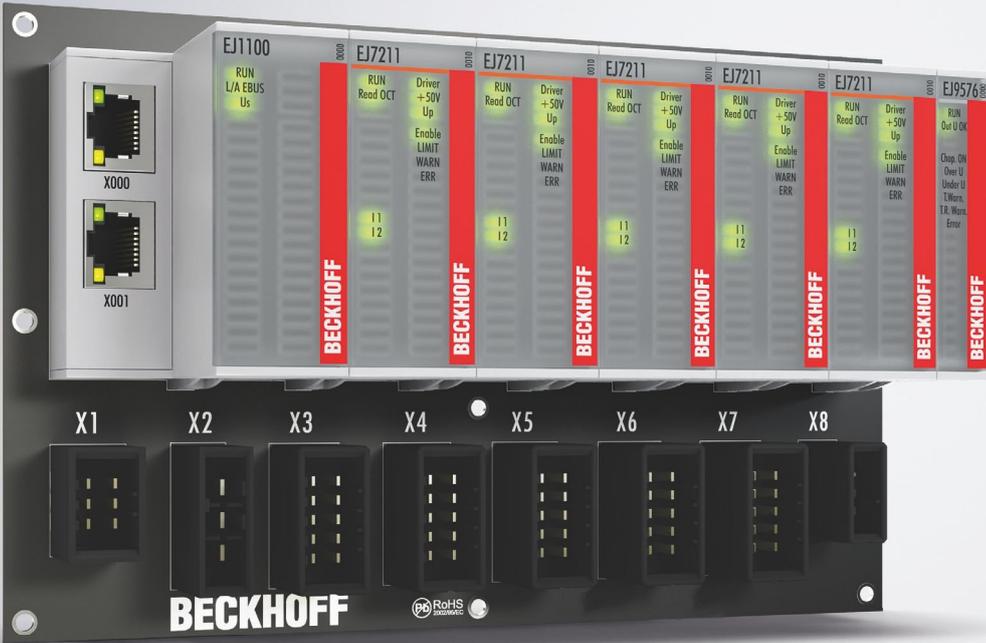


Dokumentation | DE

EJ40xx

Analog Ausgangsmodule (12 Bit)



Inhaltsverzeichnis

| | | |
|----------|--|-----------|
| 1 | Vorwort | 5 |
| 1.1 | Produktübersicht Analog-Ausgangsmodule | 5 |
| 1.2 | Hinweise zur Dokumentation | 5 |
| 1.3 | Sicherheitshinweise | 7 |
| 1.4 | Bestimmungsgemäße Verwendung | 8 |
| 1.5 | Signal-Distribution-Board | 8 |
| 1.6 | Ausgabestände der Dokumentation | 8 |
| 1.7 | Wegweiser durch die Dokumentation | 9 |
| 1.8 | Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen | 9 |
| 1.8.1 | Beckhoff Identification Code (BIC) | 12 |
| 1.8.2 | Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC) | 14 |
| 1.8.3 | Zertifikate | 16 |
| 2 | Systemübersicht | 17 |
| 3 | EJ4002, EJ4004, EJ4008 - Produktbeschreibung | 18 |
| 3.1 | EJ4002, EJ4004, EJ4008 - Einführung | 18 |
| 3.2 | EJ4002, EJ4004, EJ4008 - Technische Daten | 19 |
| 3.3 | EJ4002 - Kontaktbelegung | 20 |
| 3.4 | EJ4004 - Kontaktbelegung | 21 |
| 3.5 | EJ4008 - Kontaktbelegung | 22 |
| 3.6 | EJ40xx - LEDs | 23 |
| 4 | EJ4018, EJ4024 - Produktbeschreibung | 24 |
| 4.1 | EJ4018, EJ4024 - Einführung | 24 |
| 4.2 | EJ4018, EJ4024 - Technische Daten | 25 |
| 4.3 | EJ4018 - Kontaktbelegung | 26 |
| 4.4 | EJ4024 - Kontaktbelegung | 27 |
| 4.5 | EJ40xx - LEDs | 28 |
| 5 | Installation von EJ-Modulen | 29 |
| 5.1 | Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule | 29 |
| 5.2 | EJxxxx - Abmessungen | 31 |
| 5.3 | Einbaulagen und Mindestabstände | 32 |
| 5.3.1 | Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit | 32 |
| 5.3.2 | Einbaulagen | 33 |
| 5.4 | Kodierungen | 35 |
| 5.4.1 | Farbkodierung | 35 |
| 5.4.2 | Mechanische Positionskodierung | 36 |
| 5.5 | Montage auf dem Signal-Distribution-Board | 37 |
| 5.6 | Erweiterungsmöglichkeiten | 39 |
| 5.6.1 | Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule | 39 |
| 5.6.2 | Verknüpfung mit EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Box-Modulen über eine Ethernet/ EtherCAT-Verbindung | 40 |
| 5.7 | IPC Integration | 41 |
| 5.8 | Demontage vom Signal-Distribution-Board | 43 |
| 5.9 | Entsorgung | 43 |

| | |
|---|-----------|
| 6 EtherCAT-Grundlagen | 44 |
| 7 Inbetriebnahme | 45 |
| 7.1 Hinweis auf Dokumentation EL40xx..... | 45 |
| 7.2 EJ40xx - Objektbeschreibung und Parametrierung..... | 45 |
| 7.2.1 Restore-Objekte..... | 46 |
| 7.2.2 Konfigurationsdaten..... | 46 |
| 7.2.3 Ausgangsdaten..... | 47 |
| 7.2.4 Standardobjekte..... | 47 |
| 8 Anhang | 53 |
| 8.1 Support und Service..... | 53 |

1 Vorwort

1.1 Produktübersicht Analog-Ausgangsmodule

| | |
|---|---|
| EJ4002 [▶ 18] | 2-Kanal Analog Ausgangsmodul, 0 V..10 V, 12 Bit |
| EJ4004 [▶ 18] | 4-Kanal Analog Ausgangsmodul, 0 V..10 V, 12 Bit |
| EJ4008 [▶ 18] | 8-Kanal Analog Ausgangsmodul, 0 V..10 V, 12 Bit |
| EJ4018 [▶ 24] | 8-Kanal Analog Ausgangsmodul, 0 mA..20 mA, 12 Bit |
| EJ4024 [▶ 24] | 4-Kanal Analog Ausgangsmodul, 4 mA..20 mA, 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.

Zuwendungen 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 Bestimmungsgemäße Verwendung

⚠️ WARNUNG

Vorsicht Verletzungsgefahr!

Eine Verwendung der EJ - Komponenten, die über die im Folgenden beschriebene bestimmungsgemäße Verwendung hinausgeht, ist nicht zulässig!

1.5 Signal-Distribution-Board

HINWEIS

Signal-Distribution-Board

Stellen Sie sicher, dass die EtherCAT-Steckmodule nur auf einem Signal-Distribution-Board eingesetzt werden, welches entsprechend des Design Guide entwickelt und gefertigt wurde.

1.6 Ausgabestände der Dokumentation

| Version | Kommentar |
|---------|--|
| 1.7 | <ul style="list-style-type: none"> • Update Struktur |
| 1.6 | <ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> |
| 1.5 | <ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> • Update Technische Daten • Kapitel <i>Entsorgung</i> hinzugefügt |
| 1.4 | <ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>EJ4018, EJ4024 – Technische Daten</i> |
| 1.3 | <ul style="list-style-type: none"> • Neue Titelseite • Update Kapitel <i>Kontaktbelegung</i> • Update Struktur |
| 1.2 | <ul style="list-style-type: none"> • EJ4004 hinzugefügt • Kapitel <i>Grundlagen der Kommunikation, TwinCAT Quickstart , TwinCAT Entwicklungsumgebung</i> und <i>Allgemeine Inbetriebnahmehinweise des EtherCAT Slaves</i> ersetzt durch Verweise im Kapitel <i>Wegweiser durch die Dokumentation</i> • Kapitel <i>EJ40xx - Objektbeschreibung und Parametrierung</i> hinzugefügt • Update Revisionsstand |
| 1.1 | <ul style="list-style-type: none"> • EJ4008 und EJ4024 eingefügt • Hinweis <i>Signal-Distribution-Board</i> eingefügt • Kapitel <i>Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten</i> ersetzt durch <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> • Update Technische Daten • Update Kapitel <i>Kontaktbelegung</i> • Update Struktur |
| 1.0 | <ul style="list-style-type: none"> • 1. Veröffentlichung EJ40xx |

1.7 Wegweiser durch die Dokumentation

| HINWEIS | | |
|---|--|---|
|  | <p>Weitere Bestandteile der Dokumentation</p> <p>Die in der folgenden Tabelle genannten Dokumentationen sind Bestandteil der Gesamtdokumentation. Sie werden für den Einsatz der EtherCAT-Steckmodule benötigt.</p> | |
| Nr. | Titel | Beschreibung |
| [1] | <u>EtherCAT System-Dokumentation</u> | <ul style="list-style-type: none"> • Systemübersicht • EtherCAT-Grundlagen • Kabel-Redundanz • Hot Connect • Konfiguration von EtherCAT-Geräten |
| [2] | <u>Infrastruktur für EtherCAT/ Ethernet</u> | <ul style="list-style-type: none"> • Technische Empfehlungen und Hinweise zur Auslegung, Ausfertigung und Prüfung |
| [3] | <u>Design Guide EJ8xxx - Signal-Distribution-Board für Standard EtherCAT-Steckmodule</u> | <p>Hinweise zum Design eines EJ-Distribution-Boards für Standard EtherCAT-Steckmodule</p> <ul style="list-style-type: none"> • Anforderungen an das Signal-Distribution-Board, • Montagerichtlinie für die Leiterplatte, • Modul Platzierung • Routing-Richtlinie |
| [4] | Dokumentation der zugehörigen ELxxxx EtherCAT-Klemme | <ul style="list-style-type: none"> • Hinweise zum Funktionsprinzip und • Beschreibungen zur Konfiguration und Parametrierung sind übertragbar auf die jeweiligen EtherCAT-Steckmodule (s. <u>Hinweis auf Dokumentation ELxxxx</u>) [▶ 45]. |

1.8 Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen

Bezeichnung

Beckhoff EtherCAT-Steckmodule verfügen über eine 14-stellige **technische Bezeichnung**, die sich wie folgt zusammensetzt (z. B. EJ1008-0000-0017):

- **Bestellbezeichnung:**
 - Familienschlüssel: EJ
 - Produktbezeichnung: Die erste Stelle der Produktbezeichnung dient der Zuordnung zu einer Produktgruppe (z. B. EJ2xxx = Digital - Ausgangsmodul)
 - Versionsnummer: Die vierstellige Versionsnummer kennzeichnet verschiedene Produktvarianten
- **Revisionsnummer:**
Sie wird bei Änderungen am Produkt hochgezählt.

Die Bestellbezeichnung und Revisionsnummer werden auf der Seite der EtherCAT-Steckmodule aufgebracht, siehe folgende Abbildung (A und B).

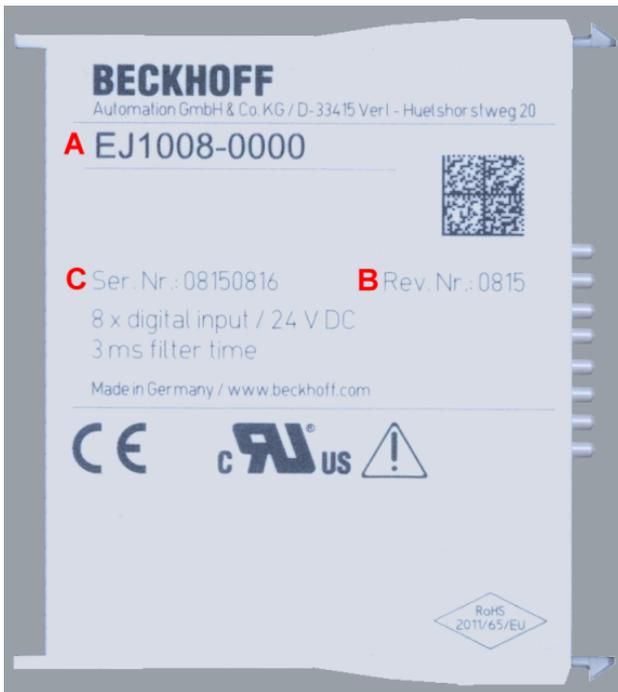


Abb. 1: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

| Produktgruppe | Beispiel | | |
|--|-------------------------------------|---|----------|
| | Produktbezeichnung | Version | Revision |
| EtherCAT-Koppler EJ110x | EJ1101 | -0022 (Koppler mit externen Steckern, Netzteil und optionalen ID-Switchen) | -0016 |
| Digital-Eingangs-Module EJ1xxx | EJ1008 8-kanalig | -0000 (Grundtyp) | -0017 |
| Digital-Ausgangs-Module EJ2xxx | EJ2521 1-kanalig | -0224 (2 x 24 V Ausgänge) | -0016 |
| Analog-Eingangs-Module EJ3xxx | EJ3318 8-kanaliges Thermoelement | -0000 (Grundtyp) | -0017 |
| Analog-Ausgangs-Module EJ4xxx | EJ1434 4-kanalig | -0000 (Grundtyp) | -0019 |
| Sonderfunktions-Module EJ5xxx, EJ6xxx | EJ6224 IO-Link-Master | -0090 (mit TwinSAFE SC) | -0016 |
| Motor-Module EJ7xxx | EJ7211 Servomotorendstufe | -9414 (mit OCT, STO und TwinSAFE SC) | -0029 |

Hinweise

- die oben genannten Elemente ergeben die **technische Bezeichnung**, im Folgenden wird das Beispiel EJ1008-0000-0017 verwendet.
- Davon ist EJ1008-0000 die **Bestellbezeichnung**, umgangssprachlich bei „-0000“ dann oft nur EJ1008 genannt.
- Die **Revision** -0017 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 auf der Seite der EtherCAT-Steckmodule aufgebracht, siehe folgende Abbildung.
- Produktbezeichnung, Version und Revision werden als dezimale Zahlen gelesen, auch wenn sie technisch hexadezimal gespeichert werden.

