

Dokumentation | DE

EPP4374-0002

EtherCAT P-Box mit analogen Eingängen und Ausgängen



Inhaltsverzeichnis

1	Vorwort	5
1.1	Sicherheitshinweise	5
1.2	Hinweise zur Dokumentation	6
1.3	Ausgabestände der Dokumentation.....	7
2	Produktgruppe: EtherCAT P-Box-Module	8
3	Produktübersicht	9
3.1	Einführung	9
3.2	Technische Daten	10
3.3	Lieferumfang	12
3.4	Prozessabbild.....	13
4	Montage und Verkabelung	15
4.1	Montage	15
4.1.1	Abmessungen	15
4.1.2	Befestigung	16
4.1.3	Funktionserdung (FE)	16
4.1.4	Anzugsdrehmomente für Steckverbinder	16
4.2	Verkabelung	17
4.2.1	EtherCAT P	18
4.2.2	Analoge Schnittstellen.....	22
4.3	UL-Anforderungen.....	26
4.4	Entsorgung.....	27
5	Inbetriebnahme und Konfiguration	28
5.1	Einbinden in ein TwinCAT-Projekt	28
5.2	Signalbereiche einstellen	29
5.3	Objektübersicht	30
5.4	Objektbeschreibung und Parametrierung	36
5.4.1	Objekte zur Parametrierung bei der Inbetriebnahme	36
5.4.2	Standardobjekte (0x1000-0x1FFF)	41
5.4.3	Profilspezifische Objekte (0x6000-0xFFFF).....	46
5.5	Wiederherstellen des Auslieferungszustandes	49
6	Anhang	50
6.1	Allgemeine Betriebsbedingungen	50
6.2	Zubehör	51
6.3	Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten	52
6.3.1	Allgemeine Hinweise zur Kennzeichnung	52
6.3.2	Versionsidentifikation von EP/EPI/EPP/ER/ERI Boxen	53
6.3.3	Beckhoff Identification Code (BIC).....	54
6.3.4	Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC).....	56
6.4	Support und Service.....	58

1 Vorwort

1.1 Sicherheitshinweise

Sicherheitsbestimmungen

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

Haftungsausschluss

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

Qualifikation des Personals

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

Erklärung der Hinweise

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

GEFAHR

Akute Verletzungsgefahr!

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

WARNUNG

Verletzungsgefahr!

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

VORSICHT

Schädigung von Personen!

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

HINWEIS

Schädigung von Umwelt/Geräten oder Datenverlust

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

Tipps oder Fingerzeige

i Dieses Symbol kennzeichnet Informationen, die zum besseren Verständnis beitragen.

1.2 Hinweise zur Dokumentation

Zielgruppe

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

Zur Installation und Inbetriebnahme der Komponenten ist die Beachtung der Dokumentation und der nachfolgenden Hinweise und Erklärungen unbedingt notwendig.

Das Fachpersonal ist verpflichtet, für jede Installation und Inbetriebnahme die zu dem betreffenden Zeitpunkt veröffentlichte Dokumentation zu verwenden.

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

Disclaimer

Diese Dokumentation wurde sorgfältig erstellt. Die beschriebenen Produkte werden jedoch ständig weiter entwickelt.

Wir behalten uns das Recht vor, die Dokumentation jederzeit und ohne Ankündigung zu überarbeiten und zu ändern.

Aus den Angaben, Abbildungen und Beschreibungen in dieser Dokumentation können keine Ansprüche auf Änderung bereits gelieferter Produkte geltend gemacht werden.

Marken

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

Patente

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



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

Copyright

© Beckhoff Automation GmbH & Co. KG, Deutschland.

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung seines Inhalts sind verboten, soweit nicht ausdrücklich gestattet.

Zu widerhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte für den Fall der Patent-, Gebrauchsmuster- oder Geschmacksmustereintragung vorbehalten.

