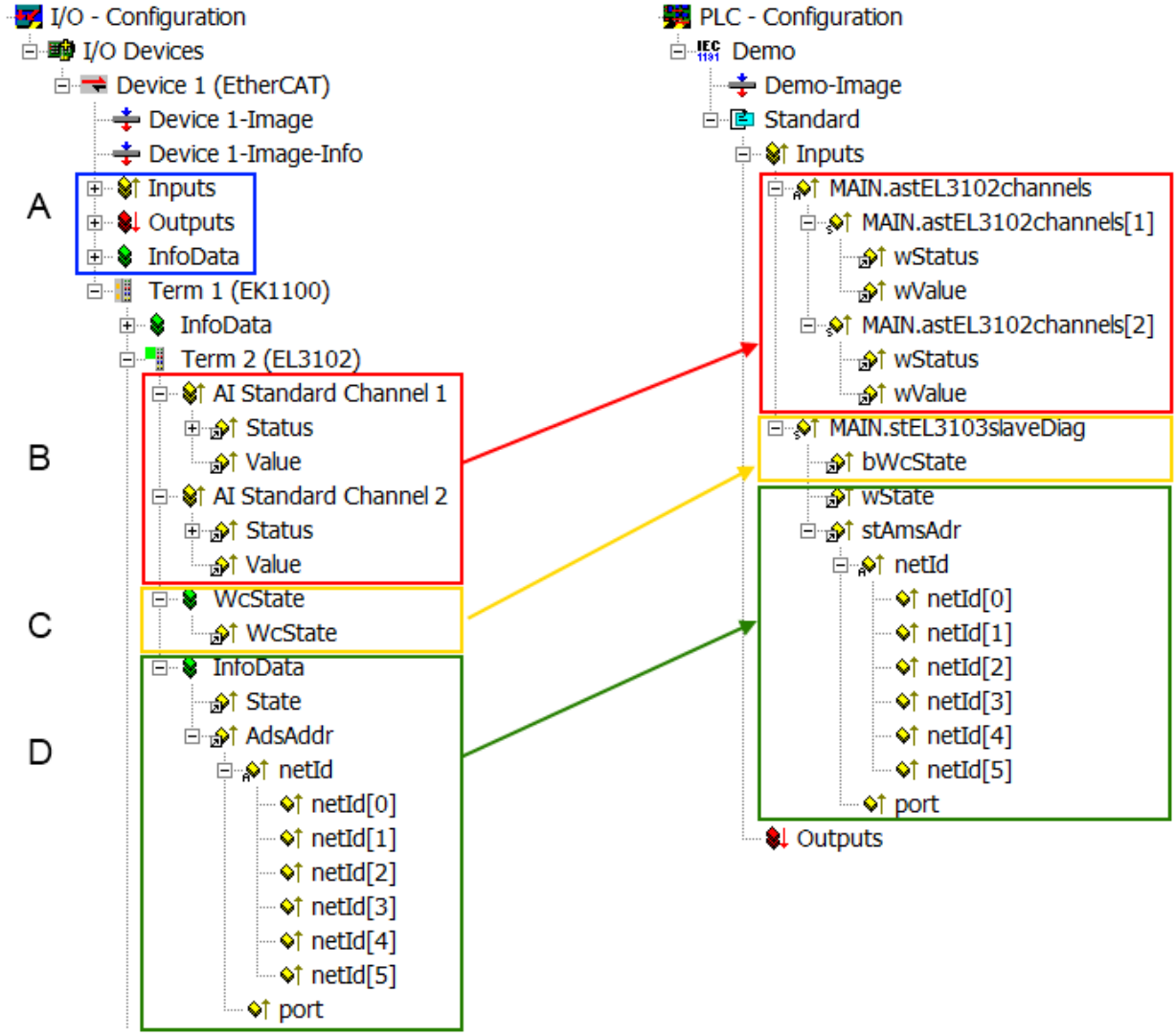



Abb. 156: Grundlegende EtherCAT Slave Diagnose in der PLC

Dabei werden folgende Aspekte abgedeckt:

| Kennzeichen | Funktion | Ausprägung | Anwendung/Auswertung |
|---|---|---|---|
| A | Diagnoseinformationen des EtherCAT Master<br>zyklisch aktualisiert (gelb) oder azyklisch bereitgestellt (grün). | | Zumindest der DevState ist in der PLC zyklusaktuell auszuwerten.<br>Die Diagnoseinformationen des EtherCAT Master bieten noch weitaus mehr Möglichkeiten, die in der EtherCAT-Systemdokumentation behandelt werden. Einige Stichworte:<br>• CoE im Master zur Kommunikation mit/über die Slaves<br>• Funktionen aus *TcEtherCAT.lib*<br>• OnlineScan durchführen |
| B | Im gewählten Beispiel (EL3102) umfasst die EL3102 zwei analoge Eingangskanäle, die einen eigenen Funktionsstatus zyklusaktuell übermitteln. | Status<br>• die Bitdeutungen sind der Gerätedokumentation zu entnehmen<br>• andere Geräte können mehr oder keine slave-typischen Angaben liefern | Damit sich die übergeordnete PLC-Task (oder entsprechende Steueranwendungen) auf korrekte Daten verlassen kann, muss dort der Funktionsstatus ausgewertet werden. Deshalb werden solche Informationen zyklusaktuell mit den Prozessdaten bereitgestellt. |
| C | Für jeden EtherCAT Slave mit zyklischen Prozessdaten zeigt der Master durch einen so genannten Working-Counter an, ob der Slave erfolgreich und störungsfrei am zyklischen Prozessdatenverkehr teilnimmt. Diese elementar wichtige Information wird deshalb im System Manager zyklusaktuell<br>1. am EtherCAT Slave als auch inhaltsidentisch<br>2. als Sammelvariable am EtherCAT Master (siehe Punkt A)<br>zur Verlinkung bereitgestellt. | WcState (Working Counter)<br>0: gültige Echtzeitkommunikation im letzten Zyklus<br>1: ungültige Echtzeitkommunikation<br>ggf. Auswirkung auf die Prozessdaten anderer Slaves, die in der gleichen SyncUnit liegen | Damit sich die übergeordnete PLC-Task (oder entsprechende Steueranwendungen) auf korrekte Daten verlassen kann, muss dort der Kommunikationsstatus des EtherCAT Slaves ausgewertet werden. Deshalb werden solche Informationen zyklusaktuell mit den Prozessdaten bereitgestellt. |
| D | Diagnoseinformationen des EtherCAT Masters, die zwar am Slave zur Verlinkung dargestellt werden, aber tatsächlich vom Master für den jeweiligen Slave ermittelt und dort dargestellt werden. Diese Informationen haben keinen Echtzeit-Charakter weil sie<br>• nur selten/nie verändert werden, außer beim Systemstart<br>• selbst auf azyklischem Weg ermittelt werden (z.B. EtherCAT Status) | State<br>aktueller Status (INIT..OP) des Slaves. Im normalen Betriebszustand muss der Slave im OP (=8) sein.<br>*AdsAddr*<br>Die ADS-Adresse ist nützlich, um aus der PLC/Task über ADS mit dem EtherCAT Slave zu kommunizieren, z.B. zum Lesen/Schreiben auf das CoE. Die AMS-NetID eines Slaves entspricht der AMS-NetID des EtherCAT Masters, über den *port* (= EtherCAT Adresse) ist der einzelne Slave ansprechbar. | Informationsvariabeln des EtherCAT Masters, die azyklisch aktualisiert werden, d.h. in einem Zyklus eventuell nicht den letztmöglichen Stand abbilden. Deshalb ist ein Auslesen solcher Variablen über ADS möglich. |

**HINWEIS**

**Diagnoseinformationen**

Es wird dringend empfohlen, die angebotenen Diagnoseinformationen auszuwerten um in der Applikation entsprechend reagieren zu können.

### CoE-Parameterverzeichnis

Das CoE-Parameterverzeichnis (CanOpen-over-EtherCAT) dient der Verwaltung von Einstellwerten des jeweiligen Slaves. Bei der Inbetriebnahme eines komplexeren EtherCAT Slaves sind unter Umständen hier Veränderungen vorzunehmen. Zugänglich ist es über den TwinCAT System Manager, s. Abb. *EL3102, CoE-Verzeichnis*:

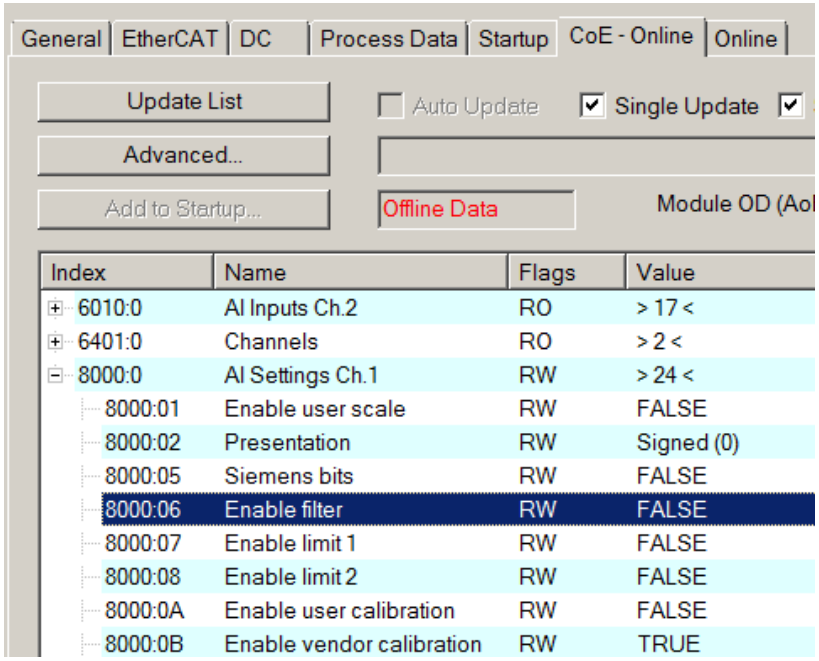



Abb. 157: EL3102, CoE-Verzeichnis

**EtherCAT-Systemdokumentation**

Es ist die ausführliche Beschreibung in der EtherCAT-Systemdokumentation (EtherCAT Grundlagen --> CoE Interface) zu beachten!

Einige Hinweise daraus in Kürze:

- Es ist geräteabhängig, ob Veränderungen im Online-Verzeichnis slave-lokal gespeichert werden. EL-Klemmen (außer den EL66xx) verfügen über diese Speichermöglichkeit.
- Es ist vom Anwender die StartUp-Liste mit den Änderungen zu pflegen.

### Inbetriebnahmehilfe im TwinCAT System Manager

In einem fortschreitenden Prozess werden für EL/EP-EtherCAT-Geräte Inbetriebnahmeoberflächen eingeführt. Diese sind in TwinCAT System Managern ab TwinCAT 2.11R2 verfügbar. Sie werden über entsprechend erweiterte ESI-Konfigurationsdateien in den System Manager integriert.

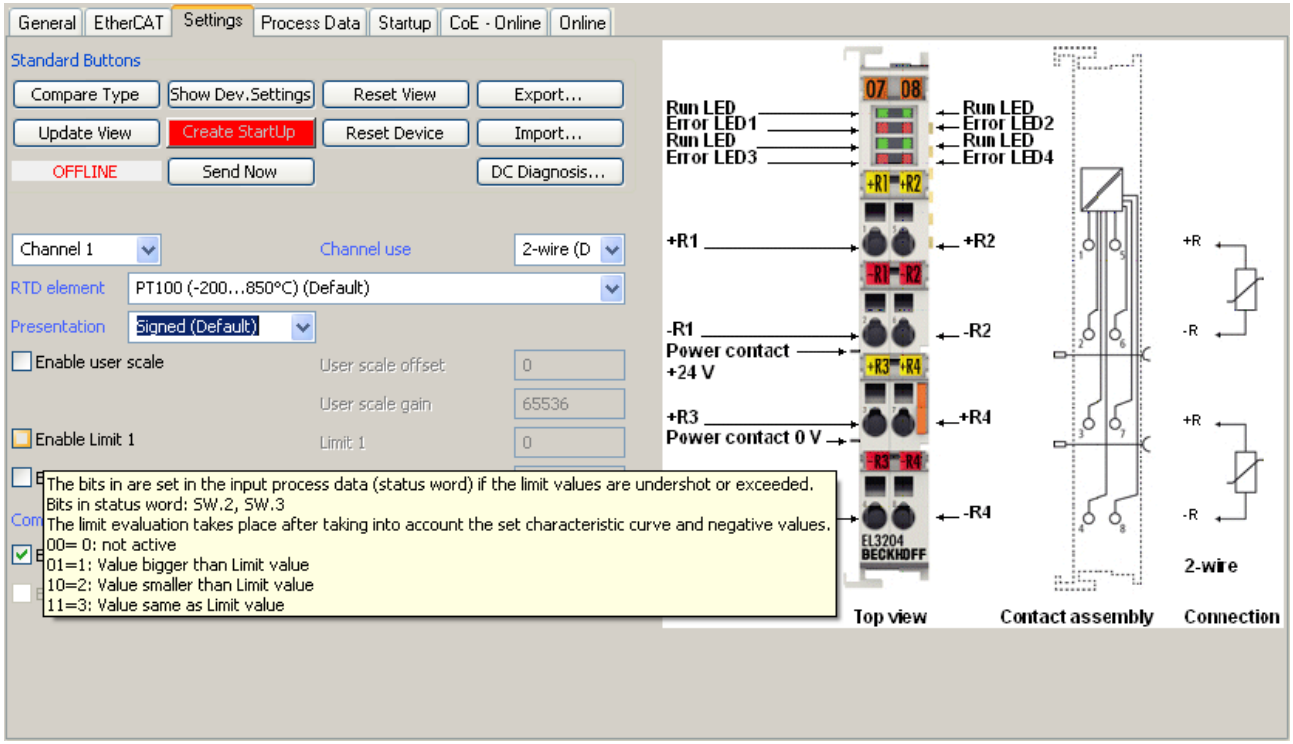



Abb. 158: Beispiel Inbetriebnahmehilfe für eine EL3204

Diese Inbetriebnahme verwaltet zugleich

- CoE-Parameterverzeichnis
- DC/FreeRun-Modus
- die verfügbaren Prozessdatensätze (PDO)

Die dafür bisher nötigen Karteireiter „Process Data“, „DC“, „Startup“ und „CoE-Online“ werden zwar noch angezeigt, es wird aber empfohlen die automatisch generierten Einstellungen durch die Inbetriebnahmehilfe nicht zu verändern, wenn diese verwendet wird.

Das Inbetriebnahme-Tool deckt nicht alle möglichen Einsatzfälle eines EL/EP-Gerätes ab. Sind die Einstellmöglichkeiten nicht ausreichend, können vom Anwender wie bisher DC-, PDO- und CoE-Einstellungen manuell vorgenommen werden.

### EtherCAT State: automatisches Default-Verhalten des TwinCAT System Managers und manuelle Ansteuerung

Ein EtherCAT Slave hat für den ordnungsgemäßen Betrieb nach der Versorgung mit Betriebsspannung die Stati

- INIT
- PREOP
- SAFEOP
- OP

zu durchlaufen. Der EtherCAT Master ordnet diese Zustände an in Abhängigkeit der Initialisierungsroutinen, die zur Inbetriebnahme des Gerätes durch die ES/XML und Anwendereinstellungen (Distributed Clocks (DC), PDO, CoE) definiert sind. Siehe dazu auch Kapitel "Grundlagen der Kommunikation, EtherCAT State Machine [▶ 71]. Der Hochlauf kann je nach Konfigurationsaufwand und Gesamtkonfiguration bis zu einigen Sekunden dauern.

Auch der EtherCAT Master selbst muss beim Start diese Routinen durchlaufen, bis er in jedem Fall den Zielzustand OP erreicht.

Der vom Anwender beabsichtigte, von TwinCAT beim Start automatisch herbeigeführte Ziel-State kann im System Manager eingestellt werden. Sobald TwinCAT in RUN versetzt wird, wird dann der TwinCAT EtherCAT Master die Zielzustände anfahren.

### Standardeinstellung

Standardmäßig ist in den erweiterten Einstellungen des EtherCAT Masters gesetzt:

- EtherCAT Master: OP
- Slaves: OP
  Diese Einstellung gilt für alle Slaves zugleich.

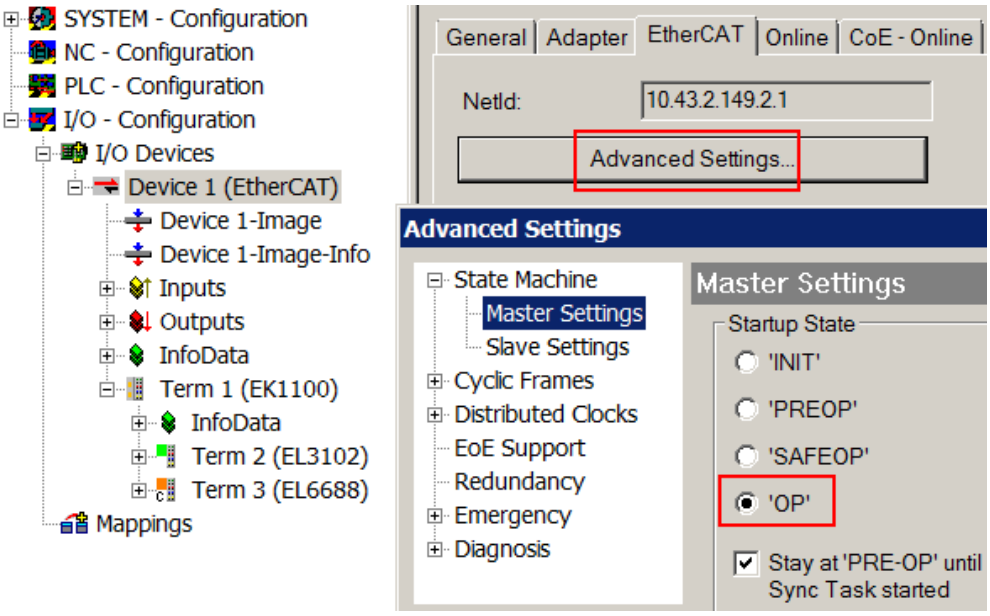



Abb. 159: Default Verhalten System Manager

Zusätzlich kann im Dialog „Erweiterte Einstellung“ beim jeweiligen Slave der Zielzustand eingestellt werden, auch dieser ist standardmäßig OP.

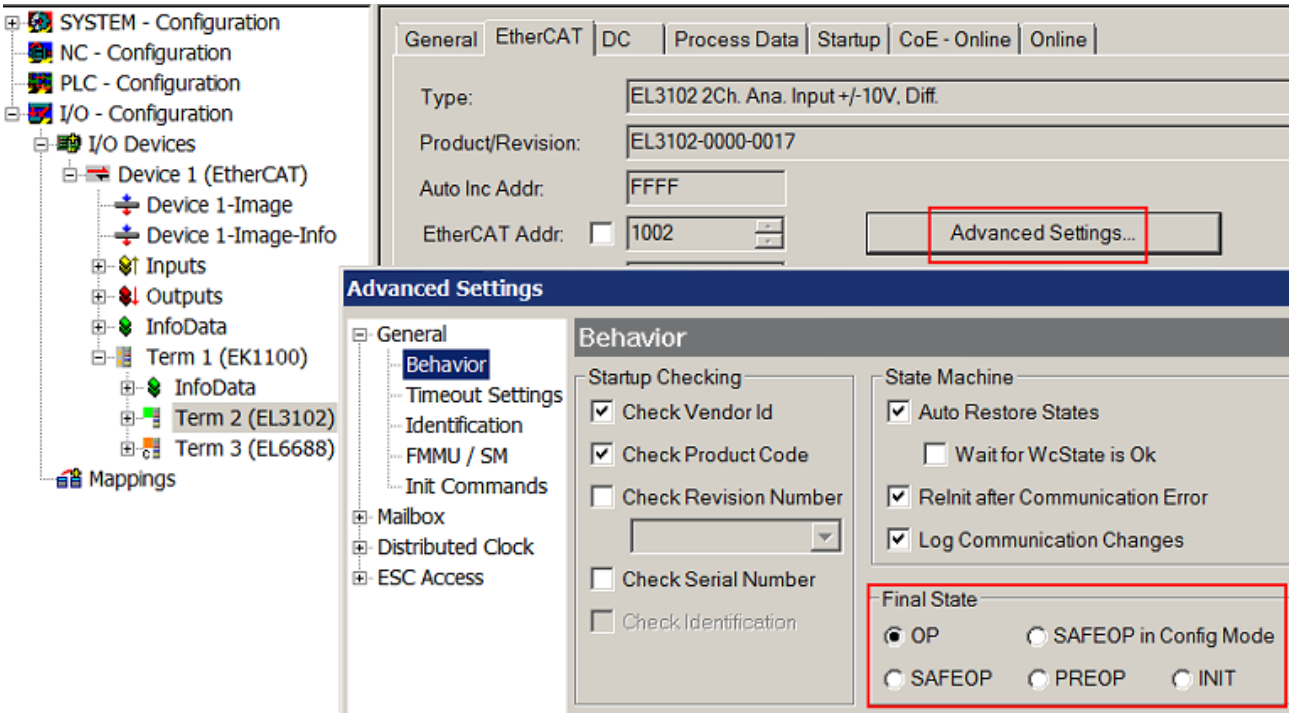



Abb. 160: Default Zielzustand im Slave

### Manuelle Führung

Aus bestimmten Gründen kann es angebracht sein, aus der Anwendung/Task/PLc die States kontrolliert zu fahren, z. B.

- aus Diagnosegründen
- kontrolliertes Wiederanfahren von Achsen
- ein zeitlich verändertes Startverhalten ist gewünscht

Dann ist es in der PLC-Anwendung sinnvoll, die PLC-Funktionsblöcke aus der standardmäßig vorhandenen *TcEtherCAT.lib* zu nutzen und z. B. mit *FB_EcSetMasterState* die States kontrolliert anzufahren.

Die Einstellungen im EtherCAT Master sind dann sinnvollerweise für Master und Slave auf INIT zu setzen.

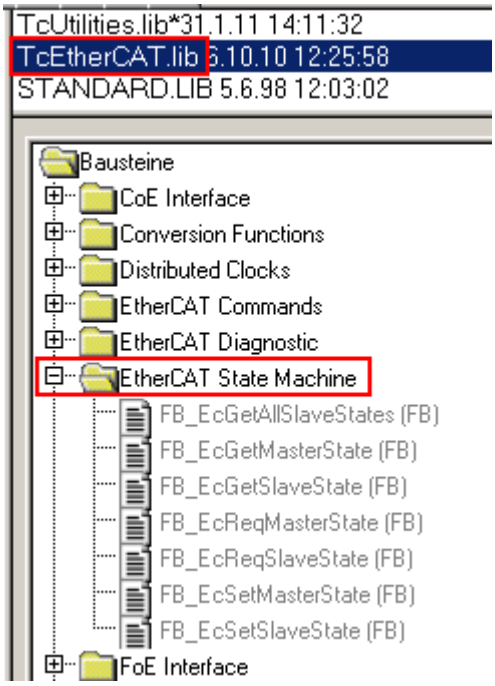
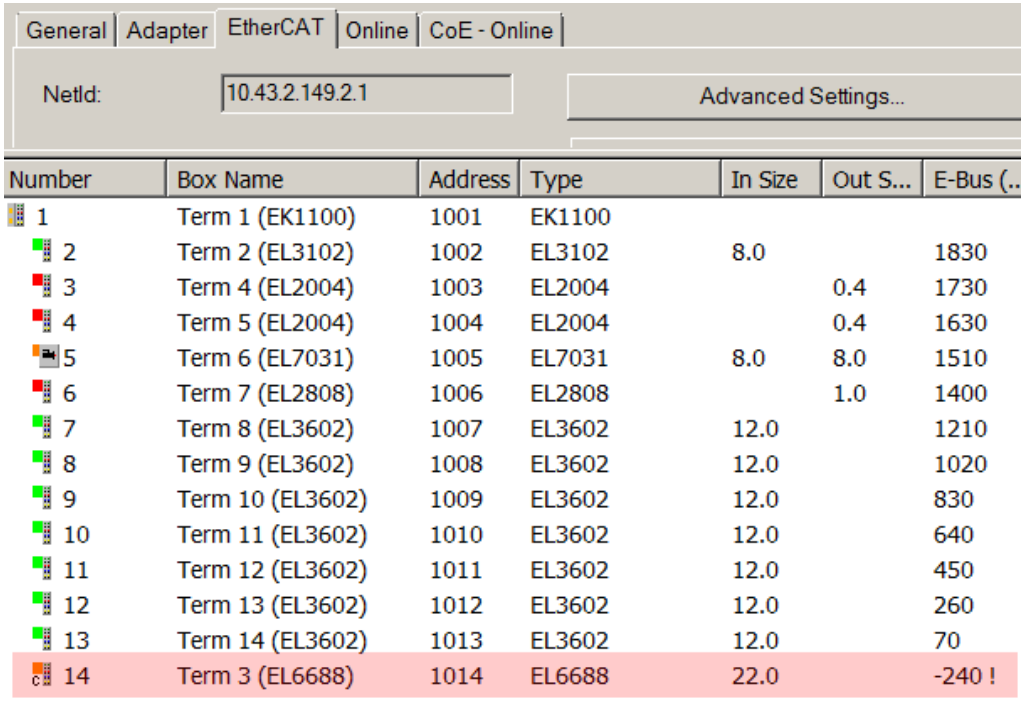



Abb. 161: PLC-Bausteine

### Hinweis E-Bus-Strom

EL/ES-Klemmen werden im Klemmenstrang auf der Hutschiene an einen Koppler gesetzt. Ein Buskoppler kann die an ihm angefügten EL-Klemmen mit der E-Bus-Systemspannung von 5 V versorgen, i.d.R. ist ein Koppler dabei bis zu 2 A belastbar. Zu jeder EL-Klemme ist die Information, wie viel Strom sie aus der E-Bus-Versorgung benötigt, online und im Katalog verfügbar. Benötigen die angefügten Klemmen mehr Strom als der Koppler liefern kann, sind an entsprechenden Positionen im Klemmenstrang Einspeiseklemmen (z. B. EL9410) zu setzen.

Im TwinCAT System Manager wird der vorberechnete theoretische maximale E-Bus-Strom als Spaltenwert angezeigt. Eine Unterschreitung wird durch negativen Summenbetrag und Ausrufezeichen markiert, vor einer solchen Stelle ist eine Einspeiseklemme zu setzen.




| Number | Box Name | Address | Type | In Size | Out S... | E-Bus (.. |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | Term 1 (EK1100) | 1001 | EK1100 | | | |
| 2 | Term 2 (EL3102) | 1002 | EL3102 | 8.0 | | 1830 |
| 3 | Term 4 (EL2004) | 1003 | EL2004 | | 0.4 | 1730 |
| 4 | Term 5 (EL2004) | 1004 | EL2004 | | 0.4 | 1630 |
| 5 | Term 6 (EL7031) | 1005 | EL7031 | 8.0 | 8.0 | 1510 |
| 6 | Term 7 (EL2808) | 1006 | EL2808 | | 1.0 | 1400 |
| 7 | Term 8 (EL3602) | 1007 | EL3602 | 12.0 | | 1210 |
| 8 | Term 9 (EL3602) | 1008 | EL3602 | 12.0 | | 1020 |
| 9 | Term 10 (EL3602) | 1009 | EL3602 | 12.0 | | 830 |
| 10 | Term 11 (EL3602) | 1010 | EL3602 | 12.0 | | 640 |
| 11 | Term 12 (EL3602) | 1011 | EL3602 | 12.0 | | 450 |
| 12 | Term 13 (EL3602) | 1012 | EL3602 | 12.0 | | 260 |
| 13 | Term 14 (EL3602) | 1013 | EL3602 | 12.0 | | 70 |
| 14 | Term 3 (EL6688) | 1014 | EL6688 | 22.0 | | -240 ! |

Abb. 162: Unzulässige Überschreitung E-Bus Strom

Ab TwinCAT 2.11 wird bei der Aktivierung einer solchen Konfiguration eine Warnmeldung „E-Bus Power of Terminal...“ im Logger-Fenster ausgegeben:

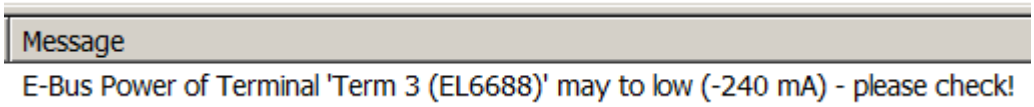



Abb. 163: Warnmeldung E-Bus-Überschreitung

**HINWEIS**

**Achtung! Fehlfunktion möglich!**

Die E-Bus-Versorgung aller EtherCAT-Klemmen eines Klemmenblocks muss aus demselben Massepotential erfolgen!