Seriennummer

Die 8-stellige Seriennummer ist auf dem EtherCAT-Steckmodul auf der Seite aufgedruckt (s. folgende Abb. C). Diese Seriennummer gibt den Bauzustand im Auslieferungszustand an und kennzeichnet somit eine ganze Produktions-Charge, unterscheidet aber nicht die Module einer Charge.

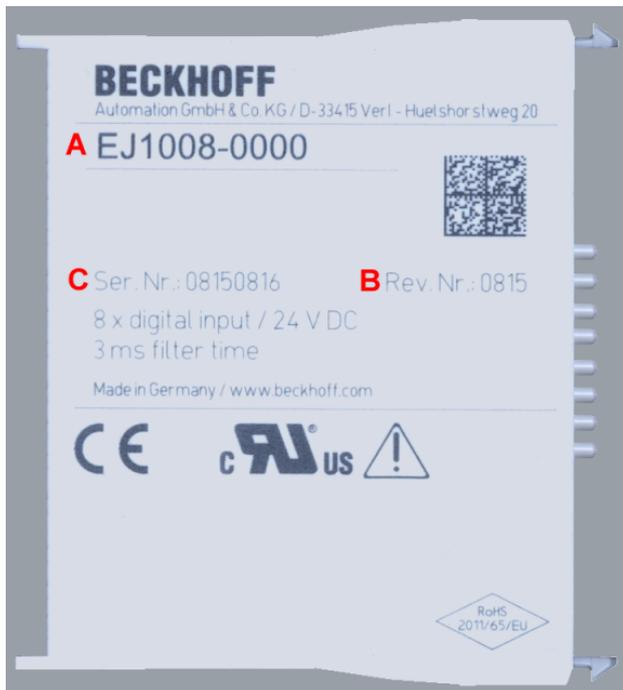


Abb. 2: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

| Seriennummer | Beispiel Seriennummer: 08 15 08 16 |
|---------------------------------------|------------------------------------|
| KK - Produktionswoche (Kalenderwoche) | 08 - Produktionswoche 08 |
| YY - Produktionsjahr | 15 - Produktionsjahr 2015 |
| FF - Firmware-Stand | 08 - Firmware-Stand 08 |
| HH - Hardware-Stand | 16 - Hardware-Stand 16 |

1.8.1 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. 3: 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 durch Leerzeichen ersetzt. Die Daten unter den Positionen 1-4 sind immer vorhanden.

Folgende Informationen sind enthalten:

| Pos.-Nr. | Art der Information | Erklärung | Daten - identifizator | Anzahl Stellen inkl. Datenidentifikator | Beispiel |
|----------|------------------------------------|--|-----------------------|---|--------------------------|
| 1 | Beckhoff-Artikelnummer | Beckhoff - Artikelnummer | 1P | 8 | 1 P072222 |
| 2 | Beckhoff Traceability Number (BTN) | Eindeutige Seriennummer, Hinweis s. u. | S | 12 | S BTNk4p562d7 |
| 3 | Artikelbezeichnung | Beckhoff Artikelbezeichnung, z. B. EL1008 | 1K | 32 | 1 KEL1809 |
| 4 | Menge | Menge in Verpackungseinheit, z. B. 1, 10... | Q | 6 | Q 1 |
| 5 | Chargennummer | Optional: Produktionsjahr und -woche | 2P | 14 | 2 P401503180016 |
| 6 | ID-/Seriennummer | Optional: vorheriges Seriennummer-System, z. B. bei Safety-Produkten oder kalibrierten Klemmen | 51S | 12 | 51 S678294104 |
| 7 | Variante | Optional: Produktvarianten-Nummer auf Basis von Standardprodukten | 30P | 32 | 30 PF971 , 2*K183 |
| ... | | | | | |

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

Aufbau des BICs

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

1P072222**S**BTNk4p562d7**1**KEL1809 **Q**1 **51**S678294

Entsprechend als DMC:



Abb. 4: Beispiel-DMC **1**P072222**S**BTNk4p562d7**1**KEL1809 **Q**1 **51**S678294

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. Bezeichnungen der Chargen 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.

1.8.2 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 ist derzeit keine elektronische Speicherung und Auslesung geplant.

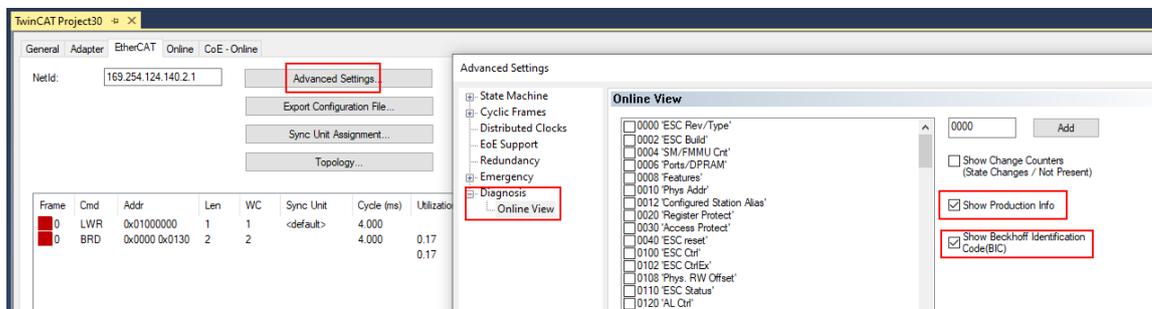
EtherCAT Geräte (P20, IP67)

Alle Beckhoff EtherCAT Geräte haben ein sogenanntes ESI-EEPROM, das 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, Boxen) 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 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:

| No | Addr | Name | State | CRC | Fw | Hw | Production Data | ItemNo | BTN | Description | Quantity | BatchNo | SerialNo |
|----|------|-----------------|-------|-----|----|----|-----------------|--------|----------|-------------|----------|---------|----------|
| 1 | 1001 | Term 1 (EK1100) | OP | 0,0 | 0 | 0 | — | | | | | | |
| 2 | 1002 | Term 2 (EL1018) | OP | 0,0 | 0 | 0 | 2020 KW36 Fr | 072222 | k4p562d7 | EL1809 | 1 | | 678294 |
| 3 | 1003 | Term 3 (EL3204) | OP | 0,0 | 7 | 6 | 2012 KW24 Sa | | | | | | |
| 4 | 1004 | Term 4 (EL2004) | OP | 0,0 | 0 | 0 | — | 072223 | k4p562d7 | EL2004 | 1 | | 678295 |
| 5 | 1005 | Term 5 (EL1008) | OP | 0,0 | 0 | 0 | — | | | | | | |
| 6 | 1006 | Term 6 (EL2008) | OP | 0,0 | 0 | 12 | 2014 KW14 Mo | | | | | | |
| 7 | 1007 | Term 7 (EK1110) | OP | 0 | 1 | 8 | 2012 KW25 Mo | | | | | | |

- 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.
- 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 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 | 0x170fb277e |

- Das Objekt 0x10E2 wird in Bestandsprodukten vorrangig im Zuge einer notwendigen Firmware-Überarbeitung eingeführt.
- 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 herstellereigene 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.

1.8.3 Zertifikate

- Die EtherCAT-Steckmodule erfüllen die Anforderungen der EMV- und Niederspannungsrichtlinie. Das CE - Zeichen ist auf der Seite der Module aufgedruckt.
- Der Aufdruck cRUus kennzeichnet Geräte, welche die Anforderungen für Produktsicherheit nach US-Amerikanischen bzw. kanadischen Vorschriften erfüllen.
- Das Warnsymbol gilt als Aufforderung die zugehörige Dokumentation zu lesen. Die Dokumentationen zu den EtherCAT-Steckmodulen werden auf der Beckhoff-[Homepage](#) zum Download zur Verfügung gestellt.



Abb. 5: Kennzeichen für CE und UL am Beispiel EJ1008

2 Systemübersicht

Die EtherCAT-Steckmodule EJxxxx basieren elektronisch auf dem EtherCAT-I/O-System. Das EJ-System besteht aus dem Signal-Distribution-Board und EtherCAT-Steckmodulen. Auch die Anbindung eines IPCs im EJ-System ist möglich.

Die Anwendung des EJ-Systems eignet sich für die Produktion von Großserien, Applikationen mit geringem Platzbedarf und Applikationen, die ein geringes Gesamtgewicht fordern.

Eine Erweiterung der Maschinenkomplexität kann folgende Maßnahmen erreicht werden:

- die Auslegung von Reserve-Slots,
- den Einsatz von Platzhaltermodulen,
- die Verknüpfung von EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Boxen über eine EtherCAT-Verbindung.

Die folgende Abbildung zeigt beispielhaft ein EJ-System. Die abgebildeten Komponenten dienen ausschließlich der funktionell-schematischen Darstellung.

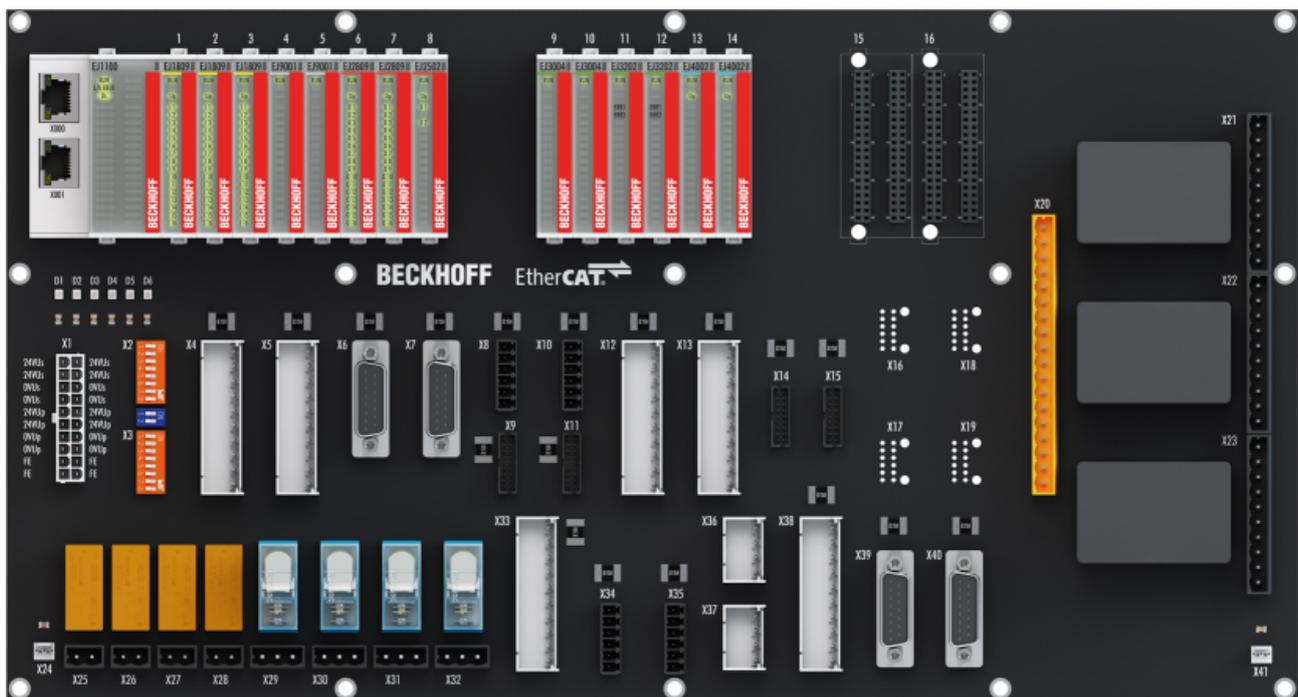


Abb. 6: EJ-System Beispiel

Signal-Distribution-Board

Das Signal-Distribution-Board verteilt die Signale und die Spannungsversorgung auf einzelne applikationsspezifische Steckverbinder, um die Steuerung mit weiteren Maschinenmodulen zu verbinden. Durch das Anstecken von vorkonfektionierten Kabelbäumen entfällt die aufwändige Einzeladerverdrahtung. Die Stückkosten und das Risiko der Fehlverdrahtung werden durch kodierte Bauteile reduziert. Die Entwicklung des Signal-Distribution-Boards kann als Engineering-Dienstleistung durch Beckhoff erfolgen. Es besteht ebenfalls die Möglichkeit, dass der Kunde auf Basis des Design-Guides das Signal-Distribution-Board selbst entwickelt.