1.3 Ausgabestände der Dokumentation

Version	Kommentar
1.3	<ul style="list-style-type: none"> EtherCAT P Status-LEDs aktualisiert
1.2	<ul style="list-style-type: none"> Abmessungen aktualisiert UL-Anforderungen aktualisiert
1.1	<ul style="list-style-type: none"> Titelseite aktualisiert Struktur-Update
1.0	<ul style="list-style-type: none"> Erste Veröffentlichung
0.1	<ul style="list-style-type: none"> Erste vorläufige Version

Firm- und Hardware-Stände

Diese Dokumentation bezieht sich auf den zum Zeitpunkt ihrer Erstellung gültigen Firm- und Hardware-Stand.

Die Eigenschaften der Module werden stetig weiterentwickelt und verbessert. Module älteren Fertigungsstandes können nicht die gleichen Eigenschaften haben, wie Module neuen Standes. Bestehende Eigenschaften bleiben jedoch erhalten und werden nicht geändert, so dass ältere Module immer durch neue ersetzt werden können.

Dokumentation	Firmware	Hardware
1.1	04	03
1.0	04	03

Den Firm- und Hardware-Stand (Auslieferungszustand) können Sie der auf der Seite der EtherCAT Box aufgedruckten Batch-Nummer (D-Nummer) entnehmen.

Syntax der Batch-Nummer (D-Nummer)

D: WW YY FF HH

WW - Produktionswoche (Kalenderwoche)

YY - Produktionsjahr

FF - Firmware-Stand

HH - Hardware-Stand

Beispiel mit D-Nr. 29 10 02 01:

29 - Produktionswoche 29

10 - Produktionsjahr 2010

02 - Firmware-Stand 02

01 - Hardware-Stand 01

Weitere Informationen zu diesem Thema: [Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten \[► 52\]](#).

2 Produktgruppe: EtherCAT P-Box-Module

EtherCAT P

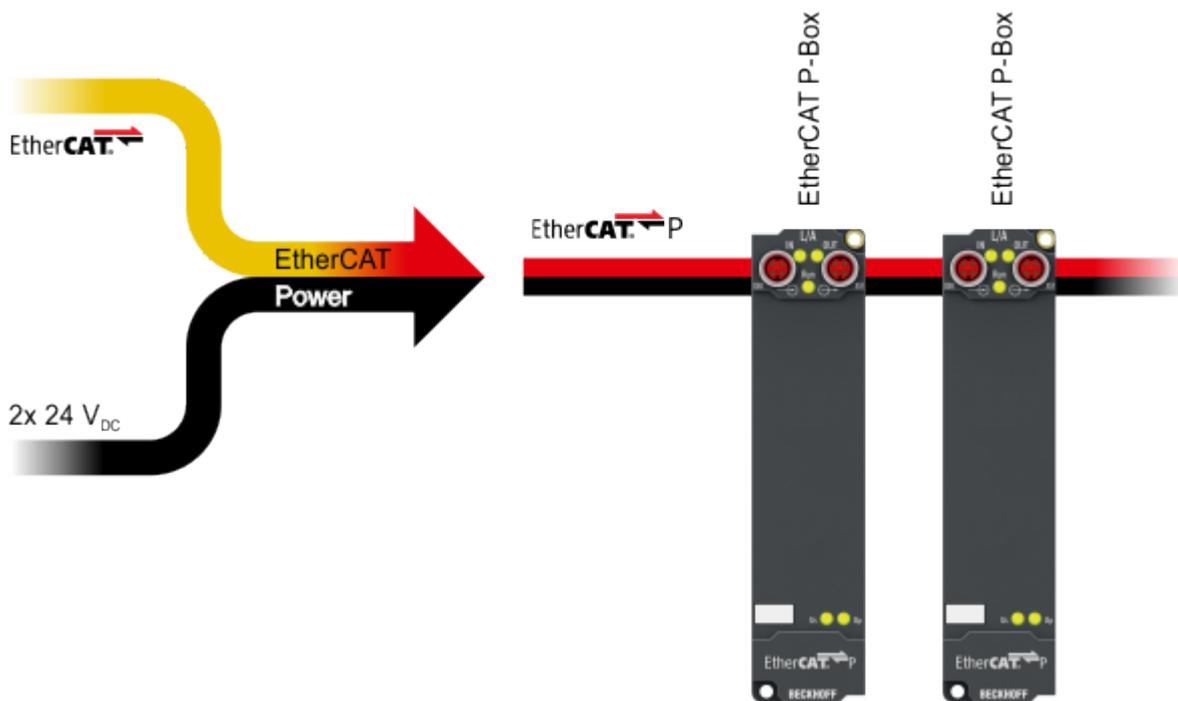
EtherCAT P ergänzt die EtherCAT-Technologie um ein Verfahren, bei dem Kommunikation und Versorgungsspannungen auf einer gemeinsamen Leitung übertragen werden. Alle Eigenschaften von EtherCAT bleiben bei diesem Verfahren erhalten.