## 5.4 Kurzanleitung zur Inbetriebnahme

Wird eine EL40xx in die TwinCAT Konfiguration eingebaut, erscheinen je nach Klemme die möglichen Ausgangskanäle, z. B. hier die EL4038:

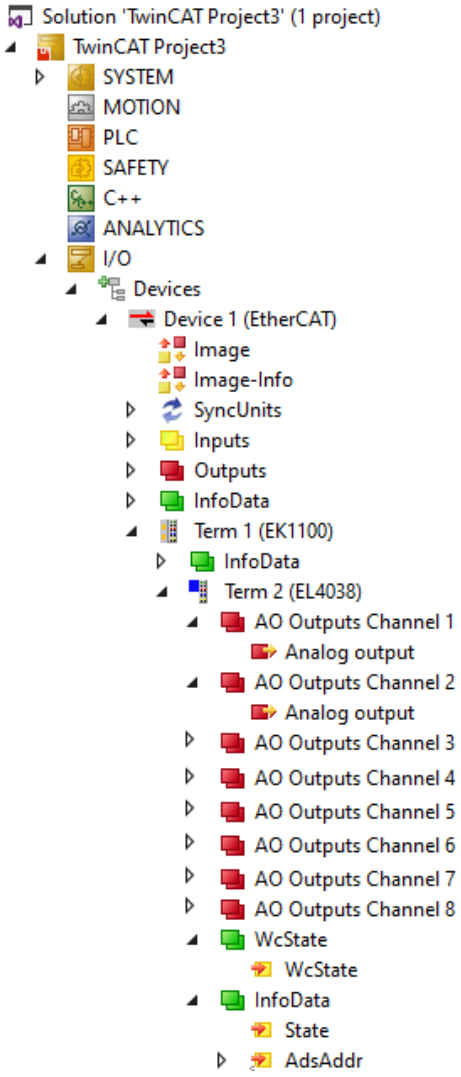



Abb. 164: Prozessdaten der EL4038

Im Fall der EL4038 sind hier 8 Sätze an Echtzeit-Prozessdaten (rot) vorhanden, für jeden Ausgabekanal einer.

Die Kanalvariablen „Analog output“ sind vom Typ INT, also 16 Bit mit Vorzeichen, auch bei den unipolaren Ausgangsklemmen 0…10V, 0/4…20mA.

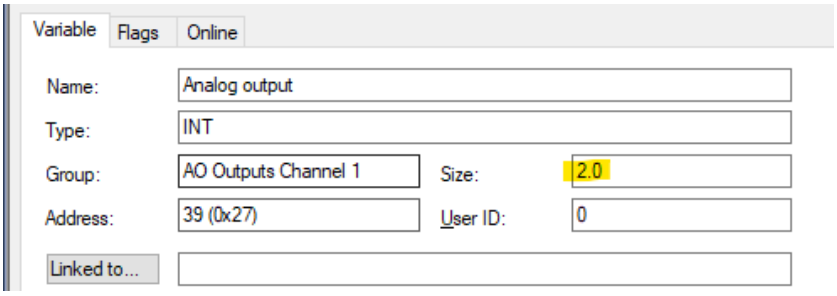



Abb. 165: Anzeige der Variablengröße am Bsp. „AO Outputs Channel 1“

Die Kanalvariablem müssen zum Betrieb mit der entsprechenden programmseitigen Variablen verknüpft werden. Verknüpfte Variablen werden durch einen Pfeil gekennzeichnet (s. folgende Abb.).

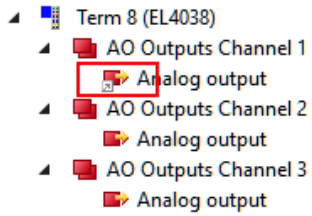



Abb. 166: Anzeige der verknüpften Variable im TwinCAT Baum

Ist dies geschehen und die TwinCAT Konfiguration aktiviert, gibt die EL40xx bereits die entsprechenden Analogwerte elektrisch aus.

Der Ausgang wird dann aus der Steuerung zyklisch beschrieben, hier beispielsweise mit einer Spannungsrampe zum Test:

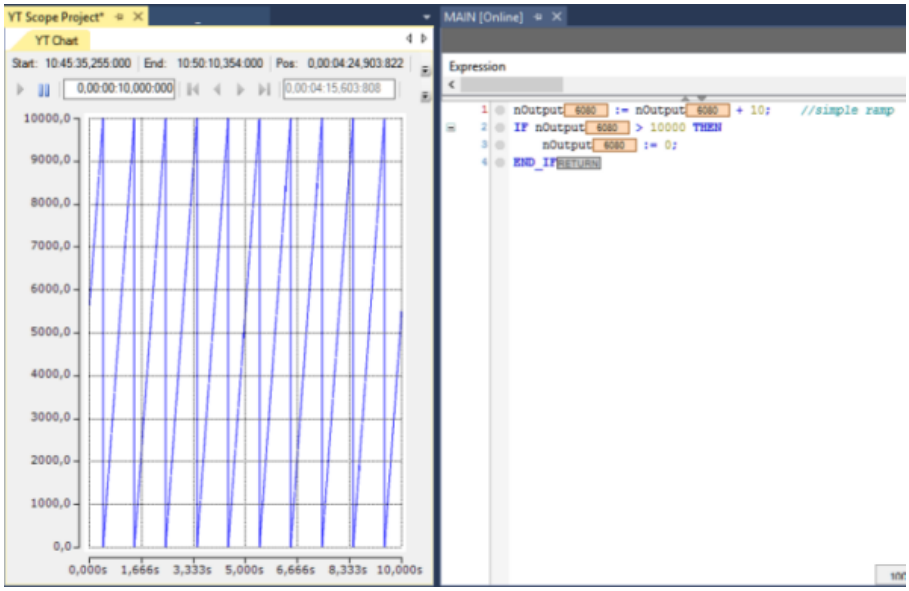



Abb. 167: Ausgabe der Analogwerte am Bsp. einer Spannungsrampe

Damit ist die grundsätzlich Inbetriebnahme abgeschlossen.

## 5.5 Übersicht Prozessdaten (PDO)

Die EL40xx haben ein statisches Prozessabbild das nicht verändert werden kann. Je nach Klemme werden die 1…8 Kanäle „Analog output“ zur Verlinkung angeboten.

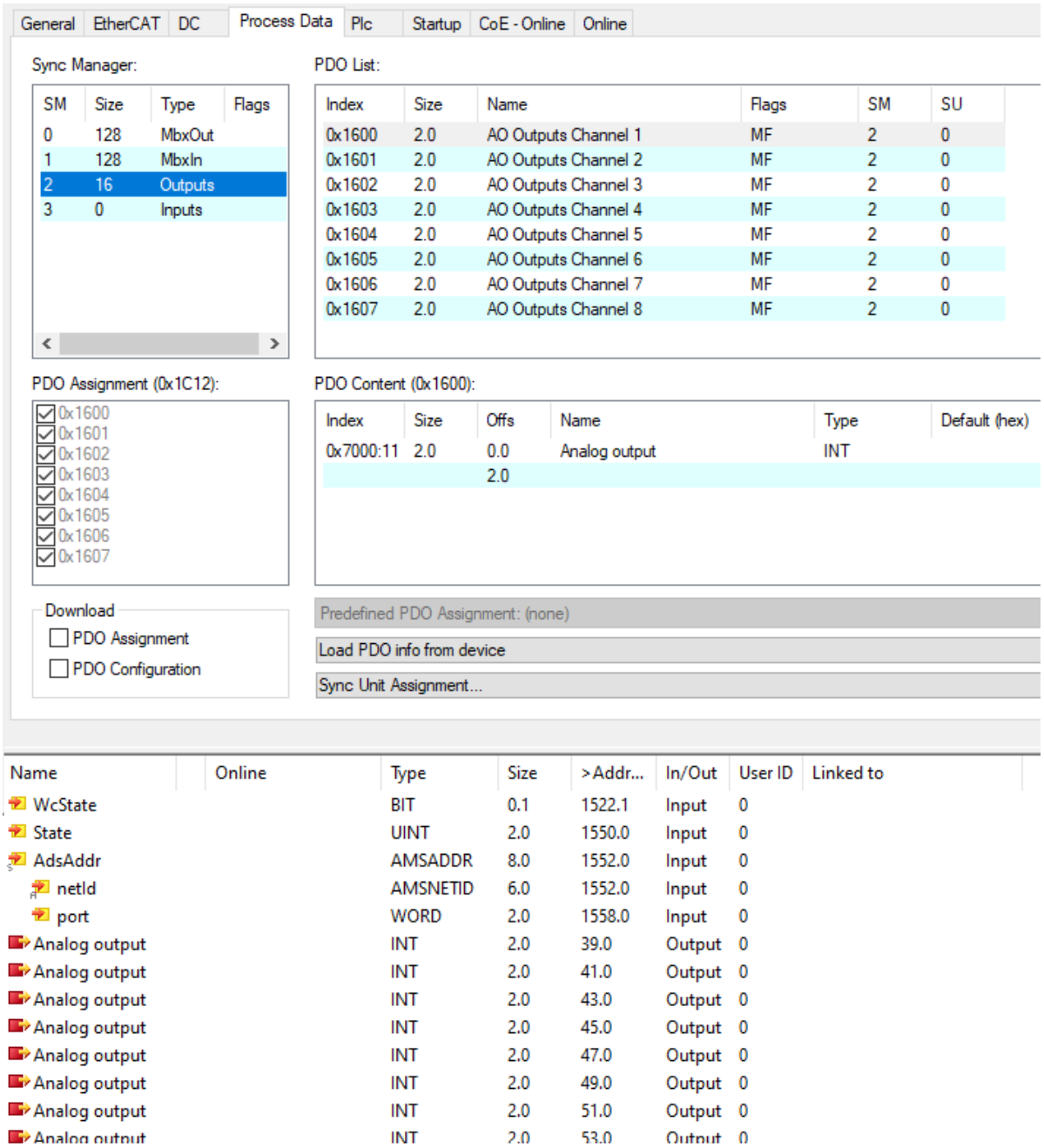



Abb. 168: EL40x8 - Prozessdaten

Es sind keine Kanäle abwählbar.

### Beschreibung der PDOs der EL40xx Klemmen

| Richtung | PDO | PDO Name | Echtzeitverhalten | Datentyp | CoE Index | Default-Wert | Bedeutung |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Ausgang (von der Steuerung) | AO Outputs Channel n | Analog output | Realtime: zyklisch übertragenes PDO | INT16 (16 Bit signed) | 0x160n | 0 | Sollwert des Analogausgangs |
| Eingang (zur Steuerung) | WcState | WcState | Non-Realtime: wird nicht vom EtherCAT slave übertragen sondern vom EtherCAT Master bei diesem EtherCAT slave eingeblendet und zeigt Diagnose Information | BIT | - | 0 | Zyklische Kontrolle des EtherCAT Datenaustausch. Soll „0“ sein. |
| | InfoData | State | | UINT16 | - | 0 | State des EtherCAT slave. Ist im Regelbetrieb “8” |
| | | AdsAddr | | 8 Byte Struktur | - | variabel | ADS-Adresse unter der dieser EtherCAT Slave im TwinCAT System für azyklische Kommunikation z. B. zum CoE erreichbar ist |

## 5.6 Grundlagen zur Funktion

Im Folgenden werden die Grundfunktion und die möglichen Einstellungen der EL40xx beschrieben.

Übergeordnete Hinweise finden Sie in der Systembeschreibung.

### 5.6.1 Änderung der Slave-Parameter im CoE-Verzeichnis

Bei der Inbetriebnahme müssen ggf. die CoE-Parameter verändert werden. Im Reiter „CoE-Online“ des EtherCAT-Slave können die CoE-Parameter (CAN over EtherCAT) verändert werden.

**Online-Zugriff:**

Die Klemme ist real am Bus ansprechbar. Dabei wird das echte CoE-Verzeichnis aus der Klemme dargestellt. Einige Objekte darin sind beschreibbar und können verändert werden. Hier die Abbildung aus der EL4038 aus dem Inbetriebnahmebeispiel:

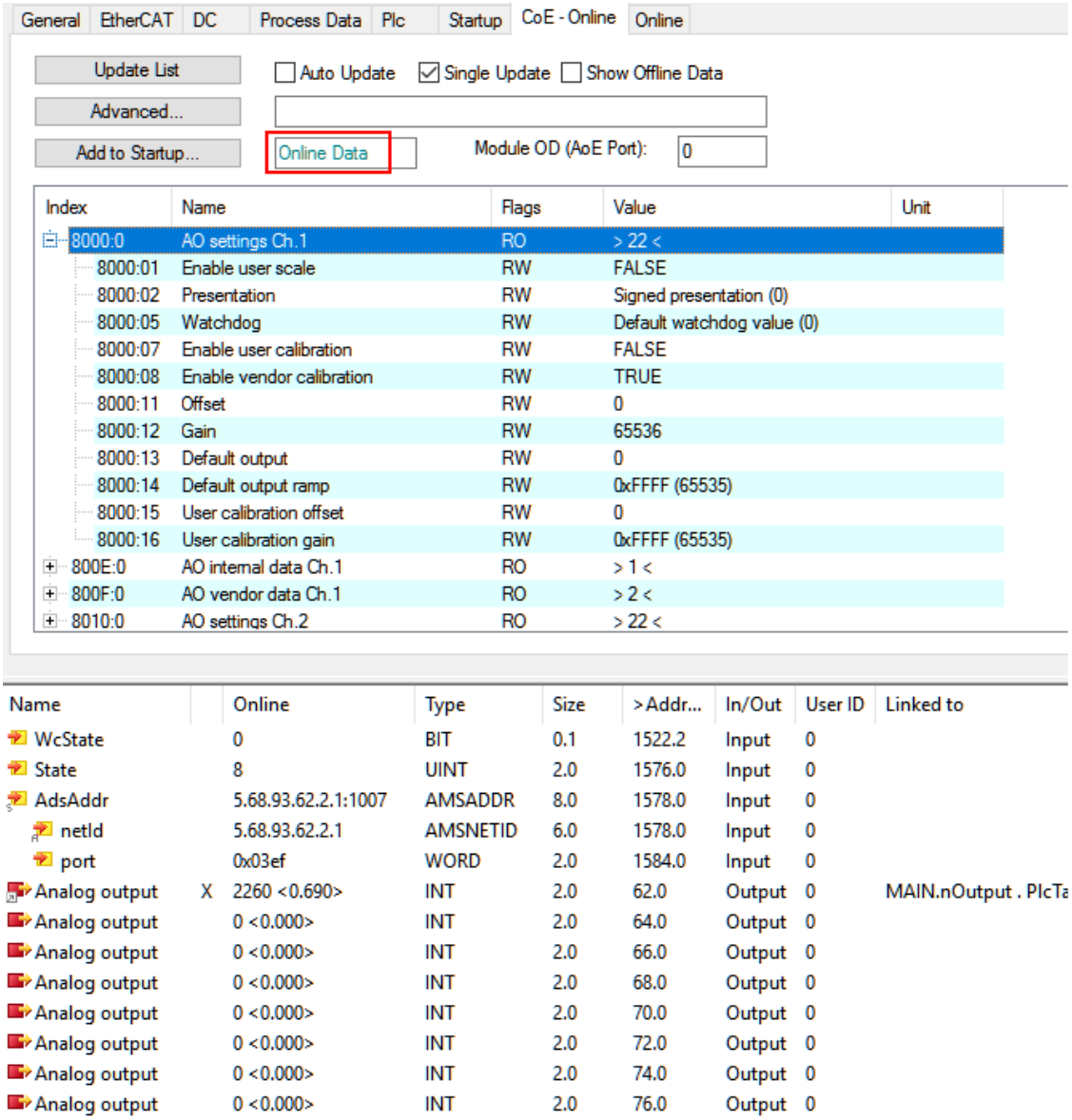



Abb. 169: Zugriff auf die CoE-Parameter im TwinCAT System Manager, Online

Insbesondere die Objekte 0x80n0 (n steht für den Kanal, n=0,1,2,3…) sind zur Einstellung zugänglich. Die veränderten Werte werden in der Klemme stromausfallsicher gespeichert.

**Offline-Beschreibung:**

Ist die Klemme nicht real am Bus ansprechbar, wird nur die sog. Offline-Beschreibung des CoE-Verzeichnisses angezeigt. Diese ist Offline-Beschreibung ist in der ESI-Beschreibung (XML) für genau diesen Zweck enthalten. Die Parameter können nicht verändert werden, sie können aber benutzt werden um z. B. StartUp-Kommandos zu definieren.

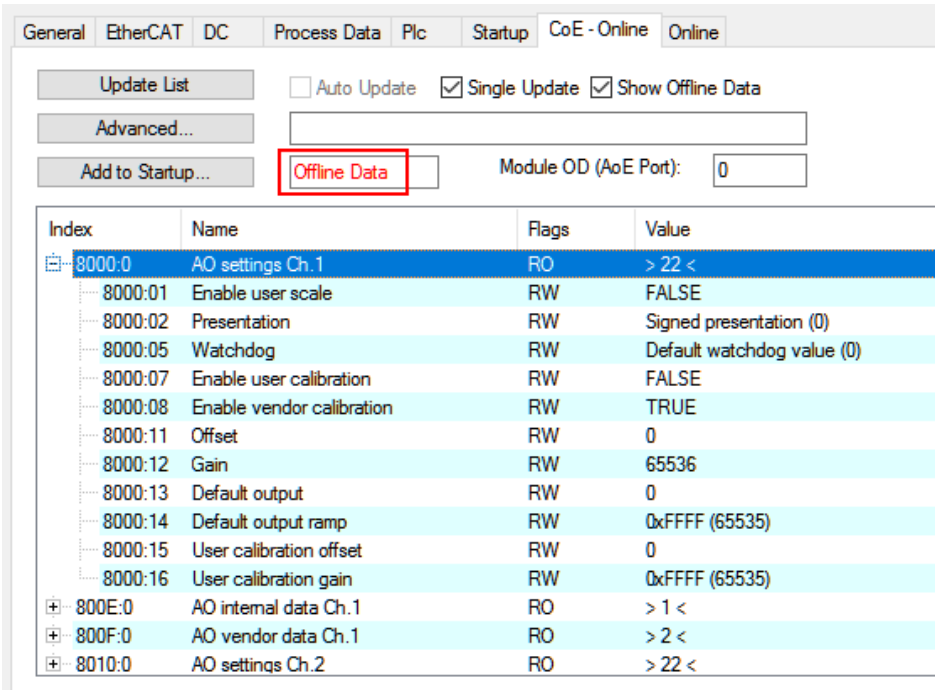



Abb. 170: Zugriff auf die CoE-Parameter im TwinCAT System Manager, Offline

**HINWEIS**

**Veränderungen im CoE-Verzeichnis, Austauschfall**

Damit auch im Austauschfall eines EtherCAT-Slaves bei dem neu eingesetzten Slave die CoE-Parameter richtig gesetzt werden, sind kundenseitige Veränderungen in der StartUp-Liste einzutragen.

**HINWEIS**

**Veränderungen im CoE-Verzeichnis, Programmzugriff**

Die CoE-Parameter können auch im Betrieb (soweit sinnvoll) durch die PLC mit entsprechenden Steuerungsbefehlen gelesen und geschrieben werden.

Beachten Sie, dass CoE-Einstellungen in der Regel im Slave gespeichert werden. Jede Veränderung führt zu einem Speichervorgang. Der Speicher im Gerät hat eine begrenzte elektrische Lebensdauer von z. B. einigen 100.000 Speichervorgängen.

Sollen über lange Zeit und wiederholt Einstellungen verändert werden, ist die Funktion NoCoeStorage [▶ 74] zu verwenden.

Steht diese im jeweiligen Gerät nicht zur Verfügung, muss damit gerechnet werden, dass der Speicher langfristig ausfällt.

## 5.6.2 Blockschaltbild zur Bestimmung der Ausgabewerte

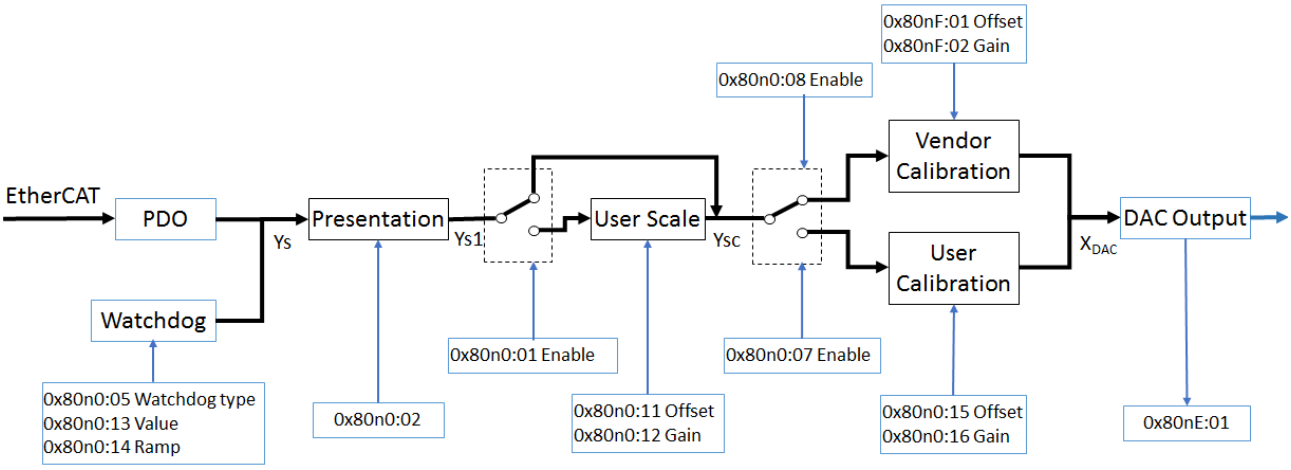



Abb. 171: Blockschaltbild zur Berechnung der Ausgabewerte

Initiale Default-Einstellung der EL40xx:

| Funktion | Default-Einstellung | Erklärung |
|---|---|---|
| Watchdog [▶ 186] | 0x80n0:05 = Default watchdog value (0) | Der Default-Wert in Index 0x80n0:13 ist aktiv |
| Presentation [▶ 183] | 0x80n0:02 = Signed presentation (0) | Darstellung im Zweier-Komplement |
| User Scale [▶ 185] | 0x80n0:01 = FALSE | Die Anwender Skalierung ist inaktiv |
| Vendor calibration [▶ 185] | 0x80n0:08 = TRUE | Die Hersteller Kalibrierung ist aktiv |
| User calibration [▶ 185] | 0x80n0:07 = FALSE | Die Anwender Kalibrierung ist aktiv |

Weitere Einstellmöglichkeiten der oben genannten Parameter werden im Folgenden näher erläutert.

**Keine gleichzeitige Aktivierung von Hersteller- und Anwenderabgleich**

Es darf nur entweder der Herstellerabgleich (0x80n0:08 „Enable vendor calibration“) **oder** der Anwenderabgleich (0x80n0:01 „Enable user calibration) aktiviert werden.

## 5.6.3 Berechnung der Ausgabewerte

**Begriff „Kalibrierung“**

Der bei Beckhoff historisch begründete Begriff „Kalibrierung“ wird hier für die Abgleichdaten verwendet, auch wenn er nichts mit Abweichungsaussagen eines Kalibrierungszertifikates zu tun hat. Es werden hier faktisch die hersteller- oder kundenseitigen Abgleichdaten/Justagedaten beschrieben die das Gerät im laufenden Betrieb verwendet, um die Ausgabegenauigkeit einzuhalten.

Die Klemme übernimmt permanent die Sollwerte aus den EtherCAT Prozessdaten, rechnet sie nach den Einstellungen um und gibt sie an den internen DAC (Digital-Analog-Converter) weiter, der das elektrische Ausgabesignal bildet. Siehe dazu das Blockschaltbild.

### 5.6.3.1 Funktion Darstellung (Presentation)

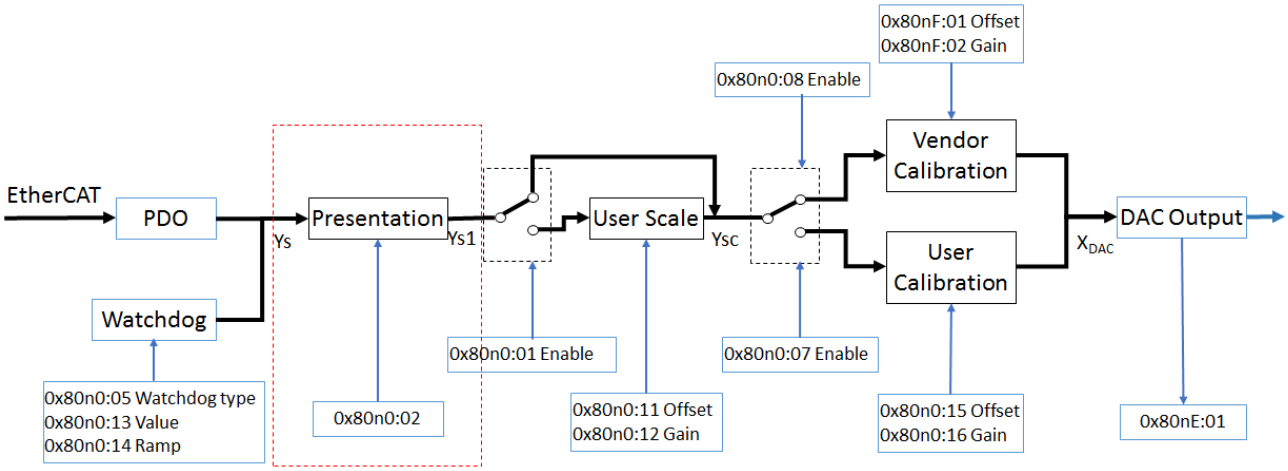



Abb. 172: Blockschaltbild zur Bestimmung der Ausgabewerte mit Default-Einstellungen (Funktion Darstellung)

Der Presentation-Baustein nach Index 0x80x0:02 [▶ 211] formt den PDO-Wert je nach Einstellung in das interne SINT16-Format (signed Integer, 16 bit) für die weitere Berechnung und DAC-Ausgabe um. Je nach ausgewählter Darstellung (Presentation) gilt bei:

**Signed presentation (default Einstellung)**

- Es wird ein SINT16 mit Vorzeichen im höchsten Bit (Bit15) erwartet, negative Zahlen werden im Zweier-Komplement dargestellt.
- Ys1 = Ys
- Full scale value (FSV) = 32767
- Das bedeutet konkret für die Klemmen

| Ausgangssignal | | | Wert | |
|---|---|---|---|---|
| EL400x | EL401x | EL402x | Dezimal | Hexadezimal |
| 0 V | 0 mA | 4 mA | 0 | 0x0000 |
| 5 V | 10 mA | 12 mA | 16383 | 0x3FFF |
| 10 V | 20 mA | 20 mA | 32767 | 0x7FFF |

| Ausgangssignal | Wert | |
|---|---|---|
| EL403x | Dezimal | Hexadezimal |
| -10 V | -32767 | 0x8001 |
| -5 V | -16383 | 0xC001 |
| 0 V | 0 | 0x0000 |
| 5 V | 16383 | 0x3FFF |
| 10 V | 32767 | 0x7FFF |

**Unsigned presentation**

- Es wird ein UINT16 ohne Vorzeichen erwartet, FSV= 65535,
- Zur Weiterverarbeitung wird das SINT16 gebildet: Ys1 = Ys / 2
- Es sind keine negativen Ausgabewerte mehr möglich.

**Absolute value with MSB as sign**

- Es wird ein SINT16 mit Vorzeichen im höchsten Bit (Bit15) erwartet, negative Zahlen werden absolut dargestellt (nicht im Zweier-Komplement)
- Ys1 = Ys
- FSV = 32767

**Absolute value**

- Es wird ein SINT16 mit Vorzeichen erwartet,
  negative Zahlen werden im Zweier-Komplement dargestellt
- im Fall einer negativen Zahl wird der Betrag davon gebildet und somit nur positive Werte bis $2^{15}$ = 32767 weiterverarbeitet.