EtherCAT - Steckmodule

Analog zum EtherCAT-Klemmensystem besteht ein Modulstrang aus einem Buskoppler und I/O-Modulen. Nahezu alle EtherCAT-Klemmen lassen sich auch in der EJ-Bauform als EtherCAT-Steckmodul realisieren. Die EJ-Module werden direkt auf das Signal-Distribution-Board aufgesteckt. Die Kommunikation, Signalverteilung und Versorgung erfolgt über die Kontakt-Pins auf der Rückseite des Moduls und die Leiterbahnen des Signal-Distribution-Boards. Die Kodierstifte auf der Rückseite dienen als mechanischer Fehlsteckschutz. Zur besseren Unterscheidung der Module ist das Gehäuse mit einer Farbkodierung versehen.

3 EJ4002, EJ4004, EJ4008 - Produktbeschreibung

3.1 EJ4002, EJ4004, EJ4008 - Einführung

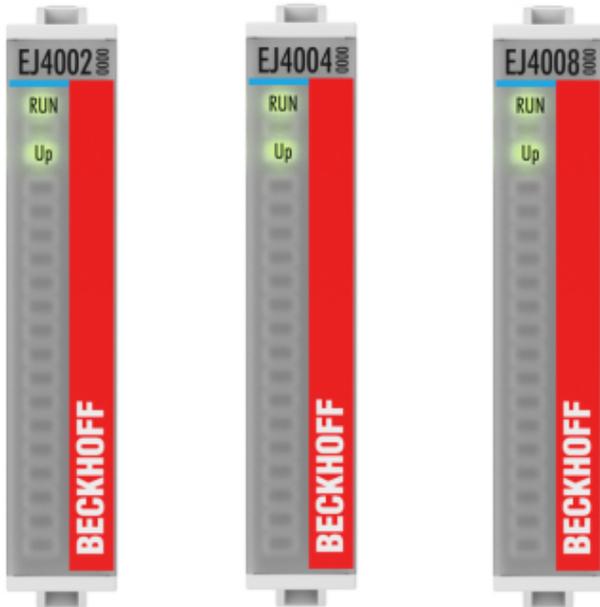


Abb. 7: EJ4002, EJ4004, EJ4008

Zwei-, Vier- und achtkanalige analoge Ausgangsmodule, 0 V.. 10 V, 12 Bit

Die analogen Ausgangsmodule EJ4002, EJ4004 und EJ4008 erzeugen Signale im Bereich von 0 V bis 10 V. Die Spannung wird mit einer Auflösung von 12 Bit galvanisch getrennt zur Prozessebene transportiert. Die Ausgangskanäle der EtherCAT-Module besitzen ein gemeinsames Massepotenzial. Die Ausgangsstufen werden durch die 24-V-Versorgung gespeist. Der Signalzustand des EtherCAT-Moduls wird durch Leuchtdioden angezeigt.

3.2 EJ4002, EJ4004, EJ4008 - Technische Daten

| Technische Daten | EJ4002 | EJ4004 | EJ4008 |
|--|---|---------------|--------|
| Anzahl Ausgänge | 2 | 4 | 8 |
| Spannungsversorgung | 24 V _{DC} über Up-Kontakte | | |
| Signalspannung | 0 V .. 10 V | | |
| Distributed Clocks | ja | | |
| Bürde | > 5 kΩ (kurzschlussfest) | | |
| Messfehler | < 0,1% (bei 0°C...+55°C, bezogen auf den Messbereichsendwert) | | |
| Auflösung | 12 Bit | | |
| Potenzialtrennung | 500 V (E-Bus/Signalspannung) | | |
| Wandlungszeit | ~ 150 µs | ~ 400 µs | |
| Stromaufnahme Lastspannung (Up-Kontakte) | typ. 20 mA | typ. 25 mA | |
| Stromaufnahme aus dem E-Bus | typ. 90 mA | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb | -25 °C .. +60 °C (erweiterter Temperaturbereich) | | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung | -40 °C .. +85 °C | | |
| zulässige relative Luftfeuchtigkeit | 95%, keine Betauung | | |
| Betriebshöhe | max. 2.000 m | | |
| Abmessungen (B x H x T) | ca. 12 mm x 66 mm x 55 mm | | |
| Gewicht | ca. 30 g | | |
| Montage | auf Signal-Distribution-Board | | |
| Einbaulage | Standard [► 33] | | |
| Verschmutzungsgrad | 2 | | |
| Position der Kodierstifte [► 36] | 1 und 7 | | |
| Farbkodierung | blau | | |
| Vibrations- / Schockfestigkeit | gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board) | | |
| EMV-Festigkeit / Aussendung | gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board) | | |
| Schutzart | EJ-Modul: IP20 EJ-System: abhängig von Signal-Distribution-Board und Gehäuse | | |
| Zulassungen / Kennzeichnungen | CE, EAC, UKCA, UL | CE, EAC, UKCA | |

i CE-Zulassung

Die CE-Kennzeichnung bezieht sich auf das genannte EtherCAT-Steckmodul. Bei Einbau des EtherCAT-Steckmoduls zur Herstellung eines verwendungsfertigen Endprodukts (Leiterkarte in Verbindung mit einem Gehäuse) ist die Richtlinienkonformität und die CE-Zertifizierung des Gesamtsystems durch den Hersteller des Endprodukts zu prüfen. Für den Betrieb der EtherCAT-Steckmodule ist der Einbau in ein Gehäuse vorgeschrieben.

3.3 EJ4002 - Kontaktbelegung

| EJ4002 | | | |
|--------|----|-------------------|-------------------|
| Pin# | | Signal | |
| 1 | 2 | U_{EBUS} | U_{EBUS} |
| 3 | 4 | GND | GND |
| 5 | 6 | RX0+ | TX1+ |
| 7 | 8 | RX0- | TX1- |
| 9 | 10 | GND | GND |
| 11 | 12 | TX0+ | RX1+ |
| 13 | 14 | TX0- | RX1- |
| 15 | 16 | GND | GND |
| 17 | 18 | AGND | AO 1 |
| 19 | 20 | AGND | AO 2 |
| 21 | 22 | NC | NC |
| 23 | 24 | NC | NC |
| 25 | 26 | NC | NC |
| 27 | 28 | NC | NC |
| 29 | 30 | NC | NC |
| 31 | 32 | NC | NC |
| 33 | 34 | 0V Up | 0V Up |
| 35 | 36 | 0V Up | 24V Up |
| 37 | 38 | 24V Up | 24V Up |
| 39 | 40 | SGND | SGND |

E-Bus Kontakte

Die Spannungsversorgung U_{EBUS} wird vom Koppler zur Verfügung gestellt und aus der Versorgungsspannung U_{S} des EtherCAT-Kopplers versorgt.

Signale

Up-Kontakte

Die Peripheriespannung U_{P} versorgt die Elektronik auf der Feldseite.

| Signal | Beschreibung |
|-------------------|--|
| U_{EBUS} | Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V |
| GND | E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden! |
| RXn+ | Positives E-Bus Receive Signal |
| RXn- | Negatives E-Bus Receive Signal |
| TXn+ | Positives E-Bus Transmit Signal |
| TXn- | Negatives E-Bus Transmit Signal |
| AGND | Analogmasse |
| AO 1 .. AO 2 | Analog Ausgänge 1 .. 2 |
| NC | Nicht belegen |
| 0V Up | GND Signal Feldseite |
| 24V Up | Spannungsversorgung Feldseite 24 V |
| SGND | Schirm Masse |

Abb. 8: EJ4002 - Kontaktbelegung

Der Leiterkarten Footprint steht auf der Beckhoff-[Homepage](#) zum Download bereit.

| HINWEIS | |
|---|---|
|  | <p>Schädigung von Geräten möglich!</p> <ul style="list-style-type: none"> Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden. Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel Installation von EJ-Modulen [▶ 29] und Inbetriebnahme [▶ 45]! |

3.4 EJ4004 - Kontaktbelegung

| EJ4004 | | | | |
|--------|----|-------------------|-------------------|---|
| Pin# | | Signal | | |
| 1 | 2 | U _{EBUS} | U _{EBUS} | E-Bus Kontakte Die Spannungsversorgung U _{EBUS} wird vom Koppler zur Verfügung gestellt und aus der Versorgungsspannung U _S des EtherCAT-Kopplers versorgt. |
| 3 | 4 | GND | GND | |
| 5 | 6 | RX0+ | TX1+ | |
| 7 | 8 | RX0- | TX1- | |
| 9 | 10 | GND | GND | |
| 11 | 12 | TX0+ | RX1+ | |
| 13 | 14 | TX0- | RX1- | |
| 15 | 16 | GND | GND | |
| 17 | 18 | AGND | AO 1 | Signale |
| 19 | 20 | AGND | AO 2 | |
| 21 | 22 | AGND | AO 3 | |
| 23 | 24 | AGND | AO 4 | |
| 25 | 26 | NC | NC | |
| 27 | 28 | NC | NC | |
| 29 | 30 | NC | NC | |
| 31 | 32 | NC | NC | |
| 33 | 34 | 0V Up | 0V Up | U_P-Kontakte Die Peripheriespannung U _P versorgt die Elektronik auf der Feldseite. |
| 35 | 36 | 0V Up | 24V Up | |
| 37 | 38 | 24V Up | 24V Up | |
| 39 | 40 | SGND | SGND | |
| | | | | |

| Signal | Beschreibung |
|-------------------|--|
| U _{EBUS} | Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V |
| GND | E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden! |
| RXn+ | Positives E-Bus Receive Signal |
| RXn- | Negatives E-Bus Receive Signal |
| TXn+ | Positives E-Bus Transmit Signal |
| TXn- | Negatives E-Bus Transmit Signal |
| AGND | Analogmasse |
| AO 1 .. AO 4 | Analog Ausgänge 1 .. 4 |
| NC | Nicht belegen |
| 0V Up | GND Signal Feldseite |
| 24V Up | Spannungsversorgung Feldseite 24 V |
| SGND | Schirm Masse |

Abb. 9: EJ4004 - Kontaktbelegung

Der Leiterkarten Footprint steht auf der [Beckhoff-Homepage](#) zum Download bereit.

| HINWEIS | |
|---|---|
|  | <p>Schädigung von Geräten möglich!</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden. • Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel Installation von EJ-Modulen [▶ 29] und Inbetriebnahme [▶ 45]! |

3.5 EJ4008 - Kontaktbelegung

| EJ4008 | | | | |
|--------|----|-------------------|-------------------|---|
| Pin# | | Signal | | |
| 1 | 2 | U_{EBUS} | U_{EBUS} | E-Bus Kontakte Die Spannungsversorgung U_{EBUS} wird vom Koppler zur Verfügung gestellt und aus der Versorgungsspannung U_{S} des EtherCAT-Kopplers versorgt. |
| 3 | 4 | GND | GND | |
| 5 | 6 | RX0+ | TX1+ | |
| 7 | 8 | RX0- | TX1- | |
| 9 | 10 | GND | GND | |
| 11 | 12 | TX0+ | RX1+ | |
| 13 | 14 | TX0- | RX1- | |
| 15 | 16 | GND | GND | |
| 17 | 18 | AGND | AO 1 | Signale |
| 19 | 20 | AGND | AO 2 | |
| 21 | 22 | AGND | AO 3 | |
| 23 | 24 | AGND | AO 4 | |
| 25 | 26 | AGND | AO 5 | |
| 27 | 28 | AGND | AO 6 | |
| 29 | 30 | AGND | AO 7 | |
| 31 | 32 | AGND | AO 8 | |
| 33 | 34 | 0V Up | 0V Up | U_p-Kontakte Die Peripheriespannung U_{p} versorgt die Elektronik auf der Feldseite. |
| 35 | 36 | 0V Up | 24V Up | |
| 37 | 38 | 24V Up | 24V Up | |
| 39 | 40 | SGND | SGND | |
| | | | | |

| Signal | Beschreibung |
|-------------------|--|
| U_{EBUS} | Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V |
| GND | E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden! |
| RXn+ | Positives E-Bus Receive Signal |
| RXn- | Negatives E-Bus Receive Signal |
| TXn+ | Positives E-Bus Transmit Signal |
| TXn- | Negatives E-Bus Transmit Signal |
| AGND | Analogmasse |
| AO 1 .. AO 8 | Analog Ausgänge 1 .. 8 |
| 0V Up | GND Signal Feldseite |
| 24V Up | Spannungsversorgung Feldseite 24 V |
| SGND | Schirm Masse |

