BECKHOFF New Automation Technology

文件资料 | ZH EL2409 EtherCAT 端子模块, <u>16</u> 通道数字量输出, <u>24 V DC</u>, <u>0.5 A</u>



目录

_	<u></u>		_
1	前言.		5
	1.1	又档说明	5
	1.2	文档指南	6
	1.3	安全说明	7
	1.4	文档发布状态	8
	1.5	EtherCAT 设备的版本标识	8
		1.5.1 关于标识的一般说明	8
		1.5.2 EL 端子模块的版本标识	9
		1.5.3 倍福识别码(BIC)	10
		1.5.4 BIC 电子读取 (eBIC)	12
	1.6	无干扰总线端子模块	14
2	EL240	9 - 产品描述	19
	2.1	简介	19
	2.2	技术数据	20
	2.3	引脚分配和 LED	21
	2.4	过载保护	22
2	其本道	书 ·江	9 2
J	2 1	ҼИ Б+ЬожСАТ 其лµұлдд	20 02
	0.1 2.0	EtherCAT 车代 _ 优佻法读	20 92
	0.2 0.0	LtherCAT 仰线 线现住按	20
	3. 3 0. 4		20
	3.4	EtherCAI 状态机	26
	3.5		28
	3.6	分布时钟(Distributed Clock)	33
4	安裝種	和布线	34
	4.1	静电防护的说明	34
	4.2	UL 声明	35
	4.3	安装在导轨上	36
	4.4	增强抗振模块的安装说明	39
	4.5	接线	40
		4.5.1 接线系统	40
		4.5.2 接线	42
		4.5.3 屏蔽	43
	4.6	注意事项 - 电源	44
	4.7	安装位置	45
	4.8	无通讯模块的安装位置	47
	4.9	处理	48
5	调试.		49
	5.1	TwinCAT 快速入门	49
		5.1.1 TwinCAT 2	51
		5.1.2 TwinCAT 3	61
	5.2	TwinCAT 开发环境	74
		5.2.1 TwinCAT real-time 实时驱动程序的安装	75
		5.2.2 关于 ESI 设备描述文件的说明	81

		5.2.3	TwinCAT ESI Updater	84
		5.2.4	Online 和 Offline 之间的区别	84
		5.2.5	创建 OFFLINE 配置	85
		5.2.6	创建ONLINE配置	90
		5.2.7	EtherCAT 设备的配置	97
		5.2.8	导入/导出 EtherCAT 设备为 SCI 和 XTI 文件	107
	5.3	EtherCAT	从站的一般调试说明	113
6	附录.			121
	6.1	EtherCAT	AL 状态代码	121
	6.2	固件兼容	性	122
	6.3	固件更新	EL/ES/EM/ELM/EPxxxx	123
		6.3.1	设备描述 ESI 文件/XML	124
		6.3.2	Firmware(固件)说明	127
		6.3.3	更新从站处理器的固件 *.efw	127
		6.3.4	FPGA 固件 *.rbf	129
		6.3.5	同时更新多个 EtherCAT 设备	133
	6.4	恢复出厂	状态	134
	6.5	技术支持	和服务	136

1 前言

1.1 文档说明

目标受众

本说明仅适用于熟悉国家标准且经过培训的控制和自动化工程专家。 在安装和调试组件时,必须遵循文档和以下说明及解释。 操作人员应具备相关资质,并始终使用最新的生效文档。

相关负责人员必须确保所述产品的应用或使用符合所有安全要求,包括所有相关法律、法规、准则和标准。

免责声明

本文档经过精心准备。然而,所述产品正在不断开发中。

我们保留随时修改和更改本文档的权利, 恕不另行通知。

不得依据本文档中的数据、图表和说明对已供货产品的修改提出赔偿。

商标

Beckhoff^{*}、TwinCAT^{*}、TwinCAT/BSD^{*}、TC/BSD^{*}、EtherCAT^{*}、EtherCAT G^{*}、EtherCAT G10^{*}、EtherCAT P^{*}、 Safety over EtherCAT^{*}、TwinSAFE^{*}、XFC^{*}、XTS^{*}和 XP1anar^{*} 是倍福自动化有限公司的注册商标并得到授 权。本出版物中使用的其他名称可能是商标,第三方出于自身目的使用它们可能侵犯商标所有者的权利。

正在申请的专利

涵盖 EtherCAT 技术,包括但不限于以下专利申请和专利: EP1590927、EP1789857、EP1456722、EP2137893、 DE102015105702,并在多个其他国家进行了相应的专利申请或注册。



EtherCAT[®] 是注册商标和专利技术,由德国倍福自动化有限公司授权使用。

版权所有

© 德国倍福自动化有限公司。 未经明确授权,禁止复制、分发和使用本文件以及将其内容传达给他人。 违者将被追究赔偿责任。在专利授权、工具型号或设计方面保留所有权利。 前言

1.2 文档指南

注意



文件的其它组成部分

本文档介绍特定设备的内容。它是倍福 I/0 组件模块化文档体系的一部分。为了使用和安全操作本文档中描述的设备/装置,还需要阅读其它跨产品说明,请参见下表。

标题	描述
EtherCAT 系统文档 (PDF)	• 系统概览
	• EtherCAT 基础知识
	 电缆冗余
	• 热连接
	• EtherCAT 设备配置
EtherCAT/Ethernet 基础设施(PDF)	关于设计、实施和测试的技术建议和注意事项
I/O 软件声明(PDF)	
	倍福 I/0 组件的开源软件声明

可以在倍福公司网站(<u>www.beckhoff.com</u>)上通过以下版块查看或下载相关文档:

- 在相应产品页面的"文档和下载"区域,
- <u>下载中心</u>,
- <u>Beckhoff Information System</u>.

如果您对我们的文档有任何建议或意见,请发送电子邮件至<u>documentation@beckhoff.com</u>,并注明文档标题和版本号。

1.3 安全说明

安全规范

请注意以下安全说明和解释! 可在以下页面或安装、接线、调试等区域找到产品相关的安全说明。

责任免除

所有组件在供货时都配有适合应用的特定硬件和软件配置。禁止未按文档所述修改硬件或软件配置,德国倍福 自动化有限公司不对此承担责任。

人员资格

本说明仅供熟悉适用国家标准的控制、自动化和驱动工程专家使用。

警示性词语

文档中使用的警示信号词分类如下。为避免人身伤害和财产损失,请阅读并遵守安全和警告注意事项。

人身伤害警告

A	危险
存在死亡或重伤的高度风险。	
Δ	警告
存在死亡或重伤的中度风险。	
Â	谨慎
存在可能导致中度或轻度伤害的低度风险。	

注意

财产或环境损害警告

可能会损坏环境、设备或数据。

操作产品的信息

● 这些信息包括: 有关产品的操作、帮助或进一步信息的建议。

1.4 文档发布状态

版本	注释
1.0.0	• 首次出版
0.2.0	• 增补和更正
0.1.0	• EL28xx 的临时文件

1.5 EtherCAT 设备的版本标识

1.5.1 关于标识的一般说明

名称

一个倍福 EtherCAT 设备有一个 14 位字符编号,由以下部分组成

- 系列号
- 型号
- 版本号
- 修订版本号

示例	系列号	型号	版本	修订版本 号
EL3314-0000-0016	EL 端子模块 (12 mm,不可插拔式前连接件)	3314 (4 通道热电偶端子模块)	0000 (基本型号)	0016
ES3602-0010-0017	ES 端子模块 (12 mm,可插拔式前连接件)	3602 (2 通道电压测量模块)	0010 (高精度版本)	0017
CU2008-0000-0000	CU 设备	2008 (8 端口高速以太网交换机)	0000 (基本型号)	0000

注意

- 上述要素构成了技术编号。下面使用 EL3314-0000-0016来举例说明。
- EL3314-0000 是订货号,在"-0000"的情况下,通常简写为 EL3314。"-0016"是 EtherCAT 版本号。
- 订货号由
 系列号(EL、EP、CU、ES、KL、CX 等)
 型号(3314)
 版本号(-0000)组成
- 修订版本号 -0016 显示技术改进的版本,例如 EtherCAT 通讯方面的功能扩展,并由倍福公司管理。 原则上除非文档中另有规定,较高修订版的设备可以替换装有较低修订版的设备。 每个版本通常都有一个XML文件形式的描述(ESI, EtherCAT Slave Information),可从倍福公司网站下载。 从 2014 年 01 月起,修订版本号显示在 IP20 端子模块的外壳上,见图 "EL5021 EL 端子模块,标准 IP20 IO 设备,带有批号和修订版 ID (从 2014 年 01 月起)"。
- 型号、版本号和修订版本号在读取时当作十进制数字,但它们在存储时按十六进制数字。

倍福 I0 设备的序列号/数字代码通常是一个印在设备或标签上的 8 位数字。序列号表示交付状态下的配置,因此指的是整个生产批次,不区分批次中的各个模块。

示例:序列号 12 06 3A 02:

12 - 生产周次为 12 周

3A - 固件版本为 3A

02 - 硬件版本为 02

06 - 生产年份为 2006 年

序列号的结构: KK YY FF HH

- KK 生产周数(CW, 日历周) YY - 生产年份
- FF 固件版本号
- III 硬件版本号



附图 1: EL2872, 修订版本号 0022 和序列号 01200815

1.5.3 倍福识别码(BIC)

倍福唯一识别码 Beckhoff Identification Code (BIC)越来越多地应用于识别倍福产品。BIC 表示为二维码(DMC,编码格式 ECC200),内容基于 ANSI 标准 MH10.8.2-2016。



附图 2: BIC 为二维码 (DMC, 编码格式 ECC200)

BIC 将在所有产品组中逐步引入。

根据不同的产品,可以在以下地方找到:

- 在包装单元上
- 直接在产品上(如果空间足够)
- 在包装单元和产品上

BIC 可供机器读取,其中包含的信息客户可以用于产品管理。

每条信息都可以使用数据唯一标识符(ANSI MH10.8.2-2016)进行识别。数据标识符后面紧接着是一个字符串。两者加起来的最大长度如下表所示。如果信息较短,则会以空格填充。

可能出现的信息如下,位置1到4总是存在,其他信息则根据生产的需要而定:

位置	信息类型	说明	数据 标识符	包括数据标识符的数字 位数	示例
1	倍福订单号	倍福订单号	1P	8	1P072222
2	倍福可追溯性编号 (BTN)	独特的序列号,见以下说 明	SBTN	12	<mark>S</mark> BTNk4p562d7
3	产品型号	倍福产品型号,例如 EL1008	1K	32	1KEL1809
4	数量	包装单位的数量,例如 1、10 等	Q	6	Q1
5	批次号	可选: 生产年份和第几周	2P	14	2P401503180016
6	ID/序列号	可选:当前的序列号系 统,例如安全产品的序列 号系统	51S	12	51S678294
7	型号扩展代码	可选:基于标准产品的型 号扩展代码	30P	32	30PF971, 2*K183

倍福还使用更多类型的信息和数据标识符,用于内部流程。

BIC 结构

下面是包含位置 1 - 4及6 的复合信息示例。数据标识符以黑体字突出显示:

1P072222SBTNk4p562d71KEL1809 Q1 51S678294

对应的DMC如下:



附图 3: 示例 DMC 1P072222SBTNk4p562d71KEL1809 Q1 51S678294

BTN

BIC 的一个重要组成部分是倍福的可追溯性编号(BTN,位置 2)。BTN 是由八个字符组成的唯一序列号,从 长远来看,它将取代倍福的所有其他序列号系统(例如,IO 组件上的批号、安全产品之前的系列序列号 等)。BTN 也将被逐步引入,所以可能会出现 BTN 还没有在 BIC 中编码的情况。

注意 这些资料经过精心准备,但是所述流程还在不断优化,我们保留随时修改流程和文档的权利,恕不另行通知。不能依据本资料中的信息、插图和描述的修改提出任何要求。

1.5.4 BIC 电子读取(eBIC)

电子 BIC (eBIC)

倍福识别码(BIC)贴在倍福产品外壳上明显可见的位置。如果可能,其应该也可以通过电子设备读出。 对产品进行电子化处理的接口对于电子读出至关重要。

K-bus 设备(IP20、IP67)

目前,没有计划对这些设备的信息进行电子存储和读取。

EtherCAT 设备 (IP20、IP67)

倍福的所有 EtherCAT 设备都有一个 ESI-EEPROM,其中包含 EtherCAT 标识和修订版本号。EtherCAT 从站信息,一般也被称为 EtherCAT 主站的 ESI/XML 配置文件,储存在其中。具体关系请参见 EtherCAT 系统手册中的相应章节(链接)。

倍福还将 eBIC 存储在 ESI-EEPROM 中。eBIC 于 2020 年引入倍福 IO 生产(端子模块、盒式模块);截至 2023 年,实施工作已基本完成。

用户可以通过电子方式访问 eBIC (如果存在),具体如下:

• 对于所有 EtherCAT 设备, EtherCAT 主站 (TwinCAT) 可以从 ESI-EEPROM 读出 eBIC

• TwinCAT 3.1 build 4024.11 及以上版本, 在线视图中可以显示 eBIC。

。 为此,

在 EtherCAT → Advanced Settings → Diagnostics 中勾选"Show Beckhoff Identification Code (BIC)"复选框:

TwinCAT Pr	TwinCAT Project30 🕫 🗙									
General NetId:	Adapter 1	EtherCAT Online 69.254.124.140.2.1	CoE -	Online	Advanced 3 Export Configu Sync Unit As Topolo	Settings uration File ssignment		Advanced Settings State Machine Cyclic Frames – Distributed Clocks – EoE Support – Redundancy	Online View 0000 'ESC Rev/Type' 0002 'ESC Build' 0004 'SM/FMMU Crt' 0006 'Ports/DPRAM'	0000 Add Show Change Counters (State Change () Met Presert)
Frame 0 0	Cmd LWR BRD	Addr 0x01000000 0x0000 0x0130	Len 1 2	WC 1 2	Sync Unit <default></default>	Cycle (ms) 4.000 4.000	Utilizatio 0.17 0.17	⊕- Emergency ∃- Diagnosis └- Online View	UUU8 'Features' 0010 'Phys Add' 0012 'Configured Station Alias' 0020 'Register Protect' 0030 'Access Protect' 0040 'ESC creat' 0100 'ESC Crdf' 0102 'ESC Crdf' 0108 'Phys. RW Offset' 0108 'Phys. RW Offset' 0108 'ESC Status' 0110 'ESC Status'	Show Production Info

。 然后显示 BTN 及其内容:

General	Adapter	EtherCAT Online	CoE - Online	•									
No	Addr	Name	State	CRC	Fw	Hw	Production Data	ItemNo	BTN	Description	Quantity	BatchNo	SerialNo
1 1	1001	Term 1 (EK1100)	OP	0.0	0	0	-						
- 2	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	5 1005	Term 5 (EL1008)	OP	0, 0	0	0							
- 6	5 1006	Term 6 (EL2008)	OP	0, 0	0	12	2014 KW14 Mo						
-7	7 1007	Term 7 (EK1110)	OP	0	1	8	2012 KW25 Mo						

- 。注意:从图中可以看出,从 2012 年开始,生产数据包括软件版本、硬件版本和生产日期,也可以 用 "Show Production Info" 来显示。
- 。从 PLC 访问: TwinCAT 3.1. build 4024.24 及以上版本起,通过Tc2_EtherCAT 库的 v3.3.19.0 及以上版本提供功能块 FB_EcReadBIC 和 FB_EcReadBIN 用于读取数据到 PLC。
- 带有 CoE 目录的 EtherCAT 设备还可以通过对象 0x10E2:01 显示自己的 eBIC, PLC 也可以轻松访问这 些 eBIC:

。 设备必须处于 PREOP/SAFEOP/OP 状态下才能访问:

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		

- 。对象 0x10E2 将在批量产品的必要固件修订过程中youxian优先引入。
- 。此 TwinCAT 3.1. build 4024.24 及以上版本,通过 Tc2_EtherCAT 库的 v3.3.19.0 及以上版本提供功能块 FB_EcCoEReadBIC 和 FB_EcCoEReadBTN 用于读取数据到 PLC
- 为了在 PLC 中处理 BIC/BTN 数据, 截至 TwinCAT 3.1 build 4024.24 版本, Tc2_Utilities 中提供了 以下辅助功能
 - 。F_SplitBIC: 该函数使用已知的标识符将倍福识别代码(BIC) sBICValue 分割成不同的部分,并将 识别出的子字符串作为返回值存储在 ST_SplitBIC 结构中
 - 。BIC_TO_BTN: 该函数从 BIC 中提取 BTN 并将其作为返回值返回
- 注意:如果进行进一步电子处理, BTN 应作为一个字符串(8)来处理;标识符 "SBTN"不是 BTN 的一部分。
- 技术背景

在设备生产过程中,新的 BIC 信息被作为一个附加的类别写入 ESI-EEPROM 中。ESI 内容的结构主要由 ETG 规范决定,因此,供应商附加的特定内容是按照 ETG.2010 规定的类别存储的。ID 03 的信息表明,所有 EtherCAT 主站在 ESI 更新时,不得覆盖这些数据,也不得在 ESI 更新后恢复这些数据。该数据的结构依照 BIC 的内容,参见此处。因此,EEPROM 需要大约 50...200 字节的内存。

- 特殊情况
 - 。如果一个设备中安装了多个分层排列的 ESC,则只有最上层的 ESC 携带 eBIC 信息。
 - · 如果一个设备中安装了多个非分层排列的 ESC,所有 ESC 都携带 eBIC 信息。
 - 。如果设备由几个具有自己身份的子设备组成,但只有最上层设备可以通过 EtherCAT 访问,则最上 层设备的 eBIC 位于 CoE 对象目录 0x10E2:01,子设备的 eBIC 位于 0x10E2:nn。

PROFIBUS; PROFINET、和 DeviceNet 设备

目前,没有计划对这些设备的信息进行电子存储和读取。

前言

1.6 无干扰总线端子模块

● 在安全应用中使用无干扰的总线或 EtherCAT 端子模块

如果一个总线或 EtherCAT 端子模块被描述为无干扰,这意味着连续的端子模块在安全应用中表现为无源(例如,在一个电位组的全极开关的情况下)。

在这种情况下,端子模块不代表安全控制器的有源部分,不影响安全应用中达到的安全完整性等级(SIL)或性能等级(PL)。

详情请参考"用下游无干扰标准端子模块(4 类, PL e)全极断开一个电位组"章节及 <u>TwinSAFE 应</u>用手册中的以下内容。

注意

请注意硬件版本

请注意,"技术数据"或"固件兼容性"章节中有关硬件版本和各总线端子模块的无电抗信息! 只能使用具有适当硬件版本的端子模块,而不会影响所达到的 SIL/PL!

在编写本文件时被认为是无电抗的总线或 EtherCAT 端子模块连同其各自的硬件版本列在以下表格中。

端子模块名称 总线端子模块	自硬件版本
KL2408	05
KL2809	02
KL2134	09
KL2424	05
KL9110	07

端子模块名称 EL/ELX 端子模块	自硬件版本
EL2004	15
EL2008	07
EL2014	00
EL2022	09
EL2024	06
EL2034	06
EL2044	01
EL2068	00
EL2212	00
EL2258	00
EL2809	01
EL2819	00
EL2828	00
EL2869	00
EL2872	01
EL2878-0005	00
EL9110	13
EL9184	00
EL9185	00
EL9186	00
EL9187	00
EL9410	16
ELX1052	00
ELX1054	00
ELX1058	00
ELX2002	00
ELX2008	00
ELX3152	00
ELX3181	00
ELX3202	00
ELX3204	00
ELX3252	00
ELX3312	00
ELX3314	00
ELX3351	00
ELX4181	00
ELX5151	00
ELX9560	03

外接线

系统制造商应确保达到以下要求并必须将其纳入用户文件。

- 防护等级 IP54
 - 端子模块必须安装在 IP54 控制柜中, 以确保达到必要的 IP54 防护等级。
- 电源单元

标准端子模块必须由 SELV/PELV 电源单元提供 24 V 电压,在发生故障时,最大输出电压 U_{\max} 限制为 60 V。

• 预防反馈

可以通过不同的措施来预防反馈。这些在下面进行描述。除了强制性要求外,还有选择性要求,只需选 择其中一项。

。不能切换有独立电源的负载

有独立电源的负载不能通过标准端子模块进行切换,因为在这种情况下不能排除通过负载的反馈。



- 附图 4: 反例 有源负载
 - · 变频器的 STO 输入的控制在这里可以作为一个反例。
 只有当连接负载的制造商保证不会发生对控制输入的反馈时,才允许有一般要求的例外情况。例如,可以通过遵守特定的负载标准来实现。
 - 选项 1:接地反馈和全极断开
 所连接负载的接地连接必须反馈到安全切换的接地。



- 附图 5: 负载的接地连接:正确(K1)和不正确(K2)
 - 。如果

a)负载的接地没有回馈到端子模块,或者 b)接地没有安全切换,而是永久连接

,那么对于有外部电位的短路,有必要进行故障排除,以实现 Cat. 4 PLe(符合 EN ISO 13849-1:2007)或 SIL3(符合 IEC 61508:2010),此处可参见"选项对安全级别的影响"章节的概述。

。 选项 2: 接线短路故障排除

如果选项 1 不可行,如果可以通过其他措施排除接线短路引起的反馈危险,则可以不采用接地反馈和全极断开。这些可以交替实施的措施将在以下章节中描述。



附图 6: 通过保护性接线铺设排除短路故障

- a)可能性 1:通过独立的带护套接线进行负载连接
 标准端子模块的非安全切换电位不能与同一护套接线内的其他电位传导芯线一起传导。(故障排除,参见 EN ISO 13849-2:2013,表 D.4)
- b)可能性 2:只在控制柜内布线
 所有连接到非安全标准端子模块的负载必须与端子模块位于同一个控制柜内。完全在控制柜内布线。(故障排除,参见 EN ISO 13849-2:2013,表 D.4)
- 。c)可能性 3:每个导线的专用接地连接 所有连接到非安全标准端子模块的导线都由自己的接地连接保护。(故障排除,参见 EN ISO 13849-2:2013,表 D.4)
- d)可能性 4:接线永久(固定)安装并防止外部损坏
 所有连接到非安全标准端子模块的导线都永久固定,例如,通过接线管道或铠装管防止外部损坏。
- 选项对安全等级的影响

原则上,安全切换电位组中的标准端子模块不是安全控制器的有源部分。因此,**达到的安全等级只由上 级安全控制器定义**,即标准端子模块不包括在计算中!然而,标准端子模块的布线会导致最大可达到的 安全级别有限。

根据所选择的避免反馈的解决方案和所考虑的安全标准(见选项 1 和选项 2),会产生不同的最大可达到的安全级别,这些在下表中进行了总结:

安全分类总结

前言

避免反馈的措施	DIN EN ISO 13849-1	IEC 61508	EN 62061
故障排除	最大	最大 SIL3	最大 SIL2 *
接线短路	Cat. 4		
接地反馈和全极断线	PLe		最大 SIL3

注意: 一个电位组中的所有端子模块必须是无干扰模块,即使在发生故障的情况下,也必须确保没有能量被外部电路反馈。

2 EL2409 - 产品描述

2.1 简介



附图 7: EL2409

EtherCAT 端子模块, 16 通道数字量输出, 24 V DC, 0.5 A

EL2409 数字量输出端子模块以电气隔离的形式将自动化设备中的二进制 24 V DC 控制信号传输到现场设备 执行器上。该 EtherCAT 端子模块有 16 个通道,每个通道都有一个 LED 用来指示其信号状态。电源触点互 相连接。这种连接技术特别适用于单端输入。所有组件所使用的参考点必须与 EL2409 的参考点相同。EL2409 的输出端通过 24 V DC 电源触点供电。

功能特点:

- 可连接不同类型的负载(阻性负载、感性负载、灯具负载)
- 每通道最大输出电流 0.5 A
- 输出端具有过载和短路保护以及极性反接保护功能
- 通过实心导线直插式技术实现免工具连接
- 节省控制柜空间
- 在最小的空间内通过单线制连接技术直接连接多通道执行器
- 端子模块外壳宽度仅为 12 mm, 有 16 个接点, 具有高封装密度

注意

看门狗设置

请参考"设置看门狗的注意事项 [▶__25]"章节。

2.2 技术数据

技术数据	EL2409
数字量输出	16
额定负载电压	24 V _{DC} (-15% / +20%)
负载类型	阻性负载、感性负载、灯具负载
最大输出电流	每通道 0.5 A (短路保护)
反向电压保护	是
关断能量	< 150 mJ/通道
开关时间	T _{oN} : 140 μs 典型值, T _{OFF} : 300 μs 典型值
分布时钟	否
电子元件的电源	通过电源触点
E-bus 电流消耗	典型值 120 mA
电气隔离	500 V(E-bus/场电压)
电源触点的电流消耗	典型值 35 mA + 负载
过程映像中的位宽	16 个输出位
配置	无须设置地址或进行配置
导线类型	实心线、绞线和线鼻子
导线连接	实心线导线: 直插式连接技术; 绞线导线和线鼻子: 用螺丝刀撬开弹簧 触点
额定横截面积	 实心线: 0.08…1.5 mm² (AWG 28…16) 绞线: 0.25…1.5 mm² (AWG 22…16) 线鼻子: 0.14…0.75 mm² (AWG 26…19)
重量	约 70 g
运行期间允许的环境温度范围	-25 °C至+60 °C(宽温范围)
存储期间允许的环境温度范围	-40 ° C +85 ° C
允许的相对湿度	95%, 无冷凝水
外形尺寸 (W x H x D)	约 15 mm × 100 mm × 70 mm (连接宽度: 12 mm)
安装 [▶34]	35 mm 安装轨道,符合 EN 60715 标准
抗振性/耐冲击性	符合 EN 60068-2-6/EN 60068-2-27, 另请参见 <u>机械负载能力增强的安装说明 [▶ 39]</u>
抗电磁干扰/抗电磁辐射性能	符合 EN 61000-6-2/EN 61000-6-4 标准
防护等级	IP20
安装位置	任意
标识/认证*)	CE、 <u>cULus</u> [) 35]

*) 真正适用的认证/标志见侧面的型号牌(产品标志)。

2.3 引脚分配和 LED



附图 8: EL2409

EL2409 - LED

LED	颜色	含义	
输出端 1 - 16	绿色	熄灭	无输出信号
		亮起	各个输出端 24 V _{DC} 输出信号

EL2409 - 引脚分配

接线点		描述
名称	编号	
输出端 1	1	输出端 1
输出端 2	2	输出端 2
输出端 3	3	输出端 3
输出端 4	4	输出端 4
输出端 5	5	输出端 5
输出端 6	6	输出端 6
输出端 7	7	输出端 7
输出端 8	8	输出端 8
输出端 9	9	输出端 9
输出端 10	10	输出端 10
输出端 11	11	输出端 11
输出端 12	12	输出端 12
输出端 13	13	输出端 13
输出端 14	14	输出端 14
输出端 15	15	输出端 15
输出端 16	16	输出端 16

2.4 过载保护

● 技术数据

请注意技术数据中关于负载类型、最大输出电流和短路电流的信息。

当接通灯的负载时,会出现高的启动电流,这些电流受端子模块输出电路的限制(见图过载电流限制)。



附图 9: 过载电流限制

当关闭电感负载时,由于中断电流过快而产生高感应电压。这些都是由一个集成的自振荡二极管限制的(关闭能量[电感]见技术数据)。由于电流只是缓慢地减少,在许多控制应用中会出现延迟关闭的情况。例如,阀将保持打开几毫秒。实现了关闭时间,例如与线圈的开启时间相对应。



高感应电压保护

为了保护电压峰值,例如在切换电感负载时可能出现的电压峰值,我们建议直接在执行器上提供合适的保护电路(例如使用自振荡二极管、RC 组合或变阻器)。



附图 10: 电感负载的关闭

3 基本通讯

3.1 EtherCAT 基础知识

关于 EtherCAT 现场总线的基础知识,请参考 EtherCAT 系统文档。

3.2 EtherCAT 布线 - 线缆连接

两个 EtherCAT 设备之间的电缆长度不得超过 100 米。这源于快速以太网(FastEthernet) 技术,首要的原因是电缆长度增加导致信号衰减。如果使用规范的电缆,则允许的最大连接长度为 5 + 90 + 5 米。另请参见 关于 EtherCAT/Ethernet 基础设施的设计建议。

电缆和连接器

在连接 EtherCAT 设备时,只能使用符合 EN50173 或 ISO/IEC11801 标准的 5 类(CAT5)及以上以太网连接件(电缆 + 接头)。EtherCAT 使用 4 条线路进行信号传输。

例如, EtherCAT 使用 RJ45 插拔连接器。引脚分配与以太网标准(ISO/IEC 8802-3)兼容。

引脚	导线颜色	信号	描述
1	黄色	TD +	发送数据 +
2	橙色	TD -	发送数据 -
3	白色	RD +	接收数据 +
6	蓝色	RD -	接收数据 -

由于采用了自动电缆检测(交叉直连自适应)技术,在倍福的 EtherCAT 设备之间可以使用直连(1:1)或交 叉的电缆。



推荐的电缆

建议使用适当的倍福组件,例如 - 电缆组件 ZK1090-9191-xxxx 相应的 RJ45 连接器、现场组件 ZS1090-0005 - EtherCAT 电缆、现场组件 ZB9010、ZB9020 用于连接 EtherCAT 设备的合适电缆可参见倍福公司网站!