Es werden zwei Versorgungsspannungen pro EtherCAT P-Leitung übertragen. Die Versorgungsspannungen sind galvanisch voneinander getrennt und sind somit einzeln schaltbar. Die Nennspannung der Versorgungsspannungen ist 24 V_{DC} .

EtherCAT P verwendet den gleichen Leitungs-Aufbau wie EtherCAT: eine 4-adrige Ethernet-Leitung mit M8-Steckverbindern. Die Steckverbinder sind mechanisch codiert, so dass ein Vertauschen von EtherCAT-Steckverbindern und EtherCAT P-Steckverbindern nicht möglich ist.

EtherCAT P-Box-Module

EtherCAT P-Box-Module sind EtherCAT P-Slaves in Schutzart IP67. Sie sind vorgesehen für den Betrieb in nassen, schmutzigen oder staubigen Industrie-Umgebungen.

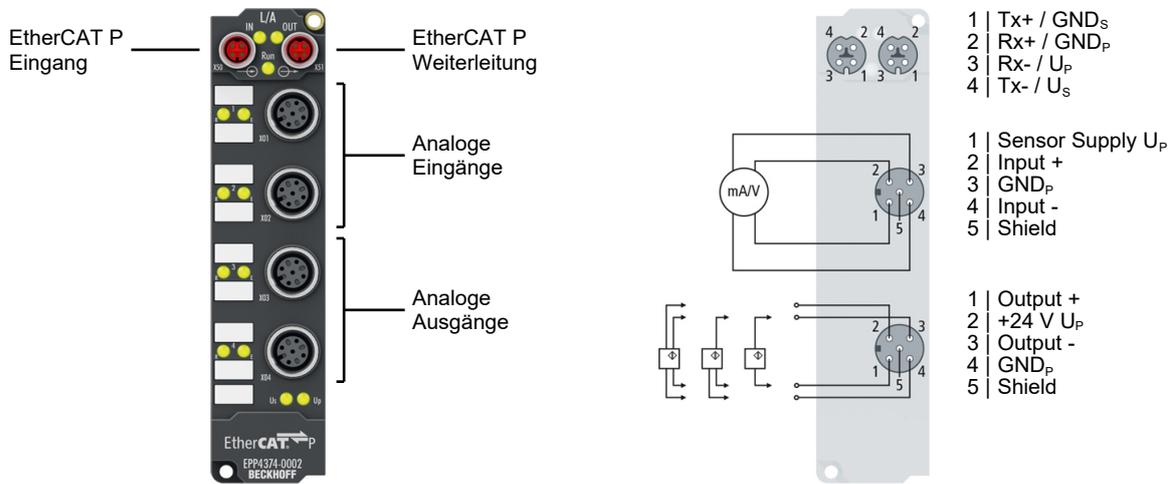


i EtherCAT Grundlagen

Eine detaillierte Beschreibung des EtherCAT-Systems finden Sie in der [EtherCAT System-Dokumentation](#).

3 Produktübersicht

3.1 Einführung



EtherCAT-P-Box mit analogen Eingängen und Ausgängen

EPP4374-0002 hat zwei analoge Eingänge und zwei analoge Ausgänge. Für jeden analogen Eingang und Ausgang kann der Signalbereich individuell parametrieren werden:

- -10 ... +10 V
- 0 ... 10 V
- 0 ... 20 mA
- 4 ... 20 mA

Quick Links

[Technische Daten \[► 10\]](#)

[Prozessabbild \[► 13\]](#)

[Signalanschluss \[► 22\]](#)

3.2 Technische Daten

Alle Werte sind typische Werte über den gesamten Temperaturbereich, wenn nicht anders angegeben.