**Beispiele zu den Darstellungen (Presentation)**

- *Signed Integer*:
  Der Ausgabewert wird im Zweierkomplement dargestellt.
  Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit = -32768 .. +32767
  - Beispiel:
    $1000\ 0000\ 0000\ 0000_{bin} = 0x8000_{hex} = -\ 32768_{dez}$
    $1111\ 1111\ 1111\ 1110_{bin} = 0xFFFE_{hex} = -\ 2_{dez}$
    $1111\ 1111\ 1111\ 1111_{bin} = 0xFFFF_{hex} = -\ 1_{dez}$
    $0000\ 0000\ 0000\ 0001_{bin} = 0x0001_{hex} = +1_{dez}$
    $0000\ 0000\ 0000\ 0010_{bin} = 0x0002_{hex} = +2_{dez}$
    $0111\ 1111\ 1111\ 1111_{bin} = 0x7FFF_{hex} = +32767_{dez}$
- *Unsigned Integer:*
  Der Ausgabewert wird mit 16 Bit Auflösung dargestellt.
- *Absolute value with MSB as sign:*
  Der Ausgabewert wird in der Betrag-Vorzeichendarstellung ausgegeben.
  Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit = -32767 .. +32767
  - Beispiel:
    $1111\ 1111\ 1111\ 1111_{bin} = 0xFFFF_{hex} = -\ 32767_{dez}$
    $1000\ 0000\ 0000\ 0010_{bin} = 0x8002_{hex} = -\ 2_{dez}$
    $1000\ 0000\ 0000\ 0001_{bin} = 0x8001_{hex} = -\ 1_{dez}$
    $0000\ 0000\ 0000\ 0001_{bin} = 0x0001_{hex} = +1_{dez}$
    $0000\ 0000\ 0000\ 0010_{bin} = 0x0002_{hex} = +2_{dez}$
    $0111\ 1111\ 1111\ 1111_{bin} = 0x7FFF_{hex} = +32767_{dez}$
- *Absolute value*
  Negative Ausgabewerte werden positiv dargestellt (Absolutwert)

### 5.6.3.2 Funktion Gain/Offset

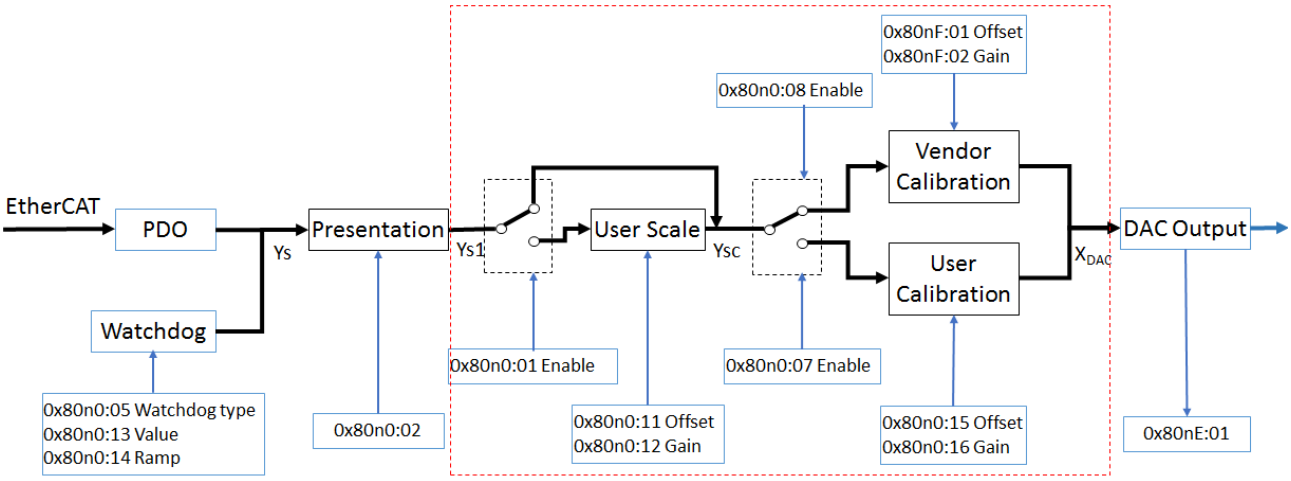



Abb. 173: Blockschaltbild zur Bestimmung der Ausgabewerte in Default-Einstellung (Funktion Gain/Offset)

**Funktion Gain/Offset**

Die Klemme ist herstellerseitig mit den VendorCalibration-Daten abgeglichen, um die spezifizierte Ausgabegenauigkeit zu erreichen. Die VendorCalibration-Daten sind passwortgeschützt und können nicht verändert werden.

Ist anlagenseitig eine Manipulation des Ausgabewertes nötig,

- sollte zuerst der User Scale mit Gain/Offset genutzt werden,
- oder es können anwenderseitig eigene Abgleichdaten in der Klemme hinterlegt werden. Dazu kann dann ebenfalls noch der User Scale wirken.

Siehe dazu auch das Blockschaltbild.

Mit:

| | | |
|---|---|---|
| $Gain_{scale}$ | = 0x80n0:12 | UserScale Gain |
| $Offset_{scale}$ | = 0x80n0:11 | UserScale Offset |
| $Gain_{user}$ | = 0x80n0:16 | UserCalibration Gain |
| $Offset_{user}$ | = 0x80n0:15 | UserCalibration Offset<br>(Bei den bipolaren EL403x-Klemmen 0x800 = $2048_{dez}$ zuaddieren) |
| $Gain_{vendor}$ | = 0x80nF:02 | VendorCalibration Gain |
| $Offset_{vendor}$ | = 0x80nF:01 | VendorCalibration Offset |
| $X_{DAC}$ | = 0x80nE:01 | DAC raw value |
| Ys | EtherCAT PDO Sollwert | |

**Ist der Einfluss der Skalierung:**

Anwenderskalierung aktiv: $Ysc = Ys1 * Gain_{scale} * 2^{-16} + Offset_{scale}$

Anwenderskalierung inaktiv: Ysc = Ys1

**Und der Einfluss auf die Kalibrierwerte:**

Herstellerabgleich aktiv: $X_{DAC} = Ysc * Gain_{vendor} * 2^{-16} + Offset_{vendor}$

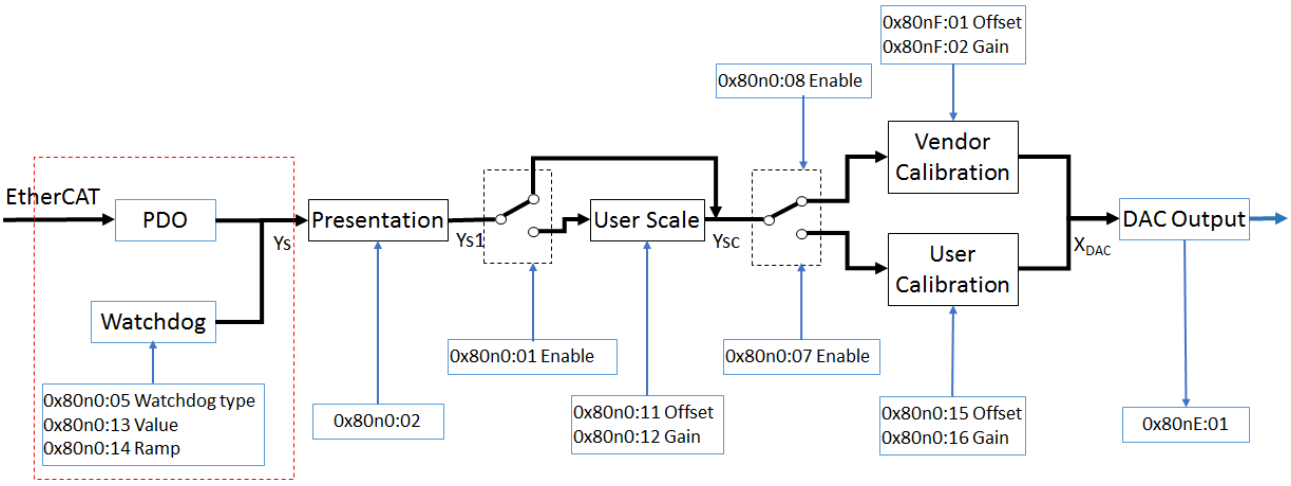
Anwenderabgleich aktiv: $X_{DAC} = Ysc * Gain_{user} * 2^{-20} + Offset_{user}$

Kein Abgleich aktiv: $X_{DAC} = Ysc$

**Keine gleichzeitige Aktivierung von Hersteller- und Anwenderabgleich**

Es darf nur entweder der Herstellerabgleich (0x80n0:08 „Enable vendor calibration“) **oder** der Anwenderabgleich (0x80n0:01 „Enable user calibration) aktiviert werden.

### 5.6.3.3 Funktion Watchdog




Blockschaltbild zur Bestimmung der Ausgabewerte in Default-Einstellung (Funktion Watchdog)

**Funktion Watchdog, Index 0x80n0:05 [▶ 211]**

Die EL40xx Klemmen sind mit einer Sicherungseinrichtung (Watchdog) ausgestattet, die z. B. bei unterbrochenem Prozessdatenverkehr, die Ausgänge in einen definierten Zustand schaltet.

Der Ablauf ist wie folgt:

- Solange die Klemme ordnungsgemäß und regelmäßig mit EtherCAT Prozessdaten versorgt wird, gibt sie diese aus. Der sog. Watchdog beobachtet dies ohne weitere Aktion, man sagt „er wird aufgezogen“.
- Sobald die Daten nicht mehr ankommen, bleibt der Ausgabewert auf dem letzten Wert stehen. Der Watchdog beginnt nun abzulaufen. Kommen in der Zeit erneut Daten an, setzt sich der Watchdog wieder auf den Startwert.
- Ist er abgelaufen d. h. die eingestellte Zeit ist verstrichen ohne dass neue Daten ankamen, wird der Ersatzwert ausgegeben.
- Sobald wieder neue Daten ankommen, werden sie wieder ausgegeben, der Watchdog beobachtet von Neuem.

Folgende Einstellungen können zum Ersatzwert in Index 0x80n0:05 vorgenommen werden:

- *„Default watchdog value“*:
  Der analoge Ausgabewert wird auf einen anwenderspezifischen Wert gesetzt. Dieser muss vorher in „Default output“ (Index 0x80n0:13 [▶ 211]) hinterlegt worden sein und wird dann im Watchdog-Fall ausgegeben.
  Dies ist die Standardeinstellung mit „Default output“=0. Eine so betriebene Klemme gibt also im Watchdogfall den Ausgabewert 0 aus.
- *„Watchdog ramp“:*
  Der anwenderspezifische Wert „Default output“ wird vom letzten gültigen Ausgabewert aus über eine vorgebare Zeit als lineare Rampe angefahren. Diese Zeit wird über „Default output ramp“ (Index 0x80n0:14 [▶ 211]) in Digit/ms eingegeben.
- *„Last output value“*
  Bei dieser Einstellung wird der letzte gültige Ausgabewert beibehalten.

**HINWEIS**

**Allgemeine Hinweise zur Watchdog-Einstellung**

Beachten Sie die allgemeinem Hinweise zur Watchdog-Einstellung [▶ 69].

## 5.7 Fast-Mode

Der Fast Mode bei Beckhoff EtherCAT Klemmen hat sich historisch entwickelt und ist eine Betriebsart, um EL-Klemmen vorrangig der Gruppen EL31xx und EL41xx (analoge Ein/Ausgangs-Klemmen) mit einer deutliche schnelleren Wandlungszeit zu betreiben. Somit kann ein analoger Eingangswert schneller/öfter gewandelt werden bzw. entsprechend über die Steuerung ausgegeben werden. Dies geht auf Kosten anderer Features, deshalb ist eine Abwägung erforderlich.

Wenn eine EL-Klemme diesen Modus unterstützt, ist dies in der entsprechenden Dokumentation angegeben.

Es gibt 2 Gruppen von Klemmen, die den FastMode unterstützen:

- Baumuster von EL31x2 und EL41x2 mit Produkteinführung vor 2009:
  Die zweikanaligen analogen Ein- und Ausgangsklemmen können Sie durch **Abschalten des zweiten Kanals** in den *Fast-Mode* schalten. Im einkanaligen Betrieb (*Fast-Mode*) verringert sich die Wandlungszeit der Klemme gegenüber dem zweikanaligen Betrieb um ungefähr ein Drittel. Die genauen Werte für die Wandlungszeit im einkanaligen und zweikanaligen Betrieb entnehmen Sie bitte den technischen Daten zur jeweiligen Klemme.
- EL31xx und EL41xx ab Herstellungsjahr 2009
  Bei diesen Klemmen kann (wenn laut Dokumentation möglich) der **CoE-Zugriff deaktiviert** werden. Dadurch können alle vorhandenen Kanäle schneller wandeln.
  Bei EL31x2 Klemmen wird der Fastmode automatisch aktiviert und wird für CoE-Zugriffe deaktiviert.

Für beide Gruppen dazu je ein Beispiel.

### FastMode durch Kanaldeaktivierung

#### Beispiel 1

Auf dem Karteireiter *Prozessdaten* der EL3101 können Sie unter *PDO-Zuordnung* mit Hilfe des Kontrollkästchens (siehe roter Pfeil) den zweiten Eingangskanal ein- und ausschalten.

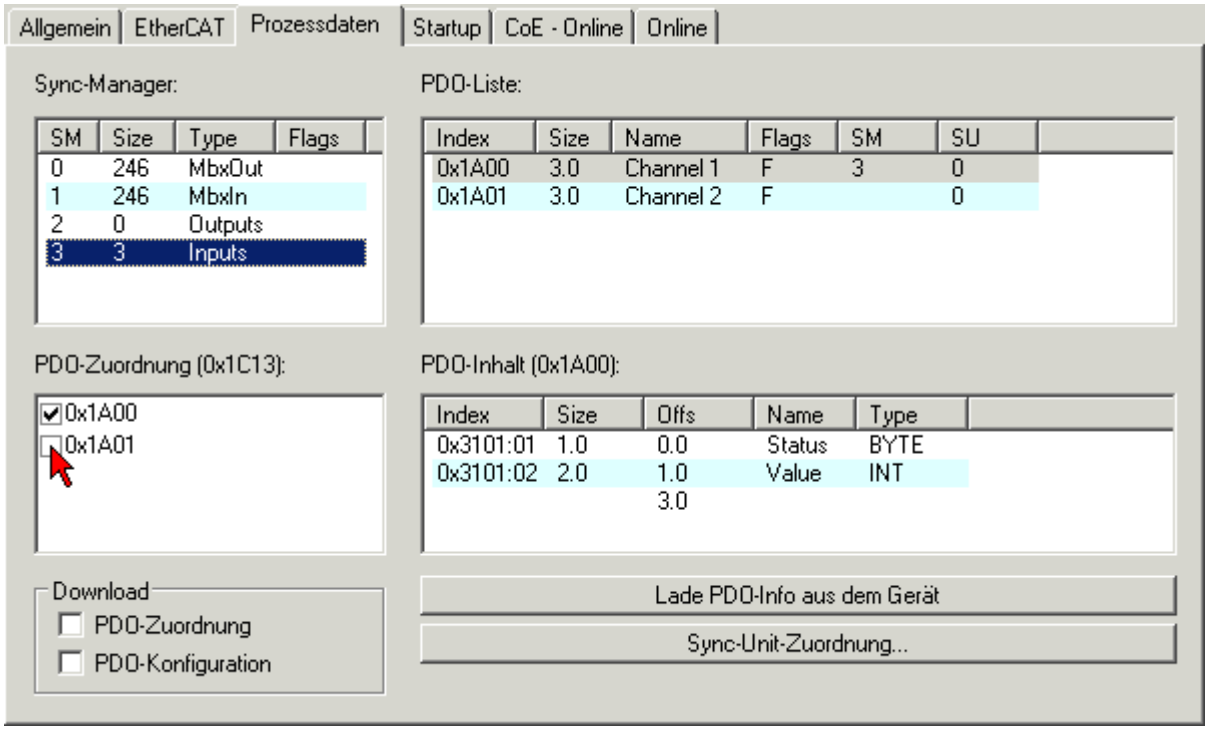



Abb. 174: Eingangskanal ein- und ausschalten

#### Beispiel 2

Auf dem Karteireiter *Prozessdaten* der EL4101 können Sie unter *PDO-Zuordnung* mit Hilfe des Kontrollkästchens (siehe roter Pfeil) den zweiten Ausgangskanal ein- und ausschalten.

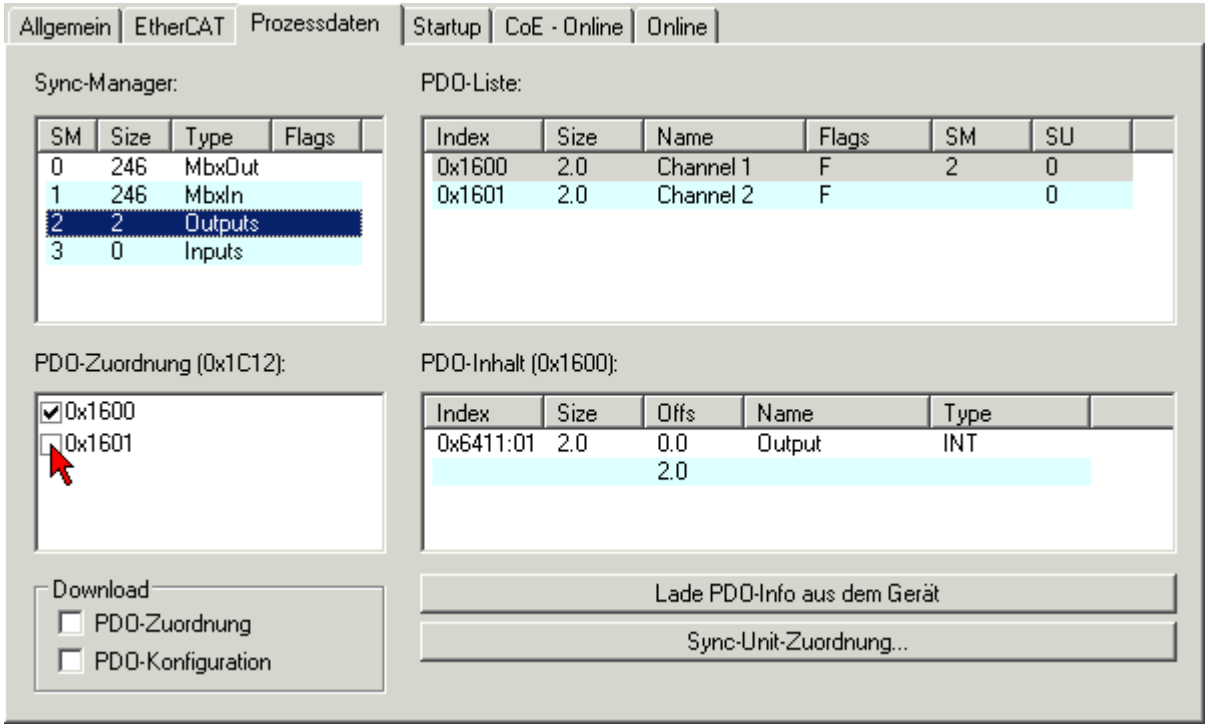



Abb. 175: Ausgangskanal ein- und ausschalten

**FastMode durch CoE-Deaktivierung**

Zum Deaktivieren der CoE-Unterstützung bei Eingangsklemmen muss in die StartUp-Liste im Systemmanager bei der Klemme ein

eingetragen werden. Dadurch ist das CoE später im SAFEOP und OP deaktiviert.

Die FastMode-Aktivierung wird wird durch den Eintrag "0x80nn" im "Sync mode"- Objekt vorgenommen, während "nn" den Synchronisationsmodus festlegt.

**Filter-Deaktivierung bei Eingangsklemmen**

Im Falle der FastMode-Aktivierung muss der Filter-Betrieb (0x80n0:06) deaktiviert sein!

**CoE- Deaktivierung für Ausgangsklemmen**

Bei Ausgangsklemmen muss der obere Eintrag für das Objekt 0x1C32:01 vorgenommen werden.

Ganz allgemein wird durch diesen FastMode der Mailbox-Verkehr dieser Klemme abgeschaltet.

Der CoE-Zugriff kann wieder aktiviert werden, indem der ursprüngliche Wert oder z.B. x00 in der PREOP-Phase nach CoE 0x1C32:01 bzw. 0x1C33:01 geschrieben wird. Siehe dazu auch die Einträge in der Synchronisationsmodus -Übersicht.

# 5.8 EL4x1x, EL4x2x Stromausgang

### Belastbarkeit

Die Belastbarkeit der EL4xxx-Stromausgänge unterliegt vorgegeben Einsatzgrenzen. Dies wird durch die Angabe "max. Bürde" in den technischen Daten zum Ausdruck gebracht. Dies ist der für den jeweiligen Kanal maximale Lastwiderstand, gegen den die Klemme noch den max. möglichen Ausgangsstrom treiben kann. Dabei ist die Anzahl der verfügbaren (nicht der im Einsatz befindlichen!) Kanäle je Klemme maßgebend.

| Anzahl Kanäle | max. Bürde | Eigenschaft | max. Ausgabe-spannung bei max. Bürde | typ. max. Leerlauf-spannung ohne Last |
|---|---|---|---|---|
| 2 | < 500 Ω | kurzschlussfest | 10V | ca. 14V |
| 4 | < 350 Ω | kurzschlussfest | 7V | ca. 10V |
| 8 | < 150 Ω | - | 3V | ca. 6V |

Auch an höheren Lastwiderständen kann ein Kanal betrieben werden, erreicht dann jedoch nicht mehr seinen vollen Ausgangsstrom und wird ggf. überbeansprucht.

**Betrieb mit höherer Bürde**

Ein Betrieb außerhalb des für die jeweilige Kanalanzahl geg. gültigen Betriebsbereichs lt. den u.a. Graphiken wird nicht empfohlen. Wird durch die Prozesswertvorgabe dieser Bereich verlassen, kann die Ausgangsstufe beschädigt werden.

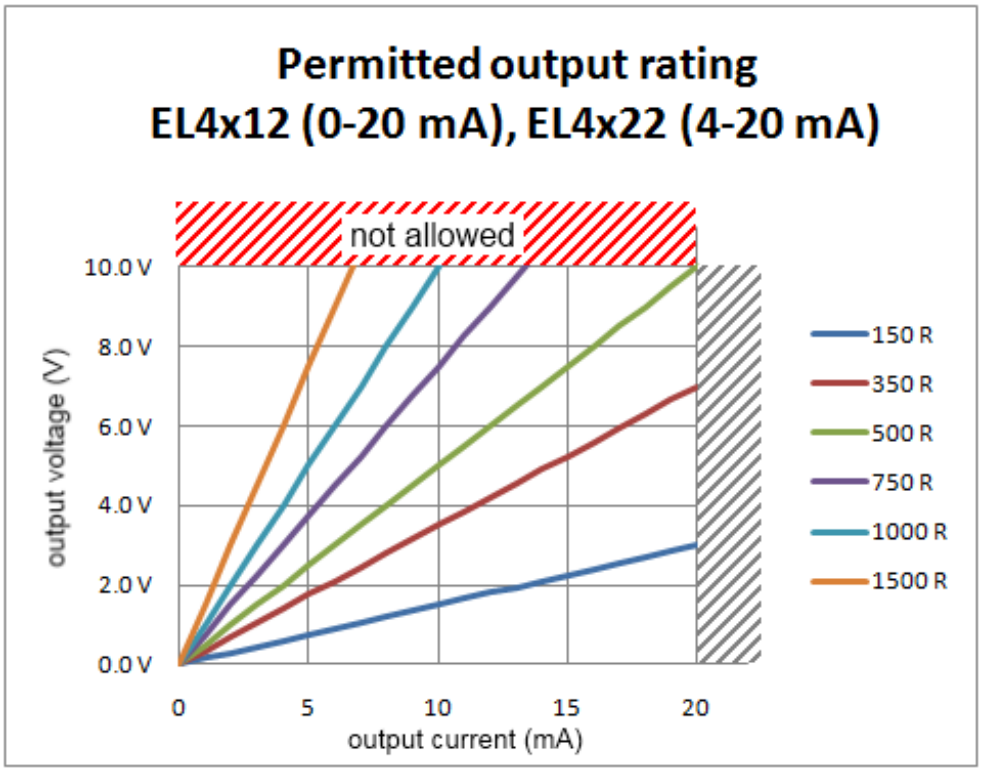



Abb. 176: Zulässiger Betriebsbereich für EL4xx2 Stromausgänge

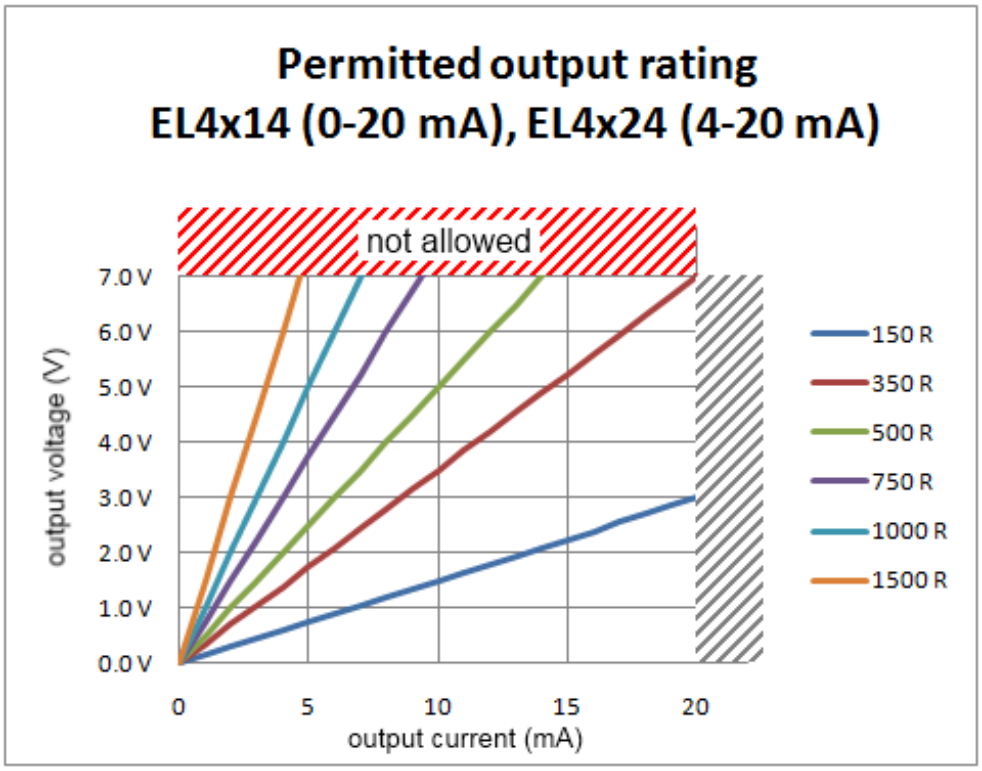



Abb. 177: Zulässiger Betriebsbereich für EL4xx4 Stromausgänge

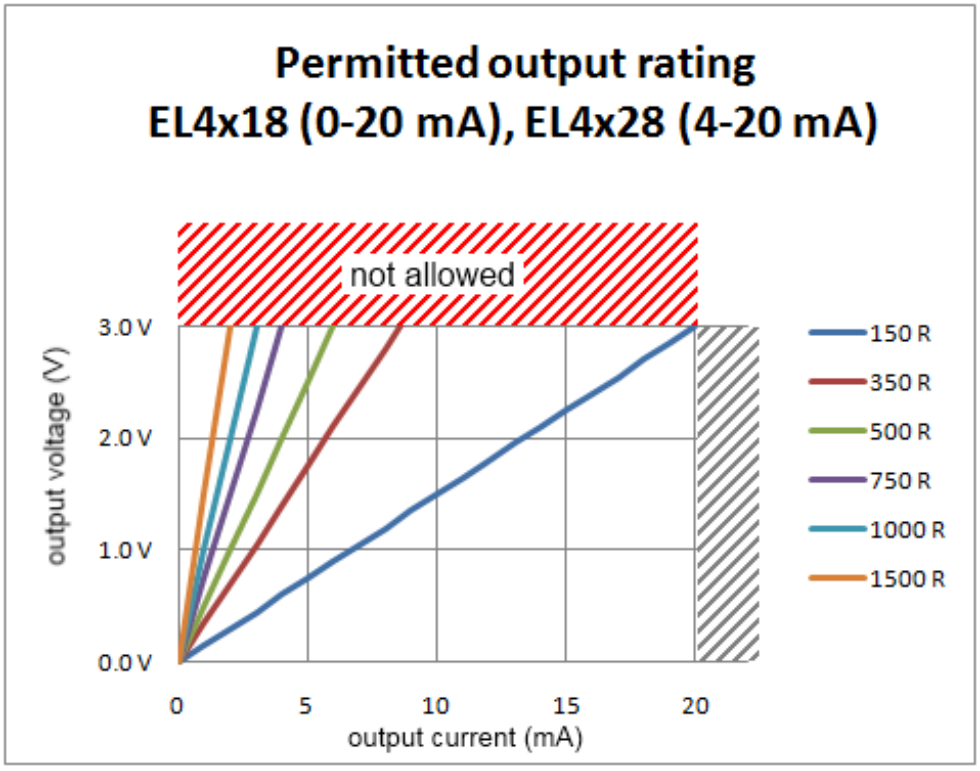



Abb. 178: Zulässiger Betriebsbereich für EL4xx8 Stromausgänge

**Parallelschaltung**

Die Strom-Ausgänge der EL4xxx Geräte können parallel auf eine Last gelegt werden, wenn diese eine höheren Strombedarf als 20mA hat. Es müssen dabei alle GND miteinander verbunden sein. Es können dazu Kanäle einer Klemme, aber auch Kanäle mehrerer Klemmen verwendet werden.