E-bus 供电

总线耦合器可以用 5 V 的 E-bus 系统电压为添加在它上面的 EL 端子模块供电;一个耦合器通常可以提供达 到 2 A的 E-Bus 电流(详见各自的设备文件)。

关于每个 EL 端子模块需要消耗多少 E-bus 电流的信息,可参见倍福公司网站和产品目录。如果连接的端子 模块需要的电流超过了耦合器可以提供的电流,则必须在整组端子模块的适当位置插入E-Bus电源模块(例如 <u>EL9410</u>)。

在 TwinCAT System Manager 中可以显示预计的理论上最大的 E-Bus 消耗电流。如果预计E-Bus供电不足,剩余电流总额就会是负数,并以感叹号(!)标记;在这种位置前面需要插入一个E-Bus电源模块。

B I/O Devices	Number	Box Name	Add	Туре	In Si	Out	E-Bus (mA)
Device 1 (EtherCAT)	1	Term 1 (EK1100)	1001	EK1100			
Device 1-Image	1 2	Term 2 (EL2008)	1002	EL2008		1.0	1890
	₹3	Term 3 (EL2008)	1003	EL2008		1.0	1780
	₹4	Term 4 (EL2008)	1004	EL2008		1.0	1670
B-& InfoData	[™] i 5	Term 5 (EL6740	1005	EL6740-0010	2.0	2.0	1220
E Term 1 (EK1100)	10 €	Term 6 (EL6740	1006	EL6740-0010	2.0	2.0	770
InfoData	11 7	Term 7 (EL6740	1007	EL6740-0010	2.0	2.0	320
Term 2 (EL2008)	·18	Term 8 (EL6740	1008	EL6740-0010	2.0	2.0	-130 !
Term 3 (EL2008)	919	Term 9 (EL6740	1009	EL6740-0010	2.0	2.0	-580 !

附图 11: System Manager中的电流计算

注意

可能发生故障!

一个 I/O 站里面所有 EtherCAT 端子模块的 E-Bus 电源必须使用相同的接地电位!

3.3 设置看门狗的一般注意事项

EtherCAT 端子模块配备了一个安全装置(看门狗),如果发生过程数据通讯中断的情况,就会根据设置在预定时间后将输出(如果存在)切换到预设状态,例如切换到 FALSE(关闭)或某个输出值。

EtherCAT 从站控制器(ESC)有两个看门狗:

- SM 看门狗 (默认: 100 ms)
- PDI 看门狗 (默认: 100 ms)

在 TwinCAT 中可以分别设置这两个看门狗的时间,如下所示:

Advanced Settings		×
General Behavior Timeout Settings FMMU / SM Init Commands Distributed Clock CSC Access	Behavior Startup Checking Check Vendor Id Check Product Code Check Revision Number	State Machine Auto Restore States Relnit after Communication Error Log Communication Changes Final State OP O SAFEOP in Config Mode O SAFEOP O PREOP O INIT
	Process Data Use LRD/LWR instead of LRW ✓ Include WC State Bit(s) General No AutoInc - Use 2. Address Watchdog Set Multiplier (Reg. 400h): Set PDI Watchdog (Reg. 410h): Set SM Watchdog (Reg. 420h):	Info Data ✓ Include State □ Include Ads Address □ Include AoE NetId □ Include Drive Channels 2498 1000 ms: 1000 ms: 1000 ms: 1000 ms: 0K Cancel

附图 12: EtherCAT 选项卡 -> Advanced Settings -> Behavior-> Watchdog

注意:

- Multiplier Register (乘数寄存器) 400h (十六进制,即 x0400) 可用于两个看门狗。
- 每个看门狗都有自己的计时设置 410h 或 420h, 与 Multiplier 相乘得到一个时间。
- 重要的是:只有勾选了前面的复选框,在 EtherCAT 启动时,乘数/计时设置才会加载到从站。
- 如果没有勾选,则不会下载任何信息,ESC 中的设置保持不变。
- 下载的数值可以在 ESC 寄存器 x0400/0410/0420 中看到: ESC Access -> Memory

SM 看门狗(SyncManager 看门狗)

SyncManager 看门狗在每次与端子模块成功进行 EtherCAT 过程数据通信时被重置。例如,如果由于线路中断,与端子模块的 EtherCAT 过程数据通信时间超过设定并激活的 SM 看门狗时间,则看门狗被触发。端子模块的状态(通常是 OP)不受影响。看门狗只有在 EtherCAT 过程数据访问成功后才会再次重置。

因此,从 EtherCAT 方面来看, SyncManager 看门狗可以用来监测是否与 ESC 进行正确和及时的过程数据通信。

看门狗允许的最长时间取决于设备。例如,对于"简单的"EtherCAT 从站(无固件),在 ESC 中执行看门狗 通常长达 170 秒。对于"复杂的"EtherCAT 从站(带固件),SM 看门狗功能通常通过寄存器 400/420 进行 参数设置。因为是通过 μC 执行,时间可以大大缩短。此外,看门狗的执行时间可能会有一定程度的波动。由 于 TwinCAT 对话框允许的最大输入值为 65535,建议对所需的看门狗时间进行测试。

PDI 看门狗(过程数据看门狗)

如果与 EtherCAT 从站控制器 (ESC) 的 PDI 通讯丢失的时间超过了设定和激活的 PDI 看门狗时间,则该看门狗被触发。

PDI(过程数据接口)是 ESC 的内部接口,例如与 EtherCAT 从站中本地处理器的接口。通过 PDI 看门狗,可以监测这种通信是否有故障。

因此,从应用方面来看,PDI 看门狗可以用来监测是否与 ESC 进行正确和及时的过程数据通信。

计算方式

Watchdog time = [1/25 MHz * (Watchdog multiplier + 2)] * PDI (或 SM) watchdog

例如: 默认 Multiplier = 2498, SM watchdog = 1000 -> 100 ms

看门狗乘数 Multiplier + 2 的值对应于一个基数为 40ns 的看门狗刻度。

▲ 谨慎

可能出现未定义的状态!

通过 SM 看门狗 = 0 来关闭 SM 看门狗的功能只在 -0016 及以上版本的端子模块中实现。在以前的版本 中,不能使用这种操作方式。

▲ 谨慎

可能出现设备损坏和未定义的状态!

如果 SM 看门狗被激活,并且输入了 0 值,看门狗就完全关闭。这样就会停用看门狗!如果通信中断,就不 会将模块的输出设定在安全状态。

3.4 EtherCAT 状态机

EtherCAT从站的状态是通过EtherCAT状态机(ESM)控制的。根据具体的状态,EtherCAT 从站可以访问或执行 不同的功能。EtherCAT 主站必须在从站的不同状态下向其发送特定的命令,特别是在从站的启动期间。

以下状态之间有所区别:

- Init (初始化)
- Pre-Operational (预备运行)
- Safe-Operational (安全运行)
- Operational (运行)
- Boot (引导)

每个 EtherCAT 从站启动后的正常状态是 Operational (运行)状态。



附图 13: EtherCAT 状态机的状态

Init

开机后, EtherCAT 从站处于 *Init* 状态。邮箱或过程数据通信无法进行。EtherCAT 主站初始化同步管理器 (Sync Manager)通道 0 和 1,用于邮箱通信。

预备运行(Pre-Op)

从 Init 切换到 Pre-Op 的过程中, EtherCAT 从站检查邮箱是否已正确初始化。

在 Pre-Op 状态下,可以进行邮箱通信,但不能进行过程数据通信。EtherCAT 主站对过程数据的同步管理器 (Sync Manager)通道(来自Sync Manager 通道 2)以及FMMU 通道进行初始化。如果从站支持可配置的映 射,主站也会对 PDO 映射或同步管理器 PDO 分配进行初始化。在这个状态下,还会传输过程数据的传输设置 以及不同于默认值的模块特定参数。

安全运行(Safe-Op)

从 Pre-Op 切换到 Safe-Op 的过程中, EtherCAT 从站检查用于过程数据通信的同步管理器(Sync Manager) 是否正确,必要时还会检查分布时钟(Distributed Clock)的设置是否正确。在确认状态变化之前, EtherCAT 从站将当前的输入数据复制到 EtherCAT 从站控制器(ECSC)的相关 DP-RAM 区域。

在 Safe-Op 状态下,可以进行邮箱和过程数据通信,但从站输出保持在安全状态,而输入数据被周期性刷新。



SAFEOP 状态下的输出

默认的看门狗(Watchdog)监视装置,将模块的输出设置为 SAFEOP 和 OP 中指定的安全状态(例如 关闭状态)。如果通过停用模块中的看门狗监测来防止这种情况的发生,那么输出也可以在 SAFEOP 状态下被切换或设置。

运行(Op)

在 EtherCAT 主站将 EtherCAT 从站从 Safe-Op 切换到 Op 之前,必须传输有效的输出数据。

在 Op 状态下,从站将主站的输出数据复制到它的输出,过程数据和邮箱通信都可以进行。

引导 (Boot)

在 Boot 状态下,可以更新从站固件。Boot 状态只能通过 Init 状态达到。

在 Boot 状态下,可以通过 file access over EtherCAT (FoE)协议进行邮箱通信,但不能进行其他邮箱通 信或者过程数据通信。

3.5 CoE 接口

一般说明

CoE 接口(CAN application protocol over EtherCAT)用于 EtherCAT 设备的参数管理。EtherCAT 从站或 EtherCAT 主站管理固定(只读)或可变(读写)参数,这些参数用于运行、诊断或调试。

CoE 参数的组织形式为分层表格式。原则上用户可以通过现场总线进行读取访问。EtherCAT 主站(TwinCAT System Manager)可以通过 EtherCAT 以 Read 或 Write 模式访问从站本地的 CoE 列表,具体取决于CoE参数的属性。

CoE 参数类型可能各不相同,包括字符串(文本)、整数、布尔值或较长字节的字段。它们可以用来描述模块的各种特性。这些参数包括制造商 ID、序列号、过程数据设置、设备名称、模拟量测量的校准值或密码。

可以通过两层十六进制的索引号来指定参数的序号: (主)索引 Index,及随后的子索引 SubIndex。其数值 范围是

- 索引 Index: 0x0000 …0xFFFF (0...65535_{dec})
- 子索引 SubIndex: 0x00…0xFF (0...255_{dec})

以这种方式定位的参数通常写成 0x8010:07,前面的 "0x"用于标识十六进制数字范围,在 Index 和 SubIndex 之间用冒号分隔。

对于 EtherCAT 现场总线用户来说,相关的索引范围是:

- 0x1000: 这是存储设备固定身份信息的地方,包括名称、制造商、序列号等,还有关于当前的和可用的 过程数据配置的信息。
- 0x8000: 这是储存所有通道的运行和功能参数的地方,例如滤波设置或输出频率。

其他重要的范围是:

- 0x4000: 有些 EtherCAT 设备在此存储通道参数。过去,这是在引入 0x8000 区域之前的第一个参数 区。以前用 0x4000配置参数的EtherCAT设备改用 0x8000 后,出于兼容性的考虑,这两个CoE索引范围 都支持,并在内部进行映射。
- 0x6000: input PDO("input",是指从 EtherCAT 主站的角度看是输入)
- Ox7000: output PDO("output",是指从 EtherCAT 主站的角度看是输出)



不是每个 EtherCAT 设备都有 CoE 列表。没有专用处理器的简单 I/O 模块通常没有可变参数,因此 没有 CoE 列表。

如果一个设备有 CoE 列表, 它就会在 TwinCAT System Manager 中显示为一个单独的选项卡,并列出各参数:

General EtherCAT Process Data Startup CoE - Online Online					
Update Lis	st 📃 🗖 Auto Update	🔽 Single Up	date 🔽 Show Offline Data		
Advanced.					
Add to Startu	Ip Offline Data	Module OD (AoE Port): 0			
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<		
i⊟ 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<		
主 1400:0	PWM RxPDO-Par Ch.1	RO	>6<		
. ⊡ 1401:0	PWM RxPDO-Par Ch.2	RO	>6<		
主 1402:0	PWM RxPDO-Par h.1 Ch.1	RO	>6<		
主 ··· 1403:0	PWM RxPD0-Par h.1 Ch.2	RO	> 6 <		
	PWM RxPDO-Map Ch.1	RO	>1<		

附图 14: "CoE Online"选项卡

上图显示了设备 "EL2502" 中可用的 CoE 对象, 范围从 0x1000 到 0x1600。0x1018 的子索引进行了展开显示。

注意

CoE 对象字典(CAN over EtherCAT)的修改,通过程序访问。

当使用/操作 CoE 参数时,请注意 EtherCAT 系统文档中 "CoE 接口"章节中的一般 CoE 注意事项:

- •如果需要更换组件,请保留Startup List。
- 在线字典和离线字典之间的区别
- •当前最新的 XML 描述文件(从<u>倍福公司网站</u>下载),
- "CoE-Reload"用于重置所做的更改。
- 系统运行期间通过 PLC程序访问(参见 <u>TwinCAT3</u> | <u>PLC Library: Tc2 EtherCAT</u> 和<u>Example program R/</u> <u>W CoE</u>)

数据管理和 "NoCoeStorage" 功能

有的参数,特别是从站的设置参数,是可配置的和可写入的。这可以在 Write 或 Read 模式下进行

- 通过System Manager 直接修改(图 "CoE Online"选项卡) 这个方法在系统/从站调试时非常有用。点击修改参数的索引(Index)行,在 "SetValue"对话框中输入一个值。
- 通过控制系统 (PLC) 的ADS通讯,例如通过 TcEtherCAT.lib 库中的功能块进行修改。 这个方法推荐用于系统运行时修改 CoE,或者暂时无法打开 System Manager 亦或是没有操作人员的情况下使用。

▶ 数据管理

如果从站的 CoE 参数被在线修改,倍福设备会将任何修改以掉电保持的方式存储在 EEPROM 中,也 就是说,重新启动后,修改后的 CoE 参数仍然可用。 但其它制造商的设备则可能情况有所不相同。

EEPROM 在写入操作方面的使用寿命是有限的。通常写入 100,000 次以后,就不能保证新的(修改的)数据能被可靠地保存或仍然可读。这不会影响正常调试。然而,如果在机器运行时 CoE 参数通过 ADS 不断被修改,就很有可能达到极限使用寿命限。通过 NoCoeStorage 功能可以禁止保存修改 后 CoE 值,但是否支持该功能取决于固件版本。

关于这个功能是否适用于相应的设备,请参考本文件中的技术数据。

- 如果支持该功能:通过在 CoE 0xF008 中一次性输入代码 0x12345678 来激活该功能,只要代码 不被改变,该功能就一直有效。开启设备后,保存 CoE 值的功能就处于非活动状态。改变后的 CoE 值不会保存到 EEPROM 中,因此修改次数不受限制。
- 不支持该功能:考虑到使用寿命限值,不允许连续改变 CoE 值。

Startup List

如果更换了端子模块,端子模块的本地 CoE 列表中的修改会丢失。如果一个端子模块被更换成新的 倍福端子模块,新模块具有默认设置。因此,建议将 EtherCAT 从站所有的 CoE 修改项放到它的 Startup List,因为 EtherCAT总线启动时会自动处理这个列表中的各项。通过这种方式,一个 EtherCAT 从站更换后可以自动按照用户的定义进行参数设置。

如果使用的 EtherCAT 从站不能在本地永久存储 CoE 值,则必须使用Startup List。

手动修改 CoE 参数的推荐方法

- 在System Manager中进行必要的更改 数据存储在 EtherCAT 从站本地,
- 如果要永久保存该值,请在 Startup List 中输入。 Startup 中的条目顺序通常无关紧要。

General Ethe	ieneral EtherCAT Process Data Startup CoE - Online Online				
Transition	Protocol	Index	Data	Comment	
C <ps></ps>	CoE	0x1C12:00	0x00 (0)	clear sm pdos (0x1C12)	
C <ps></ps>	CoE	0x1C13:00	0x00 (0)	clear sm pdos (0x1C13)	
C <ps></ps>	CoE	0x1C12:01	0x1600 (5632)	download pdo 0x1C12:01 i	
C <ps></ps>	CoE	0x1C12:02	0x1601 (5633)	download pdo 0x1C12:02 i	
C <ps></ps>	CoE	0x1C12:00	0x02 (2)	download pdo 0x1C12 count	

	Insert
>	CDelete
	Edit

附图 15: TwinCAT System Manager 中的 Startup List

Startup List 会事先包含那些 System Manager 基于 ESI 的定义配置的 CoE 参数值。也可以另外创建应用 特定的条目。

online/offline列表

在使用 TwinCAT System Manager 时,必须区分 EtherCAT 设备是否"可用",即已经上电并连接到 EtherCAT从而处于**在线(Online)**状态,或者是在从站未连接的情况下创建了一个**离线(Offline)**配置。

在这两种情况下,都会显示一个 CoE 列表,如图 "CoE Online 选项卡"所示。连接状态显示为offline/online。

- 如果从站处于离线状态
 - ·显示 ESI 文件中的离线列表。此时修改CoE参数是没有意义的,也无法进行。
 - 。 配置的状态显示在"Identity"下。
 - 。不显示固件或硬件版本,因为只有实际在线的设备才有这些特征参数。

。 Offline Data显示为红色。						
General EtherCAT	General EtherCAT Process Data Startup CoE - Online Online					
Update List 🔽 Auto Update 🔽 Single Update 🔽 Show Offline Data						
Advanced						
Add to Start	up Offline Data	- Moo	dule OD (AoE Port): 0			
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<			
i ⊡ 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<			
主 1400:0	PWM RxPDO-Par Ch.1	RO	>6<			
主 ·· 1401:0	PWM RxPDO-Par Ch.2	RO	> 6 <			
主 · 1402:0	PWM RxPDO-Par h.1 Ch.1	RO	>6<			
😟 ·· 1403:0	PWM RxPDO-Par h.1 Ch.2	RO	> 6 <			
	PWM RxPDO-Map Ch.1	RO	>1<			

附图 16: 离线列表

- 如果从站是在线状态
 - 。 读取实际的当前从站列表。这可能需要几秒钟,具体取决于数据大小和周期时间。
 - 。 显示的是实际身份信息
 - 。 根据电子信息显示设备的固件和硬件版本
 - 。 Online Data显示为绿色。

General EtherCAT Process Data Startup CoE - Online Online				
Update List 📃 Auto Update 🔽 Single Update 🗔 Show Offline Data				
Advanced				
Add to Startup Online Data Module OD (AoE Port): 0				
Index	Name	Flags	Value	
1000	Device type	RO	0x00FA1389 (16389001)	
1008	Device name	RO	EL2502-0000	
1009	Hardware version	RO	02	
100A	Software version	RO	07	
😟 ·· 1011:0	Restore default parameters	RO	>1<	
Ē <u></u> 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)	
主 🗉 10F0:0	Backup parameter handling	RO	>1<	
主 ·· 1400:0	PWM RxPDO-Par Ch.1	RO	>6<	

附图 17: 在线列表

基于通道的顺序

通常包含几个相同功能通道的EtherCAT 设备都具有CoE 列表。例如,一个 4 通道模拟量 0...10 V 输入端子 模块也有4条逻辑通道,因此有4套相同的通道参数。为了避免在文件中列出每个通道,往往用占位符"n"来 表示各个通道的编号。

在 CoE 系统中,16 个 Index (每个 Index 有 255 个 SubIndex)通常足以表示所有通道参数。因此,基于 通道的顺序是以 $16_{dec}/10_{hex}$ 的间隔排列的。以参数范围 0x8000 为例:

- 通道 0: 参数范围 0x8000:00 ... 0x800F:255
- 通道 1: 参数范围 0x8010:00 ... 0x801F:255
- 通道 2: 参数范围 0x8020:00 ... 0x802F:255

• . . .

这种情况一般写成 0x80n0。

关于 CoE 接口的详细信息,可参见倍福公司网站 EtherCAT 系统文档。

3.6 分布时钟 (Distributed Clock)

分布时钟表示 EtherCAT 从站控制器 (ESC) 中的一个本地时钟,具有以下特点:

- 单位 1 ns
- 零点 *1.1.2000 00:00*
- 大小 64 位 (足够未来 584 年使用; 但是, 一些 EtherCAT 从站只提供 32 位支持, 即变量在大约 4.2 秒后溢出)
- EtherCAT 主站自动将本地时钟与 EtherCAT 总线中的主站时钟同步,精度<100 ns。

详细信息请参见 EtherCAT 系统描述。

4 安装和布线

4.1 静电防护的说明

注意

静电放电可能会破坏设备!

这些设备含有因处理不当而导致静电放电风险的部件。

- 请确保已进行静电放电,避免直接接触设备的触点。
- 避免与高度绝缘的材料(合成纤维、塑料薄膜等)接触。
- 在处理该设备时,周围环境(工作场所、包装和人员)应恰当接地。
- 每个 I/O 站必须在最末端使用 EL9011 或 EL9012 端子盖板,以确保达到保护等级和 ESD 静电保护。



附图 18: 倍福 I/0 组件的弹簧触点

4.2 UL 声明

应用

检査



倍福 EtherCAT 模块只适用于与具备 UL 认证的倍福 EtherCAT 系统一起使用。

▲ 谨慎



▲ 谨慎

关于 cULus 检查, 仅对倍福 I/O 系统的火灾和电击风险进行了调查(符合 UL508 和 CSA C22.2 No.142 标准)。





带有以太网连接器的设备

不可用于连接通信电路(telecommunication circuits)。

基本原则

符合 UL508 的 UL 认证。有这种认证的设备带有此标志:



4.3 安装在导轨上

▲ 警告

有触电和损坏设备的危险!

在开始安装、拆卸或连接总线端子模块之前,请将总线端子模块系统带入一个安全的、断电的状态!