Technische Daten	EPP4374-0002
Feldbus	
Feldbus	EtherCAT
Anschluss	EtherCAT P: Kombiniertes Anschluss für EtherCAT und Versorgungsspannungen Eingang: 1 x M8-Buchse, 4-polig, P-kodiert Weiterleitung: 1 x M8-Buchse, 4-polig, P-kodiert
Versorgungsspannungen	
Anschluss	Siehe Feldbus-Anschluss
Steuerspannung U_s	
Nennspannung	24 V _{DC} (-15 % / +20 %)
Summenstrom	max. 3 A ¹⁾
Verbraucher	Modulelektronik: 120 mA bei 24 V _{DC}
Peripheriespannung U_p	
Nennspannung	24 V _{DC} (-15 % / +20 %)
Summenstrom	max. 3 A ¹⁾
Verbraucher	• Sensoren ²⁾ • Aktoren ²⁾
Analoge Eingänge	
Anzahl	2
Anschluss	M12-Buchsen, 5-polig. Kontakt-Belegung
Signalbereich	Parametrierbar: • -10 .. +10 V (default) • 0 .. 10 V • 0 .. 20 mA • 4 .. 20 mA
Elektrische Spezifikationen [►_11]	
Sensor/Aktor-Versorgungsspannung ³⁾	aus der Peripheriespannung U_p max. 3 A in Summe, nicht kurzschlussfest
Analoge Ausgänge	
Anzahl	2
Anschluss	M12-Buchsen, 5-polig. Kontakt-Belegung
Ausgangssignalbereich	Parametrierbar: • -10 .. +10 V (default) • 0 .. 10 V • 0 .. 20 mA • 4 .. 20 mA
Elektrische Spezifikationen [►_11]	
Sensor/Aktor-Versorgungsspannung ³⁾	aus der Peripheriespannung U_p max. 3 A in Summe, nicht kurzschlussfest

¹⁾ Summenstrom von Verbrauchern und Spannungs-Weiterleitung.

²⁾ „Aktoren“: Feldgeräte, die für den Anschluss an Ausgängen vorgesehen sind.
„Sensoren“: Feldgeräte, die für den Anschluss an Eingängen vorgesehen sind.

³⁾ Versorgungsspannung, die an den Steckverbindern der analogen Schnittstellen zur Verfügung steht.

Technische Daten	
Umgebungsbedingungen	
Umgebungstemperatur im Betrieb	-25...+60 °C -25...+55 °C gemäß cURus [► 26] 0...+55 °C gemäß ATEX
Umgebungstemperatur bei Lagerung	-40...+85 °C
Vibrations- / Schockfestigkeit	gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27; siehe auch <u>Zusätzliche Prüfungen</u> [► 12].
EMV-Festigkeit / Aussendung	gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4
Schutzart	IP65, IP66, IP67 gemäß EN 60529
Mechanik	
Gewicht	ca. 165 g
Einbaulage	beliebig
Zulassungen und Konformität	
Zulassungen	CE, cURus [► 26]

Analoge Eingänge

Der Messbereich kann im Betrieb umgeschaltet werden. Die folgende Tabelle zeigt die elektrischen Spezifikationen in Abhängigkeit vom gewählten Messbereich.

Technische Daten	Messbereich			
	-10...10 V	0...10 V	0...20 mA	4...20 mA
Eingangsart	Differenziell			
Eingangswiderstand	> 200 kΩ	> 200 kΩ	85 Ω typ.+ Diodenspannung	85 Ω typ. + Diodenspannung
Digitale Auflösung	16 Bit	15 Bit	15 Bit	15 Bit
Messfehler	< 0,3 %, bezogen auf den Messbereichsendwert			
Wandlungszeit	ca. 100 µs			
Eingangsfiler Grenzfrequenz	5 kHz			
Wert des niederwertigsten Bits	ca. 305 µV	ca. 305 µV	ca. 610 µA	ca. 488 µA

Die analogen Eingänge und Ausgänge haben ein gemeinsames analoges Massepotential. Das analoge Massepotential ist galvanisch getrennt von allen anderen Massepotentialen in der Box.