Abb. 10: EJ4008 - Kontaktbelegung

Der Leiterkarten Footprint steht auf der [Beckhoff-Homepage](#) zum Download bereit.

| HINWEIS | |
|---|--|
|  | <p>Schädigung von Geräten möglich!</p> <p>Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel Installation von EJ-Modulen [▶ 29] und Inbetriebnahme [▶ 45]!</p> |

3.6 EJ40xx - LEDs

| LED Nr. | EJ40xx |
|---------|--------|
| A | RUN |
| B | |
| C | Up |
| | |
| 1 | |
| 2 | |
| 3 | |
| 4 | |
| 5 | |
| 6 | |
| 7 | |
| 8 | |
| 9 | |
| 10 | |
| 11 | |
| 12 | |
| 13 | |
| 14 | |
| 15 | |
| 16 | |

Abb. 11: EJ40xx - LEDs

| LED | Farbe | Anzeige | Zustand | Beschreibung |
|-----|-------|-------------|------------------|---|
| RUN | grün | aus | Init | Zustand der EtherCAT State Machine: INIT = Initialisierung des Steckmoduls |
| | | blinkend | Pre-Operational | Zustand der EtherCAT State Machine: PREOP = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Safe-Operational | Zustand der EtherCAT State Machine: SAFEOP = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Operational | Zustand der EtherCAT State Machine: OP = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |
| | | flimmernd | Bootstrap | Zustand der EtherCAT State Machine: BOOTSTRAP = Funktion für Firmware-Updates des Steckmoduls |
| Up | grün | aus | - | Keine Spannungsversorgung 24 V _{DC} angeschlossen |
| | | an | - | Spannungsversorgung 24 V _{DC} angeschlossen |

4 EJ4018, EJ4024 - Produktbeschreibung

4.1 EJ4018, EJ4024 - Einführung

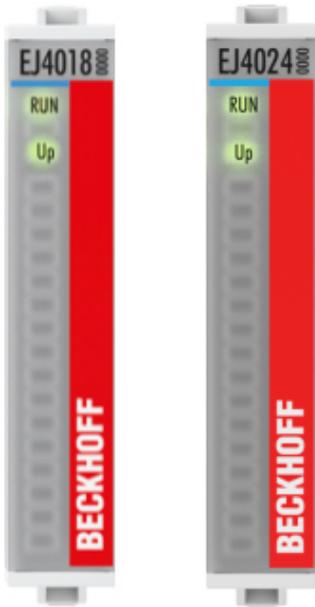


Abb. 12: EJ4018, EJ4024

Vier- und achtkanalige Analog Ausgangsmodule, 0/4 mA .. 20 mA, 12 Bit

Die analogen Ausgangsmodule erzeugen Signale im Bereich von

0 mA bis 20 mA (EJ4018) und
4 mA bis 20 mA (EJ4024).

Der Strom wird mit einer Auflösung von 12 Bit galvanisch getrennt zur Prozessebene gespeist. Die Ausgangsstufen werden durch die 24-V-Versorgung gespeist.

Das EtherCAT-Steckmodul EJ4018 vereint acht Kanäle in einem Gehäuse.
Das EtherCAT-Steckmodul EJ4024 vereint vier Kanäle in einem Gehäuse.

Der Signalzustand des EtherCAT-Steckmoduls wird durch Leuchtdioden angezeigt.

4.2 EJ4018, EJ4024 - Technische Daten

| Technische Daten | EJ4018 | EJ4024 |
|--|---|---|
| Anschluss technik | 2-Leiter, single-ended | |
| Anzahl Ausgänge | 8 | 4 |
| Spannungsversorgung | 24 V _{DC} über Up-Kontakte | 24 V _{DC} über Signal-Distribution-Board |
| Signalstrom | 0 mA .. 20 mA | 4 mA .. 20 mA |
| Distributed Clocks (DC) | ja | |
| Genauigkeit Distributed Clocks (DC) | << 1 µs | |
| Bürde | < 150 Ω | < 350 Ω (kurzschlussfest) |
| Messfehler | < 0,1% (bei 0°C .. +55°C, bezogen auf den Messbereichsendwert) | |
| Auflösung | 12 Bit | |
| Potenzialtrennung | 500 V (E-Bus/Signalspannung) | |
| Wandlungszeit | ~ 400 µs | ~ 250 µs |
| Stromaufnahme Lastspannung (Up-Kontakte) | typ. 60 mA | typ. 25 mA |
| Stromaufnahme aus dem E-Bus | typ. 80 mA | typ. 90 mA |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb | -25 °C .. +60 °C (erweiterter Temperaturbereich) | |
| Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung | -40 °C .. +85 °C | |
| zulässige relative Luftfeuchtigkeit | 95%, keine Betauung | |
| Betriebshöhe | max. 2.000 m | |
| Abmessungen (B x H x T) | ca. 12 mm x 66 mm x 55 mm | |
| Gewicht | ca. 30 g | |
| Montage | auf Signal-Distribution-Board | |
| Einbaulage | Standard [► 33] | |
| Verschmutzungsgrad | 2 | |
| Position der Kodierstifte [► 36] | 1 und 7 | |
| Farbkodierung | blau | |
| Vibrations- / Schockfestigkeit | gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board) | |
| EMV-Festigkeit / Aussendung | gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board) | |
| Schutzart | EJ-Modul: IP20 EJ-System: abhängig von Signal-Distribution-Board und Gehäuse | |
| Zulassungen / Kennzeichnungen | CE, EAC, UKCA, UL | CE, EAC, UKCA |

● CE-Zulassung

i Die CE-Kennzeichnung bezieht sich auf das genannte EtherCAT-Steckmodul. Bei Einbau des EtherCAT-Steckmoduls zur Herstellung eines verwendungsfertigen Endprodukts (Leiterkarte in Verbindung mit einem Gehäuse) ist die Richtlinienkonformität und die CE-Zertifizierung des Gesamtsystems durch den Hersteller des Endprodukts zu prüfen. Für den Betrieb der EtherCAT-Steckmodule ist der Einbau in ein Gehäuse vorgeschrieben.

4.3 EJ4018 - Kontaktbelegung

| EJ4018 | | | | |
|--------|----|-------------------|-------------------|---|
| Pin# | | Signal | | |
| 1 | 2 | U_{EBUS} | U_{EBUS} | E-Bus Kontakte Die Spannungsversorgung U_{EBUS} wird vom Koppler zur Verfügung gestellt und aus der Versorgungsspannung U_{S} des EtherCAT-Kopplers versorgt. |
| 3 | 4 | GND | GND | |
| 5 | 6 | RX0+ | TX1+ | |
| 7 | 8 | RX0- | TX1- | |
| 9 | 10 | GND | GND | |
| 11 | 12 | TX0+ | RX1+ | |
| 13 | 14 | TX0- | RX1- | |
| 15 | 16 | GND | GND | |
| 17 | 18 | AGND | AO 1 | Signale |
| 19 | 20 | AGND | AO 2 | |
| 21 | 22 | AGND | AO 3 | |
| 23 | 24 | AGND | AO 4 | |
| 25 | 26 | AGND | AO 5 | |
| 27 | 28 | AGND | AO 6 | |
| 29 | 30 | AGND | AO 7 | |
| 31 | 32 | AGND | AO 8 | |
| 33 | 34 | 0V Up | 0V Up | Up-Kontakte Die Peripheriespannung U_{P} versorgt die Elektronik auf der Feldseite. |
| 35 | 36 | 0V Up | 24V Up | |
| 37 | 38 | 24V Up | 24V Up | |
| 39 | 40 | SGND | SGND | |
| | | | | |

| Signal | Beschreibung |
|-------------------|--|
| U_{EBUS} | Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V |
| GND | E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden! |
| RXn+ | Positives E-Bus Receive Signal |
| RXn- | Negatives E-Bus Receive Signal |
| TXn+ | Positives E-Bus Transmit Signal |
| TXn- | Negatives E-Bus Transmit Signal |
| AGND | Analogmasse |
| AO 1 .. AO 8 | Analog Ausgänge 1 .. 8 |
| 0V Up | GND Signal Feldseite |
| 24V Up | Spannungsversorgung Feldseite 24 V |
| SGND | Schirm Masse |

Abb. 13: EJ4018 - Kontaktbelegung

Der Leiterkarten Footprint steht auf der Beckhoff-[Homepage](#) zum Download bereit.

| HINWEIS | |
|---|--|
|  | <p>Schädigung von Geräten möglich!</p> <p>Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel Installation von EJ-Modulen [▶ 29] und Inbetriebnahme [▶ 45]!</p> |

4.4 EJ4024 - Kontaktbelegung

| EJ4024 | | | | |
|--------|----|-------------------|-------------------|---|
| Pin# | | Signal | | |
| 1 | 2 | U _{EBUS} | U _{EBUS} | E-Bus Kontakte Die Spannungsversorgung U _{EBUS} wird vom Koppler zur Verfügung gestellt und aus der Versorgungsspannung U _S des EtherCAT-Kopplers versorgt. |
| 3 | 4 | GND | GND | |
| 5 | 6 | RX0+ | TX1+ | |
| 7 | 8 | RX0- | TX1- | |
| 9 | 10 | GND | GND | |
| 11 | 12 | TX0+ | RX1+ | |
| 13 | 14 | TX0- | RX1- | |
| 15 | 16 | GND | GND | |
| 17 | 18 | AGND | AO 1 | Signale |
| 19 | 20 | AGND | AO 2 | |
| 21 | 22 | AGND | AO 3 | |
| 23 | 24 | AGND | AO 4 | |
| 25 | 26 | NC | NC | |
| 27 | 28 | NC | NC | |
| 29 | 30 | NC | NC | |
| 31 | 32 | NC | NC | |
| 33 | 34 | 0V Up | 0V Up | U_P-Kontakte Die Peripheriespannung U _P versorgt die Elektronik auf der Feldseite. |
| 35 | 36 | 0V Up | 24V Up | |
| 37 | 38 | 24V Up | 24V Up | |
| 39 | 40 | SGND | SGND | |

| Signal | Beschreibung |
|-------------------|--|
| U _{EBUS} | Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V |
| GND | E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden! |
| RXn+ | Positives E-Bus Receive Signal |
| RXn- | Negatives E-Bus Receive Signal |
| TXn+ | Positives E-Bus Transmit Signal |
| TXn- | Negatives E-Bus Transmit Signal |
| AGND | Analogmasse |
| AO 1...AO 4 | Analog Ausgänge 1.. 4 |
| NC | Nicht belegen |
| 0V Up | GND Signal Feldseite |
| 24V Up | Spannungsversorgung Feldseite 24 V |
| SGND | Schirm Masse |

Abb. 14: EJ4024 - Kontaktbelegung

Der Leiterkarten Footprint steht auf der Beckhoff-[Homepage](#) zum Download bereit.

| HINWEIS | |
|---|---|
|  | <p>Schädigung von Geräten möglich!</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden. • Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel Installation von EJ-Modulen [▶ 29] und Inbetriebnahme [▶ 45]! |

4.5 EJ40xx - LEDs

| LED Nr. | EJ40xx |
|---------|--------|
| A | RUN |
| B | |
| C | Up |
| | |
| 1 | |
| 2 | |
| 3 | |
| 4 | |
| 5 | |
| 6 | |
| 7 | |
| 8 | |
| 9 | |
| 10 | |
| 11 | |
| 12 | |
| 13 | |
| 14 | |
| 15 | |
| 16 | |

Abb. 15: EJ40xx - LEDs

| LED | Farbe | Anzeige | Zustand | Beschreibung |
|-----|-------|-------------|------------------|---|
| RUN | grün | aus | Init | Zustand der EtherCAT State Machine: INIT = Initialisierung des Steckmoduls |
| | | blinkend | Pre-Operational | Zustand der EtherCAT State Machine: PREOP = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt |
| | | Einzelblitz | Safe-Operational | Zustand der EtherCAT State Machine: SAFEOP = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand |
| | | an | Operational | Zustand der EtherCAT State Machine: OP = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich |
| | | flimmernd | Bootstrap | Zustand der EtherCAT State Machine: BOOTSTRAP = Funktion für Firmware-Updates des Steckmoduls |
| Up | grün | aus | - | Keine Spannungsversorgung 24 V _{DC} angeschlossen |
| | | an | - | Spannungsversorgung 24 V _{DC} angeschlossen |

5 Installation von EJ-Modulen

5.1 Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule

⚠️ WARNUNG

Spannungsversorgung
 Zur Versorgung der EJ-Koppler und -Module muss eine Schutzkleinspannung SELV/PELV verwendet werden. EJ-Koppler und -Module dürfen ausschließlich an SELV/PELV Stromkreise angeschlossen werden.