总线端子模块系统设计用于安装在控制柜或接线盒中。

组装



附图 19: 安装在安装轨道上

总线耦合器和总线端子模块通过施加轻微压力安装到市售 35 毫米安装导轨(符合 EN 60715 标准的 DIN 导轨)上:

- 1. 首先将现场总线耦合器安装在安装导轨上。
- 现在,总线端子模块安装在现场总线耦合器的右侧。用榫卯连接组件,将端子模块推到安装轨道上,直 到锁扣卡在安装轨道上。
 如果端子模块先卡在安装轨道上,然后在没有榫头的情况下推到一起,那么连接将无法运行!正确组装
 后,外壳之间不应看到明显的间隙。



安装导轨的固定

端子模块和耦合器的锁定机制延伸至安装轨道的轮廓。在安装时,组件的锁定机制不能与安装轨道的固定螺栓发生冲突。为了在端子模块和耦合器下面安装高度为 7.5 毫米的安装导轨,应该使用平坦的安装连接(如沉头螺钉或盲铆钉)。
拆卸



附图 20: 端子模块的拆卸

每个端子模块都由安装轨道上的锁扣固定,拆卸时必须松开锁扣:

- 1. 用橙色的接线柱拉动端子模块,使其离开安装轨道约 1 厘米。在这样做的时候,该端子模块的安装导 轨锁扣会自动松开,您可以轻松地将该端子模块从总线端子排中拉出来,而不需要过度用力。
- 2. 用拇指和食指同时抓住松开的端子模块的上、下凹槽外壳表面,将端子模块从总线端子排中拉出。

一个总线端子 I/0 站内的连接

总线耦合器和总线端子模块之间的电气连接通过连接部件自动实现:

- 通过 K-Bus/E-Bus 的六个弹簧触点实现数据的传输和总线端子模块供电。
- 电源触点给现场电子设备供电,因此形成了总线端子 I/O 站内的一个电源母线。电源触点通过总线耦合器上的端子供电(最高 24V),或者对于更高的电压则通过电源馈电端子模块供电。

▶ 电源触点

在设计总线端子 I/O 站时,必须考虑到各个总线端子模块的引脚分配,因为有些类型(如模拟量总 线端子模块或数字量 4 通道总线端子模块)没有或没有完整的通过电源触点的回路。 电源馈电端子 模块(KL91xx、KL92xx 或 EL91xx、EL92xx)中断了前面电源触点形成的母线,而提供了一个新的电 源母线的起点。

PE 电源触点

标有 PE 的电源触点可作为安全接地使用。出于安全考虑,在两个相邻模块插接时 PE 触点会首先对接连通。 PE 触点可以将高达 125 A 的短路电流导入大地。





附图 21: 左侧的电源触点

注意

设备可能的损坏

请注意,出于电磁兼容性的考虑,PE 触点与安装导轨是电容耦合的。这可能会导致在绝缘测试中出现错误的结果,或者导致端子模块损坏(例如,在对额定电压为 230V 的用电设备进行绝缘测试时,对 PE 线进行破坏性放电)。在进行绝缘测试时,请在总线耦合器或电源馈电端子模块处断开 PE 电源线!为了使关联的馈电点都脱离后再进行测试,这些电源馈电端子模块可以松开,并从端子组中拉出至少 10 mm。

▲ 警告

有触电的危险!

PE 电源接点不得用于其他电位!

4.4 增强抗振模块的安装说明

▲ 警告

有触电和损坏设备的危险!

在开始安装、拆卸或连接总线端子模块之前,应将总线端子模块系统置于安全、断电的状态!

额外检查

这些端子模块经过了以下额外测试:

验证	说明
振动	在 3 个坐标轴方向上各 10 次
	6 Hz < f < 60 Hz, 位移 0.35 mm, 恒定振幅
	60.1 Hz < f < 500 Hz, 加速度 5 g, 恒定振幅
冲击	在 3 个坐标轴的每个方向上各 1000 次冲击
	25 g, 6 ms

附加安装说明

对于增强抗振模块,适用以下附加的安装说明:

- 增强抗振能力适用于所有允许的安装位置
- 使用符合 EN 60715 TH35-15 标准的安装导轨
- 用机械固定装置将一组端子模块从安装导轨的两端固定住,例如接地端子或加固的端部堵头
- 一个端子模块 I/O 站的最大模块数量(不含耦合器)是: 64 个端子模块(12 mm)或 32 个端子(24 mm)
- 在安装导轨的加工和安装的过程中,应避免变形、扭曲、受挤压和弯曲
- 安装导轨的固定点必须以 5 厘米的间隔设置
- 使用沉头螺钉固定安装导轨
- 电缆的固定环和连接导线之间的自由长度应保持尽可能短。与线槽应保持约 10 厘米的距离。

4.5 接线

4.5.1 接线系统

▲ 警告

有触电和损坏设备的危险!

在开始安装、拆卸或连接总线端子模块之前,请将总线端子模块系统带入一个安全的、断电的状态!

概述

总线端子模块系统提供不同的连接方式,以便根据各个具体的应用场合进行最佳选择:

- ELxxxx 和 KLxxxx 系列,带标准接线端子模块的外壳中集成了各种电子元件和接线装置。
- ESxxxx 和 KSxxxx 系列,具有可插拔的接线座,并能在模块更换时避免拆除和重新接线。
- High Density Terminals 高密度端子模块(HD 端子模块),在一个外壳中集成了各种电子元件和接线装置,具有较高的封装密度。

标准接线 (ELxxxx / KLxxxx)



附图 22:标准接线

ELxxxx 和 KLxxxx 系列端子模块经过多年的使用和测试。 特征是集成了免螺钉弹簧动力技术,可以快速和简单地接线。

可插拔接线(ESxxxx / KSxxxx)



附图 23: 可插拔接线

ESxxxx 和 KSxxxx 系列端子模块的特征是具有一个可插拔的接线座。 组装和接线过程与 ELxxxx 和 KLxxxx 系列相同。 可插拔的接线座使得维护时可以把全部接线作为一个插拔连接器从外壳顶部拆卸下来。 通过拉动解锁片,可以将模块下半部从 I/0 站中拆出来。 装入新的组件并插入带接线的连接器。这样一来,可大大减少安装时间,避免接线错误。

常见端子模块的尺寸只有一点点变动。新的接线座在深度方向增加了约 3 mm。而端子模块的最大高度仍保持不变。

电缆的固定环可简化很多应用中的装配工作,防止在拆除接线座时发生连接线缠结在一起的现象。

截面积为 0.08 mm² 至 2.5 mm² 之间的导线仍采用弹簧连接技术。

ESxxxx 和 KSxxxx 系列整体保留了 ELxxxx 和 KLxxxx 系列产品的命名。

高密度端子模块(HD 端子模块)



附图 24: 高密度端子模块

该系列端子模块有 16 个接线点,特点是设计特别紧凑,因为其封装密度是标准 12 毫米模块的两倍。大线径 导线和带管型端子的导线可以直接插入弹簧式接线点,不需要工具。

● 高密度端子模块的接线

ELx8xx 和 KLx8xx 系列高密度端子模块不支持可插拔式接线。

超声"粘合"(超声焊接)导线



1

标准模块和高密度端子模块也可以使用超声"粘合"(超声焊接)导体来接线。此时请注意以下有关 <u>导线尺寸宽度</u>[▶___42]的表格!

4.5.2 接线

▲ 警告

有触电和损坏设备的危险!

在开始安装、拆卸或连接总线端子模块之前,请将总线端子模块系统带入一个安全的、断电的状态!

用于标准接线的端子模块 ELxxxx/KLxxxx 和用于可插拔接线的端子模块 ESxxxx/KSxxxx



附图 25: 在一个接线点上连接线缆

总线模块上最多提供 8 个接线点,用于连接单芯线缆或细绞线。接线点采用弹簧动力技术。按以下方式连接导线:

- 将螺丝刀插入接线点上方的方形开口,一直插到底,使接线点张开。螺丝刀不要转动或上下移动(不要 撬动)。
- 2. 然后将导线插入端子模块的圆形开口,不需要用力。
- 3. 拔出螺丝刀,接线点会自动闭合,永久地牢牢固定住接线。

端子模块适合的导线规格见下表。

端子模块外壳	ELxxxx, KLxxxx	ESxxxx, KSxxxx
导线规格(单芯线)	$0.08 \ldots 2.5 \text{ mm}^2$	$0.08 \ldots 2.5 \text{ mm}^2$
导线规格(细导线)	$0.08 \ldots 2.5 \text{ mm}^2$	$0.08 \ldots 2.5 \text{ mm}^2$
导线规格(带管型端子的导线)	$0.14 \ldots 1.5 \text{ mm}^2$	$0.14 \ldots 1.5 \text{ mm}^2$
剥线长度	8 9 mm	9 10 mm

高密度端子模块(Ⅲ Terminals [▶ 41])有 16 个接线点

如果是单芯导线,则 HD 端子模块的接线采用直接插入的方式,不需要工具,即剥线后只需将其插入接线点。 需要松开导线时,也像标准模块一样,用螺丝刀插入接线点上方的方形开口,直插到底,即可拔出电缆。端子 模块适合的导线规格见下表。

端子模块外壳	高密度外壳
导线规格(单芯线)	$0.08 \ldots 1.5 \text{ mm}^2$
导线规格(细导线)	$0.25 \ldots 1.5 \text{ mm}^2$
导线规格(带管型端子的导线)	$0.14 \ldots 0.75 \text{ mm}^2$
导线规格(超声"粘合"导线)	仅 1.5 mm ² (见 <u>注意事项 [▶ 41]</u>)
剥线长度	8 9 mm

4.5.3 屏蔽

● 屏蔽

1

编码器、模拟量传感器和执行器的接线应当始终使用屏蔽双绞线。

4.6 注意事项 - 电源

▲ 警告

从 SELV/PELV 电源单元供电!

必须使用符合 IEC 61010-2-201 的 SELV/PELV 电路(安全超低电压 Safety Extra Low Voltage,保护超低 电压 Protective Extra Low Voltage)为本设备供电。

注意事项**:**

- SELV/PELV 电路可能会引起 IEC 60204-1 等标准的进一步要求,例如关于电缆间距和绝缘。
- SELV(安全超低电压)电源提供安全的电气隔离和电压限制,而不需要连接到保护导体, PELV(保护性超低电压)电源也需要安全连接到保护导体。

4.7 安装位置

注意

关于安装位置和工作温度范围的限制

请参考端子模块的技术数据,以确定是否规定了关于安装位置和/或工作温度范围的任何限制。在安装高功率 耗散的端子模块时,确保在端子模块上方和下方的其他部件之间保持足够的间距,以保证充分的通风!

最佳安装位置(标准)

最佳的安装位置是安装导轨水平安装, EL/KL 端子模块接线的一面朝前(见图标准安装位置的推荐距离)。从端子模块的下面通风,通过对流实现电子元件的最佳冷却。"从下面"是指相对于重力方向而言。



附图 26:标准安装位置的建议距离

建议遵守图 标准安装位置的建议距离 中所示的距离。

其他安装位置

所有其他安装位置的特点是安装导轨的空间布局不同,参见图 *其他安装位置*。 上面规定的与其它部件的最小距离也适用于这些安装位置。







附图 27: 其他安装位置

4.8 无通讯模块的安装位置

● 关于总线端子 I/0 站中无通讯模块安装位置的提示

那些在总线端子 I/O 站中不参与数据传输的EtherCAT 端子模块(ELxxxx / ESxxxx),即所谓的无 通讯模块。无通讯模块不消耗 E-Bus 的电流。 为了确保最佳的数据传输,不能直接把超过两个的无通讯模块连续并列装在一起!

无通讯模块安装位置示例(高亮显示)



附图 28: 正确的安装位置



附图 29: 错误的安装位置

4.9 处理



标有带叉轮式垃圾桶的产品不得与普通垃圾一起丢弃。该设备被认为是废弃的电气和电子设备。必须遵守国家对废弃电气和电子设备的处理规定。

5 调试

5.1 TwinCAT 快速入门

TwinCAT 是实时(real-time)控制器的开发环境,包括多 PLC 系统、NC 轴控系统的编程和操作。通过 TwinCAT 可以进行整个系统的映射,并能够访问控制器的编程环境(包括编译)。也可以直接读取或写入单个 数字量/模拟量的输入或输出,例如为了验证其功能。

更多信息请参考 <u>http://infosys.beckhoff.com</u>:

- EtherCAT 系统手册: Fieldbus Components → EtherCAT Terminals → EtherCAT System Documentation → Setup in the TwinCAT System Manager
- TwinCAT 2 \rightarrow TwinCAT System Manager \rightarrow I/O Configuration
- 特别是 TwinCAT 驱动程序的安装: Fieldbus components → Fieldbus Cards and Switches → FC900x - PCI Cards for Ethernet → Installation

Devices 下包含了实际配置的相关端子模块。所有配置数据的输入可以直接通过编辑功能(离线)或通过"扫描(Scan)"功能(在线):

- "offline":通过添加和放置单个组件来自定义配置,可以从一个目录中选择并配置。
 - 。关于离线模式的步骤,请参见 <u>http://infosys.beckhoff.com</u>: TwinCAT 2 → TwinCAT System Manager → IO Configuration → Add an I/O device
- "online": 读取现有的硬件配置
 - S请参见 <u>http://infosys.beckhoff.com</u>:
 Fieldbus components → Fieldbus Cards and Switches → FC900x PCI Cards for Ethernet → Installation → Searching for devices

从用户的配置电脑到控制器及下属组件的层次关系如下:



附图 30: 用户侧(调试)和实际安装组件之间的关系

在 TwinCAT 2 和 TwinCAT 3 中,用户插入某些组件(I/O device, terminal, box...)的方式相同。下列描述仅涉及在线操作过程。

配置示例 (实际配置)

基于下面的配置示例,后面的小节描述了 TwinCAT 2 和 TwinCAT 3 的操作过程:

- CX2040 控制系统 (PLC) 包括 CX2100-0004 电源单元
- 连接到 CX2040 的右边(E-bus):
 EL1004(4 通道数字量输入端子模块 24 V_{DC})
- 通过 X001端口 (RJ-45) 连接: EK1100 EtherCAT 耦合器
- 连接到 EK1100 EtherCAT 耦合器的右边(E-bus): EL2008(8 通道数字量输出端子模块 24 V_{DC}; 0.5 A)
- (X000 可选连接外部 PC,提供用户接口)



Elleroar-Elik

附图 31: 系统配置,含嵌入式控制器、输入(EL1004)和输出(EL2008)

请注意,一个配置可能有多个任意组合;例如,EL1004 端子模块可以接在耦合器之后,或者 EL2008 端子模块可以附加到 CX2040 的右侧而无须 EK1100 耦合器。

调试

5.1.1 TwinCAT 2

启动

TwinCAT 2 有两个用户界面: TwinCAT System Manager 用于硬件配置; TwinCAT PLC Control 用于控制程序的开发和编译。项目开发通常从 TwinCAT System Manager 开始。

在开发 PC 上成功安装 TwinCAT 系统后,启动 TwinCAT 2 System Manager,显示用户界面如下:



附图 32: TwinCAT 2 的初始用户界面

一般来说,TwinCAT 可以工作在本地或远程模式。如果目标 PLC 上安装了 TwinCAT 系统(含用户界面的标准 开发环境),TwinCAT 就可以工作在本地模式。这种情况下,下一个步骤是"<u>Insert Device(插入设备)</u> [▶<u>53]</u>"。

如果要从 TwinCAT 开发环境连接到另一个安装在远程 PLC 上的 TwinCAT Runtime 运行环境,就得先识别到 Target System(目标系统)。在菜单中的 "Actions(行动)"→ "Choose Target System…" 项下,通过符号



Choose Target System		E S
Local (123.45.67.89.1.*	1]	OK Cancel
		Search (Ethernet)
		Search (Fieldbus)
Connection Timeout (s):	5	

附图 33: 选择目标系统

使用"Search (Ethernet)…" 进入目标系统。弹出下一个对话框,在此可以选择:

- 在"Ether Host Name/IP: (输入主机名称/IP)" 处输入已知的计算机名称 (如红框所示)
- 执行"Broadcast Search (广播搜索)" (如果不知道确切的计算机名称)
- 输入已知的控制器 IP 或 AmsNetID

Add Route Dialog				[83
Enter Host Name / IP:			Refresh Status	Broadcast Search	
Host Name	Connected Address A	MS NetId	TwinCAT C	OS Version Comment	
Enter dest	ination computer n	ame			
& activate	"Enter Host Name	/ IP"			
Route Name (Target):		R	oute Name (Remote)	e): MY-PC	
AmsNetId:		_1	arget Route	Remote Route	
Transport Type:	TCP/IP 🔹		💿 Project	None	
Address Info:			Static	Static	
Address mit.	P.Addross		Temporary	Temporary	
	Audiess				
Connection Timeout (s):	5				

附图 34: 指定通过 TwinCAT System Manager 访问的 PLC: 选择目标系统

进入目标系统后,就可以选择以下方式(可能需要输入正确密码):

🖃 🛃 Lo	ocal	(147.)	99.12.34.1.1)	
<u>بې</u>	remote	-PLC	(123.45.67.89.1	.1)

按 "OK" 确认, 就可以通过 TwinCAT System Manager 访问目标系统。

在 TwinCAT 2 System Manager 用户界面左侧的配置树中,选择"I/O Devices",然后右键单击,打开右键

菜单,选择"Scan Devices…",或者通过 通过菜单

在菜单栏中启动该操作。首先,可能需要点击 "Actions"→"Set/Reset TwinCAT Config Mode…" TwinCAT System Manager (Shift + F4) 将 TwinCAT System Manager 设置为"Config Mode(配置模式)"。

🕀 🐼 SYSTEM - Configura	ation
MC - Configuration PLC - Configuration	Append Device
I/O - Configuration	😭 I <u>m</u> port Device
📲 Mappings 💙	Scan Devices
	Paste Ctrl+V
	😤 Paste with Links Alt+Ctrl+V

附图 35: 选择"Scan Devices..."

确认接下来的警告信息,并在对话框中选择"EtherCAT"设备:

4 new I/O devices found	x
Device 1 (EtherCAT) Device 3 (EtherCAT) [Local Area Connection (TwinCAT-Intel PCI Ethernet A] Device 2 (USB) Device 4 (N0V/DP-RAM)	OK Cancel Select All Unselect All

附图 36: 自动检测 I/O 设备:选择要集成的设备

确认 "Find new boxes" 信息,以确定连接到设备的端子模块。 "Free Run" 自由运行功能允许在 "Config Mode" 配置模式下操作输入和输出值,这个功能也需要确认才能启用。

根据本节开头描述的示例配置 [▶ 50],结果如下:

💯 或



调试

附图 37: TwinCAT 2 System Manager 中的配置映射

上述整个过程包括两个步骤,可以独立进行(首先确定设备,然后确定每个设备连接的元件,如端子盒、端子 模块等)。此外,也可以从"Device..."的右键菜单中选择 "Scan Box" (搜索功能), 读取目标设备 Device 下面连接的元件(从站):

🗄 🛃 I/O - Configuration



附图 38: 读取连接到 Device 的各个端子模块

这可功能可以用于快速发现实际配置的变动。

PLC 的编程和集成

TwinCAT PLC Control 开发环境可以用不同的语言创建控制程序: TwinCAT PLC Control 支持 IEC 61131-3 中描述的所有 5 种语言:包括两种基于文本的语言和三种图形化的语言:

- 基于文本的语言
 - 。 指令表 (IL)
 - 。结构化文本 (ST)
- 图形化语言

- 。 功能块图 (FBD)
- 。 梯形图 (LD)
- 。 连续功能块图 (CFC)
- 。顺序流程功能图(SFC)

下面的内容只用到结构化文本(ST)。

启动 TwinCAT PLC Control 后,新建一个项目,显示以下用户界面:

👺 TwinCAT PLC Control - (Untitled)* - [MAIN (PRG-ST)]	
👺 File Edit Project Insert Extras Online Window Help	
12 II	
	0001 PROGRAM MAIN 0002 VAR 0003 END_VAR 0004 0005 0007 0008 0007 0008 0009 0001 0002 0001 0002 0003 0004
POUs To Data types POUs Resources	Loading library 'C\TwinCAT\PLC\LIB\STANDARD.LIB'

附图 39: 刚启动的 TwinCAT PLC Control

在示例项目中创建变量和程序,并保存为名称 "PLC_example.pro":

TwinCAT PLC Control - PLC_example.pro -	[MAIN (PRG-ST)]	
File Edit Project Insert Extras On	line Window Help	_ 8 ×
POUS MAIN (PRG)	0001 PROGRAM MAIN 0002 VAR 0003 nSwitchCtrl : BOOL := TRUE; 0004 nRotateUpper : WORD :=16#8000; 0005 nRotateLower : WORD :=16#801; 0006 END_VAR . . 0007 VAR_INPUT . BOOL; 0008 bEL1004_Ch4 AT%I* : BOOL; 0009 END_VAR . . BOOL; 0010 VAR_OUTPUT . . BOOL; 0011 nEL2008_value AT%Q* : BYTE; 0012 END_VAR . . .	
	0013 0001 (* Program example *) 0002 IF bEL1004_Ch4 THEN 0003 IF nSwitchCtrl THEN 4	+
POUs To Data 💭 Visu 🚰 Res	Implementation of POU 'MAIN' Implementation of task 'Standard' Warning 1990: No 'VAR_CONFIG' for 'MAIN.bEL1004_Ch4' Warning 1990: No 'VAR_CONFIG' for 'MAIN.nEL2008_value' POU indices:51 (2%) Size of used data: 45 of 1048576 bytes (0.00%) Size of used retain data: 0 of 32768 bytes (0.00%) 0 Error(s), 2 Warning(s).	
	Target: Local (123.45.67.89.1.1), Run Time: 1 TwinCAT Config Mode Lin.: 13, Col.: 7	ONLINE OV READ

附图 40: 示例程序编译后,包含未分配地址的变量

编译过程后的警告 Warning 1990 (missing "VAR_CONFIG"),表示定义的外部变量(含标志符 "AT%I*"或 "AT%Q*")还没有分配地址。编译成功后,TwinCAT PLC Control 会在项目路径下创建一个"*.tpy"文件, 该文件包含了指定的 IO变量,但 System Manager 还没有为其分配地址,因此出现了警告。只要在 System Manager 中引入该.tpy 文件并保存,再次编译时警告就不会再出现了。

首先,在System Manager 中导入 TwinCAT PLC Control 项目。从 PLC configuration 的右键菜单(右击) 选择"Append PLC Project...":



附图 41: 添加 TwinCAT PLC Control 项目

在弹出的浏览窗口中选择 PLC 配置文件 "PLC_example.tpy"。这样 System Manager 的 System configuration 中就集成进了这个PLC项目,其中包含两个用"AT"标识的变量:



附图 42: 在System Manager 的 PLC Configuration 下导入 PLC 项目

现在可以将两个变量 "bEL1004_Ch4" 和 "nEL2008_value" 分配给 I/O configuration 下的某些过程对象 了。

变量分配

通过集成的 "PLC_example" 项目中某个变量的右键菜单 "Change Link..." 打开一个窗口,选择合适的过程 对象 (PDO) "Standard":

🛃 Unbenannt.tsm - TwinCAT System Ma	nager - 'remote-PLC'				- • •
File Edit Actions View Options I	Help				
📄 🗅 📂 🖬 🖶 🎒 🗟 X 🖻 🖻	8 📾 🎮 (ð) 🔜 🖴 🗸 🏄 🧟 👧 🗞 🔨	🚳 🗞 🖹 🔍	P 60 🗙 🔊 🖉	8	
		Variable Flags	3 Online		^
PLC - Configuration	<u> </u>	Name:	MAIN.bEL1004_Ch4		
PLC_example-Image	Clear Link(s)	Type:	BOOL		
Standard	Goto Link Variable Take Name Over From Linked Variable	Group:	Inputs	Size:	0.1
MAIN.bEL1004_Ch4	Insert Variable	Address:	0.0	User ID:	0
MAIN.nEL2008_valu	₩ <u>D</u> elete	Linked to]		
I/O - Configuration	Move Address	Comment:	Variable of IEC1131 proje	ct "PLC_example".	Updated with Tas ≣
🕀 🗮 Device 1 (EtherCAT)	→3 Online <u>W</u> rite				
i → 🗮 Device 3 (EtherCAT)	→3 Online Force				
	O Add To Watch				
	🕱 Remove From Watch				
		ADS Info:	Port: 801, IGrp: 0xF021, I	Offs: 0x0, Len: 1	
		•	m		
,		,	remote-PLC	(123.45.67.89.1.1	Config Mode

附图 43: 在 PLC 变量和过程对象之间建立链接

在弹出的窗口中,可以为 PLC configuration 中的 BOOL 类型变量 "bEL1004_Ch4" 选择过程对象:



附图 44: 选择 BOOL 类型的 PDO

根据默认设置,只有部分PDO 对象可供选择。本例中,选择 EL1004 端子模块的通道 4 的 input 用于链接。 否则,如果要为一个输出的字节变量分配一组八个独立的输出位,那么在创建链接时,必须勾选 "Al1 types"复选框。下图显示整个过程:



附图 45: 同时选择几个 PDO: 勾选 "Continuous" 和 "All types"

请注意, "Continuous"复选框也要勾选。这种设计旨在将变量"nEL2008_value"的字节中包含的位按顺序 分配给 EL2008 端子模块的所有八个选定的输出位。这样就可以在PLC程序中用一个字节对应端子模块的所有8 个输出,字节的第0到7位分别对应模块的第1到8通道。在变量的黄色或红色对象处有一个特殊符号(2), 表示变量已链接。也可以通过从变量的右键菜单中选择"Goto Link Variable(转到链接变量)"来检查链 接。此时,链接的对方(在这种情况下是 PD0)被自动选中:



附图 46: "Goto Link Variable"的应用,以"MAIN. bEL1004_Ch4"为例

为 PDO 分配变量的过程通过菜单选项 "Actions" → "Create assignment"或者通过 **■** 来完成。

在配置文件中可以直观地查看变量的分配结果:

Mappings
 PLC_example (Standard) - Device 1 (EtherCAT)
 PLC_example (Standard) - Device 3 (EtherCAT)

建立链接的过程也可以反向进行,即从 PDO 链接到变量。但在本例中,不可能为 EL2008 选择所有输出位,因为这个端子模块只提供单个数字量输出。如果一个端子模块有一个 byte, word, int 之类的 PDO,就有可能为其分配一套标准位宽的变量。在这里, "Goto Link Variable"也可以反向执行,以选择相应的 PLC 实例。

激活配置

PD0 到 PLC 变量的分配过程建立了从控制器到端子模块的输入和输出的连接。下面激活该配置。首先,可以

通过 (或通过"Actions"→"Check Configuration") 来检查配置。如果没有错误,可以通过 (或通过"Actions"→"Activate Configuration") 激活配置,将 System Manager 的设置传输至TwinCAT runtime 系统。确认此时弹出的信息"Old configurations will be overwritten! (以前的配置将被覆盖)" 点击"OK"按钮,确认"Restart TwinCAT system in Run mode (重启 TwinCAT 系统至运行模式)"。

几秒钟后,TwinCAT real-time (实时核)的状态 RTime 0% 显示在TwinCAT System Manager 的右下方。 这样就可以按以下方法启动 PLC 系统了。