Es ist bei der Auslegung zu beachten, dass das Ohm'sche Gesetz weiterhin seine Gültigkeit behält: U = R*I. Kann ein Kanal beispielsweise mit 10V seine 20mA durch eine 500 Ohm Bürde treiben (vgl. Angaben im Vorkapitel), darf die Bürde nur 250 Ohm betragen, wenn 2 * 20mA mit 2 parallel geschalteten Kanälen zu je 10V ausgegeben werden sollen – denn die Ausgabespannung der Kanäle erhöht sich durch die Parallelschaltung nicht.

## 5.9 Hinweise zu analogen Spezifikationen

Beckhoff IO-Geräte (Klemmen, Box-Module, Module) mit analogen Ein- und Ausgängen sind durch eine Reihe technischer Kenndaten charakterisiert, siehe dazu die Technischen Daten in den jeweiligen Dokumentationen.

Zur korrekten Interpretation dieser Kenndaten werden im Folgenden einige Erläuterungen gegeben.

Soweit nicht anders angegeben sind die Erläuterungen sinngemäß auf Ein- und Ausgangssignale anwendbar.

### 5.9.1 Messbereichsendwert (MBE), Ausgabeendwert (AEW)

Ein IO-Gerät mit analogem Eingang misst über einen nominellen Messbereich, der durch eine obere und eine untere Schranke (Anfangswert und Endwert) begrenzt wird die meist schon der Gerätebezeichnung entnommen werden kann.
Der Bereich zwischen beiden Schranken wird Messspanne genannt und entspricht der Formel (Endwert - Anfangswert). Entsprechend zu Zeigergeräten ist dies die Messskala (vgl. IEC 61131) oder auch der Dynamikumfang.

Für analoge IO-Geräte von Beckhoff gilt, dass als Messbereichsendwert (MBE, englisch: FSV = full scale value) des jeweiligen Produkts (auch: Bezugswert) die betragsmäßig größte Schranke des nominellen Messbereichs gewählt und mit positivem Vorzeichen versehen wird. Dies gilt für symmetrische und asymmetrische Messspannen.

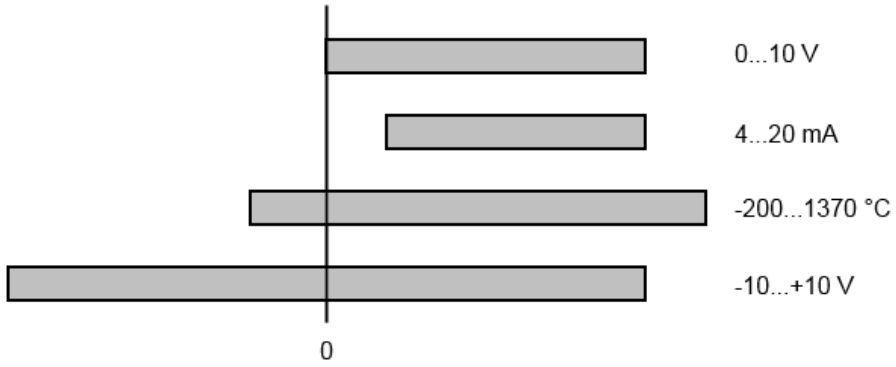



Abb. 179: Messbereichsendwert, Messspanne

Für die obigen **Beispiele** bedeutet dies:

- Messbereich 0...10 V: asymmetrisch unipolar, MBE = 10 V, Messspanne = 10 V
- Messbereich 4...20 mA: asymmetrisch unipolar, MBE = 20 mA, Messspanne = 16 mA
- Messbereich -200...1370°C: asymmetrisch bipolar, MBE = 1370°C, Messspanne = 1570°C
- Messbereich -10...+10 V: symmetrisch bipolar, MBE = 10 V, Messspanne = 20 V

Je nach Funktionsumfang kann ein Analogeingangskanal einen technischen Messbereich aufweisen, der über den nominellen Messbereich hinausgeht, z.B. um mehr Diagnoseinformationen über das Signal zu gewinnen.
Die fallweisen Angaben in der Gerätedokumentation zum Verhalten außerhalb des nominellen Messbereichs (Messunsicherheit, Anzeigewert) sind zu beachten.

Die o.a. Gedanken sind entsprechend auf analoge Ausgabegeräte anwendbar:

- Der Messbereichsendwert (MBE) wird zum Ausgabeendwert (AEW)
- Auch hier kann es zum nominellen Ausgabebereich einen (größeren) technischen Ausgabebereich geben

## 5.9.2 Messfehler/Messabweichung/Messunsicherheit, Ausgabeunsicherheit

**Analoge Ausgabe**

Die folgenden Angaben gelten sinngemäß auch für den Ausgabeendwert (AEW) analoger Ausgabegeräte.

Der relative Messfehler als Spezifikationswert eines Beckhoff-Analoggeräts wird angeben in % vom nominellen MBE (AEW) und berechnet als Quotient aus der zahlenmäßig größten wahrscheinlich möglichen Abweichung vom wahren Messwert (Ausgabewert) in Bezug auf den MBE (AEW):

$$\text{Messfehler} = \frac{\left|\text{max. Abweichung}\right|}{\text{MBE}}$$

Hier ist anzumerken, dass der „wahre Messwert“ auch nicht unendlich genau bestimmt werden kann, sondern nur über Referenzgeräte mit höherem Aufwand an Technik und Messdauer und somit deutlich geringerer Messunsicherheit ermittelt wird.

Der Wert beschreibt also das Ergebnisfenster, in dem der vom betrachteten Gerät (Beckhoff-Analoggerät) ermittelte Messwert mit sehr hoher Wahrscheinlichkeit in Relation zum „wahren Wert“ liegt. Es handelt sich dabei also umgangssprachlich um einen „typischen“ Wert (typ.); damit wird ausgedrückt, dass die große statistische Mehrheit der Werte im Spezifikationsfenster liegen wird, es aber in seltenen Fällen auch zu Abweichungen außerhalb des Fensters kommen kann/wird.

Deshalb hat sich mittlerweile auch eher der Begriff „Messunsicherheit“ für dieses Fenster etabliert, denn mit „Fehler“ werden mittlerweile eher bekannte und damit i.d.R. systematisch abstellbare Störeffekte bezeichnet.

Die Messunsicherheitsangabe ist immer auch in Abhängigkeit von potenziellen Umgebungseinflüssen zu sehen:

- unveränderliche elektrische Kanaleigenschaften wie Temperaturempfindlichkeit,
- veränderliche Einstellungen des Kanals (Rauschen via Filtern, Samplingrate, …).

Messunsicherheitsangaben ohne weitere Betriebseingrenzung (auch „Gebrauchsfehlergrenze“ genannt) können als Wert „über alles“ angenommen werden: gesamter zulässige Betriebstemperaturbereich, Default-Einstellung, etc.

Das Fenster ist immer als Positiv/Negativ-Spanne mit „±“ zu verstehen, auch wenn fallweise als „halbes“ Fenster ohne „±“ angegeben.

Die maximale Abweichung kann auch direkt angegeben werden.

**Beispiel**: Messbereich 0...10 V (MBE = 10 V) und Messunsicherheit < ± 0,3%$_{MBE}$ → die zu erwartende, maximale übliche Abweichung beträgt ± 30 mV im zulässigen Betriebstemperaturbereich.

**Geringere Messunsicherheit möglich**

Falls diese Angabe auch die Temperaturdrift beinhaltet, kann bei Sicherstellung einer konstanten Umgebungstemperatur des Geräts und thermischer Stabilisierung in der Regel nach einem Anwenderabgleich von einem signifikant geringeren Messfehler ausgegangen werden.

## 5.9.3 Temperaturkoeffizient tK [ppm/K]

Eine elektronische Schaltung ist in der Regel mehr oder weniger temperaturabhängig. Im Bereich der analogen Messtechnik bedeutet dies, dass der mittels einer elektronischen Schaltung ermittelte Messwert reproduzierbar in seiner Abweichung vom „wahren“ Wert von der Umgebungs-/Betriebstemperatur abhängig ist.

Lindern kann ein Hersteller dies durch Verwendung höherwertiger Bauteile oder Software-Maßnahmen.

Der von Beckhoff ggf. angegebene Temperaturkoeffizient erlaubt es dem Anwender den zu erwartenden Messfehler außerhalb der Grundgenauigkeit bei 23°C zu berechnen.

Aufgrund der umfangreichen Unsicherheitsbetrachtungen, die in die Bestimmungen der Grundgenauigkeit (bei 23°C) eingehen, empfiehlt Beckhoff eine quadratische Summierung.

**Beispiel:** Grundgenauigkeit bei 23°C sei ±0,01% typ. (MBE), tK = 20 ppm/K typ., gesucht ist die Genauigkeit G35 bei 35°C, somit ΔT = 12K

$$G35 = \sqrt{(0{,}01\%)^2 + (12\text{K} \cdot 20\,\frac{\text{ppm}}{\text{K}})^2} = 0{,}026\%\ \text{MBE, typ}$$

Anmerkungen: ppm ≙ $10^{-6}$ % ≙ $10^{-2}$

## 5.9.4 Langzeiteinsatz

Analoge Baugruppen (Eingänge, Ausgänge) unterliegen im Betrieb beständiger Umwelteinwirkung (Temperatur, Temperaturwechsel, Schock/Vibration, Einstrahlung etc.). Dies kann Einfluss auf die Funktion, insbesondere die analoge Genauigkeit (auch: Mess- bzw. Ausgabeunsicherheit) haben.

Als Industrieprodukte sind Beckhoff Analoggeräte für den 24h/7d Dauereinsatz ausgelegt.
Die Geräte zeigen, dass sie insbesondere die Genauigkeitsspezifikation in der Regel auch im Langzeiteinsatz einhalten. Eine zeitlich unbeschränkte Funktionszusicherung (betrifft auch die Genauigkeit) kann wie üblich für technischen Geräte allerdings nicht gegeben werden.

Beckhoff empfiehlt die Verwendungsfähigkeit in Bezug auf das Einsatzziel im Rahmen üblicher Anlagenwartung z.B. alle 12-24 Monate zu prüfen.

## 5.9.5 Massebezug: Typisierung SingleEnded / Differentiell

Beckhoff unterscheidet analoge Eingänge grundsätzlich in den zwei Typen *Single-Ended* (SE) und *Differentiell (DIFF)* und steht hier für den unterschiedlichen elektrischen Anschluss bezüglich der Potenzialdifferenz.

In dieser Abbildung sind ein SE und ein DIFF-Modul als 2-kanalige Variante aufgezeigt, exemplarisch für alle mehrkanaligen Ausführungen.

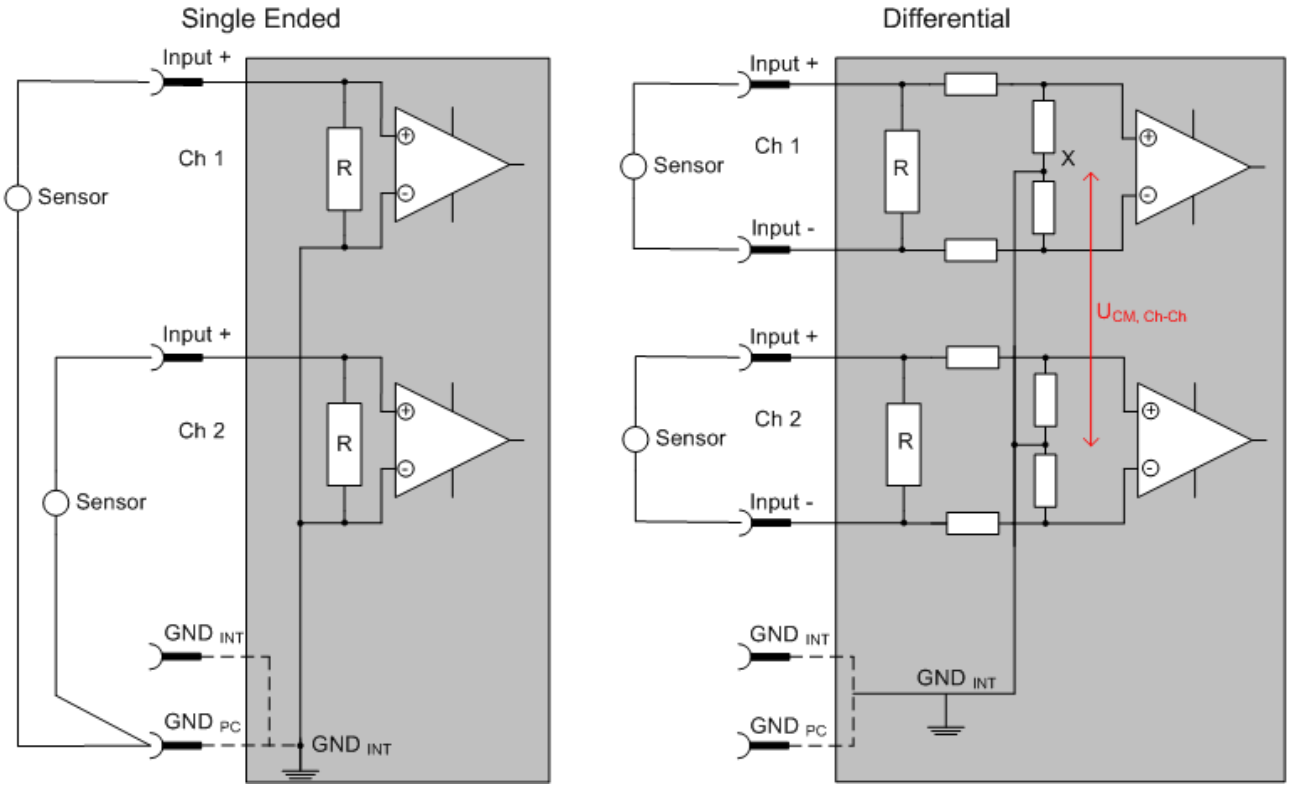



Abb. 180: SE und DIFF-Modul als 2-kanalige Variante

Hinweis: gestrichelte Linien bedeuten, dass diese Verbindung nicht unbedingt in jedem SE- oder DIFF-Modul vorhanden sein muss. Galvanisch getrennte Kanäle arbeiten grundsätzlich in differentieller Art, nur dass überhaupt kein direkter (galvanischer) Massebezug im Modul hergestellt ist. Spezifikationsangaben zu empfohlenen und maximalen Spannungen sind jeweils allerdings zu beachten.

**Grundsätzlich gilt:**

- Die analoge Messung erfolgt immer als Spannungsmessung zwischen zwei Potenzialpunkten.
  Bei einer Spannungsmessung ist R groß gewählt, um eine hohe Impedanz zu gewährleisten, bei einer Strommessung ist R als Shunt niedrig gewählt. Ist der Messzweck eine Widerstandsbestimmung, erfolgt die Betrachtung entsprechend.

- Dabei sind diese beiden Punkte bei Beckhoff üblicherweise als Input+/SignalPotenzial und Input-/BezugsPotenzial gekennzeichnet.
- Für die Messung zwischen zwei Potenzialpunkten sind auch zwei Potenziale heranzuführen.
- Bei den Begrifflichkeiten „1-Leiter-Anschluss“ oder „3-Leiter-Anschluss“ ist bezüglich der reinen Analog-Messung zu beachten: 3- oder 4-Leiter können zur Sensorversorgung dienen, haben aber mit der eigentlichen Analog-Messung nichts zu tun, diese findet immer zwischen zwei Potenzialen/ Leitungen statt.
  Dies gilt insbesondere auch für SE, auch wenn hier die Benennung suggeriert, dass nur eine Leitung benötigt wird.

- Es ist im Vorfeld der Begriff der "galvanischen Trennung" klarzustellen.
  Beckhoff IO-Module verfügen über 1..8 oder mehr analoge Kanäle; bei Betrachtungen bezüglich des Kanalanschluss ist zu unterscheiden
  - wie sich die Kanäle INNERHALB eines Moduls zueinander stellen oder
  - wie sich die Kanäle MEHRERER Module zueinander stellen.

    Ob die Kanäle zueinander direkt in Verbindung stehen, wird u. a. mit der Eigenschaft der galvanischen Trennung spezifiziert.
  - Beckhoff Klemmen/ Box-Module (bzw. verwandte Produktgruppen) sind immer mit einer galvanischen Trennung von Feld/Analog-Seite zu Bus/EtherCAT-Seite ausgerüstet. Wenn zwei analoge Klemmen/ Box-Module also nicht über die Powerkontakte/ Powerleitung miteinander galvanisch verbunden sind, besteht faktisch eine galvanische Trennung zwischen den Modulen.
  - Falls Kanäle innerhalb eines Moduls galvanisch getrennt sind oder ein 1-Kanal-Modul keine Powerkontakte aufweist, handelt es sich faktisch immer um differentielle Kanäle, siehe dazu auch folgende Erläuterungen. Differentielle Kanäle sind nicht zwangsläufig galvanisch getrennt.
- Analoge Messkanäle unterliegen technischen Grenzen sowohl bezüglich des empfohlenen bestimmungsgemäßen Betriebsbereichs (Dauerbetrieb) als auch der Zerstörgrenze. Entsprechende Hinweise in den Dokumentationen zu den Klemmen/ Box-Modulen sind zu beachten.

**Erläuterung**

- **Differentiell (DIFF)**
  - Die differentielle Messung ist das flexibelste Konzept. Beide Anschlusspunkte Input+/ Signalpotenzial und Input-/Bezugspotenzial sind vom Anwender im Potenzial im Rahmen der technischen Spezifikation frei wählbar.
  - Ein differentieller Kanal kann auch als SE betrieben werden, wenn das Bezugspotenzial von mehreren Sensoren verbunden wird. Dieser Verbindungspunkt kann auch Anlagen-GND sein.
  - Da ein differentieller Kanal intern symmetrisch aufgebaut ist (vgl. Abb. SE und DIFF-Modul als 2-kanalige Variante) stellt sich in der Mitte zwischen den beiden zugeführten Potenzialen ein Mittel-Potenzial ein (X), das gleichbedeutend mit dem internen Ground/Bezugsmasse dieses Kanals ist. Wenn mehrere DIFF-Kanäle ohne galvanische Trennung in einem Modul verbaut sind, kennzeichnet die technische Eigenschaft „$U_{CM}$ (common mode Spannung)“, wie weit die Kanäle in Ihrer Mittenspannung auseinander liegen dürfen.
  - Die interne Bezugsmasse kann ggf. als Anschlusspunkt an der Klemme/ Box zugänglich sein, um ein definiertes GND-Potenzial in der Klemme/ Box zu stabilisieren. Es ist allerdings dann besonders auf die Qualität dieses Potenzials (Rauschfreiheit, Spannungskonstanz) zu achten. An diesen GND-Punkt kann auch eine Leitung angeschlossen werden die dafür sorgt, dass bei der differentiellen Sensorleitung die $U_{CM,max}$ nicht überschritten wird.
    Sind differentielle Kanäle nicht galvanisch getrennt, ist i. d. R nur eine $U_{CM,max}$ zulässig. Bei galvanischer Trennung sollte dieses Limit nicht vorhanden sein und die Kanäle dürfen nur bis zur spezifizierten Trennungsgrenze auseinander liegen.
  - Differentielle Messung in Kombination mit korrekter Sensorleitungsverlegung hat den besonderen Vorteil, dass Störungen die auf das Sensorkabel wirken (idealerweise sind Hin- und Rückleitung nebeneinander verlegt, so dass beide Leitungen von Störsignalen gleich getroffen werden) sehr wenig effektive Auswirkung auf die Messung haben, weil beide Leitungen gemeinsam (= common) im Potenzial verschoben werden - umgangssprachlich: Gleichtaktstörungen wirken auf beide Leitungen gleichzeitig in Amplitude und Phasenlage.
  - Trotzdem unterliegt die Unterdrückung von Gleichtaktstörungen innerhalb eines Kanals oder zwischen Kanälen technischen Grenzen, die in den technischen Daten spezifiziert sind.

- Weitere hilfreiche Ergänzungen dazu sind der Dokumentationsseite *Beschaltung von 0/4..20 mA Differenzeingängen* (siehe z. B. Dokumentation zu den Klemmen EL30xx) zu entnehmen.

- **Single-Ended (SE)**
  - Ist die Analog-Schaltung als SE konzipiert, ist die Input-/Bezugsleitung intern fest auf ein bestimmtes nicht änderbares Potenzial gelegt. Dieses Potenzial muss an mindestens einer Stelle der Klemme/ Box von außen zum Anschluss des Bezugspotenzials zugänglich sein, z. B. über die Powerkontakte/ Powerleitung.
  - SE bietet dem Anwender die Möglichkeit, bei mehreren Kanälen zumindest eine der beiden Sensorleitungen nicht bis zur Klemme/ Box zurückführen zu müssen wie bei DIFF, sondern die Bezugsleitung bereits an den Sensoren zusammenzufassen, z. B. im Anlagen-GND.
  - Nachteilig dabei ist, dass es über die getrennte Vor- und Rückleitung zu Spannungs-/ Stromveränderungen kommen kann, die von einem SE-Kanal nicht mehr erfasst werden können, s. Gleichtaktstörung. Ein $U_{CM}$-Effekt kann nicht auftreten da die interne Schaltung der Kanäle eines Moduls ja immer durch Input-/Bezugspotenzial hart miteinander verbunden sind.

### Typisierung 2/3/4-Leiter-Anschluss von Stromsensoren

Stromgeber/Sensoren/Feldgeräte (im Folgenden nur „Sensor“ genannt) mit der industriellen 0/4-20mA-Schnittstelle haben typisch eine interne Wandlungselektronik von der physikalischen Messgröße (Temperatur, Strom...) auf den Stromregelausgang. Diese interne Elektronik muss mit Energie (Spannung, Strom) versorgt werden. Die Zuleitungsart dieser Versorgung trennt die Sensoren somit in *selbstversorgende* oder *extern versorgte* Sensoren:

### Selbstversorgende Sensoren

- Die Energie für den Eigenbetrieb bezieht der Sensor über die Sensor-/Signal-Leitung + und – selbst. Damit immer genug Energie für den Eigenbetrieb zur Verfügung steht und eine Drahtbrucherkennung möglich ist, wurde bei der 4-20mA-Schnittstelle als untere Grenze 4 mA festgelegt, d. h. minimal lässt der Sensor 4 mA, maximal 20 mA Strom passieren.
- 2-Leiter-Anschluss siehe Abb. *2-Leiter-Anschluss*, vgl. IEC60381-1
- Solche Stromgeber stellen i. d. R. eine Stromsenke dar, möchten also als „variable Last“ zwischen + und – sitzen. Vgl. dazu Angaben des Sensorherstellers.

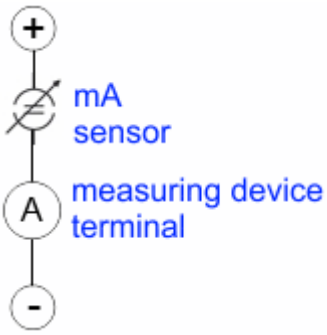



Abb. 181: 2-Leiter-Anschluss

Sie sind deshalb nach der Beckhoff-Terminologie wie folgt anzuschließen:

bevorzugt an **„single ended“-Eingänge,** wenn die +Supply-Anschlüsse der Klemme/ Box gleich mitgenutzt werden sollen - anzuschließen an +Supply und Signal.

Sie können aber auch an **„differentielle“ Eingänge** angeschlossen werden, wenn der Schluss nach GND dann applikationsseitig selbst hergestellt wird – polrichtig anzuschließen an +Signal und –Signal. Unbedingt die Hinweisseite *Beschaltung von 0/4..20 mA Differenzeingängen* (siehe z. B. Dokumentation zu den Klemmen EL30xx) beachten!

### Extern versorgte Sensoren

- 3- und 4-Leiter-Anschluss siehe Abb. *Anschluss extern versorgte Sensoren*, vgl. IEC60381-1

- Die Energie/Betriebsspannung für den Eigenbetrieb bezieht der Sensor aus zwei eigenen Versorgungsleitungen. Für die Signalübertragung der Stromschleife werden ein oder zwei weitere Sensorleitungen verwendet:
  - 1 Sensorleitung: nach der Beckhoff-Terminologie sind solche Sensoren an **„single ended“-Eingänge** anzuschließen in 3 Leitungen mit +/-/Signal und ggf. FE/Schirm.
  - 2 Sensorleitungen: Bei Sensoren mit 4-Leiter-Anschluss nach +Supply/-Supply/+Signal/-Signal ist zu prüfen ob der +Signal mit +Supply oder der –Signal-Anschluss mit –Supply verbunden werden darf.
    Ja:
    Dann kann entsprechend an einen Beckhoff **„single ended“-Eingang** angeschlossen werden.
    Nein:
    es ist der Beckhoff **„differentiell“ Eingang** für +Signal und –Signal zu wählen, +Supply und –Supply sind über extra Leitungen anzuschließen.
    Unbedingt die Hinweisseite *Beschaltung von 0/4..20 mA Differenzeingängen* (siehe z. B. Dokumentation zu den Klemmen EL30xx) beachten!