Analoge Ausgänge

Der Ausgangssignalbereich kann im Betrieb umgeschaltet werden. Die folgende Tabelle zeigt die elektrischen Spezifikationen in Abhängigkeit vom gewählten Ausgangssignalbereich.

Technische Daten	Ausgangssignalbereich			
	-10...10 V	0...10 V	0...20 mA	4...20 mA
Lastwiderstand / Bürde	> 5 kΩ	> 5 kΩ	< 500 Ω	< 500 Ω
Digitale Auflösung	16 Bit	15 Bit	15 Bit	15 Bit
Ausgabefehler	< 0,1 % (Umgebungstemperatur 0 °C...+55 °C) < 0,2 % (Umgebungstemperatur < 0 °C oder > 55 °C) bezogen auf den Endwert.			
Wandlungszeit	ca. 40 µs			
Wert des niederwertigsten Bits	ca. 305 µV	ca. 305 µV	ca. 610 µA	ca. 488 µA

Die analogen Eingänge und Ausgänge haben ein gemeinsames analoges Massepotential. Das analoge Massepotential ist galvanisch getrennt von allen anderen Massepotentialen in der Box.

Zusätzliche Prüfungen

Die Geräte sind folgenden zusätzlichen Prüfungen unterzogen worden:

Prüfung	Erläuterung
Vibration	10 Frequenzdurchläufe, in 3 Achsen
	5 Hz < f < 60 Hz Auslenkung 0,35 mm, konstante Amplitude
	60,1 Hz < f < 500 Hz Beschleunigung 5 g, konstante Amplitude
Schocken	1000 Schocks je Richtung, in 3 Achsen
	35 g, 11 ms

3.3 Lieferumfang

Vergewissern Sie sich, dass folgende Komponenten im Lieferumfang enthalten sind:

- 1x EtherCAT-P-Box EPP4374-0002
- 2x Schutzkappe für EtherCAT P-Buchse, M8, rot (vormontiert)
- 10x Beschriftungsschild unbedruckt (1 Streifen à 10 Stück)

i Vormontierte Schutzkappen gewährleisten keinen IP67-Schutz

Schutzkappen werden werksseitig vormontiert, um Steckverbinder beim Transport zu schützen. Sie sind u.U. nicht fest genug angezogen, um die Schutzart IP67 zu gewährleisten.

Stellen Sie den korrekten Sitz der Schutzkappen sicher, um die Schutzart IP67 zu gewährleisten.

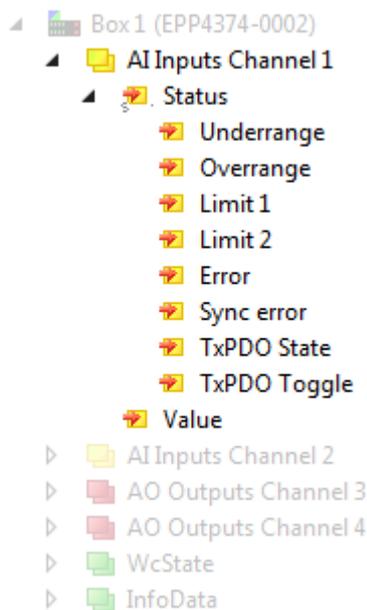
3.4 Prozessabbild

3.4.1 Zuordnung von Steckverbindern zu Prozessdatenobjekten

Prozessabbild in TwinCAT	Steckverbinder	Prozessdatenobjekt
<ul style="list-style-type: none"> ▲ Box 1 (EPP4374-0002) <ul style="list-style-type: none"> ▶ AI Inputs Channel 1 ▶ AI Inputs Channel 2 ▶ AO Outputs Channel 3 ▶ AO Outputs Channel 4 ▶ WcState ▶ InfoData 	X01	AI Inputs Channel 1
	X02	AI Inputs Channel 2
	X03	AO Outputs Channel 3
	X04	AO Outputs Channel 4

3.4.2 Inhalt der Prozessdatenobjekte

AI Inputs Channel 1



Unter AI Inputs Channel 1 finden Sie die Daten des 1. analogen Kanals.