启动控制器

从远程系统操作控制器,必须先在PLC Control 中通过菜单"Online" → "Choose Runtime System…",以便连接到 IPC/EPC:

ne	
ogin	F11
ogout	F12
ownload	
Run	F5
Stop	Shift+F8
Reset	
eset All	
loggle Breakpoint	F9
Breakpoint Dialog	
itep over	F10
Step in	F8
Single Cycle	Ctrl+F5
Vrite Values	Ctrl+F7
orce Values	F7
Release Force	Shift+F7
Vrite/Force-Dialog	Ctrl+Shift+F7
how Call Stack	
Display Flow Control	Ctrl+F11
imulation Mode	
Communication Parameters	
Sourcecode download	
Choose Run-Time System	
Create Bootproject	
Create Bootproject (offline)	
Delete Bootproject	

附图 47:选择目标系统(远程)

在此例中,选择了"Runtime system 1 (port 801)"并确认。通过菜单选项"Online" → "Login", F11

键或通过点击符号 ,将 PLC 与 TwinCAT real-time 实时系统链接起来。然后就可以加载控制程序并运行。系统弹出信息"No program on the controller! Should the new program be loaded?",应点击"Yes"确认。TwinCAT runtime 运行环境已经做好程序启动的准备:

WinCAT PLC Control - PLC_example.pro*	- [MAIN (PRG-ST)]		
🥦 File Edit Project Insert Extras Or	iline Window Help		_ 8 ×
E =	* 🗈 🔁 🙀 🙀		
POUs Internet MAIN (PRG)	0001 nSwitchCtrl = TRUE 0002 nRotateUpper = 16#0080 0003 nRotateLower = 16#0100 0004 bEL1004_Ch4 (%K0.0) = FALSE 0005 nEL2008_value (%GB0) = 16#80 0008 0009 0010 0011 0012 0013		
POUs To Data 💭 Visu 💭 Res	0001 (* Program example *) 0002 IF bEL1004_ch4 THEN 0003 IF nSwitchCrl THEN 0004 nSwitchCrl = FALSE; 0005 nRotateLower := ROL(nRotateLower, 2); 0006 nRotateUpper := ROR(nRotateUpper, 2); 0006 END_IF 0007 IF NOT nSwitchCrl THEN 0010 IF NOT nSwitchCrl THEN 0011 nSwitchCrl := TRUE; 0012 END_IF 0013 END_IF 0014 0015	bEL1004_Ch4 = FALSE nSwitchCtrl = TRUE nSwitchCtrl = TRUE nRotateLower = 16#0080 nRotateUpper = 16#080 nEL2008_value = 16#80 nSwitchCtrl = TRUE nSwitchCtrl = TRUE	nRotateLower = 16#0100
J	[Farget: remote-PLU [123:45:57:89:1:1], Run Time: 1	UNLINE: JSIM	I BP FURCE JUV READ

附图 48: PLC Control 登录,做好程序启动准备

然后就可以通过"Online" → "Run", F5 键或 追动 PLC。

5.1.2 TwinCAT 3

启动

TwinCAT 3 集成于 Microsoft Visual Studio,所有功能都包含在一个开发环境中:启动后,项目文件浏览器 显示在通用窗口区域的左侧(参见 TwinCAT 2 的"TwinCAT System Manager"),用于与电气组件进行通信。

用于开发的 PC 上成功安装 TwinCAT 系统后, TwinCAT 3 (shell) 在启动后显示以下用户界面:



附图 49: TwinCAT 3 的初始用户界面

首先通过 New TwinCAT Project... (或 "File" → "New" → "Project…")创建一个新项目。在下 面的对话框中,输入需要的信息(如图所示):

New Project			? 💌
Recent Templates		.NET Framework 4 Sort by: Default	🔻 🔝 📰 🛛 Search Installed Temj 🔎
Installed Templates		TwinCAT XAE Project (XML format)	Type: TwinCAT Projects
 Other Project Type TwinCAT Measure TwinCAT Projects 	es ement		TwinCAT XAE System Manager Configuration
Online Templates			
Newser	Europeia Desiant		
ivame:	Example_Project		
Location:	C:\my_tc3_proje	ccts\	Browse
Solution:	Create new solut	tion 🔻	
Solution name:	Example_Project	:	Create directory for solution
			Add to Source Control
			OK Cancel

附图 50: 新建 TwinCAT 3 项目

然后,在项目文件浏览器中就会显示新建的项目:



附图 51:项目文件浏览器中的 TwinCAT 3 新建项目

一般来说, TwinCAT 可以工作在本地或远程模式。如果 TwinCAT 系统(包括标准的用户开发界面)安装在相应的 PLC 上(本地), TwinCAT 就可以在本地模式下使用,这种情况下,可以执行下一个步骤 "Insert Device [\blacktriangleright 64]"。

如果要从 TwinCAT 开发环境连接到另一个安装在远程 PLC 上的 TwinCAT Runtime 运行环境,就得先识别到 Target System(目标系统)。通过菜单栏中的符号:

👓 Example_Project -	Microsoft Visual Studio ((Administrator)		
File Edit View I	Project Build Debug	TwinCAT TwinSAFE	PLC Tools Scope Window Help	
🗄 🖥 ד 🕮 ד 💕 层	🥥 X 🖬 🛍 🤊	- (° - 📮 - 🖳 🕨	Release TwinCAT RT (x64)	•
	r 🖸 🖄 🍃 🔝 🔤	🍋 🐾 🛛 <local></local>	• • •	•
Solution Explorer	▼ म >	< <u></u>	Choose Target System	

展开下拉菜单:

<local></local>	Ŧ	
<local></local>		
Choose Target System		
		5

并打开以下窗口:

Choose Target System			8
	1)		OK Cancel
			Search (Ethernet)
			Search (Fieldbus)
Connection Timeout (s):	5	* *	

附图 52: 选择对话框: Choose the target system

使用"Search (Ethernet)…" 进入目标系统。弹出下一个对话框,在此可以选择:



- 在"Ether Host Name/IP: (输入主机名称/IP)" 处输入已知的计算机名称(如红框所示)
- 执行"Broadcast Search (广播搜索)" (如果不知道确切的计算机名称)
- 输入已知的控制器 IP 或 AmsNetID

Enter Host Name / IP:			Refresh Status		Broadcast Searc
Hostiviame	Connected Address	AMS NetId	TwinCAT	OS Versio	on Comment
Enter dest	tination compute	er name			
& activate	e "Enter Host Nai	me / IP"			
Route Name (Target):			Route Name (Remote	e): N	MY-PC
loute Name (Target): msNetId:			Route Name (Remote Target Route	e): M	/Y-PC Remote Route
ioute Name (Target): msNetId: ransport Type:			Route Name (Remote Target Route O Project	e): N	/Y-PC Remote Route ⊘ None
loute Name (Target): .msNetId: ransport Type:			Route Name (Remote Target Route O Project O Static	∍): N	/IY-PC Remote Route ◯ None ⓒ Static
ioute Name (Target): msNetId: ransport Type: ddress Info:		•	Route Name (Remote Target Route Project Static Temporary	e): N	/IY-PC Remote Route ◯ None ⓒ Static ◯ Temporary
ioute Name (Target): .msNetId: .ransport Type: .ddress Info:	TCP/IP IP Address		Route Name (Remote Target Route Project @ Static @ Temporary	e): [N	/lY-PC Remote Route ⊙ None ⊚ Static ⊙ Temporary
Route Name (Target): AmsNetId: Transport Type: Address Info:	IP Address 5	•	Route Name (Remote Target Route O Project Static Temporary) :[e]	/Y-PC Remote Route ◯ None ⓒ Static ◯ Temporary

附图 53: 指定通过 TwinCAT System Manager 访问的 PLC: 选择目标系统

进入目标系统后,按以下方式进行选择(可能需要输入正确密码):

□---**20** ---Local--- (147.99.12.34.1.1) □----**20** remote-PLC (123.45.67.89.1.1)

点击"OK"按钮确认,就可以通过 Visual Studio shell 访问目标系统。

添加设备

在 Visual Studio shell 用户界面左侧的项目文件浏览器中,选择"I/O"节点下的"Device",然后右键单

击打开右键菜单,选择"Scan"或通过菜单栏中的 ▶ 开始操作。首先,TwinCAT System Manager 可能 蓉 需要通过 或通过菜单"TwinCAT"→ "Restart TwinCAT (Config Mode)"设置成"Config Mode"。 %₀₀ C++ 🔽 I/O 📲 Devices Add New Item... Ctrl+Shift+A 📸 Mappin Add Existing Item... Shift+Alt+A Export EAP Config File 📉 Scan 43 Ctrl+V Paste P. Paste with Links

附图 54: 选择"Scan(扫描)"

确认接下来的警告信息,并在对话框中选择"EtherCAT"设备:





附图 55: 自动检测 I/O 设备: 选择要集成的设备

确认"Find new boxes"信息,以确定连接到设备的端子模块。"Free Run" 自由运行功能允许在"Config Mode" 配置模式下操作输入和输出值,这个功能也需要确认才能启用。

根据本节开头描述的<u>示例配置 [▶__50]</u>,结果如下:



附图 56: 在集成于 VS shell 的TwinCAT 3 环境中配置映射

上述整个过程包括两个步骤,可以独立进行(首先确定设备,然后确定每个设备连接的元件,如端子盒、端子 模块等)。此外,也可以从"Device..."的右键菜单中选择 "Scan Box" (搜索功能), 读取目标设备 Device 下面连接的元件(从站):

 Device 1 (EtherCAT) Device 2 (EtherCAT) Mappings 	**************************************	Add New Item Add Existing Item Remove Change NetId Save Device 1 (EtherCAT) As Append EtherCAT Cmd Append Dynamic Container Online Reset Online Reload	Ctrl+Shift+A Shift+Alt+A Del
	2014	Online Delete	
		Change Id Change To	4
		Сору	Ctrl+C
	¥	Cut	Ctrl+X
	11	Paste Paste with Links	Ctrl+V
		Independent Project File	
		Disable	

附图 57: 读取连接到 Device 的各个端子模块

这可功能可以用于快速发现实际配置的变动。

对 PLC 进行编程

TwinCAT PLC Control 开发环境可以用不同的语言创建控制程序: TwinCAT PLC Control 支持 IEC 61131-3 中描述的所有 5 种语言:包括两种基于文本的语言和三种图形化的语言:

- 基于文本的语言
 - 。 指令表 (IL)
 - 。 结构化文本 (ST)
- 图形化语言
 - 。 功能块图 (FBD)
 - 。 梯形图 (LD)
 - 。 连续功能块图(CFC)
 - 。顺序流程功能图 (SFC)

下面的内容只用到结构化文本(ST)。

为了创建一个编程环境,通过项目文件浏览器中"PLC"的右键菜单,选择"Add New Item...",将一个 PLC 子项目添加到示例项目中:



附图 58: 在节点 "PLC" 下添加编程环境

在弹出的对话框中选择"Standard PLC project",并输入"PLC_example"作为项目名称(示例),然后选择一个相应的目录:

Add New Item - Exampl	le_Project				8 8
Installed Templates		Sort by:	Default	- III III	Search Installed Templates
Plc Templates Online Templates			Standard PLC Project	Plc Templates	Type: Plc Templates Creates a new TwinCAT PLC project
			Empty PLC Project Plc Templa		containing a task and a program.
Name:	PLC_example				
Location:	C:\my_tc3_proje	cts\Examp	ole_Project\Example_Proje	ct\ ▼	Browse
					Add Cancel

附图 59:为 PLC 编程环境指定名称和目录

选择 "Standard PLC project"已经存在的 "Main"程序,可以通过双击 "POUs"中的 "PLC_example_project"打开。以下是一个初始项目的用户界面:

Example Project - Microsoft Visual Studio (Admin	istrator)			
File Edit View Project Build Debug Twind	CAT TwinSAFE PLC Tools	Scope Window Help		
🛅 • 🖂 • 🚅 📕 🥔 🔏 🛍 🖄 • ભ	- 📮 - 🖳 🕨 Release	 TwinCAT RT (x64) 	- 🦄 SGR	- I 🖞
	remote-PLC -	_ PLC_example		短信信用の目
	MATNEX			
Solution Explorer 4 X	1 PROGRAM MAIN 2 VAR 3 END_VAR 4			
₩ C++ ▷ 🔽 I/O				
Ready		≢ Ln 1	Col1 Ch1	INSi

附图 60:标准 PLC 项目的初始程序"Main"

现在,已经为下一阶段的工作创建了示例变量和示例程序。

Example Draiget Microsoft Visual Studio (Administ	rata	r)		
File Edit View Project Build Debug TwinCA	T	TwinS	AFF	PLC Tools Scope Window Help
	B	- 5		Delever a Twic(AT DT (SA) a CM SCP
		·		
	re	emote	-PLC	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
Solution Explorer 🔹 👎	×	MAI	V X	÷
			1	PROGRAM MAIN
Solution 'Example Project' (1 project)			2	VAR
Example Project			3	nSwitchCtrl : BOOL := TRUE;
SYSTEM			4	nRotateUpper : WORD :=16#8000;
A MOTION			5	nKotateLower : WORD :=16#01;
PLC			7	bEL1004 Ch4 AT%I* : BOOL;
PLC_example			8	
PLC_example Project			9	nEL2008_value AT%Q* : BYTE;
External Types			10	END_VAR
DUTs	=		11	
GVLs	-		1	(* Program example *)
a 📴 POUs			2	IF bEL1004_Ch4 THEN
MAIN (PRG)			3	IF nSwitchCtrl THEN
🔁 VISUs			4	nSwitchCtrl := FALSE;
PLC_example.tmc			6	nRotateLower := ROB(nRotateLower, 2); nRotateLoper := ROB(nRotateLoper, 2);
PICTask (PICTask)			7	nEL2008_value := WORD TO BYTE (nRotateLower OR nRotateUpper);
			8	END_IF
			9	ELSE
MAIN.bEL1004 Ch4			10	IF NOT nSwitchCtrl THEN
PlcTask Outputs			12	END IF
MAIN.nEL2008_value			13	END IF
SAFETY			14	-
₩ C++	Ψ.	-		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
Ready				

附图 61: 示例程序编译后,包含未分配地址的变量

现在,控制程序被创建为一个项目文件夹,接下来是编译过程:



附图 62: 开始编译程序

下列变量在 ST/PLC 程序中以 "AT%" 标识, 所以在项目文件浏览器的 "Instance" 中可为其分配硬件:



变量分配

通过 PLC instance 中一个变量的右键菜单,使用"Change Link..."打开一个窗口,选择合适的过程对象 (PDO)进行链接:



附图 63: 在 PLC 变量和过程对象之间建立链接

在弹出的窗口中,可以为 PLC configuration 中的 BOOL 类型变量 "bEL1004_Ch4" 选择过程对象:

Search: Show Variables Devices Devices SyncUnits Carter CAT) Carter 2 (EtherCAT) Carter 2 (EtherCAT) Carte	Attach Variable MAIN.bEL1004_Ch4 (Input)	
Cancel OK	Search: Devices Device 1 [EtherCAT] Constraints C	 Show Variables Unused Used and unused Exclude disabled Exclude same Image Show Tooltips Sort by Address Show Variable Types Matching Type Matching Size All Types Array Mode Offsets Continuous Show Dialog Variable Name Hand over Take over

附图 64: 选择 BOOL 类型的 PDO

根据默认设置,只有部分PDO 对象可供选择。本例中,选择 EL1004 端子模块的通道 4 的 input 用于链接。 否则,如果要为一个输出的字节变量分配一组八个独立的输出位,那么在创建链接时,必须勾选 "Al1 types"复选框。下图显示整个过程:



附图 65: 同时选择几个 PDO: 勾选 "Continuous" 和 "All types"

请注意, "Continuous"复选框也要勾选。这种设计旨在将变量"nEL2008_value"的字节中包含的位按顺序 分配给 EL2008 端子模块的所有八个选定的输出位。这样就可以在PLC程序中用一个字节对应端子模块的所有8 个输出,字节的第0到7位分别对应模块的第1到8通道。在变量的黄色或红色对象处有一个特殊符号(2), 表示变量已链接。也可以通过从变量的右键菜单中选择"Goto Link Variable(转到链接变量)"来检查链 接。此时,链接的对方(在这种情况下是 PD0)被自动选中:



附图 66: "Goto Link Variable"的应用,以"MAIN. bEL1004_Ch4"为例

建立链接的过程也可以反向进行,即从 PDO 链接到变量。但在本例中,不可能为 EL2008 选择所有输出位,因为这个端子模块只提供单个数字量输出。如果一个端子模块有一个 byte, word, int 之类的 PDO,就有可能为其分配一套标准位宽的变量。在这里, "Goto Link Variable"也可以反向执行,以选择相应的 PLC 实例。

● 关于变量分配类型的说明
以下类型的变量分配方式只适用于 TwinCAT V3.1.4024.4 及以上版本,并且只能用于带微处理器的端子模块。
在 TwinCAT 中,可以根据一个端子模块的过程数据来创建一个结构体。然后在 PLC 中创建该结构体的一个实例,从而直接从 PLC 中访问过程数据,而无需自行声明变量。
下面以 EL3001 单通道模拟量输入端子模块 -10+10 V 为例,说明其操作步骤:
 首先,必须在 TwinCAT 的 "Process data"选项卡中选择所需的过程数据。 之后,必须通过复选框在 "PLC"选项卡中生成PLC 数据类型。 然后可以用 "Copy" 按钮来复制 "Data Type" 文本框中的数据类型。
General EtherCAT Settings Process Data Plc Startup CoE - Online Online
Create PLC Data Type

Per Channel:		\sim
Data Type:	MDP5001_300_C38DD20B	Сору
Link To PLC		

附图 67: 创建一个 PLC 数据类型

4. 接下来,必须在 PLC 中创建一个数据结构体的实例,类型为上一步复制的数据类型。

MAIN	-12	×
	1	PROGRAM MAIN
	2	VAR
	3	EL3001 : MDP5001_300_C38DD20B;
	4	END VAR
	- 11	-

附图 68: 结构体的实例

- 5. 然后,还必须创建项目文件夹。这可以通过组合键"CTRL + Shift + B"或通过 TwinCAT 的"Build" 菜单来完成。
- 6. 然后,必须将端子模块的 "PLC" 选项卡中的结构体链接到刚才创建的PLC 结构体实例。
| General EtherCAT Settings Process Data | Plc Startup CoE - Online Online | |
|---|--|-------------------|
| Create PLC Data Type Per Channel: Data Type: MDP500 | 1_300_C38DD20B Copy | |
| | Select Axis PLC Reference ('Term 1 (EL3001)') (nemo) (MAIN.EL3001 (Untitled1 Instance) | X
OK
Cancel |
| | | Unused All |

附图 69: 结构体的链接

7. 这样就可以在 PLC 的程序代码中通过结构体读取或写入过程数据。

MAIN	*	÷	× Contraction of the second
	1		PROGRAM MAIN
	2		VAR
	3		EL3001 : MDP5001_300_C38DD20B;
	4		
	5		nVoltage: INT;
	6		END_VAR
	1		nVoltage := EL3001.MDP5001_300_Input.
	2		MDP5001_300_AI_Standard_Status
	3		MDP5001_300_AI_Standard_Value
	4		

附图 70: 从过程数据的结构体中读取一个变量

激活配置

PDO 到 PLC 变量的分配过程建立了从控制器到端子模块的输入和输出的连接。现在可以用 **iii** 或通过菜单 "TwinCAT"下的选项激活配置,以便将开发环境中的配置传送到 TwinCAT runtime 运行系统中。确认此时弹 出的信息"Old configurations will be overwritten! (以前的配置将被覆盖)" 点击"OK"按钮,确认 "Restart TwinCAT system in Run mode (重启 TwinCAT 系统至运行模式)"。在项目文件浏览器中可以看 到对应的变量分配结果:

Mappings

PLC_example Instance - Device 3 (EtherCAT) 1 PLC_example Instance - Device 1 (EtherCAT) 1

几秒钟后,运行模式的相应状态会以不停旋转的符号 🤷 显示在 VS shell 开发环境的右下方。这样就可 以按以下方法启动 PLC 系统了。

调试

启动控制器

选择菜单选项"PLC"→"Login"或点击 2 ,将 PLC 与 TwinCAT real-time 实时系统连接起来,并加载 控制程序,准备运行。系统弹出信息"*No program on the controller! Should the new program be loaded?*",应点击"Yes"确认。TwinCAT runtime 运行环境已经准备好启动 PLC 程序,通过点击符号

▶ 、 "F5" 键或通过菜单 "PLC"中的 "Start"即可启动。程序启动后,编程环境会在线显示 PLC runtime 中各个变量的实时值:



附图 71: TwinCAT 3 开发环境(VS shell): Login 后,程序已运行

用于停止 和 退出(Logout) I 的两个操控按键会产生对应的动作("Shift + F5"也可用于停止,或者可以通过菜单"PLC"选择这两个动作)。

5.2 TwinCAT 开发环境

自动化软件 TwinCAT (The Windows Control and Automation Technology) 分为两种:

- TwinCAT 2: System Manager (用于配置) 和 PLC Control (用于编程)
- TwinCAT 3: TwinCAT 2 的增强版(在同一个开发环境进行编程和配置)

详细信息:

- TwinCAT 2:
 - 。以面向变量的方式将 I/0 设备与任务连接起来
 - 。 以面向变量的方式将任务与任务连接起来
 - 。 支持 Bit 级别的数据单位
 - 。 支持同步或异步映射关系
 - 。 支持连贯的数据区和过程映像交互
 - 。Datalink on NT 程序符合开放式微软标准(OLE、OCX、ActiveX、DCOM+ 等)

- 。 在 Windows NT/2000/XP/Vista、Windows 7、NT/XP Embedded、CE 中集成 IEC 61131-3 软 PLC、 软 NC 和 软 CNC。
- 。 可连接所有常见的现场总线
- 。 <u>更多...</u>

其他特点:

- TwinCAT 3 (eXtended Automation) :
 - 。 集成 Visual Studio®
 - 。 可以选择多种编程语言
 - 。支持 IEC 61131-3 的面向对象扩展功能
 - 。 支持使用 C/C++ 语言编写实时应用程序
 - 。可以连接 MATLAB®/Simulink®
 - 。 使用开放式接口,具有良好的扩展性
 - 。 灵活的 run-time (运行时) 环境
 - 。 支持多核 CPU 和 64 位操作系统
 - 。 提供 TwinCAT Automation Interface (自动化编程接口),可以自动生成代码和创建项目
 - 。<u>更多...</u>

在下面的章节中,将介绍在 PC 系统上通过 TwinCAT 开发环境进行控制系统的调试,以及特定控制组件的基本功能。

关于 TwinCAT 2 和 TwinCAT 3 的更多信息,请参见<u>http://infosys.beckhoff.com</u>。

5.2.1 TwinCAT real-time 实时驱动程序的安装

为了使 IPC 控制器的标准以太网端口具备实时功能,必须在 Windows 下为该端口安装倍福 real-time 实时 驱动程序。

可以通过几种方式进行:

A: 通过 TwinCAT 适配器对话框

在System Manager中, 通过"Options → Show Real Time Ethernet Compatible Devices",调出本地以太 网接口的TwinCAT概览。

File	Edit Actions	View	Options	Help
i D	🖻 📽 日 🖉	3 Q.	Show	Real Time Ethernet Compatible Devices

附图 72: System Manager"选项" (TwinCAT 2)

在 TwinCAT 3 环境中,这个功能需要通过菜单"TwinCAT"来调用:

😎 Example_Project - Microsoft Visual Studio (Administrator)
File Edit View Project Build Debug	TwinCAT TwinSAFE PLC Tools Scope Window Help
🛅 • 🔠 • 📂 🛃 🎒 👗 🛍 🛍 🤊	Activate Configuration
i 🖸 🖓 🖕 i 🔐 🧧 🗖 🌮 🌾 🎯	Restart TwinCAT System
	Restart TwinC^
	Opuace Firmware/EEPROM
	Show Realtime Ethernet Compatible Devices
	File Handling
	EtherCAT Devices
	About TwinCAT

附图 73: 在 VS Shell 下调用 (TwinCAT 3)

B: 通过 TwinCAT 目录下的 TcRteInstall.exe

Windows (C:) > TwinCAT > 3.1 > System



附图 74: TwinCAT 目录下的 TcRteInstall 两种情况下均出现以下对话框:



附图 75: 网络接口概览

在"Compatible devices (兼容设备)"下列出的接口可以通过"Install"按钮指定一个驱动程序。驱动程 序只应安装在兼容的设备上。

关于未签名驱动程序的 Windows 警告可以忽略。

或者,首先可以插入一个 EtherCAT 设备,如<u>离线配置创建</u>[▶<u>85]</u>章节所述,以便通过其 EtherCAT 属性 ("Adapter"选项卡上的"Compatible Devices…"按钮)查看兼容的以太网端口:

SYSTEM - Configuration SYSTEM - Configuration SY PLC - Configuration SY PLC - Configuration	General Adapter Et	nerCAT Online C	oE - Online	
I/O Devices		💿 OS (NDIS)	O PCI	O DPRAM
⊕ ➡ Device 1 (EtherCAT) ☐	Description:	1G (Intel(R) PRO	/1000 PM Netwo	rk Connection - Packet Sched
	Device Name:	\DEVICE\{2E554	47C2-AF68-48A2-	A9B8-7C0DE2A44BF0}
	PCI Bus/Slot:			Search
	MAC Address:	00 01 05 05 f9 54	4	Compatible Devices
	IP Address:	169.254.1.1 (255	.255.0.0)	

附图 76: EtherCAT 设备属性 (TwinCAT 2): 点击 "Adapter" 选项卡的 "Compatible Devices..."