Hinweis: fachspezifische Organisationen wie NAMUR fordern einen nutzbaren Messbereich <4 mA/>20 mA zur Fehlererkennung und Justage, vgl. NAMUR NE043.
Es ist in der Beckhoff Gerätedokumentation einzusehen, ob das jeweilige Gerät solch einen erweiterten Signalbereich unterstützt.
Bei unipolaren Klemmen/ Box-Modulen (und verwandten Produktgruppen) ist üblicherweise eine interne Diode vorhanden, dann ist die Polarität/Stromrichtung zu beachten:

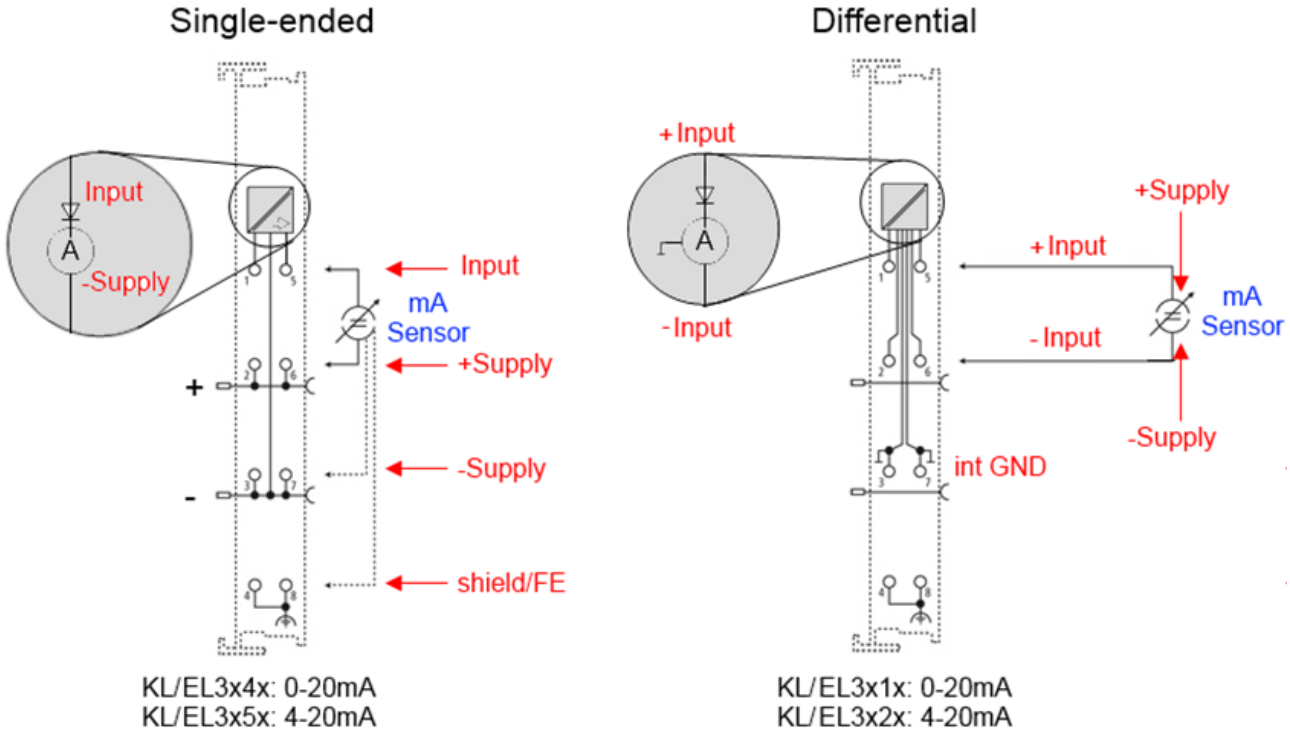



Abb. 182: Anschluss extern versorgte Sensoren

Einordnung der Beckhoff-Klemmen/ Box-Module - Beckhoff 0/4-20mA Klemmen/ Box-Module (und verwandten Produktgruppen) sind als **Differentiell** und **Single-Ended** verfügbar:

| **Single-Ended** | **Differentiell** |
|---|---|
| EL3x4x: 0-20 mA, EL3x5x: 4-20 mA, genauso KL und verwandten Produktgruppen | EL3x1x: 0-20 mA, EL3x2x: 4-20 mA, genauso KL und verwandten Produktgruppen |
| Stromvorzugsrichtung da interne Diode | Stromvorzugsrichtung da interne Diode |
| Sind für den Anschluss von extern versorgenden Sensoren im 3/4-Leiter-Anschluss konzipiert. | Die Klemme/ Box ist eine passive differentielle Strommessvorrichtung, „passiv“ bedeutet, dass keine Sensorspeisung erfolgt. |
| Sind für den Anschluss von selbstversorgenden Sensoren im 2-Leiter-Anschluss konzipiert | |

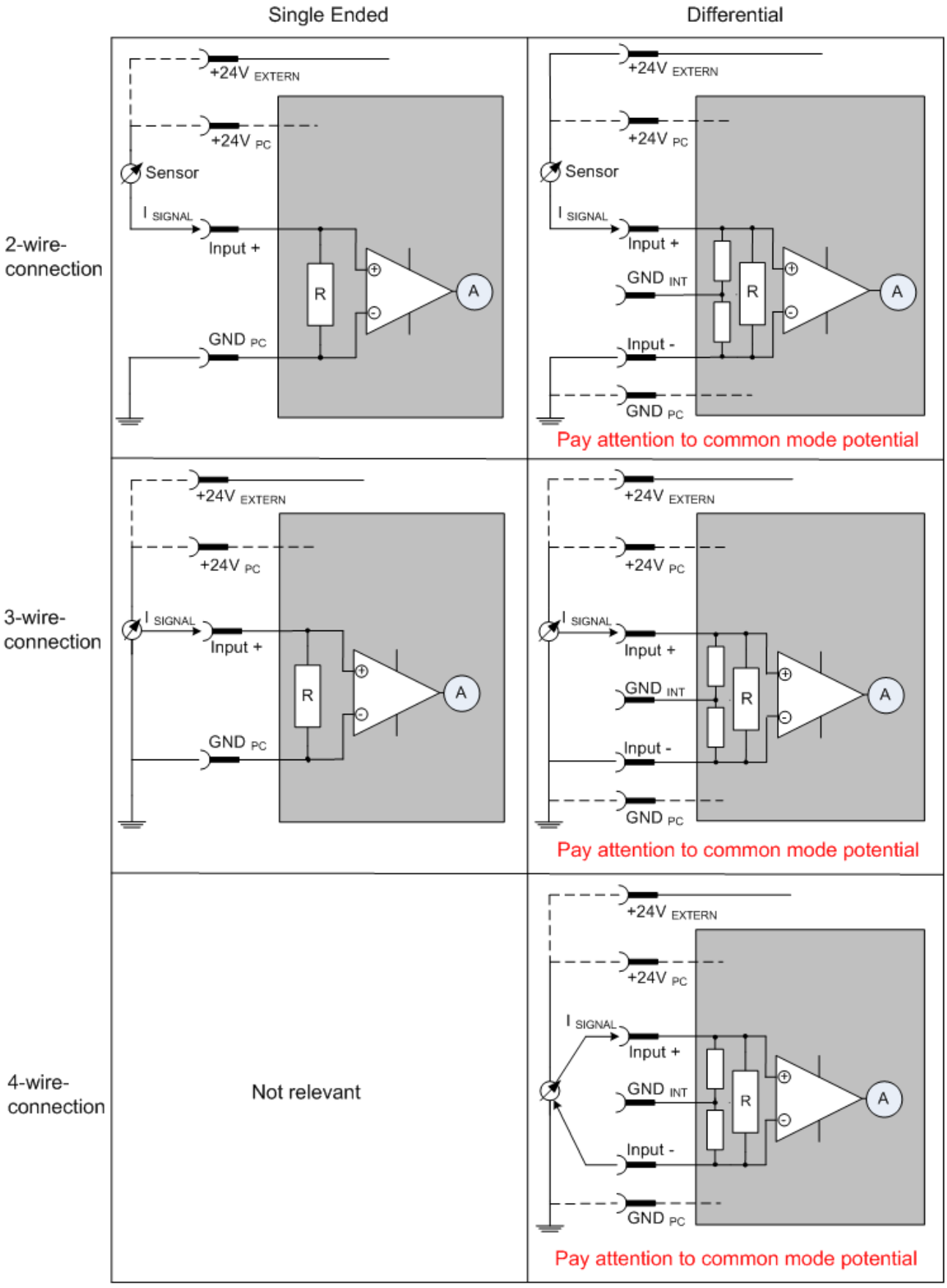



Abb. 183: 2-, 3- und 4-Leiter-Anschluss an Single-Ended- und Differentiell-Eingängen

## 5.9.6 Gleichtaktspannung und Bezugsmasse (bezogen auf Differenzeingänge)

Gleichtaktspannung (CommonMode, $U_{cm}$) wird als der Mittelwert der Spannungen an den einzelnen Anschlüssen/Eingängen definiert und wird gegen eine Bezugsmasse gemessen/angegeben.

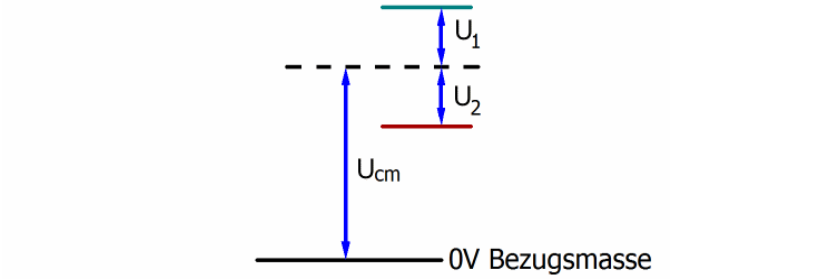



Abb. 184: Gleichtaktspannung ($U_{cm}$)

Bei der Definition des zulässigen Gleichtaktspannungsbereiches und bei der Messung der Gleichtaktunterdrückung (CMRR, common mode rejection ratio) bei differenziellen Eingängen ist die Definition der Bezugsmasse wichtig.

Die Bezugsmasse ist auch das Potential, gegen welches der Eingangswiderstand und die Eingangsimpedanz bei Single-Ended-Eingängen bzw. der Gleichtaktwiderstand und die Gleichtaktimpedanz bei differenziellen Eingängen gemessen werden.

Die Bezugsmasse ist an/bei der Klemme/ Box i.d.R. zugänglich. Orte dafür können Klemmkontakte, Powerkontakte/ Powerleitung oder auch nur eine Tragschiene sein. Zur Verortung siehe Dokumentation, die Bezugsmasse sollte beim betrachteten Gerät angegeben sein.

Bei mehrkanaligen Klemmen/ Box-Modulen mit resistiver (= direkter, ohmscher, galvanischer) oder kapazitiver Verbindung zwischen den Kanälen ist die Bezugsmasse vorzugsweise der Symmetriepunkt aller Kanäle, unter Betrachtung der Verbindungswiderstände.

**Beispiele für Bezugsmassen bei Beckhoff IO Geräten:**

1. internes AGND (analog GND) herausgeführt:
   EL3102/EL3112, resistive Verbindung der Kanäle untereinander
2. 0V-Powerkontakt:
   EL3104/EL3114, resistive Verbindung der Kanäle untereinander an AGND, AGND niederohmig verbunden mit 0V-Powerkontakt
3. Erde bzw. SGND (shield GND):
   - EL3174-0002: Kanäle haben keine resistive Verbindung untereinander, aber sind kapazitiv durch Ableitkondensatoren an SGND gekoppelt
   - EL3314: keine interne Masse auf die Klemmpunkte herausgeführt, aber kapazitive Kopplung an SGND

### 5.9.7 Spannungsfestigkeit

Es ist zu unterscheiden zwischen:

- Spannungsfestigkeit (Zerstörgrenze): eine Überschreitung kann irreversible Veränderungen an der Elektronik zur Folge haben, Wertbetrachtung dabei
  - gegen eine festgelegte Bezugsmasse oder
  - differentiell
- Empfohlener Einsatzspannungsbereich: Bei einer Überschreitung kann nicht mehr von einem spezifikationsgemäßen Betrieb ausgegangen werden, Wertbetrachtung dabei
  - gegen eine festgelegte Bezugsmasse oder
  - differentiell

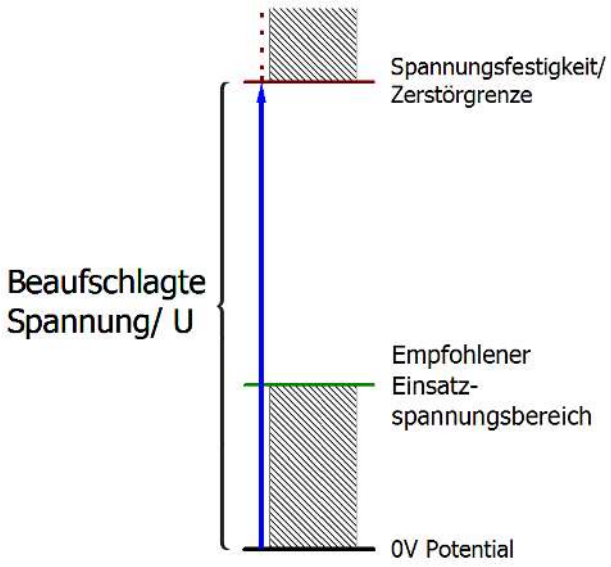



Abb. 185: Empfohlener Einsatzspannungsbereich

Es können in den Gerätedokumentationen besondere Spezifikationsangaben dazu und zur Zeitangabe gemacht werden, unter Berücksichtigung von:

- Eigenerwärmung
- Nennspannung
- Isolationsfestigkeit
- Flankensteilheit der Anlege-Spannung bzw. Haltedauern
- Normatives Umfeld (z. B. PELV)

## 5.9.8 Zeitliche Aspekte der analog/digital bzw. digital/analog Wandlung

**Analoge Ausgabe**

Die folgenden Angaben gelten sinngemäß auch für die analoge Signalausgabe per DAC (digital-analog-converter).

Die Umwandlung des stetigen analogen elektrischen Eingangssignals in eine wertdiskrete digitale und maschinenlesbare Form wird in den Beckhoff analogen Eingangsbaugruppen EL/KL/EP mit sog. ADC (analog digital converter) umgesetzt. Obgleich verschiedene ADC-Technologien gängig sind, haben sie alle aus Anwendersicht ein gemeinsames Merkmal: nach dem Ende der Umwandlung steht ein bestimmter digitaler Wert zur Weiterverarbeitung in der Steuerung bereit. Dieser Digitalwert, das sog. Analoge Prozessdatum, steht in einem festen zeitlichen Zusammenhang mit der „Ur-Größe“, dem elektrischen Eingangswert. Deshalb können für Beckhoff analoge Eingangsgeräte auch entsprechende zeitliche Kenndaten ermittelt und spezifiziert werden.

In diesen Prozess sind mehrere funktionale Komponenten involviert, die mehr oder weniger stark ausgeprägt in jeder AI (analog input) Baugruppe wirken:

- die elektrische Eingangsschaltung
- die Analog/Digital-Wandlung
- die digitale Weiterverarbeitung
- die finale Bereitstellung der Prozess- und Diagnosedaten zur Abholung an den Feldbus (EtherCAT, K-Bus etc.)

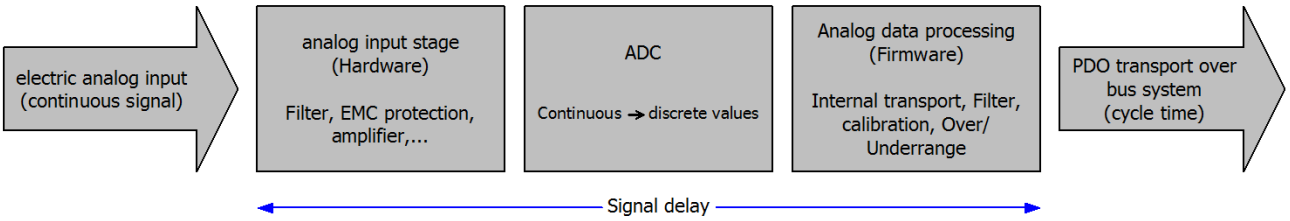



Abb. 186: Signalverarbeitung Analogeingang

Aus Anwendersicht sind dabei zwei Aspekte entscheidend:

- „Wie oft bekomme ich neue Werte?“, also eine Sampling-Rate im Sinne einer Schnelligkeit in Bezug auf das Gerät/den Kanal
- Wieviel Verzögerung verursacht die (gesamte) AD-Wandlung des Gerätes/des Kanals?
  Also Hard- und Firmware-Teile in toto. Aus technologischen Gründen muss zur Bestimmung dieser Angabe die Signalcharakteristik betrachtet werden: je nach Signalfrequenz kann es zu unterschiedlichen Laufzeiten durch das System kommen.

Dies ist die „äußere“ Betrachtung des Systems „Beckhoff AI Kanal“ – intern setzt sich insbesondere die Signalverzögerung aus den verschiedenen Anteilen Hardware, Verstärker, Wandlung selbst, Datentransport und Verarbeitung zusammen. Auch kann ggf. intern eine höhere Abtastrate verwendet werden (z.B. bei deltaSigma-Wandlern) als „außen“ aus Anwendersicht angeboten wird. Dies ist aber für ein nutzseitige Betrachtung der Komponente „Beckhoff AI Kanal“ normalerweise ohne Belang bzw. wird entsprechend spezifiziert, falls es doch für die Funktion relevant ist.

Damit können für Beckhoff AI Geräte folgende Spezifikationsangaben zum AI Kanal aus zeitlicher Sicht für den Anwender angegeben werden:

### 1. Minimale Wandlungszeit [ms, µs]

Dies ist der Kehrwert der maximalen **Sampling-Rate** [Sps, Samples per second]:
Gibt an, wie oft der analoge Kanal einen neu festgestellten Prozessdatenwert zur Abholung durch den Feldbus bereitstellt. Ob der Feldbus (EtherCAT, K-Bus) diesen dann auch genauso schnell (also im Gleichtakt), schneller (weil der AI Kanal im langsame FreeRun läuft) oder langsamer (z.B. bei Oversampling) abholt, ist dann eine Frage der Einstellung des Feldbusses und welche Betriebsmodi das AI Gerät unterstützt.

Bei EtherCAT Geräten zeigt das sog. ToggleBit bei den Diagnose-PDO an (indem es toggelt), dass ein neu ermittelter Analogwert vorliegt.
Entsprechend kann eine maximale Wandlungszeit, also eine minimal vom AI Gerät unterstützte Samplingrate spezifiziert werden.
Entspricht IEC 61131-2 Kap 7.10.2 2) „Abtast-Wiederholzeit“

### 2. Typ. Signalverzögerung

Entspricht IEC 61131-2 Kap 7.10.2 1) „Abtastdauer“. Sie inkludiert nach dieser Betrachtung alle geräteinternen Hard- und Firmware-Anteile, aber nicht „äußere“ Verzögerungsanteile aus dem Feldbus oder der Steuerung (TwinCAT).
Diese Verzögerung ist insbesondere relevant für absolute Zeitbetrachtungen, wenn AI Kanäle zum Amplitudenwert auch einen zugehörigen Zeitstempel (timestamp) mitliefern – von dem ja angenommen werden darf, dass er in seinem Zeitwert, zu dem außen ehemals physikalisch anliegenden Amplitudenwert passt.
Aufgrund der frequenzabhängigen Laufzeit eines Signals, kann ein dezidierter Wert nur für ein gegebenes Signal spezifiziert werden. Der Wert ist auch abhängig von ggf. veränderlichen Filtereinstellungen des Kanals.
Eine typische Charakterisierung in der Gerätedokumentation kann sein:

### 2.1 Signalverzögerung (Sprungantwort)

Stichwort Einschwingzeit:
Das Rechtecksignal kann extern mit einem Frequenzgenerator (Impedanz beachten!) erzeugt werden.
Als Erkennungsschwelle wird die 90% Grenze verwendet.
Die Signalverzögerung [ms, µs] ist dann der zeitliche Abstand zwischen dem (idealen) elektrischen Rechtecksignal und der Zeitpunkt wo der analoge Prozesswert die 90% Amplitude erreicht hat.

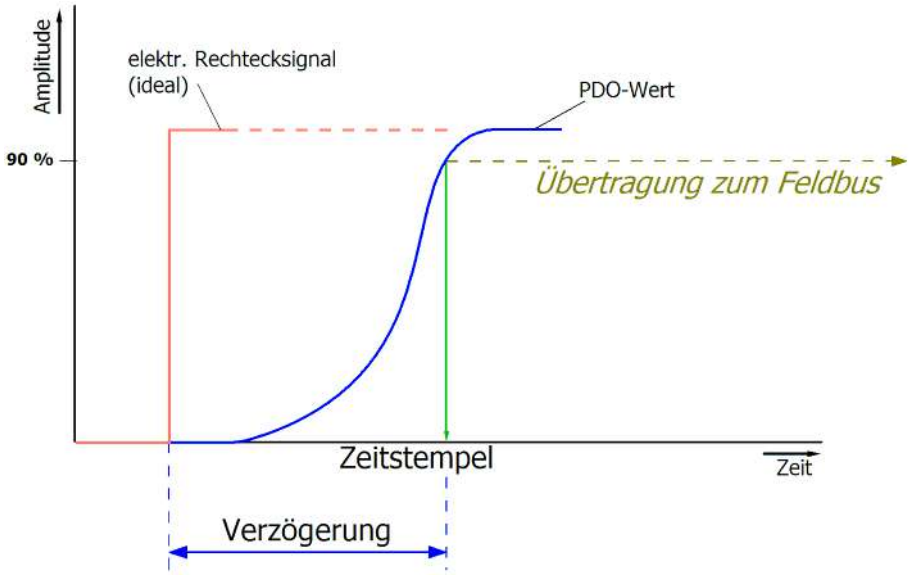



Abb. 187: Diagramm Signalverzögerung (Sprungantwort)

### 2.2 Signalverzögerung (linear)

Stichwort Gruppenlaufzeit:
Beschreibt die Verzögerung eines frequenzkonstanten Signals
Testsignal kann extern mit einem Frequenzgenerator erzeugt werden, z. B. als Sägezahn oder Sinus.
Referenz wäre dann ein zeitgleiches Rechtecksignal.
Die Signalverzögerung [ms, µs] ist dann der zeitliche Abstand zwischen dem eingespeisten elektrischen Signal einer bestimmten Amplitude und dem Moment, bei dem der analoge Prozesswert denselben Wert erreicht.
Dazu muss die Testfrequenz in einem sinnvollen Bereich gewählt werden; diese kann z. B. bei 1/20 der maximalen Sampling-Rate liegen.

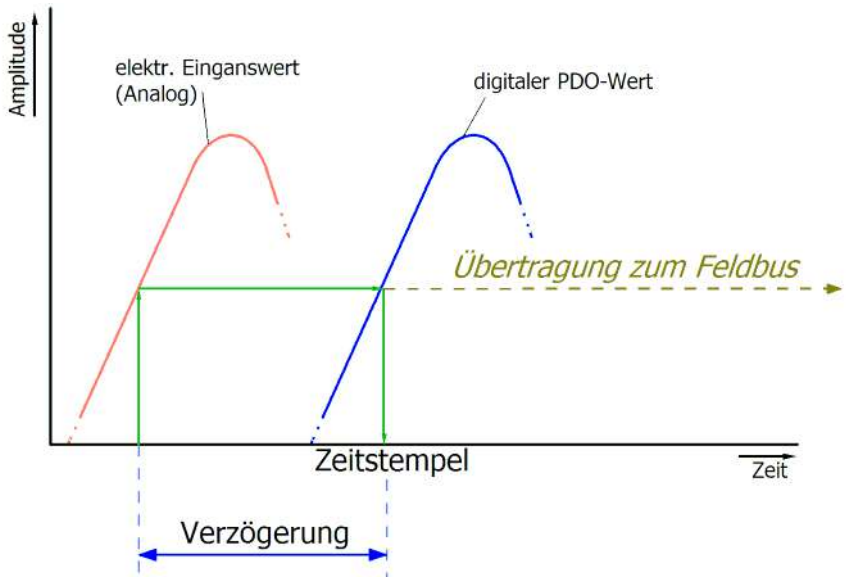



Abb. 188: Diagramm Signalverzögerung (linear)

### 3. Weitere Angaben

Weitere Angaben können in der Spezifikation optional angeführt sein, wie z. B.

- Tatsächliche Sampling-Rate des ADC (wenn unterschiedlich von der Kanal-Sampling-Rate)
- Zeit-Korrekturwerte für Laufzeiten bei unterschiedlichen Filtereinstellungen
- usw.

## 5.9.9 Begriffsklärung GND/Ground

IO Geräte haben immer irgendwo ein Referenzpotential. Schließlich entsteht die arbeitsfähige elektrische Spannung erst dadurch, dass zwei Orte unterschiedliche Potentiale annehmen – der eine Ort sei dann Referenzpotential/Bezugspotential genannt.

Im Beckhoff IO Bereich und insbesondere bei den Analogprodukten werden verschiedene Bezugspotentiale verwendet und benannt, diese seien hier definiert, benannt und erläutert.

Hinweis: aus historischen Gründen werden bei verschiedenen Beckhoff IO Produkten unterschiedliche Benennungen verwendet. Die nachfolgenden Erläuterungen stellen diese auf ein einheitliches technisches Fundament.

**SGND**

- Auch genannt: FE, Functional Earth, Shield GND, Shield.
- Verwendung: Ableitung von Störungen und Abstrahlungen, vorrangig stromlos.
- Symbol: .
- Hinweise und Empfehlungen zu SGND/FE sind im separaten Kapitel „Inbetriebnahme“/ „Analogtechnische Hinweise – Schirm und Erde“ genannt.
- SGND endet i.d.R. am Ende in den baulichen Erdungssternpunkt.
- Um bestimmungsgemäß verwendet werden zu können, sollte SGND selbst eine rauscharme/ rauschfreie, „saubere“ Strom- und Spannungssenke sein.

**PE**

- Auch genannt: Protective Earth.
- Verwendung: Schutzmaßnahme gegen das Auftreten von gefährlichen Berührungsspannungen, indem diese Berührungsspannungen abgeleitet werden und dann vorgeschaltete Schutzeinrichtungen auslösen. Bei korrekter Installation ist der PE-Leiter stromlos, muss aber für den Schutzfall vorgabegemäß stromtragfähig sein.
- Symbol: .
- PE endet i.d.R. am Ende in den baulichen Erdungssternpunkt.
- Vorgaben und Hinweise zu PE siehe einschlägiges Regelwerk.

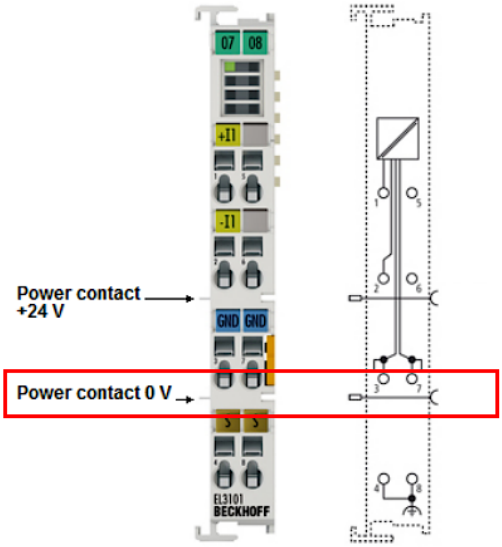
**PGND, AGND**

- Verwendung: Bezugsmasse oder Rückleitung von analogen oder digitalen Signalen.
- Je nach Verwendung nominell stromlos als Bezugspotential oder stromführend als Rückleitung.
- Im Analogbereich können das sog. Normsignale 0...10 V und 4...20 mA, Messbrückensignale und Thermoelemente im Bereich weniger mV und Widerstandsmessung in beliebigem Ohm-Bereich sowie Spannungen von µV bis einige 1000 V usw. sein.
- Im Digitalbereich können das z.B. 0/24 V, -5/+5 V usw. sein.
- Symbole:

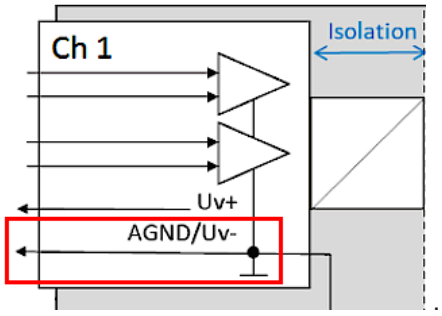
  bevorzugt: ;

  selten auch noch verwendet, aber eigentlich Erdbodenpotential bedeutend: .
- Es kann in der Anlage mehrere, also voneinander galvanisch getrennte PGND/AGND Netze geben.
- Verfügt ein Gerät wegen kanalweiser Trennung über mehreren AGND, können diese nummeriert sein: AGND1, AGND2, …
- PGND
  - auch genannt: $GND_{PC}$, 0 V, Powerkontakt 0 V, GND.