- Underrange: Wert des analogen Eingangs ist kleiner als 0/4 mA bzw. -10/0 V
- Overrange: Wert des analogen Eingangs ist größer als 20 mA bzw. +10 V
- Limit 1: bei aktiviertem Limit 1 (Objekt [0x80x0:07 \[▶ 38\]](#) = 1) bedeutet
 - 1: Wert kleiner als Limit 1 (eingestellt in Objekt [0x80x0:13 \[▶ 38\]](#))
 - 2: Wert größer als Limit 1 (eingestellt in Objekt [0x80x0:13 \[▶ 38\]](#))
 - 3: Wert gleich Limit 1 (eingestellt in Objekt [0x80x0:13 \[▶ 38\]](#))
- Limit 2: bei aktiviertem Limit 2 (Objekt [0x80x0:08 \[▶ 38\]](#) = 1) bedeutet
 - 1: Wert kleiner als Limit 2 (eingestellt in Objekt [0x80x0:14 \[▶ 38\]](#))
 - 2: Wert größer als Limit 2 (eingestellt in Objekt [0x80x0:14 \[▶ 38\]](#))
 - 3: Wert gleich Limit 2 (eingestellt in Objekt [0x80x0:14 \[▶ 38\]](#))
- Error: Dieses Bit wird gesetzt wenn Over- oder Underrange erkannt wurde.

AI Inputs Channel 2

Die Daten des 2. analogen Kanals sind genauso aufgebaut wie die des 1. Kanals.

AO Outputs Channel 3

- ▶  Box1 (EPP4374-0002)
 - ▶  AI Inputs Channel 1
 - ▶  AI Inputs Channel 2
 - ▶  **AO Outputs Channel 3**
 - ▶  **Analog output**
 - ▶  AO Outputs Channel 4
 - ▶  WcState
 - ▶  InfoData

Unter AO Outputs Channel 3 finden Sie die Daten des 3. analogen Kanals.

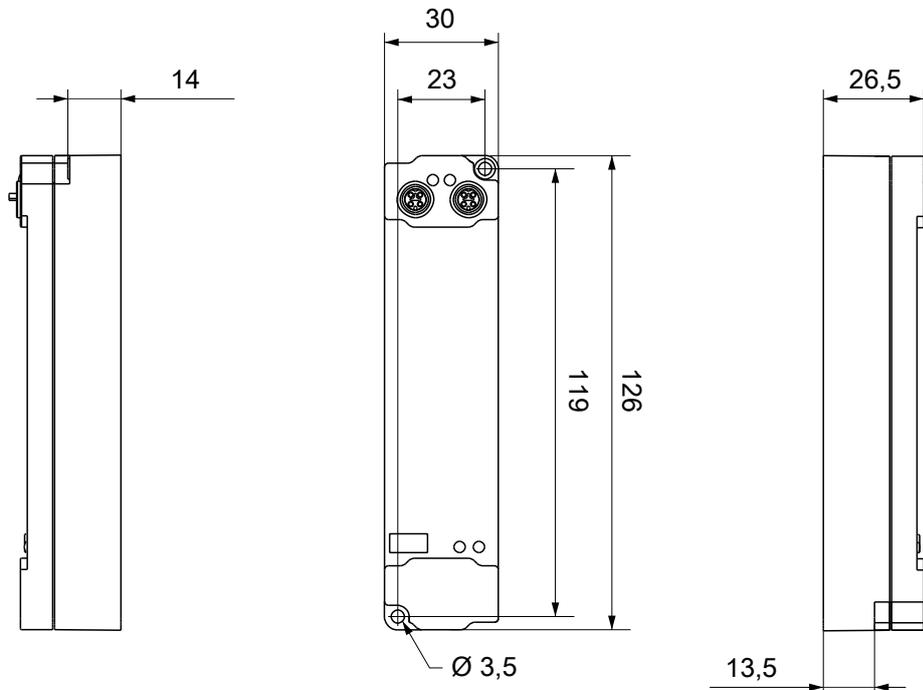
AO Outputs Channel 4

Die Daten des 4. analogen Kanals sind genauso aufgebaut, wie die des 3. Kanals.

4 Montage und Verkabelung

4.1 Montage

4.1.1 Abmessungen



Alle Maße sind in Millimeter angegeben.
Die Zeichnung ist nicht maßstabsgetreu.