TwinCAT 3: EtherCAT设备的属性可以通过双击 "I/O"下解决方案资源管理器中的"设备(EtherCAT)"打开:



安装后, Windows 的网络接口概览中显示驱动程序已激活(Windows 开始→系统属性→网络)

🕹 1G Properties 🔹 😢 🔀
General Authentication Advanced
Connect using:
TwinCAT-Intel PCI Ethernet Adapter (
This connection uses the following items:
Client for Microsoft Networks Client for Microsoft Networks QoS Packet Scheduler
V TwinCAT Ethernet Protocol
I <u>n</u> stall <u>U</u> ninstall P <u>r</u> operties
Description
Allows your computer to access resources on a Microsoft network.
 Show icon in notification area when connected Notify me when this connection has limited or no connectivity
OK Cancel

附图 77: Windows 的网络接口属性

驱动程序的正确设置如下:

hernet Adapters	Update List
Installed and ready to use devices ⊡ LAN-Verbindung - TwinCAT-Intel PCI Ethernet Adapter (Gigabit)	Install
TwinCAT Ethernet Protocol	Bind
	Unbind
EAN-Verbindung 2 - Intel(H) 82573LM Gigabit Network Connection E Disabled devices	Enable
Driver OK	Disable

附图 78: 以太网端口驱动程序的正确设置示例

必须避免下面几种可能的设置:



Installation of TwinCAT RT-Ethernet Adapters	— ×
Ethernet Adapters	Update List
Installed and ready to use devices	Install
LAN-Verbindung - TwinCAT-Intel PCI Ethernet Adapter (Gigabit)	Bind
	Unbind
LAN-Verbindung 2 - Intel[R] 825/9LM Gigabit Network Connection	Enable
	Disable
	Show Bindings

Installation of TwinCAT RT-Ethernet Adapters	X
Ethernet Adapters	Update List
	Install
LAN-Verbindung - TwinCAT-Intel PCI Ethernet Adapter (Gigabit) TwinCAT Ethernet Protocol for all Network Adapters	Bind
Incompatible devices	Unbind
LAN-Verbindung 2 - Intel(R) 82579LM Gigabit Network Connection Lange A TwinCAT Ethernet Protocol for all Network Adapters	Enable
	Disable
	Show Bindings
Installation of TwinCAT RT-Ethernet Adapters	— ×-



附图 79: 以太网端口驱动程序的错误设置

所用端口的 IP 地址

• IP 地址/DHCP

在大多数情况下,被配置为 EtherCAT 设备的以太网端口不会传输一般的 IP 数据包。因此,在使用 EL6601 或类似设备时,最好是通过"Internet Protocol TCP/IP"驱动设置为该端口指定一个固定 的 IP 地址并禁用 DHCP 。这样就避免了在没有 DHCP 服务器的情况下,以太网端口的 DHCP 客户端 为自己分配默认 IP 地址所带来的延迟。例如,一个合适的地址空间是 192.168.x.x。

👍 1G Properties		2 🛛
General Authenticati	on Advanced	
Connect using:		
TwinCAT-Intel	PCI Ethernet Adapter	Configure
This connection uses	the following items:	
🗹 🚚 QoS Packe	t Scheduler	<u>^</u>
🗹 🐨 TwinCAT Et	hernet Protocol	
✓ 3 Internet Pro	tocol (TCP/IP)	
<	Ш	
Install	Uninstall	Properties
Internet Protocol	(TCP/IP) Properti	25
General		
You can get IP se this capability. Oth the appropriate IF	attings assigned autor nerwise, you need to a settings.	natically if your network suppor ask your network administrator
🔿 Obtain an IF	address automatical	y
💿 Use the follo	wing IP address:	
IP address:		169.254.1.1

附图 80: 以太网端口的 TCP/IP 设置

5.2.2 关于 ESI 设备描述文件的说明

最新 ESI 设备描述文件的安装说明

TwinCAT EtherCAT 主站/System Manager需要所使用设备的设备描述文件,以便在在线或离线模式下生成配置。设备描述包含在 XML 格式的 ESI 文件 (EtherCAT Slave Information)中。这些文件可以向各个从站的制造商索取。一个 *.xml 文件可能包含几个设备描述。

倍福 EtherCAT 设备的 ESI 文件可从<u>倍福公司网站</u>获取。

ESI 文件应存放在 TwinCAT 安装目录下。

默认设置:

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

如果 ESI 文件在上次 System Manager 窗口打开后发生了变化,当打开一个新的 System Manager 窗口时,则会重新装载(一次)这些文件。

TwinCAT 的安装包括倍福 ESI 文件集,而该文件集是创建 TwinCAT build 版本时的最新 ESI 版本。

对于 TwinCAT 2.11/TwinCAT 3 及以上版本,如果编程 PC 连接到互联网,就可以通过以下方式从 System Manager 中更新 ESI 目录:

- TwinCAT 2: Option → "Update EtherCAT Device Descriptions"
- TwinCAT 3: TwinCAT \rightarrow EtherCAT Devices \rightarrow "Update Device Descriptions (via ETG Website)..."

也可以通过<u>TwinCAT ESI Updater [▶ 84]</u> 更新 ESI 目录。

• ESI • *. xn

*.xml 文件与 *.xsd 文件关联,后者描述了 ESI XML 文件的结构。因此,如需更新 ESI 设备描述,这两种文件类型都应更新。

设备的识别

EtherCAT 设备/从站由四个属性来区分,它们决定了完整的设备标识符。例如,设备标识符 EL2521-0025-1018 由以下部分组成:

- 系列号"EL"
- 型号 "2521"
- 子版本号"0025"
- 修订版本"1018"



附图 81:标识符结构

名称 + 类型组成的订货号(此处: EL2521-0025) 描述了设备功能。修订版本表示技术上的升级,并由倍福公司进行管理。原则上,一个较高版本的设备可以替换一个较低版本的设备,除非在文件中另有规定。每个修订版都有自己的 ESI 描述。参见<u>详细说明 [▶ 8]</u>。

在线描述

如果 EtherCAT 配置通过扫描实际设备而在线创建的(参见在线设置部分),并且没有找到可用的从站 ESI 描述(由名称和修订版本号指定), System Manager 会询问是否应使用存储在设备中的描述。在任何情况下, System Manager 需要这些信息来正确设置与从站的周期性和非周期性通信。



附图 82: 在线描述信息窗口 (TwinCAT 2)

在 TwinCAT 3 中, 会出现一个类似的窗口, 它也提供网络更新:

TwinCAT XAE	
New device type found (EL2521 ProductRevision EL2521-0024-1	-0024 - 'EL2521-0024 1K. Pulse Train 24V DC Ausgang'). 1016
Use available online description	instead (YES) or try to load appropriate descriptions from the web
Apply to all	Yes No Online ESI Update (Web access required)

附图 83: 在线描述信息窗口(TwinCAT 3)

尽可能不要选择Yes,而是向从站设备制造商索取所需 ESI。安装完 XML/XSD 文件后,应重新配置。

注意。
扫描设备时,修改"推荐"配置
✓ 如果扫描发现了 TwinCAT 未知的设备,必须对以下两种情况区别处理。这里以 EL2521-0000 的修订版 1019 为例
a) 根本没有 EL2521-0000 设备的 ESI, 无论是 1019 版本还是更早版本。所以必须向制造商(这种情况下 是倍福)申请 ESI。
b)存在 EL2521-0000 设备的ESI,但版本比实际扫描到的更旧,例例如1018 或 1017。 此时应首先进行内部检查,以确定库存的备件是否可以配置为高版本。一个新的/更高的修订版通常也会 带来新的功能。如果不使用这些功能,可以毫无犹豫地在配置中使用以前的修订版 1018 继续工作。这也 是倍福兼容性规则所声明的。
请特别参阅" <u>关于使用倍福 EtherCAT IO 组件的一般注意事项</u> "一章。关于手动配置请参考" <u>离线配置创建</u> [▶85]"一章。

如果使用在线描述, System Manager 会从 EtherCAT 从站的 EEPROM 中读取一份设备描述。在复杂的从站中, EEPROM 的大小可能不足以容纳完整的 ESI,此时配置中的 ESI 就会*不完整*。因此,建议这种情况下优先 使用离线 ESI 文件。

System Manager在其 ESI 目录下为在线扫描找到的设备创建一个新的描述文件 "OnlineDescription0000...xml",其中包含所有在线读取的 ESI 描述。

OnlineDescriptionCache00000002.xml

附图 84: System Manager 创建的文件 OnlineDescription.xml

也可以稍后再向该配置中手动添加一个从站。在线创建的从站在选择列表中以前辍">"表示(参见图以 EL2521 的在线记录 ESI 为例进行说明)。

Add Ether	CAT device at port B (E-Bus) of Term 1					23
Search:	el2	Name:	Term 2	Multiple:	1	ОК
Туре:	Beckhoff Automation GmbH & Co Safety Terminals Digital Output Terminals (EL2 EL2002 2Ch. Dig. Output EL2004 4Ch. Dig. Output EL2032 2Ch. Dig. Output EL2032 2Ch. Dig. Output EL2032 2Ch. Dig. Output EL2032 1K. Pulse Trai	o. KG (xxx) t 24V, 0,5A t 24V, 0,5A t 24V, 2A Diag n Ausgang			*	Cancel Port B (E-Bus) C (Ethernet) X2 OUT'
	Extended Information	🗖 Show Hidde	en Devices	📝 Show Su	b Groups	

附图 85: 以EL2521为例说明用在线 ESI 文件创建的从站

如果使用了这样的在线 ESI 文件,而后来又拿到了制造商的 ESI 文件,应按以下方式删除 OnlineDescription.xml 文件:

- 关闭所有System Manager窗口
- 在Config Mode下重启 TwinCAT
- 删除"OnlineDescription0000...xml"
- 重新启动 TwinCAT System Manager(System Manager)

在此过程后,该文件不再显示。如有必要,请按 <F5> 更新

TwinCAT 3.x 的在线描述 除了上述"OnlineDescription0000...xml"文件外, TwinCAT 3.x 还创建了一个 EtherCAT 缓存, 其中包含新发现的设备,例如在 Windows 7 下:

C:\User\[USERNAME]\AppData\Roaming\Beckhoff\TwinCAT3\Components\Base\EtherCATCache.xml (请注意操作系统的语言设置!) 该文件也必须删除。

ESI 文件出错

如果某个 ESI 文件出错, System Manager 无法读取,则 System Manager 会弹出一个信息窗口。



附图 86: 错误 ESI 文件的信息窗口 (左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

可能的原因包括:

- *. xml 的结构与相关的 *. xsd 文件不一致 → 检查原理图
- 内容不能被翻译成设备描述 → 联系从站的制造商

5.2.3 TwinCAT ESI Updater

对于 TwinCAT 2.11 及以上版本,如果存在在线外网连接, System Manager可以自动搜索当前的倍福 ESI 文件:

File Edit Actions View	Options Help
📔 🗅 🚅 📽 🔛 🛛 🖂 🖪	Update EtherCAT Device Descriptions

附图 87: 使用 ESI Updater (>= TwinCAT 2.11)

调用方法:

"Options" → "Update EtherCAT Device Descriptions"

在 TwinCAT 3 中,则选择:

Comple_Project - Microsoft Visual Studio File Edit View Project Build Debug	Administrator) TwinCAT TwinSAFE PLC Tools Scope W Activate Configuration Restart TwinCAT System Restart TwinCAT	Window Help -	2
EtherCAT Slave Information (EtherCAT Devices About TwinCAT SI) Updater Loaded URL	Update Device Descriptions (via ETG Website) Reload Device Descriptions	8
Target Path: C:\TwinCAT	0 http://download.beckhoff.com/downloa 3.1\Config\Io\EtherCAT	oad/Config/EtherCAT/XML_Device_Description/Beckhoff_EtherC OK Cancel]

附图 88: 使用 ESI Updater (TwinCAT 3)

ESI Updater (TwinCAT 3)选项非常方便,可将 EtherCAT 制造商通过互联网提供的 ESI 数据自动下载到 TwinCAT 目录中 (ESI = EtherCAT Slave Information)。TwinCAT 访问存储在 ETG 的集中 ESI ULR 目录列 表; 然后可以在 Updater 对话框中查看这些条目,但是无法在此进行更改。

调用方式:

"TwinCAT" \rightarrow "EtherCAT Devices" \rightarrow "Update Device Description (via ETG Website)...".

5.2.4 Online 和 Offline 之间的区别

Online 和 Offline(在线和离线)之间的区别是针对实际存在物理 I/O(驱动器、端子模块、EJ-模块等)而 言的。如果需要提前在编程电脑上进行系统配置,例如在笔记本电脑上,则只能在"Offline configuration (离线配置)"模式下进行。此时所有组件都必须在配置中手动输入,例如根据电气设计图纸。

如果目标控制器已经连接到 EtherCAT 系统,所有设备都已通电,且网络基础设施已准备就绪,就可以简单地 通过目标控制器的 "scanning (扫描)"来生成TwinCAT 配置。这就叫做在线配置。

在任何情况下,每次启动过程中,EtherCAT 主站都会检查所发现的从站是否与当前配置相符。这个检查的规则可以在从站的扩展设置界面中进行选择。请参考<u>最新 ESI 设备描述文件的安装说明</u>[▶_81]。

配置前的准备工作:

- 实际 EtherCAT 硬件(设备、耦合器、驱动器)必须存在并安装完成
- 所有设备/模块必须通过 EtherCAT 电缆连接或者在 I/O 站中以设计的顺序组装连接
- 所有设备/模块接上电源,做好通信准备
- 目标系统上的 TwinCAT 必须处于 Config Mode(配置模式)。

在线扫描过程包括:

• <u>检测 EtherCAT 设备 [▶ 90]</u> (IPC 的以太网端口)

- <u>检测连接的 EtherCAT 从站 [▶ 91]</u>。这一步骤可独立于前一步骤单独进行。
- <u>故障排除</u>[▶<u>94]</u>

也可以通过现有配置扫描 [▶___94]以进行比较。

5.2.5 创建 OFFLINE 配置

创建 EtherCAT 设备

在一个空白的 System Manager 窗口中创建一个 EtherCAT 设备。



附图 89: 添加 EtherCAT 设备 (左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

对于带有 EtherCAT 从站的 EtherCAT I/O 应用,选择类型"EtherCAT"。对于目前通过 EL6601/EL6614 实现的 publisher/subscriber (发布/订阅)服务,选择"EtherCAT Automation Protocol via EL6601"。



附图 90: 选择 EtherCAT 连接 (TwinCAT 2.11, TwinCAT 3)

然后在TwinCAT runtime 运行系统中为这个虚拟设备分配一个实际的以太网端口。

Device Found At					
(none) 100M (Intel(R) PR0/100 VE Network Connection - Packet Scheduler M LAN3 (Intel(R) 82541ER Based Gigabit Ethernet Controller - Packet Sch 1G (Intel(R) PR0/1000 PM Network Connection - Packet Scheduler Mi	OK Cancel				
	⊙ <u>U</u> nused ○ <u>A</u> ll				

附图 91:选择以太网端口

可以在创建 EtherCAT 设备时自动弹出的窗体中进行选择,也可以将来在属性对话框中进行设置/修改;参见 图 "EtherCAT 设备属性 (TwinCAT 2)"。

SYSTEM - Configuration SYSTEM - Configuration SYSTEM - Configuration JCC - Configuration J/O - Configuration	General Adapter Et	herCAT Online CoE - Online
I/O Devices		OS (NDIS) ○ PCI ○ DPRAM
	Description:	1G (Intel(R) PRO/1000 PM Network Connection - Packet Sched
	Device Name:	\DEVICE\{2E55A7C2-AF68-48A2-A9B8-7C0DE2A44BF0}
	PCI Bus/Slot:	Search
	MAC Address:	00 01 05 05 f9 54 Compatible Devices
	IP Address:	169.254.1.1 (255.255.0.0)
		Promiscuous Mode (use with Netmon/Wireshark only)
		Virtual Device Names
	O Adapter Refere	nce
	Adapter:	
	Freerun Cycle (ms):	4

附图 92: EtherCAT 设备属性(TwinCAT 2)

TwinCAT 3: EtherCAT设备的属性可以通过双击 "I/O"下解决方案资源管理器中的"设备(EtherCAT)"打开:

I/O
 ▲ [⊕]_E Devices
 ▷ [➡] Device 1 (EtherCAT)

选择以太网端口

在安装了TwinCAT实时驱动程序的EtherCAT设备上才能选择以太网端口。这必须为每个端口单独进行。请参考各自的<u>安装页面 [▶ 75]</u>。

配置 EtherCAT 从站

选中配置树中的一个设备并右键单击,可以进一步添加其它设备。

🗄 🐺 I/O - Configuration		4		Z I/	0			
📄 🏬 I/O Devices		1	⊿	*	Devices			
Device 1 (EtherCAT)	Par Append <u>B</u> ox			⊳	E Device 1 (EtherCAT)	1	Add New Item	Ctrl+Shift+A
······································	X Delete Device	<u> </u>			Mappings	:::	Add Existing Item	Chiffe Alte A
		٩.				\times	Remove	

附图 93: 添加 EtherCAT 设备 (左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

弹出选择新设备的对话框 对话框中只显示已有 ESI 文件的设备。

只显示可以添加到上一步选中项之后的设备,以供选择。也会显示端口可用的物理层(图"新增 EtherCAT 设备的选择对话框")。如果是基于电缆的带PHY传输的 Fast-Ethernet (快速以太网)物理层,那么也只能选择基于电缆的设备,如图"新增 EtherCAT 设备的选择对话框"所示。如果上一个设备有多个空闲的端口(例如EK1122 或 EK1100),可以在右边选择需要的端口(A)。

物理层概述

- "Ethernet": 基于电缆的 100BASE-TX: 耦合器、盒模块、带 RJ45/M8/M12 连接器的设备
- "E-Bus": LVDS "端子模块总线", EtherCAT 插拔式模块 (EJ), EtherCAT 端子模块 (EL/ES), 各 种模块化模块

Search 搜索框用于查找指定的设备(自 TwinCAT 2.11 或 TwinCAT 3 起)。

Insert Ethe	rCAT Device					×
Search:		Name:	Term 1	Multiple:	1	ОК
Туре:	Beckhoff Automation GmbH & C ATS C XTS EtherCAT Infrastructure cor System Port Multiplier(CU2 Communication Terminals (E System Couplers C X1100-0004 EtherCAT EK1100 EtherCAT Cou EK1100 EtherCAT Cou EK1100 EtherCAT Cou EK1200-5000 EtherCAT EK1101 EtherCAT Cou EK1818 EtherCAT IO-C EK1818 EtherCAT IO-C EK1818 EtherCAT IO-C EK1828 EtherCAT IO-C EK1848 EtherCAT IO-C EK18	Co. KG nponents 5xx) (L6xxx) Power supply (2) plen (2A E-Bus) plen (2A E-Bus) pler (2A E-Bus, P oupler (1A E-Bu oupler (1A E-Bu (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	2A E-Bus) 2A E-Bus) 2A E-Bus) 70F, ID switch) s, 4 Ch. Dig. In, 3ms, 4 C s, 8 Ch. Dig. In, 3ms, 4 C s, 4 Ch. Dig. In, 3ms, 8 C s, 4 Ch. Dig. In, 3ms, 8 C s, 4 Ch. Dig. Out 2	Ch. Dig. Out 24\ Ch. Dig. Out 24\ Ch. Dig. Out 24\ (4V, 0,5A)	/, 0,5A) /, 0,5A) /, 0,5A) /, 0,5A)	Cancel Port A D B (Ethernet) C

附图 94: 新增 EtherCAT 设备的选择对话框

默认情况下,只要根据名称/设备类型进行选择。如果要选择设备的特定版本,可以勾选"Extended Information",把版本信息也显示出来。

Search:	el2521	Name: Term 2	Multiple:	1 📩	OK			
Туре:	e: Beckhoff Automation GmbH & Co. KG Digital Output Terminals (EL2xxx) EL2521 1Ch. Pulse Train Output (EL2521-0000-1022) EL2521-0024 1Ch. Pulse Train 24V DC Output VEL2521-0024-1021) EL2521-0025 1Ch. Pulse Train 24V DC Output negative (EL2521-0025-1021) EL2521-0124 1Ch. Pulse Train 24V DC Output Capture/Compare (EL2521-0124-0020) EL2521-1001 1Ch. Pulse Train Output (EL2521-1001-1020) C (Ethernet) X2 OUT'							
l	Image: Show Hidden Devices Image: Show Sub Groups							

附图 95:显示设备版本

很多时候,由于历史原因或增加功能,例如进行了技术升级,一个设备可能存在多个版本。为简化起见(见图"新增 EtherCAT 设备的选择对话框"),在倍福设备的选择对话框中只显示最近(即最高)的修订版本,从 而也是最新出厂的设备版本。如需以 ESI 描述显示系统可用的所有设备版本,请勾选"Show Hidden Devices (显示隐藏设备)"复选框,见图"显示以前的版本"。

Add Ether	CAT device at port B (E-Bus) of	Term 1 (EK1100)				[X]
Search:	el2521	Name:	Term 2	Multiple:	1	ОК
Туре:	Beckhoff Automation G Digital Output Term EL2521 1Ch. P EL2521 1Ch EL2521 1C EL2521 00 EL2521 00	mbH & Co. KG inals (EL2xxx) ulse Train Output NEL25 h. Pulse Train Output (E h. Pulse Train Output (E h. Pulse Train Output (E h. Pulse Train Output (E ch. Pulse Train Output (E ch. Pulse Train 24V DC 24 1Ch. Pulse Train 24V 24 1Ch. Pulse Train 24V	21-0000-1022) (L2521-0000-0000) (L2521-0000-1016) (L2521-0000-1017) (L2521-0000-1020) (L2521-0000-1021) Output (EL2521-0024- DC Output (EL2521-00 DC Output (EL2521-00 DC Output (EL2521-00 DC Output (EL2521-00)	1021) 024-1016) 024-1017) Show Sut	- Groups	Cancel Port B (E-Bus) C (Ethernet) X2 OUT'

附图 96:显示以前的版本

▶ 修订版本的设备选择 - 兼容性

ESI描述还定义了过程图像、主站和从站/设备之间的通信类型以及设备功能(如果适用)。物理设备 (固件,如果适用)必须支持主站的通信查询/设置。这是向后兼容的,也就是说,如果EtherCAT主 站将其视为较早版本,那么应支持较新设备(较高版本)。对于Beckhoff的EtherCAT端子/端子盒/EJ 模块,应符合以下兼容性规则。

系统中的设备版本 >= 配置中的设备版本

这也使得后续更换设备时无需改变配置(驱动器可能存在不同规格)。

示例

如果在配置中指定了EL2521-0025-1018,则在实践中可以使用EL2521-0025-1018或更高版本 (-1019, -1020)。

(EL2521-0025-1018) Revision

附图 97:终端的名称/修订版本

如果TwinCAT系统中存在当前ESI描述,则选择对话框中提供的最新修订版本与Beckhoff的生产状态相符。如果 在实际应用中使用了当前Beckhoff设备,建议在创建新配置时使用最近的设备版本。在应用中使用库存的较早 设备时,方才应使用较早的修订版本。

在这种情况下,设备的过程图像显示在配置树中,并可以进行如下参数化:与任务的链接、CoE/DC设置、插件 定义、启动设置···





调试

5.2.6 创建ONLINE配置

检测/扫描 EtherCAT 设备

如果 TwinCAT 系统处于CONFIG模式,则可以使用在线设备搜索。这可以通过下方信息栏中的符号表示:

- 在 TwinCAT 2 上, 通过 TwinCAT System Manager 窗口中蓝色显示的 Config Mode 来表示"Config Mode"。
- 在 TwinCAT 3 上,通过开发环境用户界面中的符号 🚨 表示。

以下方法可以将TwinCAT 设置成配置模式:

- TwinCAT 2: 通过选择菜单栏中的 💁 或通过"Actions"→"Set/Reset TwinCAT to Config Mode..."
- TwinCAT 3: 通过选择菜单栏中的 🧧 或通过"TwinCAT"→"Restart TwinCAT (Config Mode)"



Windows 任务栏中的 TwinCAT 2 图标 (💁) 或 TwinCAT 3 图标 (📴) 始终显示本地 IPC 的 TwinCAT 模式。与此相对, TwinCAT 2 的 System Manager 窗口或 TwinCAT 3 的用户界面会显示目标系统的状态。

TwinCAT 2.x Systemmanager	_TwinCAT target system mode_	TwinCAT	3.x GUI	_
Local (192.168.0.20.1.1) Config Mode			•(#
	← Windows-Taskbar →	••	12:37 05.02.2015	
	TwinCAT local system mode			

附图 99: 本地/目标系统差异(左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

右键单击配置树中的"I/O Devices"可以打开搜索对话框。

👜 🌆 SYSTEM - Config	uration	⊿	7	I/O			
	Append Device			📲 Devic	es 🔠	Add New Item	Ctrl+Shift+A
🛓 🛃 I/O - Configura	🛱 Import Device					Add Existing Item	Shift+Alt+A
I/O Devices						Export EAP Config File	
📲 Mappings	🔨 Scan Devices 🔪				****	Scan	
-	- 4					Scan	
1	Paste Ctrl+V					Paste	Ctrl+V
L.	Paste with Links Alt+Ctrl+V					Paste with Links	

附图 100: Scan Devices (扫描设备) (左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

这种扫描模式不仅试图找到 EtherCAT 设备(或可作为 EtherCAT 设备使用的以太网端口),而且还试图找到 NOVRAM、现场总线卡、SMB 等。然而,并非所有设备都能自动找到。

TwinCAT System Manager	Microsoft Visual Studio
HINT: Not all types of devices can be found automatically	HINT: Not all types of devices can be found automatically
OK Cancel	OK Cancel

附图 101: 自动设备扫描的注意事项(左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

安装了 TwinCAT real-time 实时驱动程序的以太网端口被显示为"RT Ethernet"设备。为测试目的,一个 EtherCAT 帧被发送到这些端口。如果扫描过程从响应中检测到已连接一个 EtherCAT 从站,该端口将立即显 示为"EtherCAT Device"。

4 new I/O devices found	X
Device 1 (EtherCAT) Device 3 (EtherCAT) [Local Area Connection (TwinCAT-Intel PCI Ethernet A] Device 2 (USB) Device 4 (NOV/DP-RAM)	OK Cancel Select All Unselect All

附图 102: 检测到的以太网设备

通过各自的复选框可以选择设备(如图"检测到的以太网设备"所示,例如图中设备 3 和设备 4 被选中)。 在通过"OK"按钮进行确认后,建议对所有选定的设备进行设备扫描,见图"自动创建 EtherCAT 设备后的扫 描"。



检测/扫描 EtherCAT 设备

● 在线扫描功能

在扫描过程中,主站在从站的 EEPROM 中查询 EtherCAT 从站的身份信息。名称和修订版本号用于确 定类型。从存储的 ESI 数据中找到各个设备,并以其 ESI 文件定义的默认设置集成到当前配置。

Name

(EL2521-0025-1018)

Revision

附图 103: 默认设置示例

注意

在量产机型上使用从站扫描功能

扫描功能应谨慎使用。它是一个实用和快速的工具,用于创建一个初始配置,作为调试的基础。然而,扫描功能不应用于设备量产或重复生产时创建配置,而是仅在必要时用于和已定义的初始配置进行<u>比较</u> [▶__94]。背景:由于倍福出于产品维护的原因,已交付产品还会继续更新修订版本。通过在线扫描可以临时创建配置,根据设备清单,在线扫描的配置与初始配置是完全相同的(在机器结构相同的情况下);但是,个别设备的修订版本可能与初始配置不同。

示例:

A 公司制造了一台机器 B 的原型机,该机器以后将被批量生产。为此,制造了原型机。在 TwinCAT 中对 IO 设备进行了扫描,并创建了初始配置"B.TSM"。修订版本为 1018 的 EL2521-0025 EtherCAT 端子模块装在 某处。于是,它就这样创建到了 TwinCAT 配置文件中:

General	EtherCAT	DC	Process	Data	Startup	CoE - Online	Online
Type:		EL252	1-0025 10	Ch. Pul	se Train 2	4V DC Output	negative
Product	t/Revision:	EL252	1-0025-10)18 (09	d93052 /	03fa0019)	

附图 104: 安装修订版本-1018的EthetCAT 端子模块,

同样,在原型机测试阶段,该端子模块的功能和属性由程序员/调试工程师进行测试完成以后就可以随时投入使用,比如通过 PLC "B.pro" 或 NC 寻址访问。(这也同样适用于TwinCAT 3 解决方案)。

原型开发完成以后,机器 B 开始批量生产,倍福继续为该机器提供 EL2521-0025-0018。如果机器批量生产部 门的调试工程师总是进行扫描,那么每台机器都会再次产生一个内容相同的 B 配置。同样,A 公司可能会在 全球范围内为即将批量生产的带有 EL2521-0025-1018 端子模块的机器创建备件仓库。

一段时间后,倍福对 EL2521-0025 进行了升级,新增了功能 C。因此更改了固件,在外观上标注了更高的固件版本和**新的修订版本-1019**。尽管如此,新设备自动支持前一版本的功能和界面;因此,没有必要对 "B.TSM"甚至 "B.pro"进行调整。量产机器可以继续用 "B.tsm"和 "B.pro"来生产;为了检查生产的机器,需要对照初始配置 "B.tsm"进行比较扫描 [▶_94]。

然而,如果现在机器批量生产部门不使用 "B.tsm",而是进行扫描来创建生产用的配置,那么修订版本-1019 将被自动检测并创建到配置中:

General	EtherCAT	DC	Proces	ss Data	Startup	CoE - Online
Type: EL2521-0025 1Ch. Pulse Train 24V DC Out						
Product	t/Revision:	EL252	1-0025	1019 (0	9d93052 /	03fb0019)

附图 105: 检测修订版本 1019 的 EtherCAT 端子模块

调试工程师通常不会注意到这一点。TwinCAT 也不会发出任何信号,因为实际上是从头创建了一个新的配置。 然而,根据兼容性规则,这意味着不应该将 EL2521-0025-**1018** 的备件安装到这台机器上(即使这在绝大多数 情况下还是可以使用的)。

此外,还可能的发生的情况是,由于 A 公司的开发及生产,EL2521-0025-1019 的新功能 C (例如,改进的模 拟量滤波器或用于诊断的额外过程数据)被发现并使用了,而无需经过内部审核。以前的备件库存就不能再用 于以这种方式创建的新配置 "B2. TSM"。如果机器已经开始批量生产,扫描就应该只是为了提供信息,以便和 定义的初始配置进行比较。更改配置务必小心!