- Ausführung: PGND ist eine bauliche Beschreibung für die „negative“ Powerkontaktschiene des Busklemmensystems.
- kann mit der Geräteelektronik verbunden sein z.B. zur Geräteversorgung oder als Signalrückführung (siehe Kapitel „Inbetriebnahme“/ „Hinweise zu analogen Messwerten“/ „Hinweise zu analogen Spezifikationen“/ „Typisierung SingleEnded / Differentiell“ [▶ 195]). Siehe dazu die jeweilige Gerätedokumentation.
- Beispiel, PGND ist nicht mit der Geräteelektronik verbunden:




- AGND
  - Auch genannt: $GND_{int}$, GND, analoge Masse, Analog-Ground, $GND_{analog}$.
  - AGND kennzeichnet elektrisch die analoge Bezugsmasse des Geräts.
  - AGND kann intern z.B. mit PGND verbunden sein, oder auf einer Anschlussstelle liegen damit es extern mit einem gewünschten Potential verbunden werden kann. Dabei sind elektrische Einschränkungen lt. Gerätedokumentation zu beachten, z.B. CommonMode-Grenzen.
  - AGND ist meist ein stromloses Bezugspotential. Das Einwirken von Störungen auf AGND ist zu vermeiden.
  - Beispiel, AGND wird auf dem Gerätestecker herausgeführt:



## 5.9.10 Samplingart: Simultan vs. Multiplex

Analoge Ein- und Ausgänge bei Beckhoff-Geräten können zeitlich untereinander gesehen auf zwei verschiedene Arten arbeiten: „simultan samplend“ oder „multiplex samplend“. Diese sogenannte Samplingart hat entscheidenden Einfluss auf die Performance eines solchen Geräts und muss bei der Produktauswahl berücksichtigt werden, zumindest wenn es um sehr anspruchsvolle zeitliche Steuerungsaufgaben geht. Ob ein Analoggerät simultan oder multiplex arbeitet, kann der jeweiligen Gerätdokumentation entnommen werden.

Diese Frage ist sowohl bei Regelungsaufgaben sowie auch bei Messaufgaben (DataRecording) von Relevanz, wenn der Zeitpunkt der Analogwerterfassung sensibel ist.

Hinweis: Die Begriffe „simultan“ und „multiplex“ werden seit langer Zeit und in vielen Kontexten verwendet, haben also je nach historischem Hintergrund und Fachbereich unterschiedliche Bedeutung. In diesem Kapitel und in Bezug auf I/O werden die Begriffe so verwendet wie Beckhoff sie als I/O-Hersteller zum Nutzen für den Anwender versteht:

- wird an ein mehrkanaliges Gerät ein Testsignal an alle Kanäle elektrisch gleichzeitig angelegt und die Messungen in Software ausgewertet z.B. im TwinCAT Scope betrachtet, und ist dann kein wesentlicher Versatz/Delay zwischen den Kanälen zu beobachten, ist es ein **simultan sampelndes** Gerät [1)]
- ist ein Versatz zu sehen, ist es ein **multiplex samplendes** Gerät
- am einfachsten ist ein **Test** mit einem Rechtecksignal durchführbar, weil ein Versatz dann einfach beobachtet werden kann. Es könnte allerdings der seltene Sonderfall auftreten (insbesondere, wenn das Testsignal aus einer EL2xxx/EL4xxx aus dem gleichen IO- Strang erzeugt wird), dass das Rechtecksignal über mehrere Minuten synchron zum EtherCAT läuft und dann kein Versatz zu sehen ist.
  Absolut sicher ist ein Test mit einem Sinussignal, allerdings muss dann berücksichtigt werden, dass Messabweichungen (bezogen auf die Amplitude) der Kanäle im Gerät untereinander auch als Zeit-Versatz dargestellt werden!
  Idealerweise konzentriert man sich dabei also auf den Nulldurchgang.
- 1-kanalige Geräte werden per Definition als simultan sampelnd angesetzt

Erläuterung am Beispiel „analoger Eingang“: wenn ein kontinuierliches analoges Signal digitalisiert und damit der weiteren programmatischen Bearbeitung zugeführt werden soll, wird es in durch einen sogenannten ADC (AnalogDigitalConverter) digitalisiert, z.B. mit 16 Bit Auflösung:

Abb. 189: Schematische Darstellung Sampling mit ADC-Konverter

Dies stellt einen für sich funktionsfähigen analogen Eingangskanal dar. Er sampelt (misst) so oft wie gewünscht, z.B. 1.000x in der Sekunde und schickt so 1000 Messwerte zeitäquidistant (= in gleichen Zeitabständen) zur Weiterverarbeitung.

Oftmals werden in einem Gerät mehrere Kanäle kombiniert, in diesem Fall stellt sich die Frage nach der Samplingart: simultan oder multiplex.

[1)] Für Experten: so ein Gerät könnte auch mit einem multiplexenden ADC ausgerüstet sein, der aber mit Sample-und-Hold auf allen Kanälen arbeitet. Dann ist technisch multiplex eingebaut, von außen betrachtet arbeitet das Gerät aber simultan, weil alle Kanäle elektrisch gleichzeitig eingelesen werden.

### Simultan

Wie im 1-kanaligen Beispiel kann jeder Kanal einen eigenen ADC erhalten, hier gezeigt für 4 Kanäle:

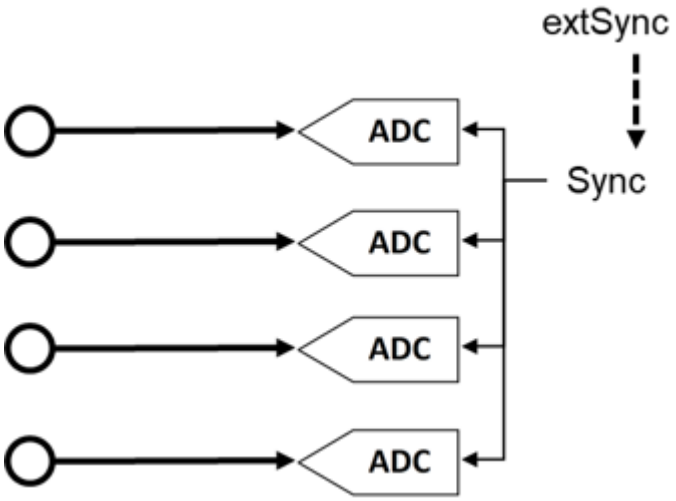



Abb. 190: Schematische Darstellung simultanes Sampling mit 4 ADC-Konvertern

Diese ADC laufen zeitlich gesehen selten frei und samplen unabhängig, sondern werden normalerweise in irgendeiner Form getriggert (die Messung wird angestoßen), um den meistgewünschten Effekt zu erreichen, dass die n Kanäle gleichzeitig samplen. Dadurch hat das analoge Eingangsgerät die Eigenschaft, dass alle (4) Messwerte zum gleichen Zeitpunkt gewonnen werden. Dies ergibt einen zeitlich konsistenten Blick auf die Maschinensituation und macht Messwertbewertungen in der Steuerung sehr einfach. Wenn die ADC gleichzeitig durch das Sync-Signal getriggert werden, bezeichnet man dies als simultanes (gleichzeitiges) Sampling.

Ein besonderer Mehrwert entsteht, wenn solche Geräte extern synchronisiert werden, z.B. über EtherCAT DistributedClocks und dann alle Analogkanäle aller Geräte einer Anlage simultan arbeiten: entweder wirklich gleichzeitig ohne Versatz untereinander oder mit derselben Frequenz aber mit konstantem, bekanntem und damit kompensierbarem Offset untereinander.

Wie oben dargestellt, ist dafür eine umfangreiche, mehrfach gleich aufgebaute Elektronik erforderlich. Aus diesem Grund sind parallel aufgebaute Analoggeräte in der Regel immer simultan samplend. Freilaufende oder ungetriggert arbeitende, mehrfach vorhandene ADC wären denkbar (und dann nicht mehr „simultan“ zu nennen), sind aber eher unüblich.

**Multiplex**

Für einfache Automatisierungsaufgaben ist oft kein simultanes Sampling gefordert. Sei es, weil aus Kostengründen einfachste Analogelektronik eingesetzt werden soll, oder die Steuerungszykluszeit relativ langsam gegenüber der Wandlungszeit im ADC ist. Dann können die Vorteile des Multiplex-Konzepts genutzt werden: Statt 4 wird nur ein ADC verbaut, dafür muss ein Kanalschalter (vom Gerätehersteller) installiert werden, der die 4 Eingangskanäle zum ADC schnell im µs-Bereich hintereinander durchschaltet. Der Durchschaltvorgang wird vom Gerät selbst durchgeführt und ist in der Regel nicht von außen zugänglich.

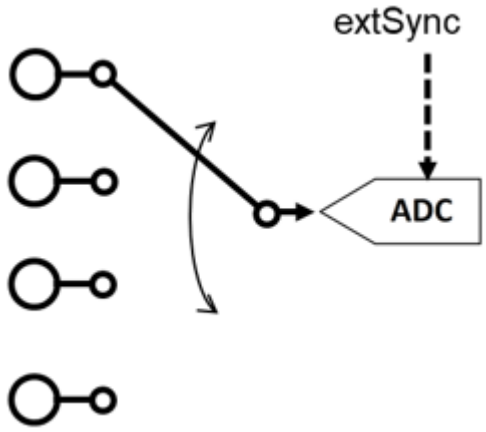



Abb. 191: Schematische Darstellung des multiplexen Sampling mit einem ADC-Konverter

Es handelt sich dabei also um einen Zeit-Multiplex. In der Regel sampelt der ADC gleichtaktend, die zeitlichen Abstände der Kanäle untereinander sind also gleich, wobei der Start von Kanal 1 in der Regel durch den Kommunikationszyklus (EtherCAT) oder DistributedClocks erfolgt. Weitere Angaben dazu ggf. in der Gerätedokumentation.

Vorteil: günstigere Elektronik im Vergleich zum simultanen Aufbau.

Nachteil: die Messwerte werden nicht mehr gleichzeitig, sondern nacheinander erfasst.

Beide Schaltungen haben ihre technische und wirtschaftliche Berechtigung, für zeitlich anspruchsvolle Automatisierungsaufgaben sollten immer simultane Schaltungen gewählt werden, da bei ihnen einfacher der zeitliche Überblick behalten werden kann.

Für analoge Ausgänge gelten entsprechend der gleichen Erklärungen, auch sie können mehrfach mit simultanen DAC ausgerüstet sein oder einen multiplexed DAC auf mehrere Ausgänge ausgeben.

## 5.10 Übersicht Prozessdaten (PDO)

Die EL40xx haben ein statisches Prozessabbild das nicht verändert werden kann. Je nach Klemme werden die 1…8 Kanäle „Analog output“ zur Verlinkung angeboten.

# 5.11 Übersicht Parameter Objekte (CoE)

**EtherCAT XML Device Description**

Die Darstellung entspricht der Anzeige der CoE-Objekte aus der EtherCAT XML Device Description. Es wird empfohlen, die entsprechende aktuellste XML-Datei im Download-Bereich auf der Beckhoff Website herunterzuladen und entsprechend der Installationsanweisungen zu installieren.

**Parametrierung**

Die Parametrierung der Klemme wird über den CoE - Online Reiter (mit Doppelklick auf das entsprechende Objekt) bzw. über den Prozessdatenreiter (Zuordnung der PDOs) vorgenommen.

## 5.11.1 Restore-Objekte

**Index 1011 Restore default parameters**

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1011:0 | Restore default parameters | Herstellen der Defaulteinstellungen | UINT8 | RO | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1011:01 | SubIndex 001 | Wenn Sie dieses Objekt im Set Value Dialog auf **"0x64616F6C"** setzen, werden alle Backup Objekte wieder in den Auslieferungszustand gesetzt. | UINT32 | RW | 0x00000000 ($0_{dez}$) |

## 5.11.2 Konfigurationsdaten

### Index 8pp0 AO settings Ch.1-8

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 8pp0:0 | AO settings Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x16 ($22_{dez}$) |
| 8pp0:01 | Enable user scale | Die Anwender Skalierung ist aktiv. (siehe Flussdiagramm Datenstrom) | BOOLEAN | RW | 0x00 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:02 | Presentation | 0: *Signed presentation*<br>Der Messwert wird im Zweierkomplement dargestellt. Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit =-$32768_{dez}$ .. +$32767_{dez}$<br>1: *Unsingned presentation*<br>Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit: 0 .. +$65535_{dez}$<br>2: *Absolute value with MSB as sign*<br>Der Messwert wird in der Betrag-Vorzeichendarstellung ausgegeben. Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit = -$32768_{dez}$ .. +$32767_{dez}$<br>3: *Absolute value*<br>Auch der negative Zahlenbereich wird positiv ausgegeben. | BIT3 | RW | 0x00 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:05 | Watchdog | 0: *Default watchdog value*<br>Der Defaultwert (8pp0:13) ist aktiv.<br>1: *Watchdog ramp*<br>Die Rampe (8pp0:14) zum Fahren auf den Defaultwert ist aktiv.<br>2: *Last output value*<br>Das letzte Prozessdatum wird beim Abfall des Watchdogs ausgegeben. | BIT2 | RW | 0x00 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:07 | Enable user calibration | Freigabe des Anwender Abgleichs (siehe Flussdiagramm Datenstrom) | BOOLEAN | RW | 0x00 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:08 | Enable vendor calibration | Freigabe des Herstellerabgleichs (siehe Flussdiagramm Datenstrom) | BOOLEAN | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 8pp0:11 | Offset | Offset der Anwenderskalierung | INT16 | RW | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:12 | Gain | Gain der Anwenderskalierung.<br>Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor $2^{-16}$.<br>Der Wert eins entspricht 65535 (0x00010000). | INT32 | RW | 0x00010000 ($65536_{dez}$) |
| 8pp0:13 | Default output | Default Ausgabewert | INT16 | RW | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:14 | Default output ramp | Rampen zum Herunterfahren auf den Defaultwert<br>Wert in Digit / ms. | UINT16 | RW | 0xFFFF ($65535_{dez}$) |
| 8pp0:15 | User calibration offset | Anwender Offset Abgleich | INT16 | RW | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 8pp0:16 | User calibration gain | Anwender Gain Abgleich | UINT16 | RW | 0xFFFF ($65535_{dez}$) |

### Index 8ppE AO internal data Ch.1-8

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 8ppE:0 | AO internal data Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 8ppE:01 | DAC raw value | DAC Rohwert | UINT16 | RO | 0x0000 ($0_{dez}$) |

### Index 8ppF AO vendor data Ch.1-8

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 8ppF:0 | AO vendor data Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x02 ($2_{dez}$) |
| 8ppF:01 | Calibration offset | Hersteller Offset Abgleich | INT16 | RW | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 8ppF:02 | Calibration gain | Hersteller Gain Abgleich | UINT16 | RW | 0x1EFA ($7930_{dez}$) |

## 5.11.3 Ausgangsdaten

### Index 7pp0 AO outputs Ch.1-8

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 7pp0:0 | AO outputs Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 7pp0:01 | Analog output | Analoges Ausgangsdatum | INT16 | RO | 0x0000 ($0_{dez}$) |

## 5.11.4 Standardobjekte

### Index 1000 Device type

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1000:0 | Device type | Geräte-Typ des EtherCAT-Slaves: Das Lo-Word enthält das verwendete CoE Profil (5001). Das Hi-Word enthält das Modul Profil entsprechend des Modular Device Profile. | UINT32 | RO | 0x01901389 ($26219401_{dez}$) |

### Index 1008 Device name

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1008:0 | Device name | Geräte-Name des EtherCAT-Slave | STRING | RO | EL40xx-0000 |

### Index 1009 Hardware version

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1009:0 | Hardware version | Hardware-Version des EtherCAT-Slaves | STRING | RO | 01 |

### Index 100A Software version

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 100A:0 | Software version | Firmware-Version des EtherCAT-Slaves | STRING | RO | 01 |

### Index 1018 Identity

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1018:0 | Identity | Informationen, um den Slave zu identifizieren | UINT8 | RO | 0x04 ($4_{dez}$) |
| 1018:01 | Vendor ID | Hersteller-ID des EtherCAT-Slaves | UINT32 | RO | 0x00000002 ($2_{dez}$) |
| 1018:02 | Product code | Produkt-Code des EtherCAT-Slaves | UINT32 | RO | 0x0Fxx3052 |
| 1018:03 | Revision | Revisionsnummer des EtherCAT-Slaves, das Low-Word (Bit 0-15) kennzeichnet die Sonderklemmennummer, das High-Word (Bit 16-31) verweist auf die Gerätebeschreibung | UINT32 | RO | 0x00100000 ($1048576_{dez}$) |
| 1018:04 | Serial number | Seriennummer des EtherCAT-Slaves, das Low-Byte (Bit 0-7) des Low-Words enthält das Produktionsjahr, das High-Byte (Bit 8-15) des Low-Words enthält die Produktionswoche, das High-Word (Bit 16-31) ist 0 | UINT32 | RO | 0x00000000 ($0_{dez}$) |

### Index 10F0 Backup parameter handling

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 10F0:0 | Backup parameter handling | Informationen zum standardisierten Laden und Speichern der Backup Entries | UINT8 | RO | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 10F0:01 | Checksum | Checksumme über alle Backup-Entries des EtherCAT-Slaves | UINT32 | RO | 0x00000000 ($0_{dez}$) |

### Index 1600 RxPDO-Map Outputs Ch.1

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1600:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.1 | PDO Mapping RxPDO 1 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1600:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7000 (AO outputs Ch.1), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7000:01, 16 |

### Index 1601 RxPDO-Map Outputs Ch.2

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1601:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.2 | PDO Mapping RxPDO 2 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1601:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7010 (AO outputs Ch.2), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7010:01, 16 |

### Index 1602 RxPDO-Map Outputs Ch.3

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1602:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.3 | PDO Mapping RxPDO 3 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1602:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7020 (AO outputs Ch.3), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7020:01, 16 |

### Index 1603 RxPDO-Map Outputs Ch.4

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1603:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.4 | PDO Mapping RxPDO 4 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1603:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7030 (AO outputs Ch.4), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7030:01, 16 |

### Index 1604 RxPDO-Map Outputs Ch.5

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1604:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.5 | PDO Mapping RxPDO 5 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1604:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7040 (AO outputs Ch.5), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7040:01, 16 |

### Index 1605 RxPDO-Map Outputs Ch.6

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1605:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.6 | PDO Mapping RxPDO 6 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1605:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7050 (AO outputs Ch.6), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7050:01, 16 |

### Index 1606 RxPDO-Map Outputs Ch.7

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1606:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.7 | PDO Mapping RxPDO 7 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1606:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7060 (AO outputs Ch.7), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7060:01, 16 |

### Index 1607 RxPDO-Map Outputs Ch.8

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1607:0 | RxPDO-Map Outputs Ch.8 | PDO Mapping RxPDO 8 | UINT8 | RW | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1607:01 | SubIndex 001 | 1. PDO Mapping entry (object 0x7070 (AO outputs Ch.8), entry 0x01 (Analog output)) | UINT32 | RW | 0x7070:01, 16 |

### Index 1C00 Sync manager type

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1C00:0 | Sync manager type | Benutzung der Sync Manager | UINT8 | RO | 0x04 ($4_{dez}$) |
| 1C00:01 | SubIndex 001 | Sync-Manager Type Channel 1: Mailbox Write | UINT8 | RO | 0x01 ($1_{dez}$) |
| 1C00:02 | SubIndex 002 | Sync-Manager Type Channel 2: Mailbox Read | UINT8 | RO | 0x02 ($2_{dez}$) |
| 1C00:03 | SubIndex 003 | Sync-Manager Type Channel 3: Process Data Write (Outputs) | UINT8 | RO | 0x03 ($3_{dez}$) |
| 1C00:04 | SubIndex 004 | Sync-Manager Type Channel 4: Process Data Read (Inputs) | UINT8 | RO | 0x04 ($4_{dez}$) |

### Index 1C12 RxPDO assign

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1C12:0 | RxPDO assign | PDO Assign Outputs | UINT8 | RW | 0x08 ($8_{dez}$) |
| 1C12:01 | SubIndex 001 | 1. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1600 ($5632_{dez}$) |
| 1C12:02 | SubIndex 002 | 2. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1601 ($5633_{dez}$) |
| 1C12:03 | SubIndex 003 | 3. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1602 ($5634_{dez}$) |
| 1C12:04 | SubIndex 004 | 4. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1603 ($5635_{dez}$) |
| 1C12:05 | SubIndex 005 | 5. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1604 ($5636_{dez}$) |
| 1C12:06 | SubIndex 006 | 6. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1605 ($5637_{dez}$) |
| 1C12:07 | SubIndex 007 | 7. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1606 ($5638_{dez}$) |
| 1C12:08 | SubIndex 008 | 8. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts) | UINT16 | RW | 0x1607 ($5639_{dez}$) |

### Index 1C32 SM output parameter

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| 1C32:0 | SM output parameter | Synchronisierungsparameter der Outputs | UINT8 | RO | 0x07 ($7_{dez}$) |
| 1C32:01 | Sync mode | Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart:<br>• 0: Free Run<br>• 1: Synchron with SM 2 Event<br>• 2: DC-Mode - Synchron with SYNC0 Event<br>• 3: DC-Mode - Synchron with SYNC1 Event | UINT16 | RW | 0x0001 ($1_{dez}$) |
| 1C32:02 | Cycle time | Zykluszeit (in ns):<br>• Free Run: Zykluszeit des lokalen Timers<br>• Synchron with SM 2 Event: Zykluszeit des Masters<br>• DC-Mode: SYNC0/SYNC1 Cycle Time | UINT32 | RW | 0x00000000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:03 | Shift time | Zeit zwischen SYNC0 Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode) | UINT32 | RW | 0x00000000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:04 | Sync modes supported | Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten:<br>• Bit 0 = 1: Free Run wird unterstützt<br>• Bit 1 = 1: Synchron with SM 2 Event wird unterstützt<br>• Bit 2-3 = 01: DC-Mode wird unterstützt<br>• Bit 4-5 = 10: Output Shift mit SYNC1 Event (nur DC-Mode)<br>• Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 1C32:08 [▶ 215]) | UINT16 | RO | 0x8007 ($32775_{dez}$) |
| 1C32:05 | Minimum cycle time | Minimale Zykluszeit (in ns) | UINT32 | RO | 0x00000000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:06 | Calc and copy time | Minimale Zeit zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (in ns, nur DC-Mode) | UINT32 | RO | 0x00000000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:08 | Command | • 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt<br>• 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet<br>Die Entries 1C32:03 [▶ 215], 1C32:05 [▶ 215], 1C32:06 [▶ 215], 1C32:09 [▶ 215] werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert.<br>Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt | UINT16 | RW | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:09 | Delay time | Zeit zwischen SYNC1 Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode) | UINT32 | RO | 0x00000000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:0B | SM event missed counter | Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC Mode) | UINT16 | RO | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:0C | Cycle exceeded counter | Anzahl der Zykluszeitverletzungen im OPERATIONAL (Zyklus wurde nicht rechtzeitig fertig bzw. der nächste Zyklus kam zu früh) | UINT16 | RO | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:0D | Shift too short counter | Anzahl der zu kurzen Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC Mode) | UINT16 | RO | 0x0000 ($0_{dez}$) |
| 1C32:20 | Sync error | Im letzten Zyklus war die Synchronisierung nicht korrekt (Ausgänge wurden zu spät ausgegeben, nur im DC Mode) | BOOLEAN | RO | 0x00 ($0_{dez}$) |

### Index F000 Modular device profile

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| F000:0 | Modular device profile | Allgemeine Informationen des Modular Device Profiles | UINT8 | RO | 0x02 ($2_{dez}$) |
| F000:01 | Module index distance | Indexabstand der Objekte der einzelnen Kanäle | UINT16 | RO | 0x0010 ($16_{dez}$) |
| F000:02 | Maximum number of modules | Anzahl der Kanäle | UINT16 | RO | 0x0008 ($8_{dez}$) |

### Index F008 Code word

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Data type | Flags | Default |
|---|---|---|---|---|---|
| F008:0 | Code word | Code word (z.Zt. reserviert) | UINT32 | RW | 0x00000000 ($0_{dez}$) |

# 6 Anhang

## 6.1 EtherCAT AL Status Codes

Detaillierte Informationen hierzu entnehmen Sie bitte der vollständigen EtherCAT-Systembeschreibung.

## 6.2 Firmware Kompatibilität

Beckhoff EtherCAT Geräte werden mit dem aktuell verfügbaren letzten Firmware-Stand ausgeliefert. Dabei bestehen zwingende Abhängigkeiten zwischen Firmware und Hardware; eine Kompatibilität ist nicht in jeder Kombination gegeben. Die unten angegebene Übersicht zeigt auf welchem Hardware-Stand eine Firmware betrieben werden kann.

**Anmerkung**

- Es wird empfohlen, die für die jeweilige Hardware letztmögliche Firmware einzusetzen
- Ein Anspruch auf ein kostenfreies Firmware-Update bei ausgelieferten Produkten durch Beckhoff gegenüber dem Kunden besteht nicht.

**HINWEIS**

**Beschädigung des Gerätes möglich!**

Beachten Sie die Hinweise zum Firmware Update auf der gesonderten Seite [▶ 221]. Wird ein Gerät in den BOOTSTRAP-Mode zum Firmware-Update versetzt, prüft es u.U. beim Download nicht, ob die neue Firmware geeignet ist. Dadurch kann es zur Beschädigung des Gerätes kommen! Vergewissern Sie sich daher immer, ob die Firmware für den Hardware-Stand des Gerätes geeignet ist!

| EL4001 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 14 | 01 | EL4001-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4001-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4001-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4001-0000-0019 | 2014/08 |
| | 02 | | 2014/10 |
| | | EL4001-0000-0020 | 2016/02 |
| 15 – 17* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4002 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 15 | 01 | EL4002-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4002-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4002-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4002-0000-0019 | 2014/08 |
| | 02 | | 2014/10 |
| | | EL4002-0000-0020 | 2016/01 |
| 16 – 20* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4004 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 15 | 01 | EL4004-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4004-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4004-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4004-0000-0019 | 2014/08 |
| | 02 | | 2014/10 |
| | | EL4004-0000-0020 | 2016/02 |
| 16 – 20* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4008 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 16 | 01 | EL4008-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4008-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4008-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4008-0000-0019 | 2014/08 |
| | 02 | | 2014/10 |
| | | EL4008-0000-0020 | 2016/02 |
| | 03 | | 2016/05 |
| 17 – 19* | 04 | | 2017/05 |
| | 05 | | 2018/03 |
| | 06* | | 2021/11 |

| EL4011 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4011-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4011-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4011-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4011-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4011-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 14* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4012 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4012-0000-0016 | 2007/10 |
| | | EL4012-0000-0017 | 2012/07 |
| | | EL4012-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4012-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4012-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 15* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4014 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4014-0000-0016 | 2007/10 |
| | | EL4014-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4014-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4014-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4014-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 15* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4018 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4018-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4018-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4018-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4018-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4018-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 14* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4021 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4021-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4021-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4021-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4021-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4021-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 14* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | | EL4021-0000-0021 | 2019/07 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4022 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4022-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4022-0000-0017 | 2012/07 |
| | | EL4022-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4022-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4022-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 15* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | | EL4022-0000-0021 | 2019/07 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4024 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4024-0000-0016 | 2009/08 |
| | | EL4024-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4024-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4024-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4024-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 – 15* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | | EL4024-0000-0021 | 2019/07 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4028 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 10 | 01 | EL4028-0000-0016 | 2009/08 |
| | | EL4028-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4028-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4028-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4028-0000-0020 | 2016/02 |
| 11 - 14* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | | EL4028-0000-0021 | 2019/07 |
| | 05* | | 2021/11 |

| EL4031 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 13 | 01 | EL4031-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4031-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4031-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4031-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4031-0000-0020 | 2016/02 |
| 14 - 16* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05 | | 2020/08 |
| | 06* | | 2021/11 |

| EL4032 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 13 | 01 | EL4032-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4032-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4032-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4032-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4032-0000-0020 | 2016/02 |
| 14 - 17* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05 | | 2020/08 |
| | 06* | | 2021/11 |

| EL4034 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 11 | 01 | EL4034-0000-0016 | 2007/10 |
| | | EL4034-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4034-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4034-0000-0019 | 2014/08 |
| | | EL4034-0000-0020 | 2016/02 |
| 12 - 15* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05 | | 2020/08 |
| | 06* | | 2021/11 |

| EL4038 | | | |
|---|---|---|---|
| **Hardware (HW)** | **Firmware** | **Revision-Nr.** | **Release - Datum** |
| 00 - 13 | 01 | EL4038-0000-0016 | 2007/08 |
| | | EL4038-0000-0017 | 2012/08 |
| | | EL4038-0000-0018 | 2014/03 |
| | | EL4038-0000-0019 | 2014/08 |
| | 02 | | `2016/05 |
| | | EL4038-0000-0020 | 2016/02 |
| 14 - 16* | 03 | | 2017/05 |
| | 04 | | 2018/03 |
| | 05 | | 2020/08 |
| | 06* | | 2021/11 |

*) Zum Zeitpunkt der Erstellung dieser Dokumentation ist dies der aktuelle kompatible Firmware/Hardware-Stand. Überprüfen Sie auf der Beckhoff Webseite, ob eine aktuellere Dokumentation vorliegt.