Beim Design des Signal-Distribution-Boards ist die Spannungsversorgung für die maximal mögliche Strombelastung des Modulstrangs auszulegen. Die Information, wie viel Strom aus der E-Bus-Versorgung benötigt wird, finden Sie für jedes Modul in der jeweiligen Dokumentation im Kapitel „Technische Daten“, online und im Katalog. Im TwinCAT System Manager wird der Strombedarf des Modulstrangs angezeigt.

E-Bus-Spannungsversorgung mit EJ1100 oder EJ1101-0022 und EJ940x

Der Buskoppler EJ1100 versorgt die angefügten EJ-Module mit der E-Bus-Systemspannung von 3,3 V. Dabei ist der Koppler bis zu 2,2 A belastbar. Wird mehr Strom benötigt, ist die Kombination aus dem Koppler EJ1101-0022 und den Netzteilen EJ9400 (2,5 A) oder EJ9404 (12 A) zu verwenden. Die Netzteile EJ940x können als zusätzliche Einspeisemodule im Modulstrang eingesetzt werden.

Je nach Applikation stehen folgende Kombinationen zur E-Bus-Versorgung zur Verfügung:

Koppler EJ1100 mit integriertem Netzteil (2,2 A)

Koppler EJ1101-0022 + ext. RJ45 und optionale ID-Switche + Netzteil EJ9400 (2,5 A)

Koppler EJ1101-0022 + ext. RJ45 und optionale ID-Switche + Netzteil EJ9404 (12 A)

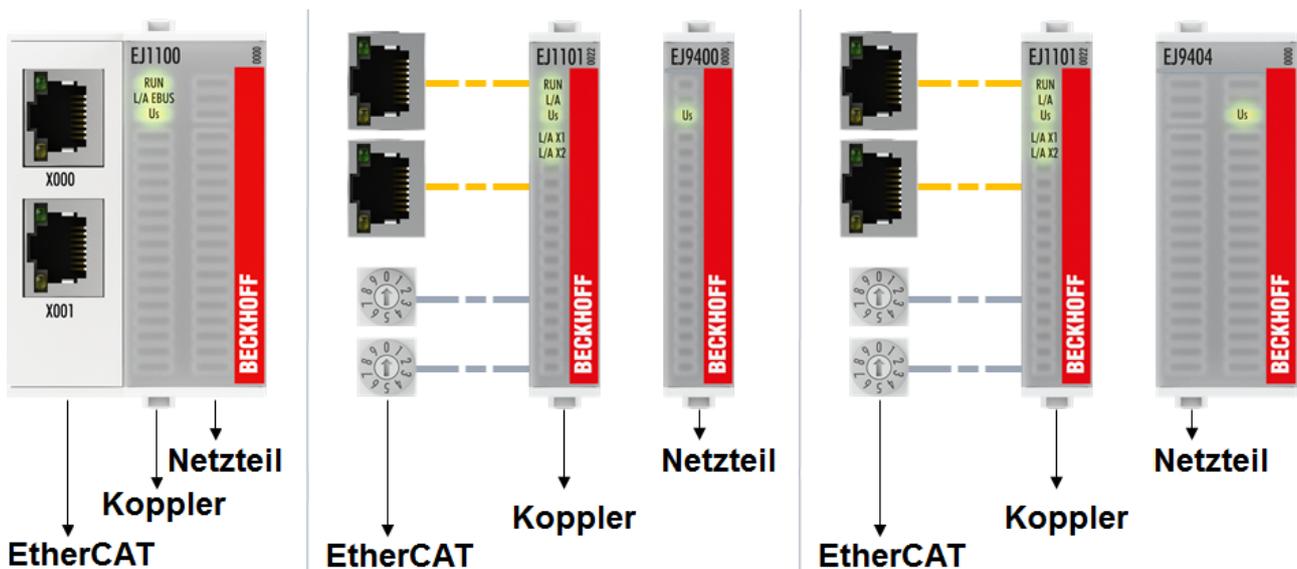


Abb. 16: E-Bus-Spannungsversorgung mit EJ1100 oder EJ1101-0022 + EJ940x

Bei dem Koppler EJ1101-0022 sind die RJ45 Verbinder und die optionalen ID-Switche extern ausgeführt und können auf dem Signal-Distribution-Board beliebig platziert werden. Somit wird die einfache Durchführung durch ein Gehäuse ermöglicht.

Die Netzteil-Steckmodule EJ940x stellen eine optionale Reset-Funktion zur Verfügung (s. Kapitel Kontaktbelegung der Dokumentationen zu EJ9400 und EJ9404)

E-Bus-Spannungsversorgung mit CXxxxx und EK1110-004x

Der Embedded PC versorgt die angereichten EtherCAT-Klemmen und den EtherCAT-EJ-Koppler

- mit einer Versorgungsspannung U_S von $24 V_{DC}$ (-15 %/+20%). Aus dieser Spannung werden der E-Bus und die Busklemmenelektronik versorgt.
Die CXxxxx versorgen den E-Bus mit max. 2.000 mA E-Bus-Strom. Wird durch die angefügten Klemmen mehr Strom benötigt, sind Einspeiseklemmen bzw. Netzteil-Steckmodule zur E-Bus-Versorgung zu setzen.
- mit einer Peripheriespannung U_P von $24 V_{DC}$ zur Versorgung der Feldelektronik.

Die EtherCAT-EJ-Koppler EK1110-004x leiten über den rückwärtigen Stecker

- die E-Bus Signale,
- die E-Bus Spannung U_{EBUS} (3,3 V) und
- die Peripheriespannung U_P ($24 V_{DC}$)

an das Signal-Distribution-Board weiter.



Abb. 17: Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043

5.2 EJxxxx - Abmessungen

Die EJ-Module sind aufgrund ihrer Bauform kompakt und leicht. Ihr Volumen ist ca. 50% kleiner als das Volumen der EL-Klemmen. Je nach Breite und Höhe wird zwischen vier verschiedenen Modultypen unterschieden:

| Modultyp | Abmessungen (B x H x T) | Bsp. In folgender Abb. (Benennung der Zeichnung im Downloadfinder) |
|---------------------|-------------------------|---|
| Koppler | 44 mm x 66 mm x 55 mm | EJ1100 (ej_44_2xrxj45_coupler) |
| 1-fach Modul | 12 mm x 66 mm x 55 mm | EJ1809 (ej_12_16pin_code13) |
| 2-fach Modul | 24 mm x 66 mm x 55 mm | EJ7342 (ej_24_2x16pin_code18) |
| 1-fach Modul (lang) | 12 mm x 152 mm x 55 mm | EJ1957 (ej_12_2x16pin_extended_code4747) |



Abb. 18: EJxxxx - Abmessungen

Zeichnungen für die EtherCAT-Steckmodule finden Sie auf der Beckhoff - [Homepage](#). Die Benennung der Zeichnungen setzt sich wie in untenstehender Zeichnung beschrieben zusammen.

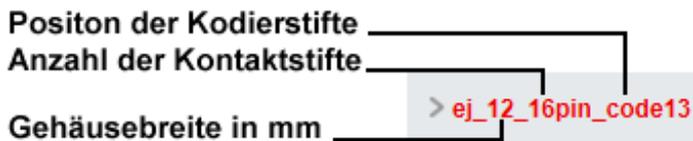


Abb. 19: Benennung der Zeichnungen

5.3 Einbaulagen und Mindestabstände

5.3.1 Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit

Zur sicheren Verrastung und einfachen Montage / Demontage der Module berücksichtigen Sie beim Design des Signal-Distribution-Boards die in der folgenden Abbildung angegebenen Maße.

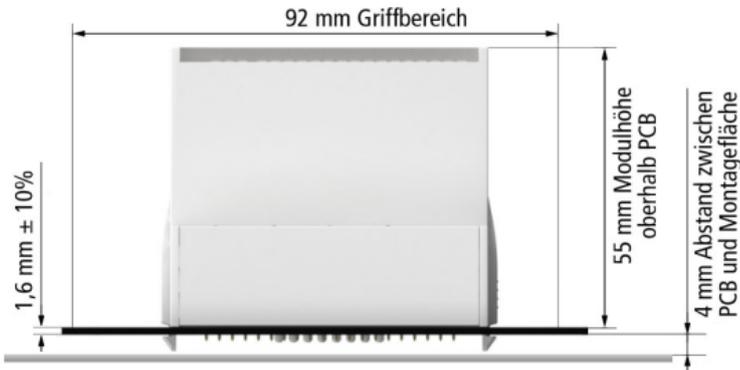


Abb. 20: Montageabstände EJ-Modul - PCB

i Einhalten des Griffbereichs

Es wird zur Montage / Demontage ein Griffbereich von mindestens 92 mm benötigt, um die Montageschrauben mit den Fingern erreichen zu können. Die Einhaltung der empfohlenen Mindestabstände zur Belüftung (s. Kapitel [Einbaulage](#) [▶ 33]) gewährleistet einen ausreichend großen Griffbereich.

Das Signal-Distribution-Board muss eine Stärke von 1,6 mm und einen Abstand von mindestens 4 mm zur Montagefläche haben, um die Verrastung der Module auf dem Board sicherzustellen.

5.3.2 Einbaulagen

HINWEIS

Einschränkung von Einbaulage und Betriebstemperaturbereich

Entnehmen Sie den technischen Daten [► 19] der verbauten Komponenten, ob es Einschränkungen bei Einbaulage und/oder Betriebstemperaturbereich unterliegt. Sorgen Sie bei der Montage von Modulen mit erhöhter thermischer Verlustleistung dafür, dass im Betrieb oberhalb und unterhalb der Module ausreichend Abstand zu anderen Komponenten eingehalten wird, so dass die Module ausreichend belüftet werden!

Die Verwendung der Standard Einbaulage wird empfohlen. Wird eine andere Einbaulage verwendet, prüfen Sie, ob zusätzliche Maßnahmen zur Belüftung erforderlich sind!

Stellen Sie sicher, dass die spezifizierten Umgebungsbedingungen (siehe technische Daten) eingehalten werden!

Optimale Einbaulage (Standard)

Für die optimale Einbaulage wird das Signal-Distribution-Board waagrecht montiert und die Fronten der EJ-Module weisen nach vorne (siehe Abb. *Empfohlene Abstände bei Standard Einbaulage*). Die Module werden dabei von unten nach oben durchlüftet, was eine optimale Kühlung der Elektronik durch Konvektionslüftung ermöglicht. Bezugsrichtung „unten“ ist hier die Erdbeschleunigung.