如果在配置中创建了 EtherCAT 设备(手动或通过扫描),则可以在 I/O 区域扫描设备/从站。





附图 106: 自动创建 EtherCAT 设备后的扫描(左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

I/O - Configuration			4	<mark>⊠</mark> I/C ⊿ °ि) ¡ Devices			
Device 1 (EtherCAT) Device 3 (EtherCAT) Mappings	Append Box Image: Distance Distance Image: Distance	Ctrl+X			 Device 1 (EtherCAT Device 2 (EtherCAT Mappings 	× ×	Add New Item Add Existing Item. Remove Online Delete Scan	Ctrl+Shift+A Shift+Alt+A Del
	Change Netid					•	Disable	

附图 107: 手动扫描特定 EtherCAT 主站上的设备(左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

在System Manager (TwinCAT 2) 或用户界面 (TwinCAT 3) 中,可以通过状态栏底部的进度条监控扫描过程。

Scanning... remote-PLC (123.45.67.89.1.1) Config Mode

附图 108: TwinCAT 2 的扫描进度示例

配置已建立,然后可以切换到在线状态(OPERATIONAL)。



附图 109: Config/FreeRun 查询 (左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

在 Config/FreeRun 模式下, System Manager 在蓝色和红色之间交替显示, 而 EtherCAT 设备继续以 4ms 的 空转周期时间(默认设置)运行,即使没有活动任务(NC, PLC)也不例外。

TwinCAT 2.x	TwinCAT 3.x
	toggling

附图 110:显示在状态栏下方的"Free Run"和"Config Mode"来回切换



附图 111: TwinCAT 也可以通过一个按钮切换到这种状态(左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

然后 EtherCAT 系统应处于功能循环状态,如图在线显示示例所示。



附图 112: 在线显示示例

请注意:

- 所有从站应处于 OP 状态
- EtherCAT 主站的"Actual State"应处于 OP 状态
- "frames/sec"应与周期时间相匹配,同时将 Sent Frames 纳入考量。
- 不应出现过多的"Lost Frames"或 CRC 错误

至此,配置工作就完成了。该配置可以按照<u>手动流程 [▶ 85]</u>中的描述进行修改。

故障排除

在扫描过程中可能会出现各种状况:

- 检测到一个unknown device (未知设备),即没有 ESI XML 描述的 EtherCAT 从站。 此时,System Manager 可以读取该设备中存储的任何 ESI。这种情况在"关于 ESI 设备描述的说明" 一章中进行了描述。
- Device are not detected properly (设备未被正确检测到)
 - 可能的原因包括:
 - 。数据链路出现故障,导致扫描过程中数据丢失
 - 。 从站的设备描述无效

应有针对性地检查接线和设备,例如通过 emergency scan (紧急扫描)进行检查。 然后重新执行扫描。



附图 113: 识别错误

在System Manager中,这种情况下的设备可能被识别为 EK0000 或 unknown devices (未知设备)。无法操作 或操作无效。

扫描现有配置

注意

比较后修改配置

通过这种扫描(TwinCAT 2.11 或 3.1),目前只对设备属性中的供应商(制造商)、设备名称和修订版本进行比较!务必谨慎执行"ChangeTo(更改为)"和"Copy(复制)"操作,认真考虑倍福 IO 兼容性规则(见前文)。然后,原来配置的设备版本被扫描发现的修订版本所取代;这可能会影响设备支持的过程数据和功能。

如果对现有配置进行扫描,实际的 I/0 环境可能与配置完全一致,也可能有所不同。这样就可以比较两个配置了。





附图 114: 相同配置 (左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

如果检测到有改动,差异会显示在更正对话框中,从而让用户就可以根据需要修改配置。



附图 115: 更正对话框

建议勾选"Extended Information"复选框,以显示修订版本的差异。

颜色	说明
绿色	此 EtherCAT 从站与另一侧的条目相匹配。类型和修订版本均匹配。
蓝色	此 EtherCAT 从站在另一侧也存在,但其版本不同。其他修订版本可能具有过程数据和其他/附加功能的其他默认数值。 如果找到的修订版本高于配置的修订版本,只要考虑到兼容性问题,就可以使用该从站。
	如果找到的修订版低于配置的修订版,很可能无法使用从站。找到的设备可能并不支持主站基于较 高修订版本所期望的所有功能。
淡蓝色	此 EtherCAT 从站被忽略("忽略"按钮)
红色	 此 EtherCAT 从站在另一侧不存在。 存在但版本不同,且属性也与指定版本不同。 兼容性原则也适用于此处:如果找到的版本高于配置的版本,只要考虑到兼容性问题,就可以使用,因为后继设备应该支持前代设备的功能。 如果找到的修订版低于配置的修订版,很可能无法使用从站。找到的设备可能并不支持主站基于较高修订版本所期望的所有功能。



修订版本的设备选择 - 兼容性

ESI描述还定义了过程图像、主站和从站/设备之间的通信类型以及设备功能(如果适用)。物理设备 (固件,如果适用)必须支持主站的通信查询/设置。这是向后兼容的,也就是说,如果EtherCAT主 站将其视为较早版本,那么应支持较新设备(较高版本)。对于Beckhoff的EtherCAT端子/端子盒/EJ 模块,应符合以下兼容性规则。

系统中的设备版本 >= 配置中的设备版本

这也使得后续更换设备时无需改变配置(驱动器可能存在不同规格)。

示例

如果在配置中指定了EL2521-0025-1018,则在实践中可以使用EL2521-0025-1018或更高版本 (-1019, -1020) 。

Name (EL2521-0025-1018) Revision

附图 116:终端的名称/修订版本

如果TwinCAT系统中存在当前ESI描述,则选择对话框中提供的最新修订版本与Beckhoff的生产状态相符。如果 在实际应用中使用了当前Beckhoff设备,建议在创建新配置时使用最近的设备版本。在应用中使用库存的较早 设备时,方才应使用较早的修订版本。

在这种情况下,设备的过程图像显示在配置树中,并可以进行如下参数化:与任务的链接、CoE/DC设置、插件定义、启动设置···

Check Configuration		×
Found Items: Found Items:	Disable > Ignore > Delete > Copy Before > Copy After > Copy After > > Copy After > > Copy After > Change to > Copy After > Copy After >	Configured Items: Term 1 (EK1100) (EK1100-0000-0017) Term 2 (EL5101) (EL5101-0000-1019) Term 5 (EL2521) (EL2521-0000-1016) Term 8 (EL3351) Term 4 (EL9011)
Extended Information		

附图 117: 更正对话框,有修改项

一旦所有的修改被保存或接受,点击"确定"将它们传输到实际的 *.tsm 配置。

更改为兼容类型(Change to Compatible Type)

TwinCAT 提供一个功能Change to Compatible Type…用于切换到另一个设备版本,同时保留任务中的链接。

erreite 1 (EtherCAT)	à	:	🚔 Device 1 (EtherCAT)		
: = = = Box 1 (AX5101-0000-0011)	⊳	-	Drive 2 (AX5101-0000-0011)	.	Add New Item
in st AT in Append Box		Þ			Insert NI
MDT Append Modul		Þ	WcState	•	UISADIE
WcState	1	\triangleright	🛄 InfoData		Change to Compatible Type
	1				Add to HotConnect group
Add to Hot Connect Groups					Delete from HotConnect group

附图 118: 对话框"Change to Compatible Type…"(左: TwinCAT 2; 右: TwinCAT 3)

TwinCAT 对 EtherCAT 设备的 ESI 中下列元素进行了比较,并假定它们是相同的,以决定一个设备是否被表示为"兼容":

- 物理层 (例如RJ45、Ebus...)
- FMMU (允许实际数量比配置的多)
- SyncManager (SM, 允许实际数量比配置的多)
- EoE (属性 MAC, IP)
- CoE (属性 SdoInfo, PdoAssign, PdoConfig、PdoUpload, CompleteAccess)
- FoE

- PDO(过程数据: Sequence, SyncUnit SU, SyncManager SM, EntryCount, Ent-ry.Datype) 这个功能最好是在 AX5000 设备上使用。 TwinCAT System Manager 提供用于切换设备的功能: Change to Alternative Type

E Term 1 (EK1100)	
Append Box	
Change to Compatible 198- Add to Hot Connect Groups	[
Change to Alternative Type	EL1202-0100 2Ch. Fast Dig. Input 24V, 1µs, DC Latch

附图 119: TwinCAT 2 对话框 Change to Alternative Type

如果调用 Change to Alternative Type, System Manager 会在本地的设备 ESI(在此例中: EL1202-0000) 中搜索其中包含的兼容设备的详细信息。配置被更改,且 ESI-EEPROM 也同时被覆盖,因此这个过程只有在在 线状态(ConfigMode)下才能执行。

5.2.7 EtherCAT 设备的配置

-

在 TwinCAT 2 System Manager 的左侧窗口或 TwinCAT 3 开发环境的 Solution Explorer (解决方案浏览器)中,分别点击树结构中希望配置的端子模块(在示例中: EL3751 Term 3)。

TwinCAT 2:	TwinCAT 3:
🖃 📲 Term 3 (EL3751) < 🕶 🔺	Term 3 (EL3751) - doubleclick on the terminals element opens properties with several tabs
🛓 🖓 🙀 PAI Status	PAI Status
🛓 🛛 😂 PAI Samples 1	PAI Samples 1
🎰 🕸 PAI Timestamp	PAI Timestamp
🛓 象 WcState	General EtherCAT Settings DC Process Data Startup CoE - Online Diag History Online
🎍 💀 InfoData	InfoData

附图 120: 树形结构的分支,端子模块 EL3751

在 TwinCAT System Manager (TwinCAT 2)或开发环境(TwinCAT 3)的右侧窗口中,有各种用于配置端子模块的选项卡, 而具体提供哪些选项卡则取决于从站设备的复杂程度。因此,如上面的例子所示,端子模块 EL3751 提供许多设置选项,也提供相应数量的选项卡。相反,对于端子模块 EL1004,就只提供 "General"、"EtherCAT"、"Process Data"和"Online"选项卡。有的端子模块(例如 EL6695)通过一 个带有自己名称的选项卡提供特殊功能,本例中的选项卡名称就是"EL6695"。此外,还有一些端子模块提供 一个特定的"Settings"选项卡,其中包括诸多设置选项(例如 EL3751)。

"General	(常规)"	' 选项卡
----------	-------	-------

.

General Eth	erCAT Process Data Startup CoE - Online Onlin	ne
Name:	Tem 6 (EL5001)	ld: 4
Туре:	EL5001 1Ch. SSI Encoder	
Comment:		A
		T
	Disabled	Create symbols 🗖

附图 121: "General(常规)"选项卡

Name	EtherCAT 设备的名称
Id	EtherCAT 设备的编号
Туре	EtherCAT 设备类型
Comment	注释(例如关于系统的注释)。
Disabled	可以在此停用 EtherCAT 设备。
Create symbols	选中此复选框,才能通过 ADS 访问该 EtherCAT 从站。

"EtherCAT"选项卡

General	EtherCAT	CAT Process Data Startup CoE - Online Online			
Type:		EL5001 1Ch. SSI Encoder			
Product	Revision:	EL5001-0000-0000			
Auto Inc	c Addr:	FFFD			
EtherC/	AT Addr: 🕅	Advanced Settings			
Previou	s Port:	Term 5 (EL6021) - B	-		

http://www.beckhoff.de/english/default.htm?EtherCAT/EL5001.htm

附图 122: "EtherCAT"选项卡

Туре	EtherCAT 设备类型
Product/Revision	EtherCAT 设备的产品编号和修订版本号
Auto Inc Addr.	EtherCAT 设备的自动增量寻址功能。自动增量寻址用于通过物理位置对通信环中的 每个 EtherCAT 设备进行寻址。在启动阶段,当 EtherCAT 主站为 EtherCAT 设备 分配地址时,将使用自动增量寻址。进行自动增量寻址时,通信链路上的第一个 EtherCAT 从站的地址为 0000 _{hex} 。每增加一个从站,地址就减 1 (FFFF _{hex} 、 FFFE _{hex})。
EtherCAT Addr.	一个 EtherCAT 从站的固定地址。该地址由 EtherCAT 主站在启动阶段分配。勾选 输入字段左边的复选框,以修改默认值。
Previous Port	该设备连接的 EtherCAT 设备的名称和端口。如果可以在不改变通信环中 EtherCAT 设备顺序的情况下将该设备与另一个设备进行连接,则该组合字段被激活,可以选择该设备所连接的 EtherCAT 设备。
Advanced Settings	点击该按钮打开高级设置对话框。

标签底部的链接指向该 EtherCAT 设备对应的产品主页。

"Process Data (过程数据)"选项卡

用于过程数据配置。EtherCAT从站的输入和输出数据表示为CANopen过程数据对象(ProcessDataObjects, PDO)。如果EtherCAT从站支持该功能,用户可以通过 PDO 分配选择一个PDO,并通过该对话框修改各个PDO的内容。

General EtherCAT Process Data	Startup CoE - Online Online					
Sync Manager: PDO List:						
SM Size Type Flags	Index Size Name Flags SM SU					
0 246 MbxOut	0x1A00 5.0 Channel 1 F 3 0					
1 246 Mbxin						
3 5 Inputs						
o o mpoto						
PDO Assignment (0x1C13):	PDO Content (0x1A00):					
In the second s	Index Size Offs Name Type Default (hex)					
	0x3101:01 1.0 0.0 Status BYTE					
	0x3101:02 4.0 1.0 Value UDINT					
	5.0					
]						
Download Load PDO info from device						
PDO Assignment						
PDO Configuration	Sync Onic Assignment					

附图 123: "Process Data (过程数据)"选项卡

EtherCAT从站在每个周期内传输的过程数据(PDO)是应用程序期望周期性更新的用户数据,或者是被发送到 从站的用户数据。为此,EtherCAT 主站(Beckhoff TwinCAT)在启动阶段对每个EtherCAT从站进行了参数设 置,以定义其希望传输到该从站或从该从站传输的过程数据(位/字节大小、数据源位置、传输类型)。如果配 置错误,将会使从站启动失败。

对于Beckhoff EtherCAT EL、ES、EM、EJ和EP从站,一般情况下适用以下规定:

- 设备支持的输入/输出过程数据由制造商在 ESI/XML 描述中定义。TwinCAT EtherCAT 主站使用 ESI 描述来正确配置从站。
- 过程数据可以在System Manager (系统管理器)中修改。参见设备文件。 修改示例包括:屏蔽一个通道、显示额外的循环信息、16位显示代替8位数据大小等等。
- 在所谓的"智能"EtherCAT 设备中,过程数据信息也被存储在 CoE 目录中。CoE 目录中任何导致不同 PD0 设置的更改都会使从站启动失败。不建议修改模块出厂配置的过程数据,因为设备固件(如有)与 这些 PD0 组合是配套的。

如果设备文件允许修改过程数据,请按以下步骤操作(见图配置过程数据)。

- A: 选择需要配置的设备
- B: 在 "Process Data" 标签中选择Sync Manager 同步管理器下的输入或输出 (C)
- D: 可以选择或取消选择 PDO
- H: 新的过程数据在System Manager (系统管理器)中作为可链接的变量可见 一旦配置被激活且TwinCAT被重新启动(或EtherCAT主站被重新启动),新的过程数据就会激活。
- E: 如果从站支持,可以通过选择一个所谓的 PDO 记录 ("predefined PDO settings") 来同时修改 输入和输出的 PDO 。



附图 124: 配置过程数据

手动修改过程数据

■ 根据ESI的描述,一个 PDO 可以在PDO概述中以标志"F"标为"固定"(图*配置过程数据*,J)。即使 TwinCAT 提供相关对话框("Edit"),也不能改变此类 PDO 的配置。特别是,CoE内容不能作为循环过程数据显示。这通常也适用于设备支持下载 PDO 配置的情况,"G"。在配置不正确的情况下,EtherCAT从站通常会拒绝启动,并改变为OP状态。System Manager(系统管理器)显示"invalid SM cfg"记录器信息:这个错误信息("invalid SM IN cfg"或"invalid SM OUT cfg")也提示了启动失败的原因。

此外,还可在本节末尾查看详细说明 [▶__105]。

"Startup (启动)"选项卡

如果EtherCAT从站配有邮箱并支持CANopen over EtherCAT(CoE)或Servo drive over EtherCAT协议,则显示Startup(启动)选项卡。这个选项卡显示了在启动期间哪些下载请求被发送到邮箱。另外,也可以在列表显示中添加新的邮箱请求。下载请求会按照它们在列表中显示的相同顺序发送到从站。

PS>	CoE	0x1C12:00	0x00 (0)	clear sm pdos (0x1C12)
PS>	CoE	0x1C13:00	0x00 (0)	clear sm pdos (0x1C13)
PS>	CoE	0x1C13:01	0x1A00 (6656)	download pdo 0x1C13:01 index
PS>	CoE	0x1C13:00	0x01 (1)	download pdo 0x1C13 count



BECKHOFF

列	Description
Transition	发送请求的过渡期。这可以是
	• 从Pre-OP到Safe-OP(PS)的过渡,或
	• 从Safe-OP到运行(SO)的过渡。
	如果过渡用"<>"括起来(如 <ps>),则这种邮箱请求是固定的,用户不能修改或删除。</ps>
Protocol	邮箱协议类型
Index	对象的索引
Data	该对象要下载的数据。
Comment	将被发送到邮箱的请求的描述

Move Up	该按钮可将所选请求在列表中向上移动一个位置。
Move Down	该按钮可将所选请求在列表中向下移动一个位置。
New	该按钮可添加一个新的邮箱下载请求,将在启动时发送。
Delete	该按钮可以删除选定的条目。
Edit	该按钮可编辑当前的邮箱请求内容。

"CoE - Online"选项卡

如果EtherCAT从站支持*CANopen over EtherCAT*(CoE)协议,则会显示额外的*CoE - Online*选项卡。该对话框列出了从站对象列表的内容(SDO上传),并使用户能够从这个列表中修改对象的内容。关于各个EtherCAT设备对象的详细信息,可参见设备特定的对象描述。

Update List 🔲 Auto Update				
Advanced All Objects				
Index	Name	Flags	Value	
1000	Device type	RO	0x0000000 (0)	
1008	Device name	RO	EL5001-0000	
1009	Hardware version	RO	V00.01	
100A	Software version	RO	V00.08	
Ė∽ 1011:0	Restore default parameter	RW	>1<	
1011:01	SubIndex 001	RW	0	
i≕ 1018:0	Identity object	RO	> 4 <	
1018:01	Vendor id	RO	0x0000002 (2)	
1018:02	Product code	RO	0x13893052 (327757906)	
1018:03	Revision number	RO	0x0000000 (0)	
1018:04	Serial number	RO	0x0000001 (1)	
i 1A00:0	TxPDO 001 mapping	RO	>2<	
1A00:01	Subindex 001	RO	0x3101:01, 8	
1A00:02	Subindex 002	RO	0x3101:02, 32	
i≕ 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)	
i⊂ 1C13:0	SM 3 PDO assign (inputs)	RW	>1<	
1C13:01	SubIndex 001	RW	0x1A00 (6656)	
<u>≐</u> 3101:0	Inputs	RO P	>2<	
3101:01	Status	RO P	0x41 (65)	
3101:02	Value	RO P	0x0000000 (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	Multitum 25 bit (0)	
4069	SSI-frame size	RW	0x0019 (25)	
406A	Data length	RW	0x0018 (24)	
406B	Min. inhibit time[µs]	RW	0x0000 (0)	

附图 126: "CoE - Online"选项卡

对象列表显示

列	Descr	ription		
Index	对象的	对象的索引和子索引		
Name	对象的	对象的名称		
Flags	RW	该对象可以被读取,且数据可被写入对象(读/写)。		
	RO	该对象可以被读取,但不能向该对象写入数据(只读)。		
	Р	附加P将对象标识为过程数据对象。		
Value	对象	对象数值		

Update List	Update List 按钮可更新显示列表中的所有对象。
Auto Update	如果选择了这个复选框,对象的内容会自动更新。
Advanced	Advanced 按钮可打开 Advanced Settings 对话框。在这里,你可以指定哪些对象会显示在列表中。

Advanced Settings	×
Backup	Dictionary Image: Online - via SDO Information All Objects Mappable Objects (RxPDO) Mappable Objects (TxPDO) Backup Objects Settings Objects
	© Offline - via EDS File Browse OK Cancel

附图 127: "Advanced settings (高级设置)" 对话框

 Online - via SDO Information
 如果选择了这个选项按钮,就会通过SDO信息从从站上传包含在从站对象列表的对象列表。下面的列表可以用来指定哪些对象类型要被上传。

 Offline - via EDS File
 如果选择了这个选项按钮,将从用户提供的EDS文件中读取对象列表中包含的对象列表。

"Online (在线)"选项卡

General Ether State Machin Init Pre-Op Op	CAT Process Data Startu e Bootstrap Safe-Op Clear Error	p CoE - Online Online Current State: Requested State:	● OP OP
DLL Status Port A: Port B: Port C: Port D: File Access o Download	Carrier / Open Carrier / Open No Carrier / Closed No Carrier / Closed wer EtherCAT		

附图 128: "Online (在线)"选项卡

State Machine 状态机

Init Pre-Op Op	点击该按钮将 EtherCAT 设备设置为 <i>Init</i> 状态。 点击该按钮将 EtherCAT 设备设置为 <i>Pre-OP</i> 状态。 点击该按钮将 EtherCAT 设备设置为 <i>OP</i> 状态。
Bootstrap	点击该按钮将 EtherCAT 设备设置为 <i>Bootstrap</i> 状态。
Safe-Op	点击该按钮将 EtherCAT 设备设置为Safe-OP状态。
Clear Error	点击该按钮删除故障显示。如果 EtherCAT 从站在状态改变期间出现故障,将会设置错误标志。
	示例: EtherCAT 从站处于 PREOP 状态(预运行)。主站现在请求 SAFEOP 状态(安全运行)。如果从站在状态改变期间出现故障,将设置错误标志。目前状态显示为 ERR PREOP。在按下 <i>Clear Error</i> 按钮后,错误标志将被清除,且当前状态再次显示为 PREOP。
Current State	指示 EtherCAT 设备的当前状态。
Requested State	指示 EtherCAT 设备请求的状态。

DLL Status

指示 EtherCAT 从站各个端口的 DLL 状态 (数据链路层状态)。DLL 状态分为以下四种:

Status	Description
No Carrier / Open	端口没有通讯信号,但端口处于打开状态。
No Carrier / Closed	端口没有通讯信号,且端口处于关闭状态。
Carrier / Open	端口有通讯信号,且端口处于打开状态。
Carrier / Closed	端口有通讯信号,但端口处于关闭状态。

通过 EtherCAT 进行文件访问

Download	通过这个按钮,	文件可以被写入EtherCAT设备中。
Upload	通过这个按钮,	可以从EtherCAT设备中读取一个文件。

"DC"选项卡(分布时钟)

General EtherCAT Settings DC	Process Data Startup CoE - Online Diag History Online
Operation Mode:	DC-Synchron (input based)
	Advanced Settings

附图 129: "DC"选项卡 (分布时钟)

Operation Mode

选项(可选):

- FreeRun
- SM-Synchron
- DC-Synchron (Input based)
- DC-Synchron

Advanced Settings… 用于重新调整TwinCAT时钟的高级设置,这是EtherCAT从站实时特性的决定性因素

关于分布时钟的详细信息,请参见<u>http://infosys.beckhoff.com</u>:

 $\label{eq:Fieldbus Components} \rightarrow \mbox{EtherCAT Terminals} \rightarrow \mbox{EtherCAT System documentation} \rightarrow \mbox{EtherCAT basics} \rightarrow \mbox{Distributed Clocks}$

Sync Manager (同步管理器)

列出了Sync Manager 同步管理器(SM)的配置。 如果EtherCAT设备有一个邮箱,SMO用于邮箱输出(MbxOut),SM1用于邮箱输入(MbxIn)。 SM2用于输出过程数据(输出),SM3(输入)用于输入过程数据。

如果选择了一个输入,相应的 PDO 分配会显示在下面的 PDO 分配列表中。

PDO 分配

所选Sync Manager 同步管理器的 PDO 分配。所有为该Sync Manager 同步管理器类型定义的 PDO 都在这里列出:

- 如果在Sync Manager 同步管理器列表中选择了输出Sync Manager 同步管理器(输出),则显示所有的 RxPDO。
- 如果在Sync Manager 同步管理器列表中选择了输入Sync Manager 同步管理器(输入),则显示所有的 TxPDO。

所选条目是参与过程数据传输的 PDO 。在System Manager(系统管理器)的树状图中,这些 PDO 被显示为 EtherCAT 设备的变量。变量名称与 PDO 的 Name 参数相同,如 PDO 列表中所示。如果 PDO 分配列表中的一 个条目被停用(未被选中且呈灰色),这表明该输入被排除在PDO分配之外。为了能够选择一个灰色的 PDO , 必须先取消选择当前选定的PDO。



激活 PDO 分配

✓ 如果改变 PDO 分配以激活新的PDO分配,

- a) EtherCAT从站必须运行一次PS状态转换周期(从Pre-OP到Safe-OP)(见<u>Online(在线)选项卡</u> [▶<u>103]</u>),
- b)且System Manager (系统管理器)必须重新加载EtherCAT从站
 - (Definition of the second se

PDO list (PDO 列表)

该 EtherCAT 设备支持的所有 PDO 列表。所选 PDO 的内容显示在 PDO Content 列表中。PDO 配置可通过双 击条目进行修改。

列	escription
Index	DO 索引。
Size	D0 大小 (单位: 字节)。
Name	DO名称。 如果这个 PDO 被分配给一个Sync Manager 同步管理器,它将作为从站的一个变量出现,并以 这个参数作为名称。
Flags	固定内容: 该 PDO 内容固定, System Manager (系统管理器)无法更改。
	必须填写的 PDO 内容。该 PDO 为必填项,因此必须分配给一个Sync Manager 同步管理器!因此,该 PDO 不能从 PDO Assignment 列表中删除。
SM	皮分配 PDO 的 Sync Manager 同步管理器。如果该条目为空,则该 PDO 不参与过程数据通 言。
SU	皮分配 PDO 的同步单元。

PDO Content (PDO 内容)

显示当前选中的 PDO 内容。如果 PDO 的标志F(固定内容)没有被设置,表示其内容可以被修改。

Download (下载)

对于具备 Mailbox 邮箱功能的智能设备, PDO Configuration (配置)和PDO Assignment (分配)都可以下载 到设备上。这是一个可选的功能,并非所有 EtherCAT 从站都支持。

PDO 分配

如果选择这个复选框,在 PDO 分配列表中配置的 PDO 分配会在启动时下载到设备。发送给设备的请求命令可以在<u>Startup [▶__100]</u>选项卡中查看。

PDO 配置

如果选择了该复选框,各 PDO 的配置(如 PDO 列表和 PDO 内容显示中所示)将被下载到EtherCAT从站。

5.2.8 导入/导出 EtherCAT 设备为 SCI 和 XTI 文件

SCI 和 XTI 导出/导入 - 处理用户定义/修改的 EtherCAT 从站

5.2.8.1 基本原则

EtherCAT 从站一般通过以下要素进行参数化:

- 周期性过程数据(PDO)
- 同步特性(分布时钟DC、FreeRun、SM-Synchron)
- CoE 参数(非周期性对象字典)

注意: 根据从站的类型, 这三个要素可能不会全部出现。

为了更好地理解导出/导入功能,暂时只考虑 IO 配置的常规流程:

- 用户/编程人员在 TwinCAT 系统环境中进行 IO 配置。这涉及到所有输入/输出设备,例如连接到所用现 场总线的驱动器。 注意:在以下章节中,仅说明 TwinCAT 系统环境中的 EtherCAT 配置。
- 用户手动将设备添加到配置中,或通过在线系统执行扫描。
- 然后配置 I0 系统。
- 插入一个从站时,系统配置中出现从站供应商提供的默认配置,包括默认 PDO、默认同步方法和 ESI (XML 设备描述文件)中定义的 CoE StartUp 参数。
- 如果有必要,可以根据相应的设备文档修改从站的配置元素,例如 PD0 配置或同步方法。

有时需要在其他项目中重复使用参数完全相同的从站,而不必在从站默认配置的基础上进行重复修改。为了实现这个功能,需要执行如下步骤:

- 从项目中导出从站配置,
- 以文件形式存储和传输,
- 导入到另一个 EtherCAT 项目中。

TwinCAT 为此提供了两种方法:

- 用于 TwinCAT 环境中: Export/Import as xti 文件 或
- 外部使用,即用于非 TwinCAT 的EtherCAT 主站: Export/Import as sci 文件。

举例说明:一个标准的 EL3702 端子模块被设置为 2 倍超采样(蓝色),并添加了选项 PD0 "StartTimeNextLatch" (红色):



下面演示上述两种导出和导入修改过配置的端子模块的方法。

5.2.8.2 导出/导入 xti 文件的步骤(用于 TwinCAT 环境)

每个 IO 设备都可以单独导出/保存:







并通过"Insert Existing item (插入现有项目)"在另一个 TwinCAT 系统中再次导入:


关于适用性的说明(2021/01)

TwinCAT 3.1 build 4024.14 及以上版本才支持 SCI 方法。

SCI 文件 (Slave Configuration Information) 基于 ESI 文件 (EtherCAT Slave Information) 的设置选 项, 描述了 EtherCAT 从站 (端子模块、端子盒、驱动器...) 具体完整的配置。也就是说, 它包括 PDO、CoE 和同步特性。

Export:

通过菜单选择单个设备(也可进行多选):
 TwinCAT → EtherCAT Devices → Export SCI.

WinCAT Project34 - TcXaeShell							
File Edit View Project Build Debug	Twi	nCAT TwinSAFE PLC Team Scope	Tool	s Wir	ndow Help		
0 - 0 🐮 - 눕 - 🖕 💾 👗 🗗 (Windows	•	- 🕨	Attach 👻	-	5
Build 4024.12 (Loaded) 🔹 🚽 🔛 🧱	12	Activate Configuration					-
		Restart TwinCAT System					
Solution Explorer +	-	Restart TwinCAT (Config Mode)					
	2	Reload Devices		e			
Search Solution Explorer (Ctrl+ü)	ā	Toggle Free Run State					
Solution 'TwinCAT Project34' (1 project)		Show Online Data		New	-	Da a a	
TwinCAT Project34		Show Sub-Itaria		Name Ch 1	e Duele Court	riags	
SYSTEM	6.0	Show Sub Items		Chi		MF	(
MOTION	1	Hide Disabled Items		Chi	Sample U Sample 1	MFO	
PLC	5	Software Protection		Ch1	Sample 2	FO	,
SAFETY	REG		_	Ch1	Sample 2	FO	
96. C++	EE	Access Bus Coupler/IP Link Register		Ch1	Sample 3	FO	
		Update Firmware/EEPROM	->	Ch1	Sample 5	FO	
▲ ☑ I/O		Show Realtime Ethernet Compatible Devices)):			
▲ " E Devices		File Handling	-	01			-
Device I (EtherCAI)		Selected Item	.	Uns	Name		туре
image ↑ Image				0.0	Ch1 CycleCount		UINT
		EtherCAI Devices	•	Ð	port SCI		
P SyncUnits	٩	TcProjectCompare		U	pdate Device Descript	ions (via ETG We	ebsite)
N Dutputs		Target Browser	•	R	eload Device Descripti	ons	
b InfoData		Pada Diat		N	anage User Defined W	/hitelist	
Term 1 (EK1100)		Bode Plot					
		Filter Designer	•	N	ianage User Defined B	lacklist	
✓ 📲 Term 2 (EL3702)		About TwinCAT					

• 如果 TwinCAT 处于离线状态(即没有连接到一个实际运行的控制器),可能会出现一个警告信息,因为 在执行该功能后,系统会尝试重新加载 EtherCAT网络。但是,这并不会影响到结果,可以通过点击 OK 来确认:

TcXaeShell	×
Init12\IO: Set State TComObj SAFEOP: Set Objects (2) to SAFEOP AdsError: 1823 (0x71f, '')	>>
0	(

调试

• 还可以提供描述信息:

Export SCI b	ased on specification 1.0.12.3 (Draft)	x
Name	EL3702 with added StartTimeNextLatch]
Description	just an example for a specific description]
Options	Keep Modules	
	Keep FSoE Module Information	
	AoE Set AmsNetId	
	EoE Set MAC and IP	
	CoE Set cycle time (0x1C3x.2)	
	Export	

• 对话框的说明:

[
Name		SCI 的名称,由用户指定。
描述		实际应用的从站配置描述,由用户指定。
Options	Keep modules (保留模块)	如果一个从站支持 modules/slots (模块/插槽),用户可以决定是否导出这些模块/插槽,或者在导出时将模块和设备数据合并。
	AoE Set AmsNetId	配置的 AmsNetId 被导出。通常情况下,这取决于网络,不能总是事先确定。
	EoE Set MAC and IP	配置的虚拟 MAC 和 IP 地址存储在 SCI 中。通常情况下,这些都取决于网络,不能总是事先确定。
	CoE Set cycle time(0x1C3x.2)	配置的周期时间被导出。通常情况下,这取决于网络,不能总是事先确定。
ESI		参考原始 ESI 文件。
Export		保存 SCI 文件。

• 系统提供下述列表视图用于多重选择(Export multiple SCI files 导出多个 SCI 文件):

	Export SCI		×
Inputs	All None	Name	Pay 1 (Drive 1)
Outputs	Box 1 (Drive1)	Name	box (biver)
👂 🛄 InfoData	Box 2 (Drive1)	Description	- 1 of 2 axis is configured (in position mode)
🔺 幸 Box 1 (Drive1)			Distributed clocks synchronization is enabled
🔺 幸 Module 1 (Position Mode)			- Software position range limit (0x607D) is set
Position Inputs			
Position Outputs			
WcState			
InfoData			
Box 2 (Drive1)			
Mappings		Options	✓ Keep Modules
NC-Task 1 SAF - Device 1 (EtherCAT) 1			AoE Set AmsNetId [10.35.16.42.2.2]
			EoE Set MAC and IP [02 01 05 10 03 e9 192.1
			CoE Set cycle time (0x1C3x.2)
			<u>E</u> xport

- 选择要导出的从站:
 - A11:
 - 所有从站都被选中进行导出。
 - None: 所有从站都被取消选择。

٠

• sci 文件可以保存在本地:

Dateiname: EL3702	with added StartTimeNextLatch.sci	
Dateityp: SCI file	(*.sci)	
执行导出:		
Export SCI	based on specification 1.0.12.3 (Draft)	
Name	EL3702 with added StartTimeNextLatch	
Description	just an example for a specific description	^
SCI Crea	ted ×	
The SC StartTin	I file 'C:\TwinCAT\3.1\Config\lo\EtherCAT\EL3702 with added neNextLatch.sci' was created	
	Open Folder Close	
	AoE Set AmsNetId	
	EoE Set MAC and IP	
	CoE Set cycle time (0x1C3x.2)	
	Export	
		:

Import

•

- 一个 sci 描述可以像任何普通的倍福设备描述一样, 手动插入到 TwinCAT 配置中。
- sci 文件必须位于 TwinCAT ESI 路径中, 通常在: C:\TwinCAT\3.1\Config\Io\EtherCAT

EL3702 with add	led St	tartTimeNextLatch.sc	i 11.01.2021 13:29	SCI-Datei	6 KB
下					
打开选择对话框:					
 Term 1 (EK1100) InfoData Term 2 (EL3) Term 3 (EL10)) 702) 2081				
🍐 Mappings	*ם	Add New Item			
		Insert New Item			

调试

• 显示 SCI 设备,选择并插入所需设备:

Add EtherCAT device at port B (E-Bus) of Term 3 (EL1008)	×
Search: EL370 Name: Term 4 Multiple: 1 🚖	OK
Type: Beckhoff Automation GmbH & Co. KG Analog Input Terminals XFC (EL3xxx) EL3702 2Ch. Ana. Input +/-10V, DIFF, Oversample EL3702-0015 2Ch. Ana. Input +/-150mV, DIFF, Oversample (SCI) Term 2 (EL3702) with Start	Cancel Port A D B (E-Bus) C
Extended Information Show Hidden Devices Show Su	b Groups

补充说明

• 可以通过常规选项对话框(Tools → Options → TwinCAT → Export SCI)对 SCI 功能进行设置:

Options					?	×
Options Search Options (Ctrl+E) Tabs and Windows Task List Trust Settings Web Browser Projects and Solutions Source Control Work Items Text Editor	\$	~	Default export options AoE Add AmsNetId CoE Set cycle time 0x1C3x.2 EoE Add IP and MAC Keep Modules Generic Reload Devices	False True False True Yes	?	×
 Debugging NuGet Package Manager Text Templating TwinCAT Export SCI Measurement PLC Environment TwinSAFE Environment XAE Environment 	~	Ac If t the	E Add AmsNetId he slaves supports AoE the init comm SCI, otherwise the flags "GenerateOv	and to set the slave AMS Net I vnNetId" and "InitializeOwnNe OK	D is adde tld" pers Cance	ed to ist. el

设置说明:

Default export	AoE 设置 AmsNetId	默认设置: 是否导出配置的 AmsNetId。
options(默认的导电选项)	CoE Set cycle time(0x1C3x.2)	默认设置:是否导出配置的周期时间。
的守山远坝/	EoE Set MAC and IP	默认设置: 是否导出配置的 MAC 和 IP 地址。
	Keep modules (保留模块)	默认设置:模块是否持续存在。
Generic (通用 选项)	Reload Devices(重新载入设备)	设置是否在 SCI 导出前执行重新载入设备命令。 强烈建议这样做,以确保从站配置的一致性。

如果需要, SCI 错误信息会显示在 TwinCAT 日志的输出窗口:

Show output from: Export SCI 🔹 🖌 🖆 🖆	Output			
	Show output from:	Export SCI	- 🖆 🖆 💥 🔁	
02/07/2020 14:09:17 Reload Devices 02/07/2020 14:09:18 Box 1 (Drive1) No EtherCAT Slave Information (ESI) available for 'Box 1 (Driv	02/07/2020 14: 02/07/2020 14:	09:17 Reload Devices 09:18 Box 1 (Drive1) No EtherCAT Slav	e Information (ESI) available f	for 'Box 1 (Drive1)

5.3 EtherCAT 从站的一般调试说明

该摘要简单介绍了 TwinCAT 下的 EtherCAT 从站运行的若干方面。关于详细信息,可查看相应章节,例如 EtherCAT 系统文档。

实时诊断: WorkingCounter、EtherCAT State 和 Status

一般来说, EtherCAT 从站提供可供控制任务使用的各种诊断信息。

这种诊断信息与不同的通信层级有关。因此,它有不同的来源,也会在不同的时间进行更新。

任何应用,如果严格要求现场总线的 I/O 数据保持正确和最新,就必须对相应的底层进行诊断性访问。 EtherCAT 和 TwinCAT System Manager 全面提供这种诊断要素。下面讨论那些有助于控制任务进行诊断,且 在正常运行时(而不仅是在调试阶段),能够在当前周期保持准确刷新的诊断要素。



附图 130: 选择 EtherCAT 从站的诊断信息

一般来说, EtherCAT 从站提供

 典型的从站通信诊断(成功参与过程数据交换以及正确运行模式的诊断) 这种诊断对所有从站都一样。

以及

 典型的通道功能诊断(与设备有关) 参见相应的设备文件

图选择 EtherCAT 从站的诊断信息中的颜色也与System Manager (系统管理器)中的变量颜色相对应,参见图 PLC 中的基本 EtherCAT 从站诊断。

颜色	含义
黄色	从站到 EtherCAT 主站的输入变量,在每个周期内更新
红色	EtherCAT 主站到从站的输出变量,在每个周期内更新
绿色	EtherCAT 主站的信息变量,非周期性更新。这意味着,在任意的特定周期,它们有可能并不 代表最新的状态。因此,通过 ADS 读取此类变量非常有用。

图 PLC 中的基本 EtherCAT 从站诊断显示了实现基本 EtherCAT 从站诊断的示例。这里使用的是倍福 EL3102 (2 通道模拟量输入端子模块),因为它既能提供典型的从站通信诊断,又能提供通道特有的功能诊断。在 PLC 中创建结构体作为输入变量,每个结构体都与过程映像相对应。



附图 131: PLC 中的 EtherCAT 从站基本诊断

这里包括以下几个方面:

代码	功能	实施	应用/评估
А	EtherCAT 主站的诊断信息 周期性更新(黄色)或非周期性提供(绿		至少要对 PLC 中最近一个周期的 DevState 进行评估。
	色)。		相对于 EtherCAT 系统文档中所涉及诊断,这 里的EtherCAT 主站诊断信息提供了更多的可 能性。几个关键词:
			• 主站中的 CoE 用于与/通过从站进行通信
			• TcEtherCAT. 1ib 功能
			• 执行在线扫描
В	在选择的示例中(EL3102), EL3102包括 两个模拟量输入通道, 传输最近周期的单	Status	为了确保上级 PLC 任务(或相应的控制应 田)能够获取正确的数据,必须评估从站功能
	一功能状态。	• 位符号可参见设备手册	的状态。因此,此类信息与最近一个周期的过
		 具他设备可能提供更多的信息,或者没有典型的从站信息 	程数据一起提供。
С	对于每个拥有周期性过程数据的 EtherCAT	WcState (工作计数器)	为了使上级 PLC 任务(或相应的控制应用)
	从站是否成功、无错误地参与了过程数据	0: 在最近一个周期中有效的实时通 信	」站的通信状态。因此,此类信息与最近一个周
	的周期性交换。于是在 System Manager 中提供了 FtherCAT 从站在最近周期的这	 1. 无效的实时诵信	期的过程数据一起提供。
	一重要的基本信息,并且与 EtherCAT 主	这可能会对位于同一 SvncUnit(同	
	站的综合诊断变量(见 A 点) 具有相同的 内容,以进行链接。	步单元)中其他从站的过程数据产 生影响。	
	1.		
	2.		
D	EtherCAT 主站的诊断信息在从站中表示, 以便于链接, 但实际上是由主站为相关的	State	EtherCAT 主站的信息变量,非周期性更新。 这意味着,在任意的特定周期,它们有可能并
	从站确定和进行表示。这种信息不能称为实时信息,因为它	从站的当前状态(INITOP)。止 常运行时,从站必须处于 OP(=8) 状态。	不代表最新的状态。因此,可以通过 ADS 读取此类变量。
	• 除了系统启动时,很少/从不 改变。	AdsAddr	
	 本身是非周期性确定的(例如 EtherCAT 状态) 	ADS 地址用于从 PLC/任务通过 ADS 与 EtherCAT 从站进行通信,例如 对 CoE 进行读/写。从站的 AMS- NetID 与 EtherCAT 主站的 AMS- NetID 相对应;通过端口(= EtherCAT 地址),可以与各个从站 进行通信。	

注意

诊断信息

强烈建议对所提供的诊断信息进行评估,以便应用能够适当的反应。

CoE 参数目录

CoE 参数目录(CanOpen-over-EtherCAT)用于管理相关从站的设定值。在某些情况下,当调试一个相对复杂的 EtherCAT 从站时,可能需要在这里进行修改。它可以通过 TwinCAT System Manager 访问,参见图 *EL3102, CoE 字典*:

G	General EtherCAT DC Process Data Startup CoE - Online Online							
	Update	List 📃 Auto Upd	ilate 📘	Single Update 🔽				
	Advance	ed						
	Add to Sta	artup Offline Data		Module OD (Aol				
	Index	Name	Flags	Value				
	<u>.</u>	Al Inputs Ch.2	RO	>17<				
	⊕ 6401:0	Channels	RO	>2<				
	Ė 8000:0	Al Settings Ch.1	RW	> 24 <				
	8000:01	Enable user scale	RW	FALSE				
	8000:02	Presentation	RW	Signed (0)				
	8000:05	Siemens bits	RW	FALSE				
	8000:06	Enable filter	RW	FALSE				
	8000:07	Enable limit 1	RW	FALSE				
	80:008	Enable limit 2	RW	FALSE				
	8000:0A	Enable user calibration	RW	FALSE				
	8000:0B	Enable vendor calibration	RW	TRUE				

附图 132: EL3102, CoE 字典

EtherCAT 系统文档

必须遵守 <u>EtherCAT 系统文档</u> (EtherCAT 基础知识-->CoE 接口) 中的全面描述!

简要摘录:

- 在线目录中的更改是否保存在从站本地,这取决于从站设备。EL 端子模块(EL66xx 除外)能够以这种 方式保存修改的参数。
- 用户必须管理对"StartUp"列表的更改。

TwinCAT System Manager 中的调试助手

TwinCAT 中引入了调试界面,这是 EL/EP 等 EtherCAT 设备持续开发过程的一个新增功能。从 TwinCAT 2.11R2 及以上版本开始,都在 TwinCAT System Manager 中提供了调试助手。它们通过适当扩展的 ESI 配置 文件集成到 System Manager 中。



附图 133: EL3204 调试助手示例

这个调试过程同时还管理:

- CoE 参数目录
- DC/FreeRun 模式
- 可用的过程数据(PDO)

尽管"Process Data"、"DC"、"Startup"和"CoE-Online"等过去必须的设置选项卡仍然需要显示,但如果使用调试助手,建议不要用它们来改变自动生成的设置。

调试工具并未涵盖 EL/EP 设备所有可能的应用。如果可用的设置选项不够齐全,用户可以像过去一样手动进行 DC、PDO 和 CoE 设置。

EtherCAT 状态: TwinCAT System Manager 的自动默认行为和手动操作

工作电源接通后, EtherCAT 从站必须经历以下状态

- INIT
- PREOP
- SAFEOP
- 0P

以确保稳定运行。EtherCAT 主站根据从站的初始化流程来主导每个从站的状态,该流程是在 ESI/XML 和用户 设置(分布时钟(DC)、PD0、CoE)中专为调试设备而定义的。另请参见链接"<u>通信原理,EtherCAT 状态机</u> [▶<u>26]</u>"。根据需要完成配置的数量以及整体通信情况,启动过程可能需要几秒钟。

EtherCAT 主站本身在启动时必须经过这些例行的步骤,直到目标状态 OP 。

用户所需的目标状态可在系统管理器中进行设置,TwinCAT 启动时会自动引导状态切换。一旦 TwinCAT 进入 RUN状态,TwinCAT EtherCAT 主站就会逐步达到目标状态。

标准设置

EtherCAT 主站的 advanced settings (高级设置)的标准设置如下:

- EtherCAT 主站: OP
- 从站: OP 该设置同样适用于所有从站。

调试



附图 134: System Manager 的默认行为

此外,任何特定从站的目标状态均可在"Advanced Settings"对话框中设置;标准设置仍然是 OP。



附图 135: 从站的默认目标状态

手动控制

在某些特殊原因下,可能需要从应用/任务/PLC 中控制EtherCAT状态。例如:

- 出于诊断的原因
- 为了触发一个可控的 EtherCAT 重启过程
- 因为需要改变 EtherCAT 主站的启动时间

此时适合在 PLC 程序中调用来自 *TcEtherCAT. 1ib* 的 PLC 功能块(包含在TwinCAT 标配功能中)并使用 *FB_EcSetMasterState* 等以可控的方式推进各种状态的切换。

所以,在 EtherCAT 主站设置中将主站和从站不(的目标状态)都设置到 INIT 状态是很有用的。

<u>TcUtilities.lib*31</u> .1.11 14:11:32						
TcEtherCAT.lib						
STANDARD.LIB 5.6.98 12:03:02						
Bausteine						
🔲 🖻 🕋 🧰 CoE Interface						
🔲 🖶 🧰 Conversion Functions						
📗 🗄 🖷 🧰 Distributed Clocks						
📗 🗄 🖷 🧰 EtherCAT Commands						
ĒĒĒĒ.therCAT Diagnostic						
🛱 🖓 🔄 EtherCAT State Machine						
FB_EcGetAllSlaveStates (FB)						
FB_EcGetMasterState (FB)						
FB_EcGetSlaveState (FB)						
FB_EcReqMasterState (FB)						
FB_EcReqSlaveState (FB)						
FB_EcSetMasterState (FB)						
FB_EcSetSlaveState (FB)						
FoE Interface						

附图 136: PLC 功能块

关于 E-Bus 电流的说明

EL/ES 端子模块置于 DIN 导轨上,紧跟在耦合器后面。总线耦合器可以向后续的EL 端子模块供给 5V 的 Ebus 系统电压;耦合器原则上可以负担最多 2 A 的 E-Bus 电流。关于每个 EL 端子模块需要消耗多少 Ebus 电流的信息,可参见倍福公司网站和产品目录。如果后续的端子模块需要的电流超过了耦合器可以提供的 电流,则必须在 I/O 站的适当位置插入E-Bus电源端子模块(例如 EL9410)。

预先计算的最大 E-Bus 理论电流在 TwinCAT System Manager 中显示为一列数值。如果预计E-Bus供电不足, 剩余电流总额就会是负数, 并以感叹号(!)标记; 在这种位置前面需要插入一个E-Bus电源模块。

General A	dapter E	therCAT	Online	CoE - On	line					
Netld:	1	0.43.2.149.	2.1				A	dvanced S	ettings	
Number	Box N	ame		Address	Тур	e		In Size	Out S	E-Bus (
1	Term	1 (EK110	0)	1001	EK1	100				
2	Term	2 (EL3102	2)	1002	EL3	102		8.0		1830
3	Term	4 (EL2004	4)	1003	EL2	004			0.4	1730
4	Term	5 (EL2004	4)	1004	EL2	004			0.4	1630
5	Term	6 (EL7031	1)	1005	EL7	031		8.0	8.0	1510
6	Term	7 (EL2808	3)	1006	EL2	808			1.0	1400
1 7	Term	8 (EL3602	2)	1007	EL3	602		12.0		1210
8	Term	9 (EL3602	2)	1008	EL3	602		12.0		1020
9	Term	10 (EL360	02)	1009	EL3	602		12.0		830
10	Term	11 (EL360	02)	1010	EL3	602		12.0		640
11	Term	12 (EL360	02)	1011	EL3	602		12.0		450
12	Term	13 (EL360	02)	1012	EL3	602		12.0		260
13	Term	14 (EL360	02)	1013	EL3	602		12.0		70
c 14	Term	3 (EL6688	3)	1014	EL6	688		22.0		-240 !