# 6.3 Firmware Update EL/ES/ELM/EM/EPxxxx

Dieses Kapitel beschreibt das Geräte-Update für Beckhoff EtherCAT Slaves der Serien EL/ES, ELM, EM, EK und EP. Ein FW-Update sollte nur nach Rücksprache mit dem Beckhoff Support durchgeführt werden.

**HINWEIS**

**Nur TwinCAT 3 Software verwenden!**

Ein Firmware-Update von Beckhoff IO Geräten ist ausschließlich mit einer TwinCAT3-Installation durchzuführen. Es empfiehlt sich ein möglichst aktuelles Build, kostenlos zum Download verfügbar auf der Beckhoff-Website https://www.beckhoff.com/de-de/.

Zum Firmware-Update kann TwinCAT im sog. FreeRun-Modus betrieben werden, eine kostenpflichtige Lizenz ist dazu nicht nötig.

Das für das Update vorgesehene Gerät kann in der Regel am Einbauort verbleiben; TwinCAT ist jedoch im FreeRun zu betreiben. Zudem ist auf eine störungsfreie EtherCAT Kommunikation zu achten (keine „LostFrames“ etc.).

Andere EtherCAT-Master-Software wie z.B. der EtherCAT-Konfigurator sind nicht zu verwenden, da sie unter Umständen nicht die komplexen Zusammenhänge beim Update von Firmware, EEPROM und ggf. weiteren Gerätebestandteilen unterstützen.

### Speicherorte

In einem EtherCAT-Slave werden an bis zu drei Orten Daten für den Betrieb vorgehalten:

- Je nach Funktionsumfang und Performance besitzen EtherCAT Slaves einen oder mehrere lokale Controller zur Verarbeitung von IO-Daten. Das darauf laufende Programm ist die sog. **Firmware** im Format *.efw.
- In bestimmten EtherCAT Slaves kann auch die EtherCAT Kommunikation in diesen Controller integriert sein. Dann ist der Controller meist ein so genannter **FPGA**-Chip mit der *.rbf-Firmware.
- Darüber hinaus besitzt jeder EtherCAT Slave einen Speicherchip, um seine eigene Gerätebeschreibung (ESI; EtherCAT Slave Information) zu speichern, in einem sog. **ESI-EEPROM**. Beim Einschalten wird diese Beschreibung geladen und u. a. die EtherCAT Kommunikation entsprechend eingerichtet. Die Gerätebeschreibung kann von der Beckhoff Website (http://www.beckhoff.de) im Downloadbereich heruntergeladen werden. Dort sind alle ESI-Dateien als Zip-Datei zugänglich.

Kundenseitig zugänglich sind diese Daten nur über den Feldbus EtherCAT und seine Kommunikationsmechanismen. Beim Update oder Auslesen dieser Daten ist insbesondere die azyklische Mailbox-Kommunikation oder der Registerzugriff auf den ESC in Benutzung.

Der TwinCAT Systemmanager bietet Mechanismen, um alle drei Teile mit neuen Daten programmieren zu können, wenn der Slave dafür vorgesehen ist. Es findet üblicherweise keine Kontrolle durch den Slave statt, ob die neuen Daten für ihn geeignet sind, ggf. ist ein Weiterbetrieb nicht mehr möglich.

### Vereinfachtes Update per Bundle-Firmware

Bequemer ist der Update per sog. **Bundle-Firmware**: hier sind die Controller-Firmware und die ESI-Beschreibung in einer *.efw-Datei zusammengefasst, beim Update wird in der Klemme sowohl die Firmware, als auch die ESI verändert. Dazu ist erforderlich

- dass die Firmware in dem gepackten Format vorliegt: erkenntlich an dem Dateinamen der auch die Revisionsnummer enthält, z. B. ELxxxx-xxxx_REV0016_SW01.efw
- dass im Download-Dialog das Passwort=1 angegeben wird. Bei Passwort=0 (default Einstellung) wird nur das Firmware-Update durchgeführt, ohne ESI-Update.
- dass das Gerät diese Funktion unterstützt. Die Funktion kann in der Regel nicht nachgerüstet werden, sie wird Bestandteil vieler Neuentwicklungen ab Baujahr 2016.

Nach dem Update sollte eine Erfolgskontrolle durchgeführt werden

- ESI/Revision: z. B. durch einen Online-Scan im TwinCAT ConfigMode/FreeRun – dadurch wird die Revision bequem ermittelt

- Firmware: z. B. durch einen Blick ins Online-CoE des Gerätes

**HINWEIS**

**Beschädigung des Gerätes möglich!**

✓ Beim Herunterladen von neuen Gerätedateien ist zu beachten

a) Das Herunterladen der Firmware auf ein EtherCAT-Gerät darf nicht unterbrochen werden.

b) Eine einwandfreie EtherCAT-Kommunikation muss sichergestellt sein, CRC-Fehler oder LostFrames dürfen nicht auftreten.

c) Die Spannungsversorgung muss ausreichend dimensioniert, die Pegel entsprechend der Vorgabe sein.

⇨ Bei Störungen während des Updatevorgangs kann das EtherCAT-Gerät ggf. nur vom Hersteller wieder in Betrieb genommen werden!

## 6.3.1 Gerätebeschreibung ESI-File/XML

**HINWEIS**

**ACHTUNG bei Update der ESI-Beschreibung/EEPROM**

Manche Slaves haben Abgleich- und Konfigurationsdaten aus der Produktion im EEPROM abgelegt. Diese werden bei einem Update unwiederbringlich überschrieben.

Die Gerätebeschreibung ESI wird auf dem Slave lokal gespeichert und beim Start geladen. Jede Gerätebeschreibung hat eine eindeutige Kennung aus Slave-Name (9-stellig) und Revision-Nummer (4-stellig). Jeder im System Manager konfigurierte Slave zeigt seine Kennung im EtherCAT-Reiter:

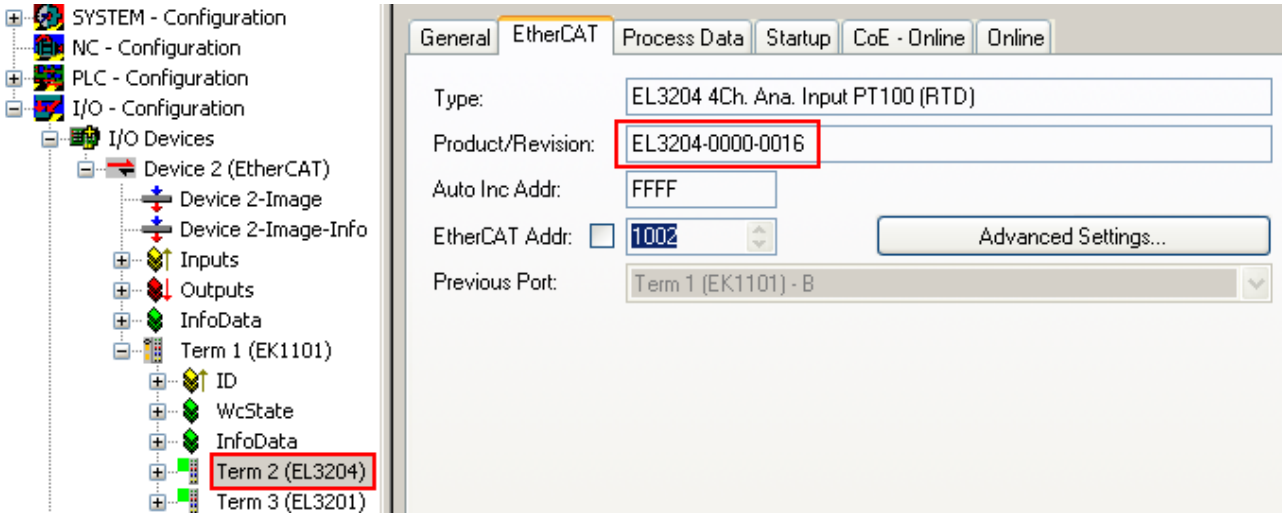



Abb. 192: Gerätekennung aus Name EL3204-0000 und Revision -0016

Die konfigurierte Kennung muss kompatibel sein mit der tatsächlich als Hardware eingesetzten Gerätebeschreibung, d. h. der Beschreibung die der Slave (hier: EL3204) beim Start geladen hat. Üblicherweise muss dazu die konfigurierte Revision gleich oder niedriger der tatsächlich im Klemmenverbund befindlichen sein.

Weitere Hinweise hierzu entnehmen Sie bitte der EtherCAT System-Dokumentation.

**Update von XML/ESI-Beschreibung**

Die Geräterevision steht in engem Zusammenhang mit der verwendeten Firmware bzw. Hardware. Nicht kompatible Kombinationen führen mindestens zu Fehlfunktionen oder sogar zur endgültigen Außerbetriebsetzung des Gerätes. Ein entsprechendes Update sollte nur in Rücksprache mit dem Beckhoff Support ausgeführt werden.

### Anzeige der Slave-Kennung ESI

Der einfachste Weg die Übereinstimmung von konfigurierter und tatsächlicher Gerätebeschreibung festzustellen, ist im TwinCAT-Modus Config/FreeRun das Scannen der EtherCAT-Boxen auszuführen:

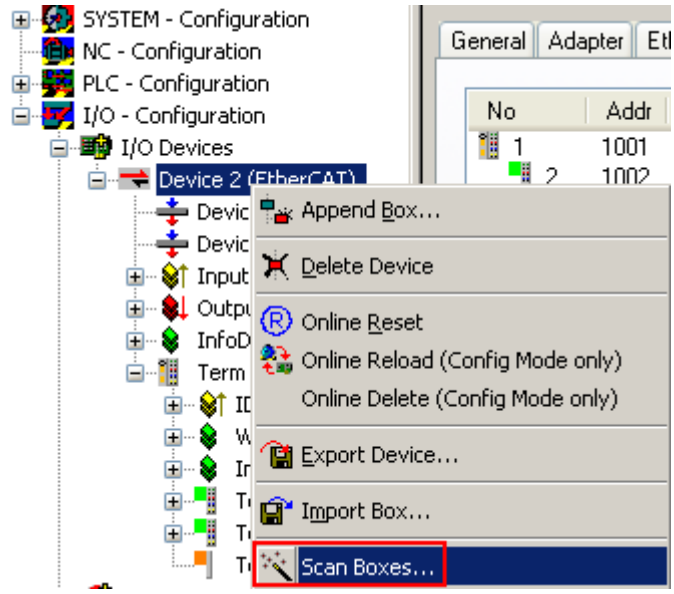



Abb. 193: Rechtsklick auf das EtherCAT Gerät bewirkt das Scannen des unterlagerten Feldes

Wenn das gefundene Feld mit dem konfigurierten übereinstimmt, erscheint

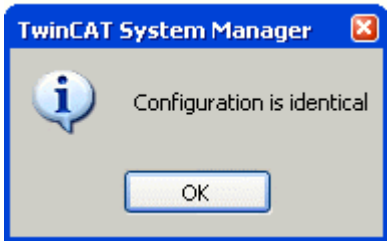



Abb. 194: Konfiguration identisch

ansonsten erscheint ein Änderungsdialog, um die realen Angaben in die Konfiguration zu übernehmen.

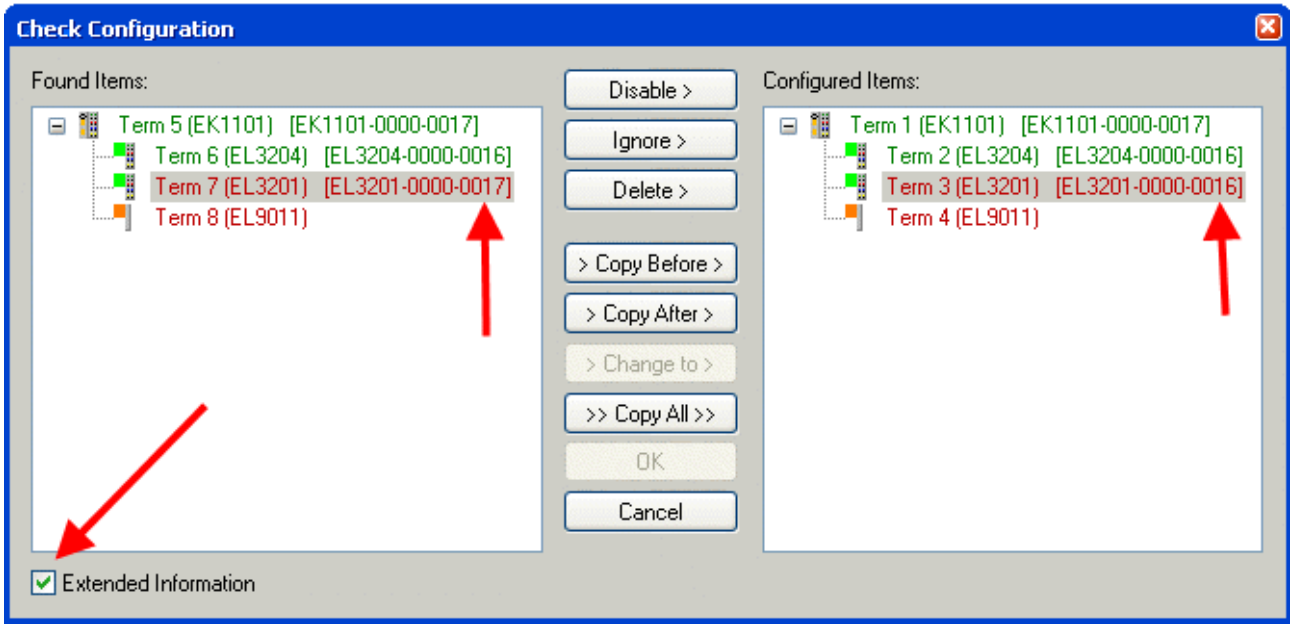



Abb. 195: Änderungsdialog

In diesem Beispiel in Abb. *Änderungsdialog*. wurde eine EL3201-0000-**0017** vorgefunden, während eine EL3201-0000-**0016** konfiguriert wurde. In diesem Fall bietet es sich an, mit dem *Copy Before*-Button die Konfiguration anzupassen. Die Checkbox *Extended Information* muss gesetzt werden, um die Revision angezeigt zu bekommen.

### Änderung der Slave-Kennung ESI

Die ESI/EEPROM-Kennung kann unter TwinCAT wie folgt aktualisiert werden:

- Es muss eine einwandfreie EtherCAT-Kommunikation zum Slave hergestellt werden
- Der State des Slave ist unerheblich
- Rechtsklick auf den Slave in der Online-Anzeige führt zum Dialog *EEPROM Update*, Abb. *EEPROM Update*

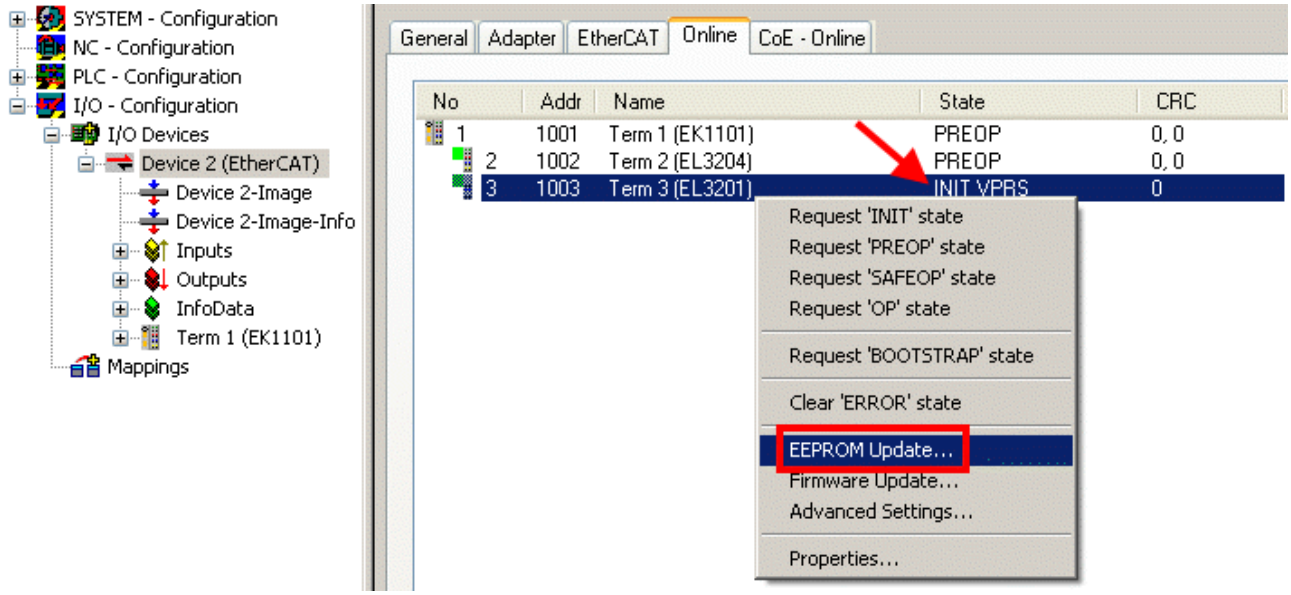



Abb. 196: EEPROM Update

Im folgenden Dialog wird die neue ESI-Beschreibung ausgewählt, s. Abb. *Auswahl des neuen ESI*. Die CheckBox *Show Hidden Devices* zeigt auch ältere, normalerweise ausgeblendete Ausgaben eines Slave.

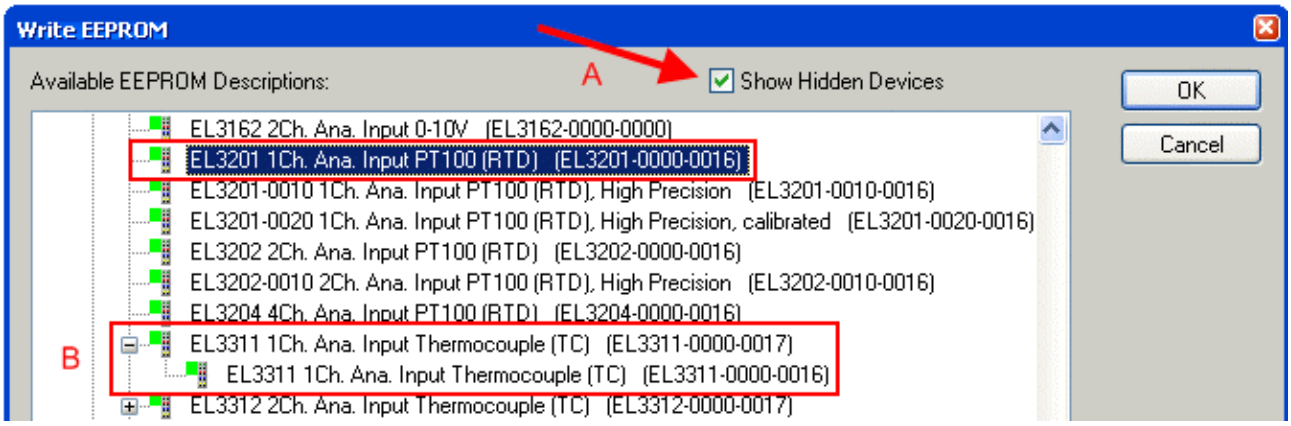



Abb. 197: Auswahl des neuen ESI

Ein Laufbalken im System Manager zeigt den Fortschritt - erst erfolgt das Schreiben, dann das Veryfiing.

**Änderung erst nach Neustart wirksam**

Die meisten EtherCAT-Geräte lesen eine geänderte ESI-Beschreibung umgehend bzw. nach dem Aufstarten aus dem INIT ein. Einige Kommunikationseinstellungen wie z. B. Distributed Clocks werden jedoch erst bei PowerOn gelesen. Deshalb ist ein kurzes Abschalten des EtherCAT Slave nötig, damit die Änderung wirksam wird.

## 6.3.2 Erläuterungen zur Firmware

### Versionsbestimmung der Firmware

### Versionsbestimmung mit dem System-Manager

Der TwinCAT System-Manager zeigt die Version der Controller-Firmware an, wenn der Slave online für den Master zugänglich ist. Klicken Sie hierzu auf die E-Bus-Klemme deren Controller-Firmware Sie überprüfen möchten (im Beispiel Klemme 2 (EL3204) und wählen Sie den Karteireiter *CoE-Online* (CAN over EtherCAT).

**CoE-Online und Offline-CoE**

Es existieren zwei CoE-Verzeichnisse:
• **online:** es wird im EtherCAT Slave vom Controller angeboten, wenn der EtherCAT Slave dies unterstützt. Dieses CoE-Verzeichnis kann nur bei angeschlossenem und betriebsbereitem Slave angezeigt werden.
• **offline**: in der EtherCAT Slave Information ESI/XML kann der Default-Inhalt des CoE enthalten sein. Dieses CoE-Verzeichnis kann nur angezeigt werden, wenn es in der ESI (z. B. „Beckhoff EL5xxx.xml“) enthalten ist.

Die Umschaltung zwischen beiden Ansichten kann über den Button *Advanced* vorgenommen werden.

In Abb. *Anzeige FW-Stand EL3204* wird der FW-Stand der markierten EL3204 in CoE-Eintrag 0x100A mit 03 angezeigt.

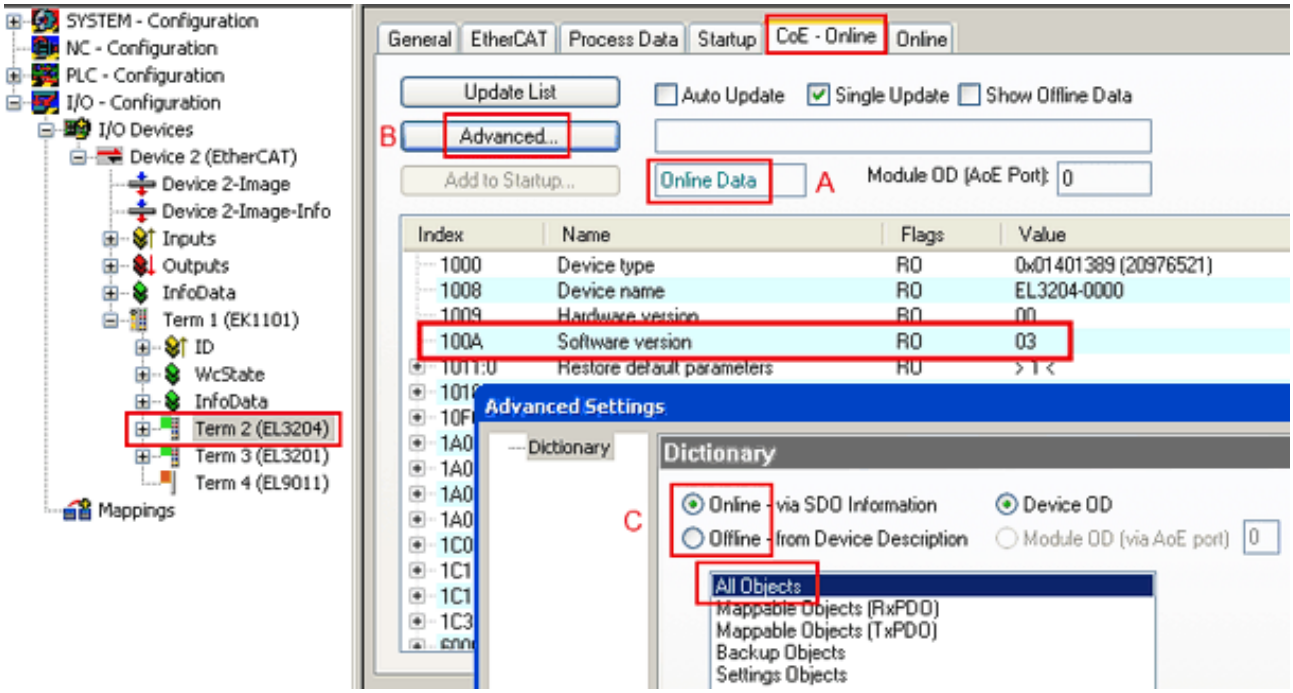



Abb. 198: Anzeige FW-Stand EL3204

TwinCAT 2.11 zeigt in (A) an, dass aktuell das Online-CoE-Verzeichnis angezeigt wird. Ist dies nicht der Fall, kann durch die erweiterten Einstellungen (B) durch *Online* und Doppelklick auf *All Objects* das Online-Verzeichnis geladen werden.

## 6.3.3 Update Controller-Firmware *.efw

**CoE-Verzeichnis**

Das Online-CoE-Verzeichnis wird vom Controller verwaltet und in einem eigenen EEPROM gespeichert. Es wird durch ein FW-Update im allgemeinen nicht verändert.

Um die Controller-Firmware eines Slave zu aktualisieren, wechseln Sie zum Karteireiter *Online*, s. Abb. *Firmware Update*.

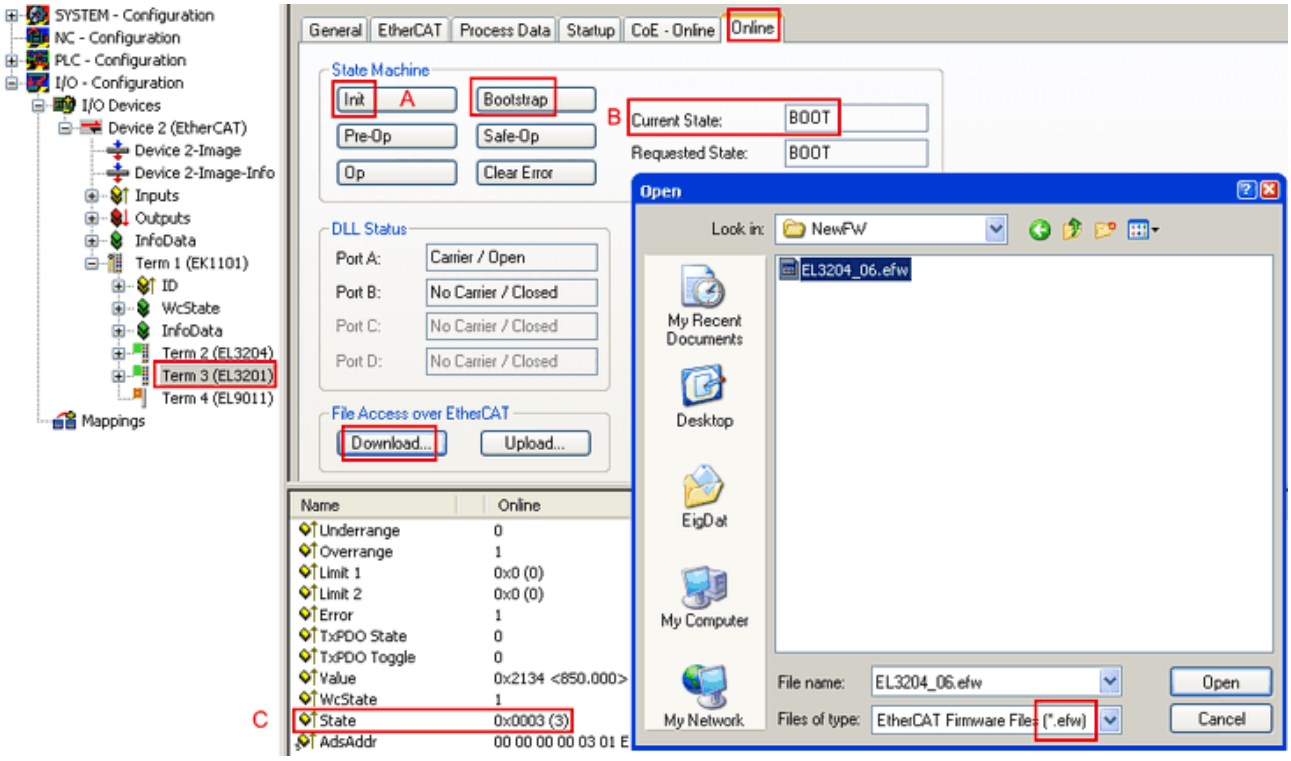
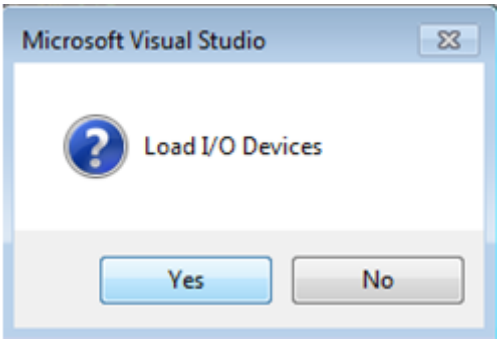
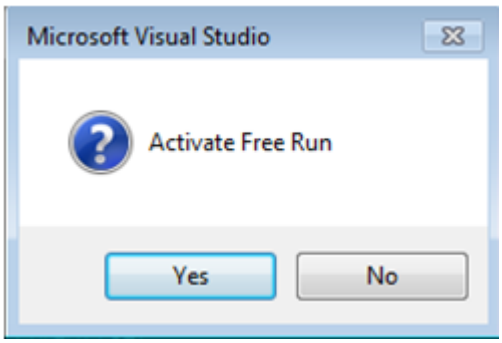



Abb. 199: Firmware Update

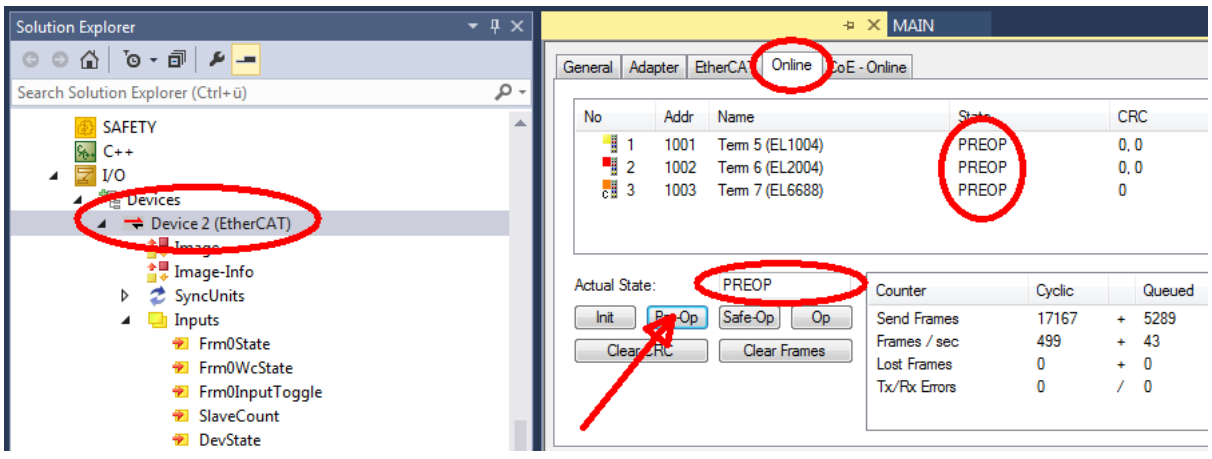
Es ist folgender Ablauf einzuhalten, wenn keine anderen Angaben z. B. durch den Beckhoff Support vorliegen. Gültig für TwinCAT 2 und 3 als EtherCAT Master.