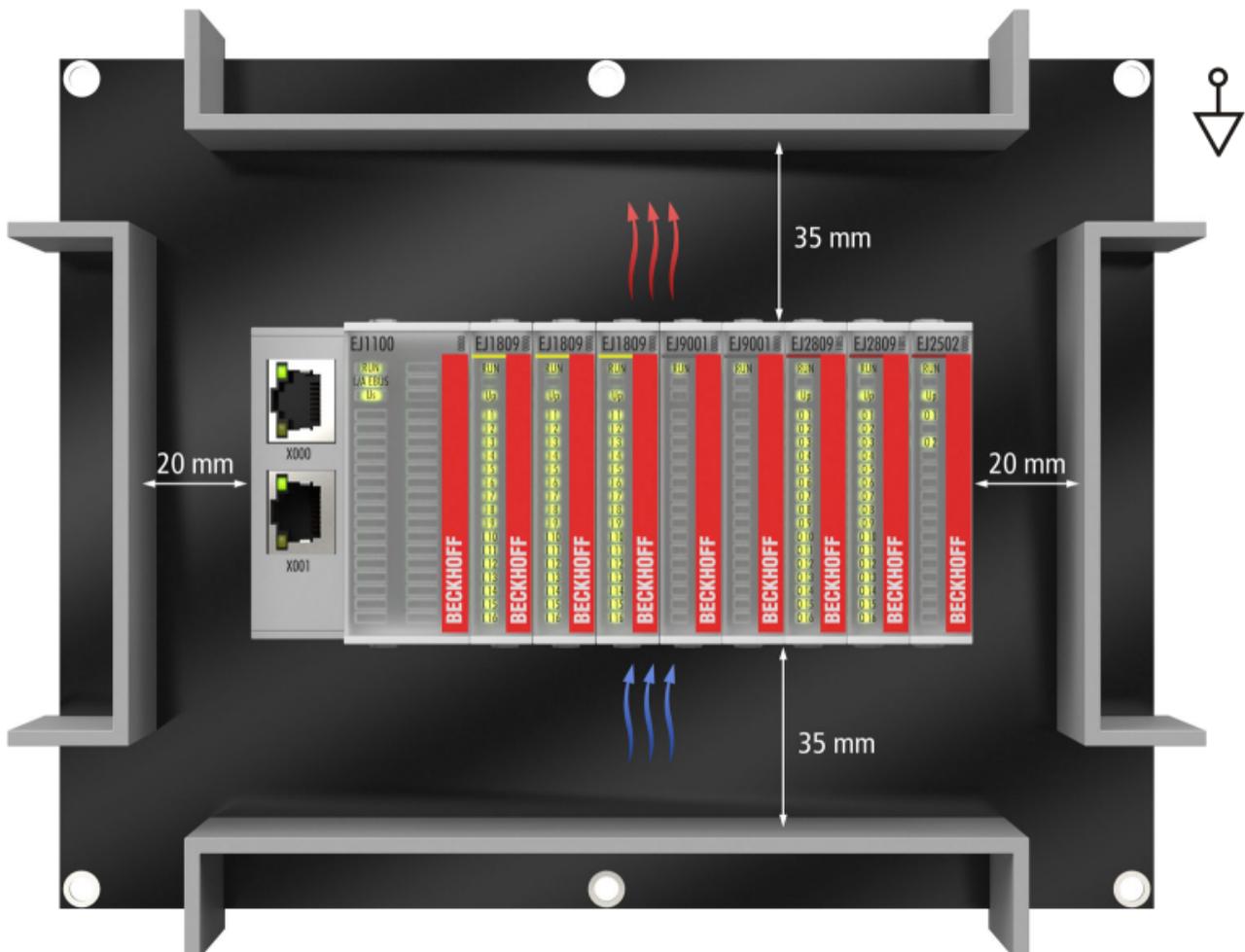


Abb. 21: Empfohlene Abstände bei Standard Einbaulage

Die Einhaltung der Abstände nach Abb. *Empfohlene Abstände bei Standard Einbaulage* wird empfohlen. Die empfohlenen Mindestabstände sind nicht als Sperrbereiche für andere Bauteile zu sehen. Die Einhaltung der in den Technischen Daten beschriebenen Umgebungsbedingungen ist durch den Kunden zu prüfen und gegebenenfalls durch zusätzliche Maßnahmen zur Kühlung sicherzustellen.

Weitere Einbaulagen

Alle anderen Einbaulagen zeichnen sich durch davon abweichende räumliche Lage des Signal-Distribution-Boards aus, s. Abb. *Weitere Einbaulagen*.

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

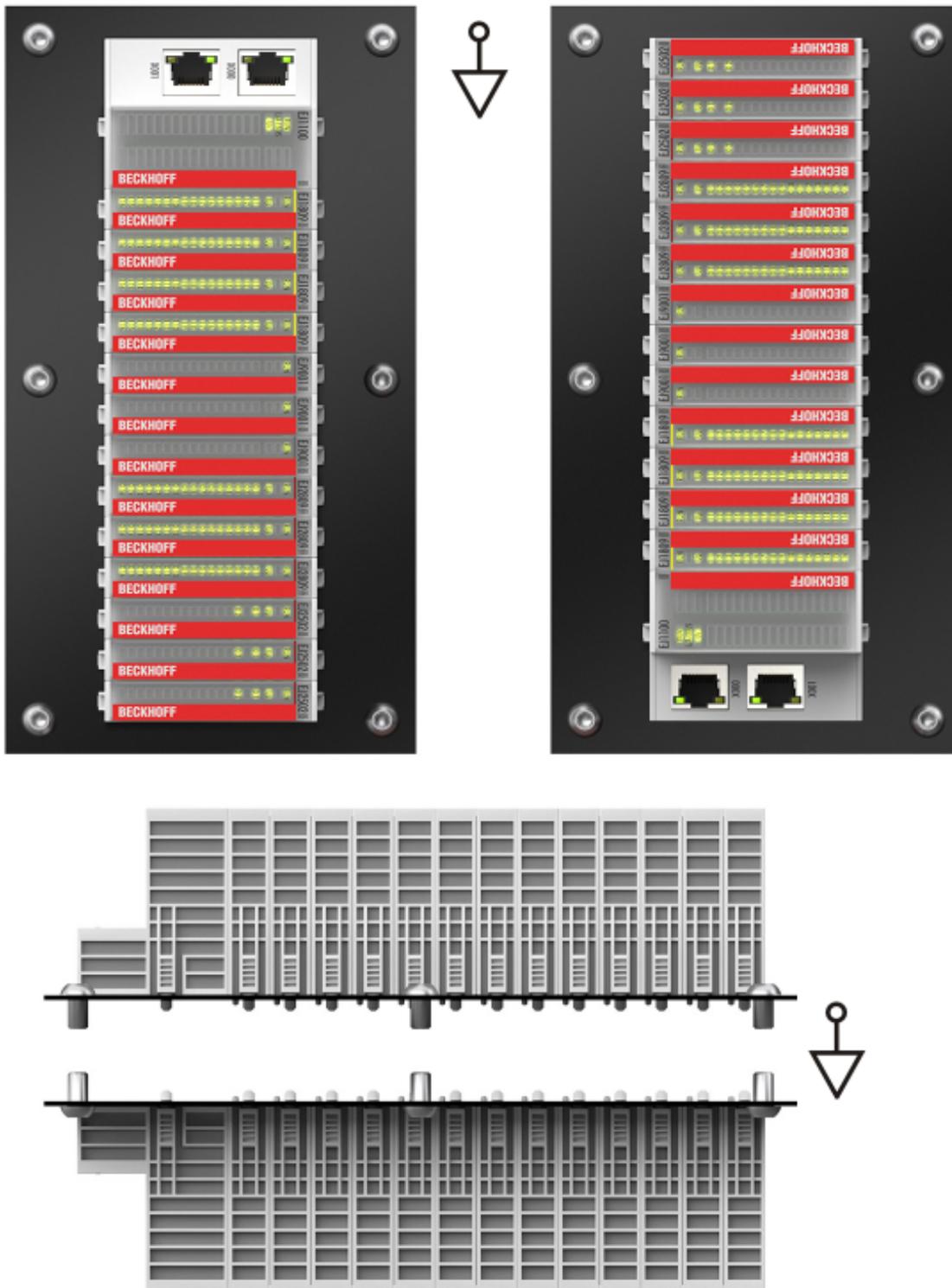


Abb. 22: Weitere Einbaulagen

5.4 Kodierungen

5.4.1 Farbkodierung

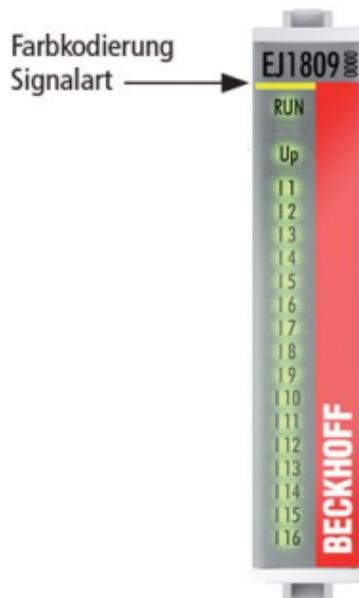


Abb. 23: EJ-Module Farbcodierung am Beispiel EJ1809

Zur besseren Übersicht im Schaltschrank verfügen die EJ-Module über eine Farbkodierung (s. Abb. oben). Der Farbcodierung gibt die Signalart an. Die folgende Tabelle gibt einen Überblick über die Signalart mit der zugehörigen Farbkodierung.

| Signalart | Module | Farbe |
|--------------------|--------|--------------------|
| Koppler | EJ11xx | Ohne Farbkodierung |
| Digital Eingang | EJ1xxx | Gelb |
| Digital Ausgang | EJ2xxx | Rot |
| Analog Eingang | EJ3xxx | Grün |
| Analog Ausgang | EJ4xxx | Blau |
| Winkel-/Wegmessung | EJ5xxx | grau |
| Kommunikation | EJ6xxx | grau |
| Motion | EJ7xxx | orange |
| System | EJ9xxx | grau |

5.5 Montage auf dem Signal-Distribution-Board

EJ-Module werden auf dem Signal-Distribution Board montiert. Die elektrischen Verbindungen zwischen Koppler und EJ-Modulen werden über die Pin-Kontakte und das Signal-Distribution Board realisiert.

Die EJ-Komponenten müssen in einem Schaltschrank oder Gehäuse installiert werden, welches vor Brandgefahren, Umwelteinflüssen und mechanischen Einflüssen schützen muss.

⚠ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

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

HINWEIS

Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!

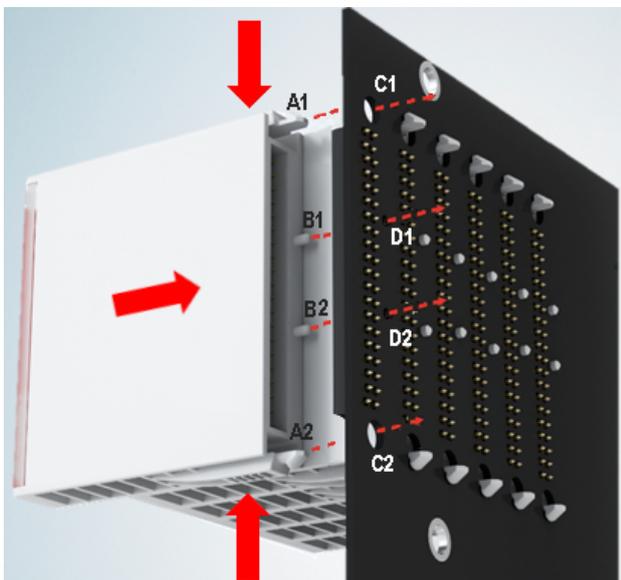


Abb. 26: Montage EJ-Module

| | | | |
|---------|------------------------|---------|------------------|
| A1 / A2 | Rastnasen oben / unten | C1 / C2 | Halterungslöcher |
| B1 / B2 | Kodierstifte | D1 / D2 | Kodierlöcher |

Zur Montage des Moduls auf dem Signal-Distribution-Board gehen Sie wie folgt vor:

1. Stellen Sie sicher, dass das Signal-Distribution-Board vor der Montage der Module fest mit der Montagefläche verbunden ist. Die Montage auf dem unbefestigten Signal-Distribution-Board kann zu Beschädigungen des Boards führen.
2. Prüfen Sie ggf., ob die Position der Kodierstifte (B) und der entsprechenden Löcher im Signal-Distribution-Board (D) übereinstimmen.
3. Vergleichen Sie die Gerätebezeichnung auf dem Modul mit den Angaben im Installationsplan.
4. Drücken Sie die obere und die untere Montagelasche gleichzeitig und stecken das Modul unter leichter Aufwärts- und Abwärtsbewegung auf das Board bis das Modul sicher verrastet ist.
Nur wenn das Modul fest eingerastet ist, kann der benötigte Kontaktdruck aufgebaut und die maximale Stromtragfähigkeit gewährleistet werden.
5. Belegen Sie Lücken im Modulstrang mit Platzhaltermodulen (EJ9001).

HINWEIS

- Achten Sie bei der Montage auf sichere Verrastung der Module mit dem Board! Die Folgen mangelnden Kontaktdrucks sind:
 - ⇒ Qualitätsverluste des übertragenen Signals,
 - ⇒ erhöhte Verlustleistung der Kontakte,
 - ⇒ Beeinträchtigung der Lebensdauer.

5.6 Erweiterungsmöglichkeiten

Für Änderungen und Erweiterungen des EJ-Systems stehen drei Möglichkeiten zur Verfügung.