附图 137: E-Bus 电流非法超出电源限值

从 TwinCAT 2.11 及以上版本开始,在该配置激活时,警告信息"E-Bus Power of Terminal..." 将出现在 日志窗口:

Message

E-Bus Power of Terminal 'Term 3 (EL6688)' may to low (-240 mA) - please check!

附图 138: 超过 E-Bus 电流的警告信息

注意

注意! 可能发生故障!

一个 I/O 站里面所有 EtherCAT 端子模块的 E-Bus 电源必须使用相同的接地电位!

6 附录

6.1 EtherCAT AL 状态代码

详细信息请参见 <u>EtherCAT系统描述</u>。

6.2 固件兼容性

倍福 EtherCAT 设备在交付时都装有最新的固件版本。固件和硬件必须相互兼容;但不是每种组合都能确保兼 容性。下面的概述显示了可以运行固件的硬件版本。

注意

- 建议为相应的硬件使用可用的最新固件
- 对于已交付的产品, 倍福没有任何义务为客户提供免费固件更新。

注意

设备损坏风险!

请注意<u>单独页面</u>[▶<u>123]</u>上的固件更新说明。 如果在固件更新时设备处于 BOOTSTRAP 模式,则在下载新固件时不会检查新固件的适用性。 这可能导致设备损坏!因此,请务必确保固件适用于硬件版本!

EL2409						
硬件 (HW)	固件 (FW)	修订版本号	发布日期			
00*	00*	EL2409-0000-0016	2024 年 05 月			

*)这是在编写本文件的时兼容的固件/硬件版本。请在倍福网页上查看是否有更多最新文档。

本节介绍了倍福 EL/ES、ELM、EM、EK 和 EP 系列 EtherCAT 从站设备的更新情况。只有在与倍福支持部门协商后才能进行固件更新。

注意

仅使用 TwinCAT 3 软件!

必须在安装了 TwinCAT 3 之后才能进行倍福 IO 设备的固件更新。建议尽可能使用最新的固件,可在倍福公 司网站上免费下载 <u>https://www.beckhoff.com/en-us/</u>。

为了更新固件, TwinCAT 可以在 FreeRun 模式下运行, 不需要付费许可。

待更新的设备通常可以保留在安装位置,但 TwinCAT 必须在 FreeRun 模式下运行。请确保 EtherCAT 通讯 良好(没有丢失帧等)。

不应使用其他 EtherCAT 主站软件,例如 EtherCAT Configurator,因为它们可能不支持复杂的更新固件、 EEPROM 和其他设备组件。

储存地点

一个 EtherCAT 从站最多可以在三个位置上存储运行数据:

• 每个 EtherCAT 从站都有一个设备描述文件,包括标识(名称、产品代码)、时序定义、通信设置等。 该设备描述文件(ESI: EtherCAT Slave Information)可以从 Beckhoff 网站下载区的<u>zip 文件</u>中下载,并在 EtherCAT 主站中用于离线组态,例如在 TwinCAT 中。 最重要的是,每个 EtherCAT 从站都将其可供电子读取的设备描述文件(ESI)存放在其本地存储芯片,即 ESI EEPROM 中。从站上电以后,该描述文件将加载到从站本地,并告知其通信配置;另一方面, EtherCAT 主站可以通过这种方式识别从站,并相应地设置 EtherCAT 通信。

注意

用项目定义的 ESI-EEPROM 写入

ESI 文件是设备制造商根据 ETG 标准为相应产品开发和发布的。

- ESI 文件的含义:禁止从使用侧(比如用户)进行修改。

- ESI EEPROM 的含义:即使技术上允许写入,EEPROM 中的 ESI 部分和可能存在的空闲存储区域也不得在正常更新过程之外进行更改。特别是对于周期性的内存写入(运行时间计数器等),必须使用专门的存储器产品,例如EL6080 或 IPC 自己的 NOVRAM (掉电保持存储器选件)。

- 根据功能和性能的不同, EtherCAT 从站有一个或几个本地处理器来处理 I/O 数据。相应的程序就称作 Firmware **固件**, 文件格式为 *. efw 。
- 在一些 EtherCAT 从站中, EtherCAT 通讯也可能集成在这些本地处理器中。此时,本地处理器通常是一个 FPGA 芯片,带有 *.rbf 固件。

客户可以通过 EtherCAT 现场总线及其通讯机制来访问 Firmware(固件)。Firmware 的更新或读取是通过非 周期性邮箱通信(mailbox)或对 ESC 的寄存器访问实现的。

如果要更新从站的固件,TwinCAT System Manager 提供使用新固件刷新上述三处运行数据的机制。从站通常不会检查新的固件是否合适,也就是说,如果下载了错误的固件,从站可能就无法再运行。

通过 bundle firmware (捆绑固件) 简化更新

使用所谓的 bundle firmware (捆绑固件)进行更新更为方便:此时从站处理器的固件和 ESI 描述组合在一个 *.efw 文件中;固件更新期间,在端子模块中的 Firmware 和 ESI 都会改变。要实现这种功能,要求以下几点:

- 固件为打包格式: 可通过文件名识别, 其中还包含修订版本号, 例如 ELxxxx-xxxx_REV0016_SW01. efw
- 在下载对话框中输入密码=1 时,使用捆绑固件更新。如果密码=0(默认设置),则只进行固件更新,不进行 ESI 更新。
- 只用于支持此功能的设备。打包文件的内容通常不能再修改;这个功能是自 2016 年以来诸多新开发功能的一部分。

更新之后,应确认是否成功

• ESI/Revision: 例如, 通过 TwinCAT ConfigMode/FreeRun 中的在线扫描, 这是确定固件修订版本的简 便方法

• Firmware: 例如, 通过查看设备的 CoE Online 数据

注意

设备损坏风险!

- ✔ 下载新设备文件时注意以下几点
- a) EtherCAT 设备的固件下载不能中断
- b) 必须确保通畅的 EtherCAT 通讯。必须避免 CRC 错误或丢帧。
- c)供电必须稳定。信号电平必须符合规范。
- ➡ 如果在更新过程中出现故障, EtherCAT 设备可能无法使用, 只能返回制造商重新调试。

6.3.1 设备描述 ESI 文件/XML

关于更新 ESI 描述文件/EEPROM 的注意事项						
一些从站在 EEPROM 中存储了用于生产的校准和配置数据。在更新过程中,这些信息会被覆盖,无法恢复。						

ESI 设备描述存储在从站上,并在启动时加载。每个设备描述都有一个唯一标识符,包括从站名称(9 个字符/9 位数)和修订版本号(4 位数)。在 System Manager 中配置的每个从站都在 EtherCAT 选项卡中显示其标识符:

🕀 🚱 SYSTEM - Configuration					
NC - Configuration	General EtherCAT	Process Data Startu	p CoE - Online	Online	
NC - Configuration PLC - Configuration J/O - Configuration J/O Devices Device 2 (EtherCAT) Device 2-Image Device 2-Image-Info Device 2-Image-Info Device 2-Image Device 2-Image Devi	General EtherCAT Type: Product/Revision: Auto Inc Addr: EtherCAT Addr: Previous Port:	Process Data Startu EL3204 4Ch. Ana. In EL3204-0000-0016 FFFF 1002	p CoE - Online	Online Advanced Settings	
🗄 📲 Term 3 (EL3201)					

附图 139: 由名称 EL3204-0000 和修订版本号 0016 组成的设备标识符

配置的标识符必须与作为硬件使用的实际设备描述兼容,即从站在启动时加载的描述(本例中为 EL3204)。 通常情况下,配置的版本必须与端子模块网络中实际存在的版本相同或更低。

有关这方面的进一步信息,请参考 EtherCAT 系统文件。

● XML/ESI 描述的更新 ■ みを的修订版本上所使用的 Firmwore(同件)和 I

设备的修订版本与所使用的 Firmware (固件)和 Hardware (硬件)密切相关。不兼容的组合会导致 故障,甚至使设备最终关闭。只有在与倍福支持(售后)部门协商后才能进行相应的更新。

ESI 从站标识符的显示

确定所配置的设备描述和实际设备是否相符的最简单方法是在 TwinCAT Config Mode/FreeRun 模式下扫描 EtherCAT 从站:

SYSTEM - Configuration NC - Configuration PLC - Configuration I/O - Configuration I/O - Configuration I/O Devices Device 2 (EtherCAT)	General Adapter Et
Devic Devic Devic Device	
Term ⊕	d (Config Mode only) (Config Mode only)
	s

附图 140: 右键单击 EtherCAT Device 扫描下级从站

如果找到的内容与配置的内容相符,则显示

TwinCAT System Manager 🛛 🔯					
i)	Configuration is ident	ical			
ОК					

附图 141: 配置是相同的

否则就会出现一个更改对话框,用于选择实际配置。

Check Configuration			⊠
Found Items: Term 5 (EK1101) [EK1101-0000-0017] Term 6 (EL3204) [EL3204-0000-0016] Term 7 [EL3201] [EL3201-0000-0017] Term 8 (EL9011)	Disable > Ignore > Delete > Copy Before > Copy After > Co	Configured Items: Term 1 (EK1101) [EK1101-0000-0017] Term 2 (EL3204) [EL3204-0000-0016] Term 3 (EL3201) [EL3201-0000-0016] Term 4 (EL9011)	
Extended Information			

附图 142: 更改对话框

在图*更改对话框*的示例中,发现了一个 EL3201-0000-**0017**,而原配置中是 EL3201-0000-**0016**。此时可以通过 Copy Before按钮来调整配置。必须选中Extended Information 复选框,以显示修订版本。

更改 ESI 从站标识符

ESI/EEPROM 标识符可以在 TwinCAT 下按如下方式更新:

- 必须与从站建立正确无误的 EtherCAT 通讯。
- 从站的状态无关紧要。
- 右键单击 Online 中显示的从站,打开 EEPROM Update 对话框,参见图 EEPROM 更新



附图 143: EEPROM 更新

在以下对话框中选择新的 ESI 描述,参见图选择新的 ESI。通过复选框 Show Hidden Devices 还能显示旧的、通常隐藏的从站版本。

Write EEPROM	X
Available EEPROM Descriptions:	ОК
EL3162 2Ch. Ana. Input 0-10V (EL3162-0000-0000)	Canad
EL3201 1Ch. Ana. Input PT100 (RTD) (EL3201-0000-0016)	Cancer
EL3201-0010 1Ch. Ana. Input PT100 (RTD), High Precision (EL3201-0010-0016)	
EL3201-0020 1Ch. Ana. Input PT100 (RTD), High Precision, calibrated (EL3201-0020-0016)	
EL3202 2Ch. Ana. Input PT100 (RTD) (EL3202-0000-0016)	
EL3202-0010 2Ch. Ana. Input PT100 (RTD), High Precision (EL3202-0010-0016)	
EL3204 4Ch. Ana. Input PT100 (RTD) (EL3204-0000-0016)	
B EL3311 1Ch. Ana. Input Thermocouple (TC) (EL3311-0000-0017)	
EL3311 1Ch. Ana. Input Thermocouple (TC) (EL3311-0000-0016)	
🕀 📲 EL3312 2Ch. Ana. Input Thermocouple (TC) (EL3312-0000-0017)	

附图 144: 选择新的 ESI

System Manager 弹出一个进度条,显示 EEPROM 写入的进度。首先写入数据,然后进行验证。



6.3.2 Firmware(固件)说明

确定固件版本

通过 TwinCAT System Manager 确定版本

如果主站可以在线访问从站, TwinCAT System Manager 会显示从站处理器的固件版本。点击需要检查其处理 器固件的 E-Bus 端子模块(在此例中为端子模块 2(EL3204)),并选择选项卡 *CoE Online*(CAN over EtherCAT)。

CoE Online 和 Offline CoE (在线 CoE 和离线 CoE)
 可用的 CoE 目录有两套:

 online: 如果 EtherCAT 从站支持,从站处理器会提供该功能。该 CoE 目录只有在从站连接并运行时才能显示。
 Offline: EtherCAT 从站信息文件 ESI/XML 包含的 CoE 默认内容。只有在 ESI 中包含了 CoE 目录 才能显示 (例如 "倍福 EL5xxx.xml")。
 要在两个视图之间切换,必须使用按钮 "Advanced "。

在图 EL3204 固件版本的显示中,所选 EL3204 的固件版本在 CoE 条目 0x100A 中显示为 03。



附图 145: EL3204 固件版本的显示

在 (A) 处, TwinCAT 2.11 表明当前显示的是 "Online CoE"目录。如果不是, 可以通过 Advanced Settings 中 (B) 处的 *Online* 选项和双击 *All Objects* 来加载 Online 目录。

6.3.3 更新从站处理器的固件 *. efw

● CoE 目录

Online CoE 目录由从站处理器管理,并存储在专用的 EEPROM 中,在固件更新期间一般不会改变。

切换到Online选项卡,更新从站处理器的固件,参见图固件更新。

SYSTEM - Configuration NC - Configuration For the second secon	General EtherCAT Process Data Startup	CoE - Online Online Current State: BOOT Requested State: BOOT Open	28
	DLL Status Port A: Carrier / Open Port B: No Carrier / Closed Port C: No Carrier / Closed Port D: No Carrier / Closed File Access over EtherCAT Upload	Look in: NewFW S & S P	
с	Name Online ♥ Underrange 0 ♥ Overrange 1 ♥ Linit 1 0x0 (0) ♥ Linit 2 0x0 (0) ♥ Error 1 ♥ TxPDO State 0 ♥ TxPDO Toggle 0 ♥ WcState 1 ♥ State 0x2134 <850.000> ♥ WcState 1 ♥ State 0x0003 (3) ♥ AdsAddr 00 00 00 00 03 01 E	E EigD at File name: EL3204_06.efw	

附图 146: 固件更新

除非倍福的支持(售后)部门另有说明,否则请按以下步骤进行。适用于 TwinCAT 2 和 TwinCAT 3 作为 EtherCAT 主站的情况。

• 将 TwinCAT 系统切换到 Config Mode/FreeRun,周期时间 >=1 ms(配置模式下默认为 4 ms)。不建议 在实时核运行时(Running 模式)进行固件更新。

Microsoft Visual Studio	Microsoft Visual Studio
Load I/O Devices	Activate Free Run
Yes No	Yes No

• 将 EtherCAT 主站切换到 PreOP



- 检查当前状态(B、C)
- 下载新的 *efw文件(一直等待,直到下载结束)。通常不需要密码。



- 下载完成后, 切换到 INIT, 再到 PreOP
- 短时切断从站电源(不要拉低电压!)
- 在 CoE 0x100A 内检查固件状态 (FW版本)是否被正确替换。

6.3.4 FPGA 固件 *. rbf

如果是用 FPGA 芯片处理 EtherCAT 通信, 固件更新则通过 *.rbf 文件完成。

- 用于处理 I/O 信号的从站处理器固件
- 用于 EtherCAT 通讯的 FPGA 固件(仅适用于带 FPGA 的端子模块)

端子模块序列号中包含的固件版本号包含这两个固件成分。如果修改了其中任何一个,固件版本号都会更新。

通过 TwinCAT System Manager 确定版本

TwinCAT System Manager 显示 FPGA 固件版本。点击 EtherCAT 总线的以太网卡(例中的 Device 2),选择 Online选项卡。

Reg:0002 栏表示各个 EtherCAT 设备的固件版本,以十六进制和十进制表示。

📴 TwinCAT System Manager		
Eile Edit Actions View Options Help		
] 🗅 🚅 📽 🔚 🎒 🗟 👗 🛍 🛱	💼 🗛 👌 🔜 🕋 🗸 💣 🔗	🙆 💱 🔨 🙆 🖹
SYSTEM - Configuration	General Adapter EtherCAT Online	
NC - Configuration	No Addr Name	State CRC Reg:0002 📐
	1 1001 Term 1 (EK1100)	OP 0 0x0002 (11)
🗄 📝 I/O - Configuration	2 1002 Term 2 (EL1012)	OP 0 0x0002 (10)
E I/O Devices	- 3 1003 Term 3 (EL2004)	
Device 2 (EtherCAT)	5 1005 Term 5 (EL4102)	OP 0 0x0008 (11)
Device 2-Image Device 2-Image	📕 🧧 6 1006 Term 6 (EL5001)	OP 0 0x0002 (11)
	7 1007 Term 7 (EL6751)	OP 0 0x000C (12)
E Qutputs	Actual State: OP	Send Frames: 74237
	Init Pre-Op Safe-Op Op	Frames / sec: 329
International Mappings	Clear CRC Clear Frames	Lost Frames: 0
	Number Box Name Address	s Type In Size 0 🔺
	1 Term 1 (EK1100) 1001	EK1100 0.0 0 📃
	2 Term 2 (EL2004) 1002	EL2004 0.0 0
	4 Term 4 (EL2004) 1003	EL2004 0.0 0
, Ready	,	Local () Free Run

附图 147: FPGA 固件版本定义

如果没有显示 Reg:0002 列,请右击表头,在右键菜单中选择Properties。



附图 148: 右键菜单Properties

出现Advanced Settings 对话框,可以选择要显示的列。在Diagnosis/Online View下,选择 '0002 ETxxxx Build' 复选框,以便激活 FPGA 固件版本显示。

Advanced Settings		×
⊡ · Diagnosis Online View ⊡ · Emergency ···· Scan	Online View O000 'ET1xxxx Rev/Type' O0002 'ET1xxxx Build' O004 'SM/FMMU Cnt' O006 'DPRAM Size' O008 'Features' O010 'Phys Addr' O012 'Phys Addr 2nd'	0000 Add
,		OK Abbrechen

附图 149: 对话框 Advanced Settings

更新

要更新以下 FPGA 固件

- EtherCAT 耦合器的 FPGA 固件: 耦合器必须具有 FPGA 固件版本 11 或更高版本;
- E-Bus 端子模块的 FPGA 固件:端子模块必须有 FPGA 固件版本 10 或更高版本。

旧的固件版本只能由制造商进行更新!

更新一个 EtherCAT 设备

如果没有给出其他规定(例如来自倍福支持部门),则必须满足以下顺序:

• 将 TwinCAT 系统切换到 Config Mode/FreeRun,周期时间 >=1 ms(配置模式下默认为 4 ms)。不建议 在实时核运行时(Running 模式)进行固件更新。



在 TwinCAT System Manager 中,选择需要更新 FPGA 固件的端子模块(例如:端子模块 5: EL5001),并在 EtherCAT 选项卡中点击Advanced Settings 按钮:

• 出现Advanced Settings 对话框。在 ESC Access/E² PROM/FPGA 下,点击Write FPGA 按钮:



• 选择带有新 FPGA 固件的文件(*.rbf),并将其传输到 EtherCAT 设备上:

Open	? ×
Search in: 🗀 FirmWare 💌	G 🤌 📂 🖽-
SocCOM_T1_EBUS_BGA_LVTTL_F2_S	64_BLD12.rbf
File name: A_LVTL_F2_S4_BLD12.rbf	Open
File type: FPGA File (*.rbf)	Cancel

- 一直等待,直到下载结束
- 短时切断从站电源(不要拉低电压!)。为了激活新的 FPGA 固件,需要重新启动 EtherCAT 设备(断 电重启)。
- 检查新的 FPGA 状态

注意

设备损坏风险!

在任何情况下,都不能中断 EtherCAT 设备下载固件的过程!如果下载固件的过程中发生了断电或者断网, EtherCAT 设备只能返回制造商重新调试!

6.3.5 同时更新多个 EtherCAT 设备

如果几个设备有相同的固件文件/ESI,这些设备的固件和 ESI 描述可以同时更新。

General Adapter Et	nerCAT Online	CoE - Online
No Addr	Name	State
1 1001	Term 5 (EK1101)) INIT
2 1002	Term 6 (EL3102)) INIT
3 1003 4 1004 5 1005	Term 7 (EL3102) Term 8 (EL3102) Term 9 (EL3102)	Request 'INIT' state Request 'PREOP' state Request 'SAFEOP' state Request 'OP' state
		Request 'BOOTSTRAP' state
		Clear 'ERROR' state
		EEPROM Update
		Firmware Update

附图 150: 多重选择和固件更新

选择所需的从站,如上所述在 BOOTSTRAP 模式下进行固件更新。

6.4 恢复出厂状态

要恢复 EtherCAT 设备("从站") CoE 对象的交付状态(出厂设置),可通过 EtherCAT 主站(例如 TwinCAT)使用 CoE 对象 Index 1011 *Restore default parameters*(参见图*选择 Restore default parameters*)。

General EtherCA	T DC Process Data Plc	Startup	CoE - Online	Online		
Update Li	st 📃 Auto Update	Single Upd	date 🗌 Show	v Offline Data		
Advanced	I					
Add to Start	up Online Data	Module	e OD (AoE Po	ort): 0		
Index	Name	F	lags Value		Unit	^
1000	Device type	R	RO 0x000	01389 (5001)		
1008	Device name	R	RO EL51()1		
1009	Hardware version	R	RO 27			
100A	Software version	R	RO 18			
i⊟ ·· 1011:0	Restore default parameters	R	RO > 1 <			
····· 1011:01	SubIndex 001 📐	R	RW 0x000	00000 (0)		
± 1018:0	Identity 🔨	R	RO > 4 <			
主 10F0:0	Backup parameter handling	R	RO > 1 <			
. <u>+</u> 1400:0	RxPDO-Par Outputs	R	> 6 <			

附图 151: 选择 Restore default parameters

Set Value Dia	alog ×
Dec: Hex:	1684107116 OK 0x64616F6C Cancel
Float:	1.6634185e+22
Bool:	0 1 Hex Edit
Binary:	6C 6F 61 64 4
Bit Size:	○1 ○8 ○16 ●32 ○64 ○?

附图 152: 在 Set Value dialog 中输入一个恢复值

双击 SubIndex 001, 进入设置值对话框。将重置值 1684107116 输入字段 Dec 中, 或将数值 0x64616F6C 输入字段 Hex 中, 并按 OK 确认(图: \overline{c} Set Value dialog 中输入恢复值)。

- 从站中所有可写的条目都将重置为默认值。
- 只有直接对从站的 Online CoE 进行重置,才能成功恢复出厂值。在离线 CoE 中不能更改任何值。
- 为此, TwinCAT 必须处于 RUN 或 CONFIG/Freerun 状态,即保持 EtherCAT 数据交换。确保 EtherCAT 传输正确无误。
- 由于进行了重置,因此不会进行单独确认。如要进行验证,可以事先向某个可写对象写入一个值。
- 该重置过程也可以作为从站 Startup List 的第一个条目,例如在状态转换 PREOP->SAFEOP 中,或者如 图 CoE reset 作为 Startup 条目所示的 SAFEOP->OP 中。

CoE 中的所有备份对象重置为交付状态。

● 替代的恢复值

在一些较旧的端子模块(FW 创建时间约在 2007 年之前)中,备份对象可以用另一套替代的恢复值进行切换:十进制值:1819238756,十六进制值:0x6C6F6164。
恢复值输入错误不会产生任何影响。

6.5 技术支持和服务

倍福公司及其合作伙伴在世界各地提供全面的技术支持和服务,对与倍福产品和系统解决方案相关的所有问题 提供快速有效的帮助。

倍福分公司和代表处

有关倍福产品本地支持和服务方面的信息,请联系倍福分公司或代表处! 世界各地倍福分公司和代表处的地址可参见以下网页:<u>http://www.beckhoff.com</u> 该网页还提供更多倍福产品组件的文档。

支持

倍福支持部门提供全面的技术援助,不仅帮助使用各种倍福产品,还提供其他广泛的服务:

- 技术支持
- 复杂自动化系统的设计、编程和调试

• 以及倍福系统组件的各种培训课程

热线电话:	+49 5246 963 157
电子邮箱:	<pre>support@beckhoff.com</pre>
网址:	www.beckhoff.com/support

服务

倍福服务中心提供所有售后服务:

- 现场服务
- 维修服务
- 备件服务
- 热线服务

热线电话:	+49 5246 963 460
电子邮箱:	service@beckhoff.com
网址:	www.beckhoff.com/service

德国总部

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20 33415 Verl Germany

电话:	+49 5246 963 0
电子邮箱:	info@beckhoff.com
网址:	www.beckhoff.com

更多信息: www.beckhoff.com/EL2409

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG Hülshorstweg 20 33415 Verl Germany 电话号码: +49 5246 9630 info@beckhoff.com www.beckhoff.com