- TwinCAT System in ConfigMode/FreeRun mit Zykluszeit >= 1ms schalten (default sind im ConfigMode 4 ms). Ein FW-Update während Echtzeitbetrieb ist nicht zu empfehlen.

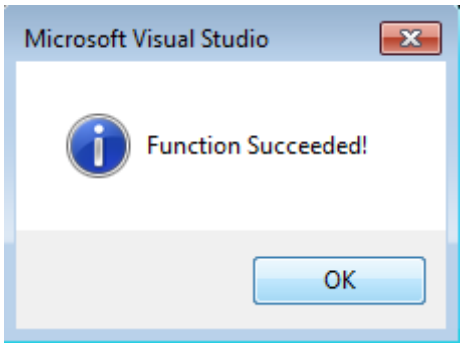



- EtherCAT Master in PreOP schalten



- Slave in INIT schalten (A)
- Slave in BOOTSTRAP schalten
- Kontrolle des aktuellen Status (B, C)
- Download der neuen *efw-Datei, abwarten bis beendet. Ein Passwort wird in der Regel nicht benötigt.




- Nach Beendigung des Download in INIT schalten, dann in PreOP
- Slave kurz stromlos schalten (nicht unter Spannung ziehen!)
- Im CoE 0x100A kontrollieren ob der FW-Stand korrekt übernommen wurde.

## 6.3.4 FPGA-Firmware *.rbf

Falls ein FPGA-Chip die EtherCAT-Kommunikation übernimmt, kann ggf. mit einer *.rbf-Datei ein Update durchgeführt werden.

- Controller-Firmware für die Aufbereitung der E/A-Signale
- FPGA-Firmware für die EtherCAT-Kommunikation (nur für Klemmen mit FPGA)

Die in der Seriennummer der Klemme enthaltene Firmware-Versionsnummer beinhaltet beide Firmware-Teile. Wenn auch nur eine dieser Firmware-Komponenten verändert wird, dann wird diese Versionsnummer fortgeschrieben.

### Versionsbestimmung mit dem System-Manager

Der TwinCAT System-Manager zeigt die Version der FPGA-Firmware an. Klicken Sie hierzu auf die Ethernet-Karte Ihres EtherCAT-Stranges (im Beispiel Gerät 2) und wählen Sie den Karteireiter *Online*.

Die Spalte *Reg:0002* zeigt die Firmware-Version der einzelnen EtherCAT-Geräte in hexadezimaler und dezimaler Darstellung an.

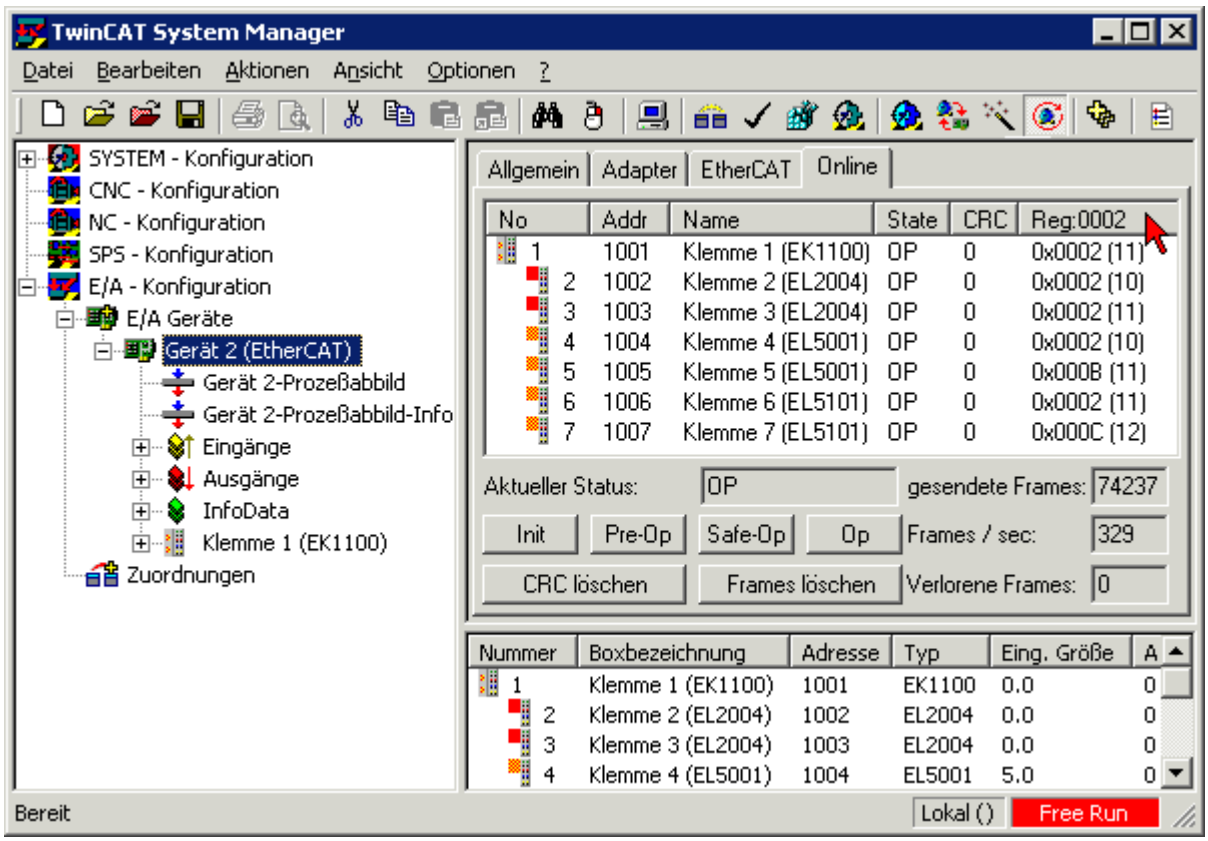



Abb. 200: Versionsbestimmung FPGA-Firmware

Falls die Spalte *Reg:0002* nicht angezeigt wird, klicken sie mit der rechten Maustaste auf den Tabellenkopf und wählen im erscheinenden Kontextmenü, den Menüpunkt *Properties*.

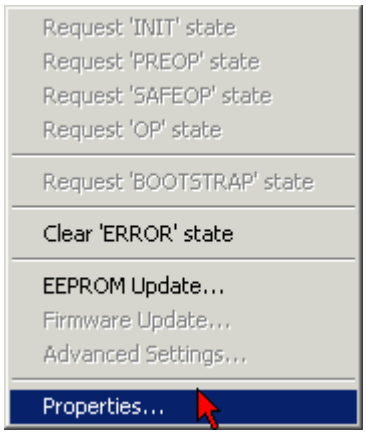



Abb. 201: Kontextmenu *Eigenschaften (Properties)*

In dem folgenden Dialog *Advanced Settings* können Sie festlegen, welche Spalten angezeigt werden sollen. Markieren Sie dort unter *Diagnose/***Online Anzeige** das Kontrollkästchen vor *'0002 ETxxxx Build'* um die Anzeige der FPGA-Firmware-Version zu aktivieren.

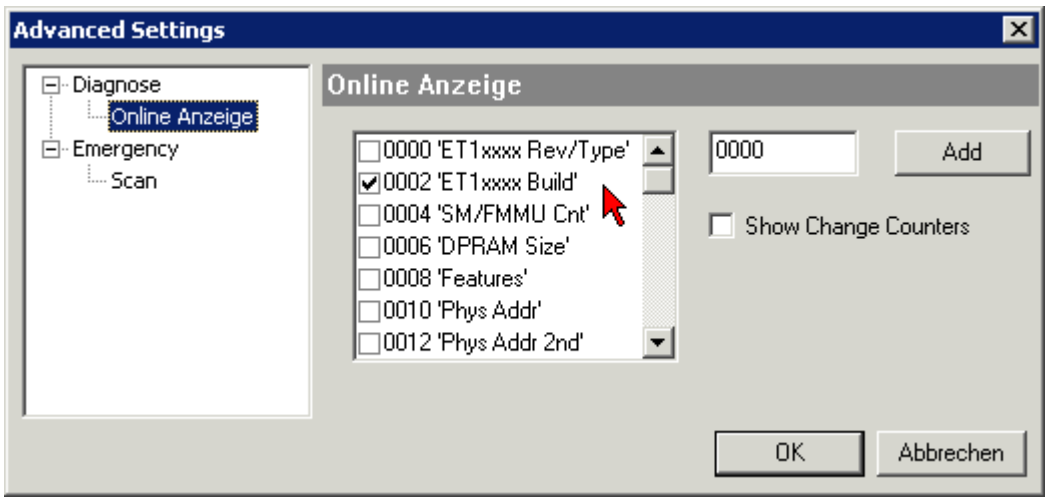



Abb. 202: Dialog *Advanced settings*

### Update

Für das Update der FPGA-Firmware

- eines EtherCAT-Kopplers, muss auf diesem Koppler mindestens die FPGA-Firmware-Version 11 vorhanden sein.
- einer E-Bus-Klemme, muss auf dieser Klemme mindestens die FPGA-Firmware-Version 10 vorhanden sein.

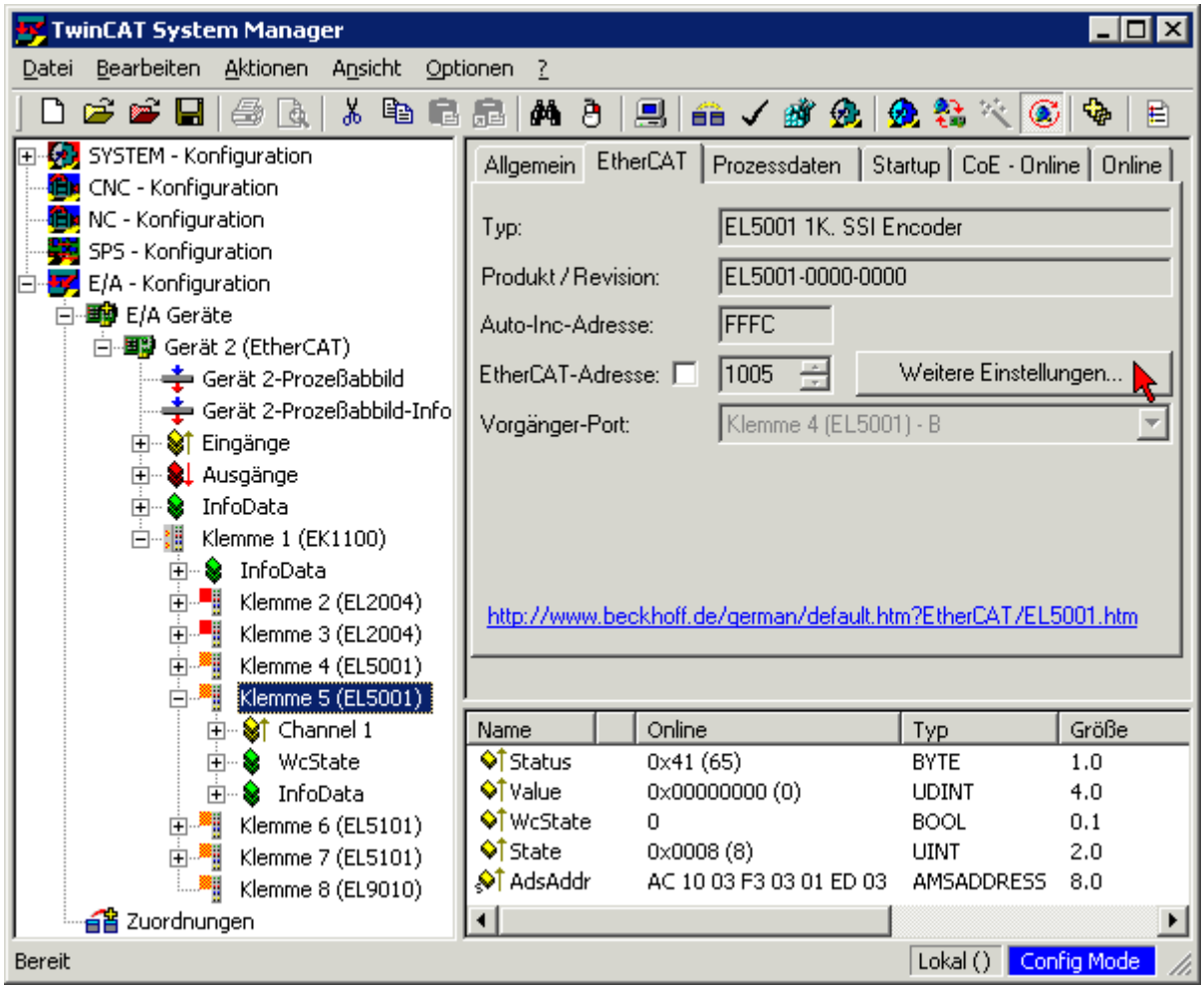
Ältere Firmware-Stände können nur vom Hersteller aktualisiert werden!

### Update eines EtherCAT-Geräts

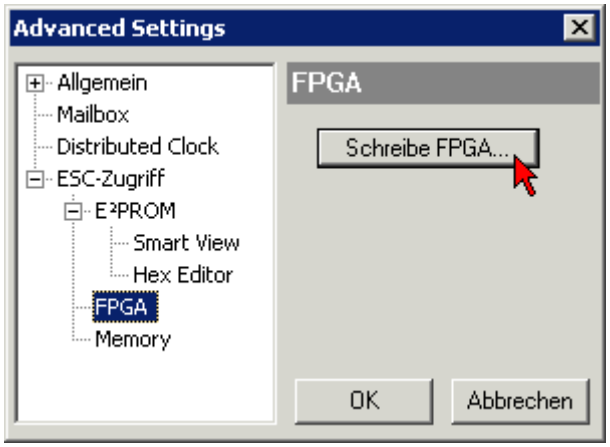
Es ist folgender Ablauf einzuhalten, wenn keine anderen Angaben z. B. durch den Beckhoff Support vorliegen:

- TwinCAT System in ConfigMode/FreeRun mit Zykluszeit >= 1 ms schalten (default sind im ConfigMode 4 ms). Ein FW-Update während Echtzeitbetrieb ist nicht zu empfehlen.

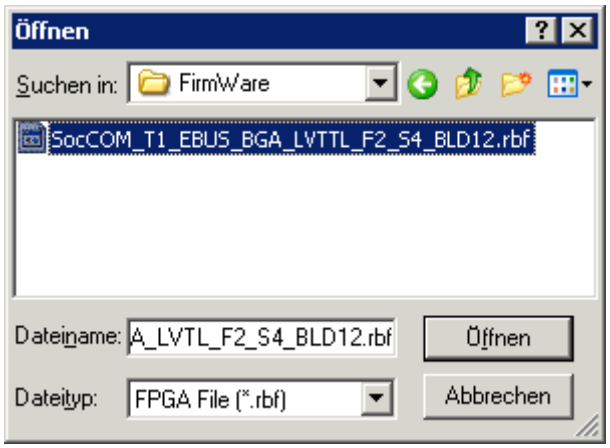
- Wählen Sie im TwinCAT System-Manager die Klemme an, deren FPGA-Firmware Sie aktualisieren möchten (im Beispiel: Klemme 5: EL5001) und klicken Sie auf dem Karteireiter *EtherCAT* auf die Schaltfläche *Weitere Einstellungen*:




- Im folgenden Dialog *Advanced Settings* klicken Sie im Menüpunkt *ESC-Zugriff/E²PROM*/FPGA auf die Schaltfläche *Schreibe FPGA*:



- Wählen Sie die Datei (*.rbf) mit der neuen FPGA-Firmware aus und übertragen Sie diese zum EtherCAT-Gerät:




- Abwarten bis zum Ende des Downloads
- Slave kurz stromlos schalten (nicht unter Spannung ziehen!). Um die neue FPGA-Firmware zu aktivieren ist ein Neustart (Aus- und Wiedereinschalten der Spannungsversorgung) des EtherCAT-Geräts erforderlich
- Kontrolle des neuen FPGA-Standes

**HINWEIS**

**Beschädigung des Gerätes möglich!**

Das Herunterladen der Firmware auf ein EtherCAT-Gerät dürfen Sie auf keinen Fall unterbrechen! Wenn Sie diesen Vorgang abbrechen, dabei die Versorgungsspannung ausschalten oder die Ethernet-Verbindung unterbrechen, kann das EtherCAT-Gerät nur vom Hersteller wieder in Betrieb genommen werden!

### 6.3.5 Gleichzeitiges Update mehrerer EtherCAT-Geräte

Die Firmware von mehreren Geräten kann gleichzeitig aktualisiert werden, ebenso wie die ESI-Beschreibung. Voraussetzung hierfür ist, dass für diese Geräte die gleiche Firmware-Datei/ESI gilt.

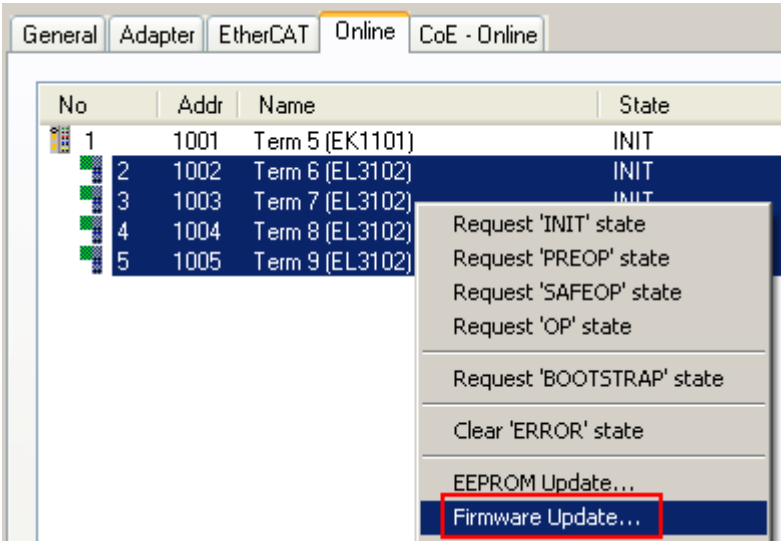



Abb. 203: Mehrfache Selektion und FW-Update

Wählen Sie dazu die betreffenden Slaves aus und führen Sie das Firmware-Update im BOOTSTRAP Modus wie o. a. aus.

## 6.4 Wiederherstellen des Auslieferungszustandes

Um den Auslieferungszustand (Werkseinstellungen) der Backup-Objekte bei den ELxxxx-Klemmen wiederherzustellen, kann im TwinCAT System Manger (Config-Modus) das CoE-Objekt *Restore default parameters*, Subindex 001 angewählt werden (s. Abb. *Auswahl des PDO, Restore default parameters*)

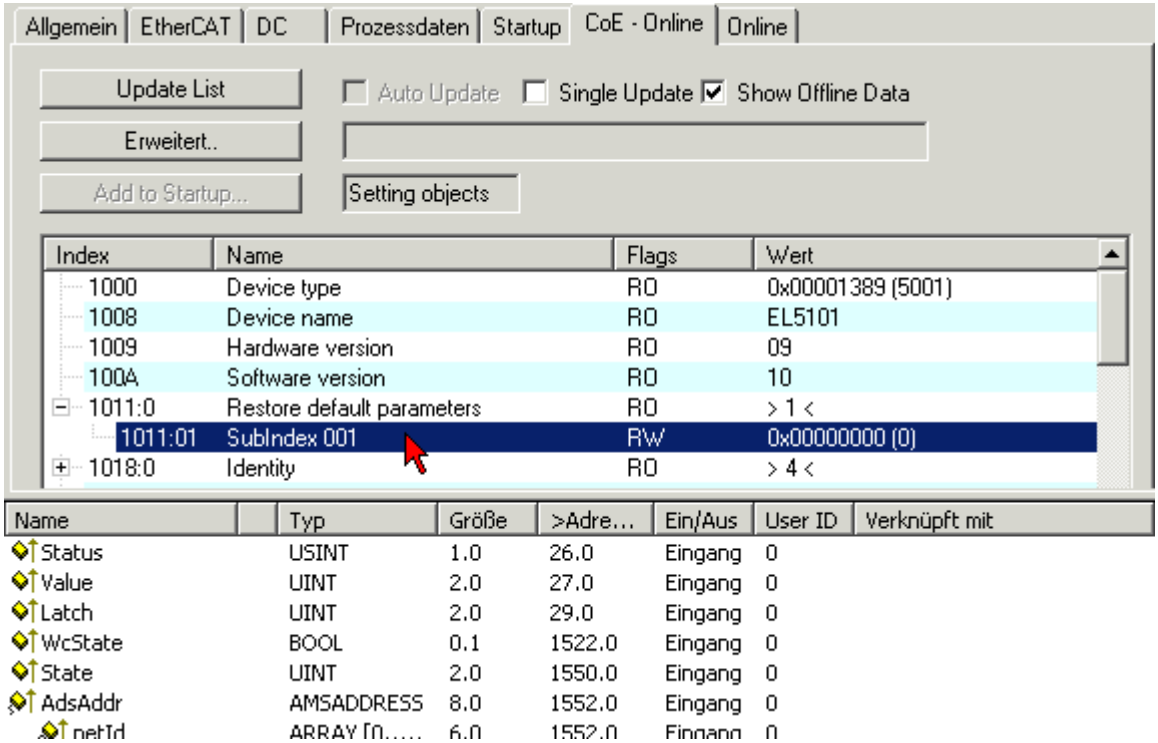



Abb. 204: Auswahl des PDO *Restore default parameters*

Durch Doppelklick auf *SubIndex 001* gelangen Sie in den Set Value -Dialog. Tragen Sie im Feld *Dec* den Wert **1684107116** oder alternativ im Feld *Hex* den Wert **0x64616F6C** ein und bestätigen Sie mit OK (Abb. *Eingabe des Restore-Wertes im Set Value Dialog*).

Alle Backup-Objekte werden so in den Auslieferungszustand zurückgesetzt.

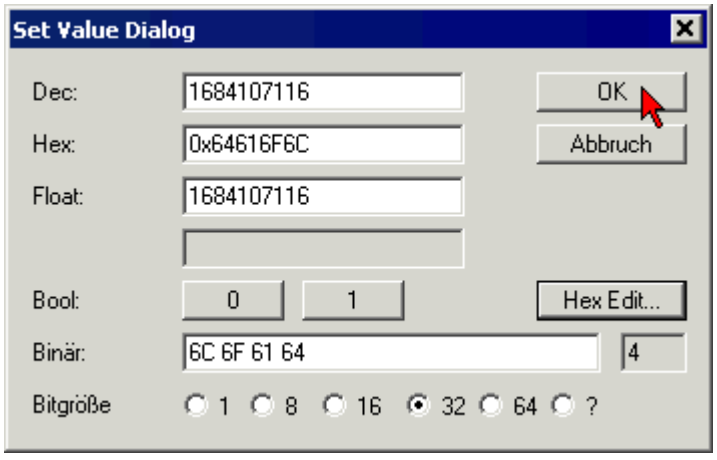



Abb. 205: Eingabe des Restore-Wertes im Set Value Dialog

**Alternativer Restore-Wert**

Bei einigen Klemmen älterer Bauart lassen sich die Backup-Objekte mit einem alternativen Restore-Wert umstellen: Dezimalwert: 1819238756, Hexadezimalwert: 0x6C6F6164. Eine falsche Eingabe des Restore-Wertes zeigt keine Wirkung!

# 6.5 Support und Service

Beckhoff und seine weltweiten Partnerfirmen bieten einen umfassenden Support und Service, der eine schnelle und kompetente Unterstützung bei allen Fragen zu Beckhoff Produkten und Systemlösungen zur Verfügung stellt.

### Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen

Wenden Sie sich bitte an Ihre Beckhoff Niederlassung oder Ihre Vertretung für den lokalen Support und Service zu Beckhoff Produkten!

Die Adressen der weltweiten Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen entnehmen Sie bitte unseren Internetseiten: https://www.beckhoff.de

Dort finden Sie auch weitere Dokumentationen zu Beckhoff Komponenten.

### Beckhoff Support

Der Support bietet Ihnen einen umfangreichen technischen Support, der Sie nicht nur bei dem Einsatz einzelner Beckhoff Produkte, sondern auch bei weiteren umfassenden Dienstleistungen unterstützt:

- Support
- Planung, Programmierung und Inbetriebnahme komplexer Automatisierungssysteme
- umfangreiches Schulungsprogramm für Beckhoff Systemkomponenten

| | |
|---|---|
| Hotline: | +49(0)5246 963 157 |
| Fax: | +49(0)5246 963 9157 |
| E-Mail: | support@beckhoff.com |

### Beckhoff Service

Das Beckhoff Service-Center unterstützt Sie rund um den After-Sales-Service:

- Vor-Ort-Service
- Reparaturservice
- Ersatzteilservice
- Hotline-Service

| | |
|---|---|
| Hotline: | +49(0)5246 963 460 |
| Fax: | +49(0)5246 963 479 |
| E-Mail: | service@beckhoff.com |

### Beckhoff Firmenzentrale

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20
33415 Verl
Deutschland

| | |
|---|---|
| Telefon: | +49(0)5246 963 0 |
| Fax: | +49(0)5246 963 198 |
| E-Mail: | info@beckhoff.com |
| Internet: | https://www.beckhoff.de |

Mehr Informationen:
www.beckhoff.de/EL4xxx

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG
Hülshorstweg 20
33415 Verl
Deutschland
Telefon: +49 5246 9630
info@beckhoff.de
www.beckhoff.de