- Austausch der Platzhaltermodule gegen die für den jeweiligen Slot vorgesehenen Funktionsmodule
- Belegung von Reserveslots am Ende des Modulstrangs mit den für die jeweiligen Slots vorgegebenen Funktionsmodulen
- Verknüpfung mit EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Box-Modulen über eine Ethernet/EtherCAT-Verbindung

5.6.1 Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule

Die Platzhaltermodule EJ9001 schließen temporäre Lücken im Modulstrang (s. folgende Abb. A1). Lücken im Modulstrang führen zu einer Unterbrechung der EtherCAT-Kommunikation und müssen durch Platzhaltermodule geschlossen werden.

Im Gegensatz zu den passiven Klemmen der EL-Serie nehmen die Platzhaltermodule aktiv am Datenaustausch teil. Es können daher mehrere Platzhaltermodule hintereinander gesteckt werden, ohne den Datenaustausch zu beeinträchtigen.

Ungenutzte Slots am Ende des Modulstrangs können als Reserveslots freigelassen werden (s. folgende Abb. B1).

Durch die Belegung ungenutzter Slots (s. folgende Abb. A2 - Austausch Platzhaltermodul und B2 - Belegung Reserveslots) entsprechend der Vorgaben für das Signal-Distribution-Board wird die Maschinenkomplexität erweitert (Extended-Version).

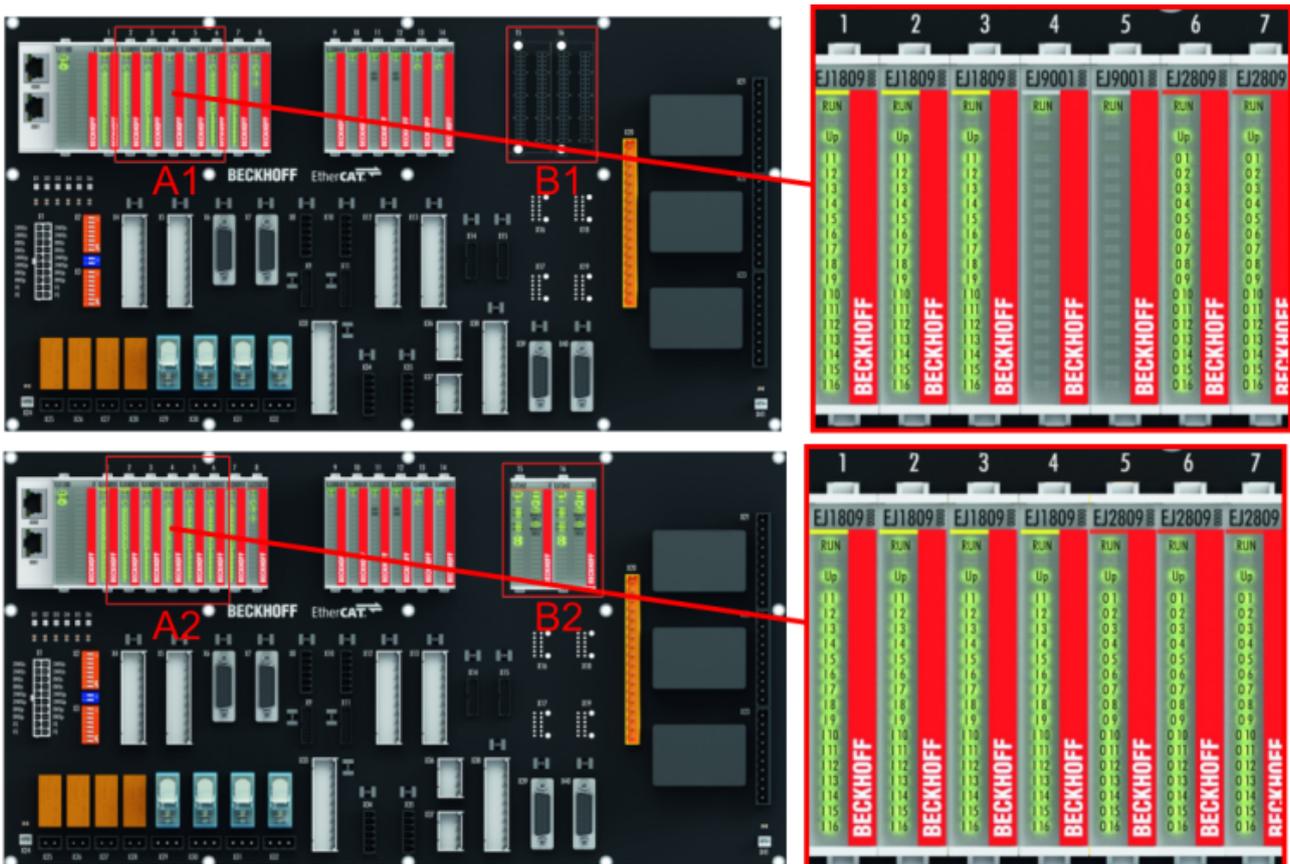


Abb. 27: Beispiel Austausch Platzhaltermodule u. Belegung Reserveslots

i E-Bus - Versorgung

Nach dem Austausch der Platzhaltermodule gegen andere Module verändert sich die Stromaufnahme aus dem E-Bus. Stellen Sie sicher, dass eine ausreichende Versorgung weiterhin gewährleistet wird.

5.6.2 Verknüpfung mit EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Box-Modulen über eine Ethernet/EtherCAT-Verbindung

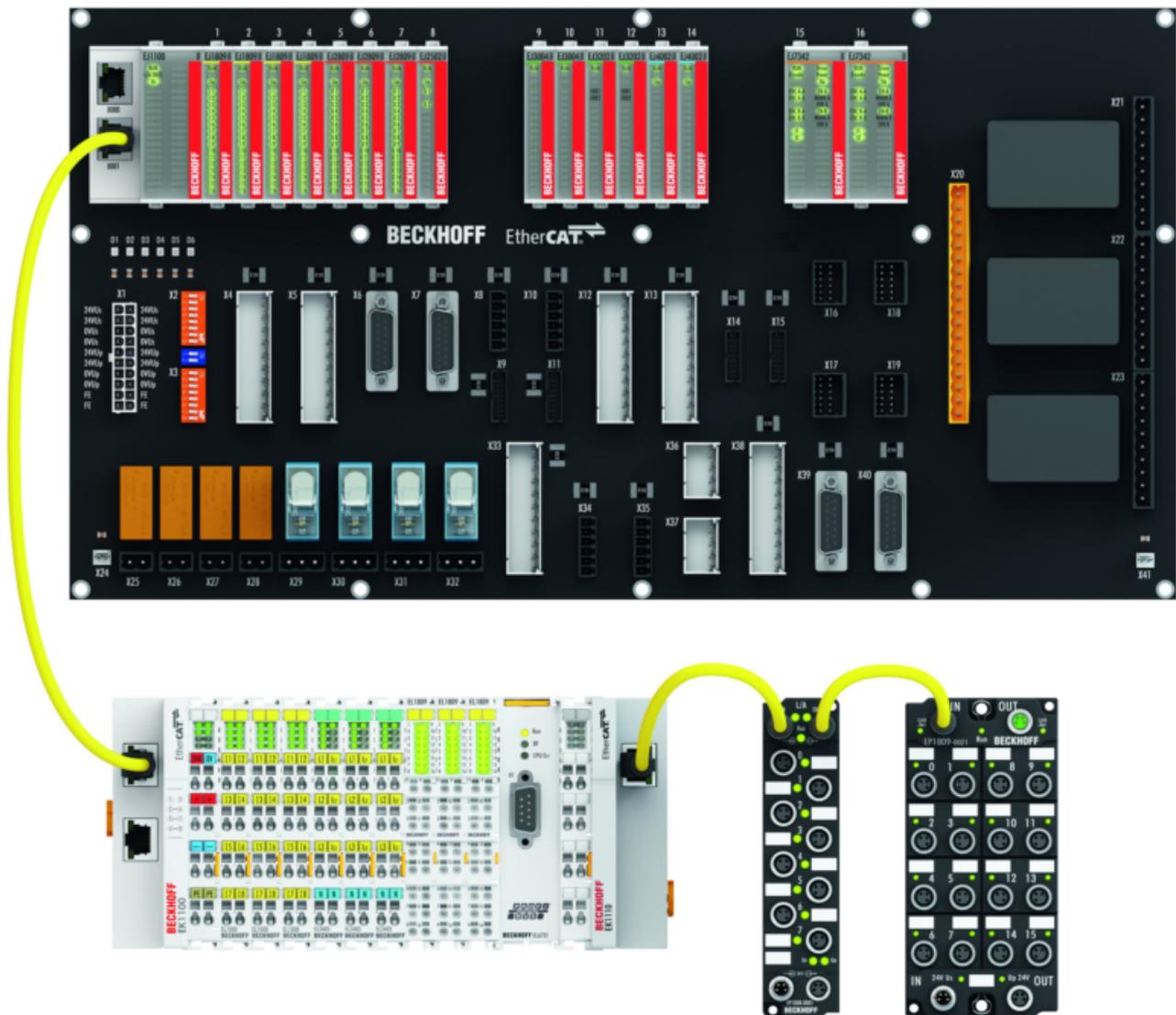


Abb. 28: Beispiel Erweiterung über eine Ethernet/EtherCAT-Verbindung

5.7 IPC Integration

Anbindung von CX- und EL-Klemmen über die EtherCAT-EJ-Koppler EK1110-004x

Die EtherCAT-EJ-Koppler EK1110-0043 und EK1110-0044 verbinden die kompakten Hutschienen-PCs der Serie CX und angereihte EtherCAT-Klemmen (ELxxxx) mit den EJ-Modulen auf dem Signal-Distribution-Board.

Die Spannungsversorgung der EK1110-004x erfolgt aus dem Netzteil des Embedded-PCs.

Die E-Bus-Signale und die Versorgungsspannung der Feldseite U_P werden über einen Steckverbinder auf der Rückseite des EtherCAT-EJ-Kopplers direkt auf die Leiterkarte weitergeleitet.

Durch die direkte Ankopplung des Embedded-PCs und der EL-Klemmen mit den EJ-Modulen auf der Leiterkarte können eine EtherCAT-Verlängerung (EK1110) und ein EtherCAT-Koppler (EJ1100) entfallen.

Der Embedded-PC ist mit EtherCAT-Klemmen erweiterbar, die z. B. noch nicht im EJ-System zur Verfügung stehen.



Abb. 29: Beispiel Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043

Anbindung von C6015 / C6017 über die EtherCAT-Koppler EJ110x-00xx

Aufgrund der ultrakompakten Bauweise und der flexiblen Montagemöglichkeiten eignen sich die IPCs C6015 und C6017 ideal für die Anbindung an ein EJ-System.

In Kombination mit dem Montage-Set ZS5000-0003 ergibt sich die Möglichkeit den IPC C6015 und C6017 kompakt auf dem Signal-Distribution-Board zu platzieren.

Über das entsprechende EtherCAT-Kabel (s. folgende Abb. [A]) wird das EJ-System bestmöglich mit dem IPC verbunden.

Die Versorgung des IPCs kann mit beigefügtem Power-Stecker (s. folgende Abb. [B]) direkt über das Signal-Distribution-Board erfolgen.

HINWEIS



Platzierung auf dem Signal-Distribution-Board

Die Abmessungen und Abstände für die Platzierung sowie weitere Details sind dem Design-Guide und den Dokumentationen zu den einzelnen Komponenten zu entnehmen.

Die folgende Abbildung zeigt beispielhaft die Anbindung des IPC C6015 an ein EJ-System. Die abgebildeten Komponenten dienen ausschließlich der funktionell-schematischen Darstellung.



Abb. 30: Beispiel für die Anbindung des IPC C6015 an ein EJ-System

5.8 Demontage vom Signal-Distribution-Board

⚠️ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

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

HINWEIS

Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!

Jedes Modul wird durch die Verrastung auf dem Distribution-Board gesichert, die zur Demontage gelöst werden muss.

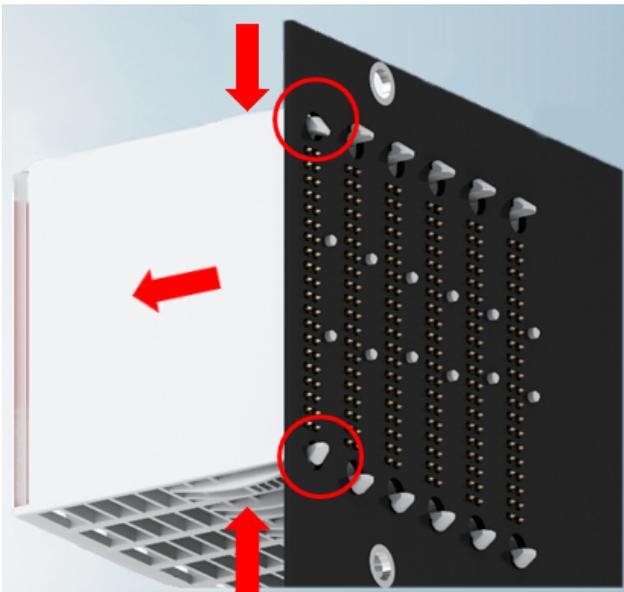


Abb. 31: Demontage EJ - Module

Zur Demontage vom Signal-Distribution-Board gehen Sie wie folgt vor:

1. Stellen Sie sicher, dass das Signal-Distribution-Board vor der Demontage der Module fest mit der Montagefläche verbunden ist. Die Demontage vom unbefestigten Signal-Distribution-Board kann zu Beschädigungen des Boards führen.
2. Drücken Sie die obere und die untere Montagelasche gleichzeitig und ziehen das Modul unter leichter Aufwärts- und Abwärtsbewegung vom Board ab.

5.9 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.

6 EtherCAT-Grundlagen

Grundlagen zum Feldbus EtherCAT entnehmen Sie bitte der [EtherCAT System-Dokumentation](#).

7 Inbetriebnahme

7.1 Hinweis auf Dokumentation EL40xx

Eine ausführliche Dokumentation zur Inbetriebnahme der EJ40xx Module ist in Vorbereitung.

HINWEIS



Schädigung von Geräten oder Datenverlust

Die Beschreibungen und Hinweise zur Inbetriebnahme der EtherCAT-Klemmen EL40xx sind übertragbar auf die EtherCAT-Steckmodule EJ40xx.

Lesen Sie vor der Inbetriebnahme die ausführliche Beschreibung der Prozessdaten, Betriebsmodi und Parametrierung der EL40xx Dokumentation.

7.2 EJ40xx - Objektbeschreibung und Parametrierung

● 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 über das CoE-Verzeichnis (CAN over EtherCAT)



Die Parametrierung des EtherCAT Geräts wird über den CoE - Online Reiter (mit Doppelklick auf das entsprechende Objekt) bzw. über den Prozessdatenreiter (Zuordnung der PDOs) vorgenommen. Eine ausführliche Beschreibung finden Sie in der EtherCAT System-Dokumentation im Kapitel „EtherCAT Teilnehmerkonfiguration“.

Beachten Sie bei Verwendung/Manipulation der CoE-Parameter die allgemeinen CoE-Hinweise im Kapitel „CoE-Interface“ der EtherCAT-System-Dokumentation:

- StartUp-Liste führen für den Austauschfall
- Unterscheidung zwischen Online/Offline Dictionary, Vorhandensein aktueller XML-Beschreibung
- "CoE-Reload" zum Zurücksetzen der Veränderungen

Einführung

In der CoE-Übersicht sind Objekte mit verschiedenem Einsatzzweck enthalten:

- Objekte die zur Parametrierung bei der Inbetriebnahme nötig sind:
 - Restore Objekt [▶ 46] Index 0x1011
 - Konfigurationsdaten [▶ 46] Index 0x80n0
- Objekte die zum regulären Betrieb z.B. durch ADS-Zugriff bestimmt sind.
- Profilspezifische Objekte:
 - Konfigurationsdaten [▶ 47] (herstellerspezifisch) Index 0x80nF
 - Ausgangsdaten [▶ 47] Index 0x70n0
- Standardobjekte [▶ 47]

Im Folgenden werden zuerst die im normalen Betrieb benötigten Objekte vorgestellt, dann die für eine vollständige Übersicht noch fehlenden Objekte.

7.2.1 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}) |

7.2.2 Konfigurationsdaten

Index 80n0 AO settings Ch.1 (n = 0) - Ch.8 (n = 7) (abhängig von der Anzahl der Kanäle)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|---------------------------|--|----------|-------|------------------------------------|
| 80n0:0 | AO settings Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x16 (22 _{dez}) |
| 80n0:01 | Enable user scale | Freigabe der Anwenderskalierung (siehe Flussdiagramm Datenstrom) | BOOLEAN | RW | 0x00 (0 _{dez}) |
| 80n0:02 | Presentation | <p>0: <i>Signed presentation</i> Der Messwert wird im Zweierkomplement dargestellt. Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit 32768_{dez} .. +32767_{dez}</p> <p>1: <i>Unsigned presentation</i> Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit: 0 .. +65535_{dez}</p> <p>2: <i>Absolute value with MSB as sign</i> Der Messwert wird in der Betrag-Vorzeichendarstellung ausgegeben. Maximaler Darstellungsbereich bei 16 Bit 32768_{dez} .. +32767_{dez}</p> <p>3: <i>Absolute value</i> Auch der negative Zahlenbereich wird positiv ausgegeben.</p> | BIT3 | RW | 0x00 (0 _{dez}) |
| 80n0:05 | Watchdog | <p>0: <i>Default watchdog value</i> Der Defaultwert aus Index 0x80n0:13 ist aktiv.</p> <p>1: <i>Watchdog ramp</i> Die Rampe (Wert aus Index 0x80n0:14) zum Fahren auf den Defaultwert (Wert aus Index 0x80n0:13) ist aktiv.</p> <p>2: <i>Last output value</i> Das letzte Prozessdatum wird beim Abfall des Watchdogs ausgegeben.</p> | BIT2 | RW | 0x00 (0 _{dez}) |
| 80n0:07 | Enable user calibration | Freigabe des Anwender Abgleichs (siehe Flussdiagramm Datenstrom) | BOOLEAN | RW | 0x00 (0 _{dez}) |
| 80n0:08 | Enable vendor calibration | Freigabe des Herstellerabgleichs (siehe Flussdiagramm Datenstrom) | BOOLEAN | RW | 0x01 (1 _{dez}) |
| 80n0:11 | Offset | Offset der Anwenderskalierung | INT16 | RW | 0x0000 (0 _{dez}) |
| 80n0:12 | Gain | Gain der Anwenderskalierung. Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor 2 ⁻¹⁶ . Der Wert eins entspricht 65535 (0x00010000). | INT32 | RW | 0x00010000 (65536 _{dez}) |
| 80n0:13 | Default output | Ausgabewert im Watchdog Fall , wenn über Index 0x8000:05 aktiviert | INT16 | RW | 0x0000 (0 _{dez}) |
| 80n0:14 | Default output ramp | Dieser Wert legt die Rampen zum Herunterfahren auf den Defaultwert fest. Der Wert wird in Digits / ms vorgegeben. Ist der Eintrag z. B. 100 und der Defaultwert 0, so dauert es 327 ms (32767/100) bis der Ausgangswert im Fehlerfall vom Maximalwert (32767) auf den Defaultwert geht. | UINT16 | RW | 0xFFFF (65535 _{dez}) |
| 80n0:15 | User calibration offset | Anwender Offset Abgleich | INT16 | RW | 0x0000 (0 _{dez}) |
| 80n0:16 | User calibration gain | Anwender Gain Abgleich | UINT16 | RW | 0xFFFF (65535 _{dez}) |

Index 80nE AO internal data Ch.1 (n = 0) - Ch.8 (n = 7) (abhängig von der Anzahl der Kanäle)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|-------------------------|---------------|----------|-------|----------------------------|
| 80nE:0 | AO internal data Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x01 (1 _{dez}) |
| 80nE:01 | DAC raw value | DAC Rohwert | UINT16 | RO | 0x0000 (0 _{dez}) |

Index 80nF AO vendor data Ch.1 (n = 0) - Ch.8 (n = 7) (abhängig von der Anzahl der Kanäle)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|-----------------------|----------------------------|----------|-------|-------------------------------|
| 80nF:0 | AO vendor data Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x02 (2 _{dez}) |
| 80nF:01 | Calibration offset | Hersteller Offset Abgleich | INT16 | RW | 0x0000 (0 _{dez}) |
| 80nF:02 | Calibration gain | Hersteller Gain Abgleich | UINT16 | RW | 0x1EFA (7930 _{dez}) |

7.2.3 Ausgangsdaten

Index 70n0 AO outputs Ch.1 (n = 0) - Ch.8 (n = 7) (abhängig von der Anzahl der Kanäle)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|-------------------|------------------------|----------|-------|----------------------------|
| 70n0:0 | AO outputs Ch.1-8 | Max. Subindex | UINT8 | RO | 0x01 (1 _{dez}) |
| 70n0:01 | Analog output | Analoges Ausgangsdatum | INT16 | RO | 0x0000 (0 _{dez}) |

7.2.4 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 | EJ4002 EJ4004 EJ4008 EJ4018 EJ4024 |

Index 1009 Hardware version

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|------------------|--------------------------------------|----------|-------|---------|
| 1009:0 | Hardware version | Hardware-Version des EtherCAT-Slaves | STRING | RO | 00 |

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 | EJ4002: 0x0FA22852 (262285394 _{dez}) EJ4004: 0x0FA42852 (262285394 _{dez}) EJ4008: 0x0FA82852 (262678610 _{dez}) EJ4018: 0x0FB22852 (263333970 _{dez}) EJ4024: 0x0FB83052 (263729234 _{dez}) |
| 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 | Datentyp | 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 | Datentyp | 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 (EJ40x4 und EJ40x8)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | 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 (EJ40x4 und EJ40x8)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | 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 (EJ40x8)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | 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 (EJ40x8)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | 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 (EJ40x8)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | 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 (EJ40x8)

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | 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 | Datentyp | 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}) |

*) EJ40x4 und EJ40x8

***) EJ40x8

Index 1C32 SM output parameter

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|-------------------------|--|----------|-------|--|
| 1C32:0 | SM output parameter | Synchronisierungsparameter der Ausgänge | UINT8 | RO | 0x20 (32 _{dez}) |
| 1C32:01 | Sync mode | Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> • 0: Free Run • 1: Synchron with SM 2 Event • 2: DC-Mode - Synchron with SYNC0 Event • 3: DC-Mode - Synchron with SYNC1 Event | UINT16 | RW | 0x0001 (1 _{dez}) |
| 1C32:02 | Cycle time | Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> • Free Run: Zykluszeit des lokalen Timers • Synchron with SM 2 Event: Zykluszeit des Masters • DC-Mode: SYNC0/SYNC1 Cycle Time | UINT32 | RW | 0x00000000 (0 _{dez}) |
| 1C32:03 | Shift time | Zeit zwischen SYNC0 Event und Ausgabe der Ausgänge (in ns, nur DC-Mode) | UINT32 | RW | 0x00000000 (0 _{dez}) |
| 1C32:04 | Sync modes supported | Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> • Bit 0 = 1: Free Run wird unterstützt • Bit 1 = 1: Synchron with SM 2 Event wird unterstützt • Bit 2-3 = 01: DC-Mode wird unterstützt • Bit 4-5 = 10: Output Shift mit SYNC1 Event (nur DC-Mode) • Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C32:08) | UINT16 | RO | EJ4002, EJ4004, EJ4008: 0xC00B (49163 _{dez}) EJ4018, EJ4024: 0xC007 (49159 _{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}) |
| 1C32:07 | Minimum delay time | Minimale Zeit zwischen SYNC1 Event und Ausgabe der Ausgänge (in ns) | UINT32 | RO | 0x00000000 (0 _{dez}) |
| 1C32:08 | Command | <ul style="list-style-type: none"> • 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt • 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet <p>Die Entries 0x1C32:03, 0x1C32:05, 0x1C32:06, 0x1C32:09 werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert. Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt</p> | UINT16 | RW | 0x0000 (0 _{dez}) |
| 1C32:09 | Maximum delay time | Zeit zwischen SYNC1 Event und Ausgabe der Ausgänge (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 | EJ4002: 0x0002 (2 _{dez}) EJ4008, EJ4018: 0x0008 (8 _{dez}) EJ4004, EJ4024: 0x0004 (4 _{dez}) |

Index F008 Code word

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|-----------|------------|----------|-------|--------------------------------|
| F008:0 | Code word | reserviert | UINT32 | RW | 0x00000000 (0 _{dez}) |

Index F010 Module list [für {n=1} (1 Kanal) bis {n=1,..,n=8} (8 Kanal)]

| Index (hex) | Name | Bedeutung | Datentyp | Flags | Default |
|-------------|--------------|--------------------|----------|-------|----------------------------------|
| F010:0 | Module list | Maximaler Subindex | UINT8 | RO | 0x04 (n _{dez}) |
| F010:0n | Subindex 00n | Profil 400 | INT32 | RO | 0x00000190 (400 _{dez}) |

8 Anhang

8.1 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/ej4xxx

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG
Hülshorstweg 20
33415 Verl
Deutschland
Telefon: +49 5246 9630
info@beckhoff.de
www.beckhoff.de