Gehäuseeigenschaften

Gehäusematerial	PA6 (Polyamid)
Vergussmasse	Polyurethan
Montage	zwei Befestigungslöcher $\text{Ø } 3,5$ mm für M3
Metallteile	Messing, vernickelt
Kontakte	CuZn, vergoldet
Einbaulage	beliebig
Schutzart	im verschraubten Zustand IP65, IP66, IP67 (gemäß EN 60529)
Abmessungen (H x B x T)	ca. 126 x 30 x 26,5 mm (ohne Steckverbinder)

4.1.2 Befestigung

HINWEIS

Verschmutzung bei der Montage

Verschmutzte Steckverbinder können zu Fehlfunktion führen. Die Schutzart IP67 ist nur gewährleistet, wenn alle Kabel und Stecker angeschlossen sind.

- Schützen Sie die Steckverbinder bei der Montage vor Verschmutzung.

Montieren Sie das Modul mit zwei M3-Schrauben an den Befestigungslöchern in den Ecken des Moduls. Die Befestigungslöcher haben kein Gewinde.

4.1.3 Funktionserdung (FE)

Das obere Befestigungsloch dient gleichzeitig als Anschluss für die Funktionserdung (FE).

Stellen Sie sicher, dass die Box über den Anschluss für die Funktionserdung (FE) niederimpedant geerdet ist. Das erreichen Sie z.B., indem Sie die Box an einem geerdeten Maschinenbett montieren.



Abb. 1: Anschluss für die Funktionserdung (FE)

4.1.4 Anzugsdrehmomente für Steckverbinder

Schrauben Sie Steckverbinder mit einem Drehmomentschlüssel fest. (z.B. ZB8801 von Beckhoff)

Steckverbinder-Durchmesser	Anzugsdrehmoment
M8	0,4 Nm
M12	0,6 Nm

4.2.1 EtherCAT P

⚠️ WARNUNG

Spannungsversorgung aus SELV/PELV-Netzteil!

Zur Versorgung des EtherCAT P Power Sourcing Device (PSD) müssen SELV/PELV-Stromkreise (Schutzkleinspannung, Sicherheitskleinspannung) nach IEC 61010-2-201 verwendet werden.

Hinweise:

- Durch SELV/PELV-Stromkreise entstehen eventuell weitere Vorgaben aus Normen wie IEC 60204-1 et al., zum Beispiel bezüglich Leitungsabstand und -isolierung.
- Eine SELV-Versorgung (Safety Extra Low Voltage) liefert sichere elektrische Trennung und Begrenzung der Spannung ohne Verbindung zum Schutzleiter, eine PELV-Versorgung (Protective Extra Low Voltage) benötigt zusätzlich eine sichere Verbindung zum Schutzleiter.

⚠️ VORSICHT

UL-Anforderungen beachten

- Beachten Sie beim Betrieb unter UL-Bedingungen die Warnhinweise im Kapitel [UL-Anforderungen](#) [▶ 26].

EtherCAT P überträgt zwei Versorgungsspannungen:

- **Steuerspannung U_s**
Die folgenden Teilfunktionen werden aus der Steuerspannung U_s versorgt:
 - Der Feldbus
 - Die Prozessor-Logik
 - typischerweise die Eingänge und die Sensorik, falls die EtherCAT P-Box Eingänge hat.
- **Peripheriespannung U_p**
Bei EtherCAT P-Box-Modulen mit digitalen Ausgängen werden die digitalen Ausgänge typischerweise aus der Peripheriespannung U_p versorgt. U_p kann separat zugeführt werden. Falls U_p abgeschaltet wird, bleiben die Feldbus-Funktion, die Funktion der Eingänge und die Versorgung der Sensorik erhalten.

Die genaue Zuordnung von U_s und U_p finden Sie in der Pinbelegung der I/O-Anschlüsse.

Weiterleitung der Versorgungsspannungen

Die Versorgungsspannungen werden intern vom Anschluss „IN“ zum Anschluss „OUT“ weitergeleitet. Somit können auf einfache Weise die Versorgungsspannungen U_s und U_p von einer EtherCAT P-Box zur nächsten EtherCAT P-Box weitergereicht werden.

HINWEIS

Maximalen Strom beachten.

Beachten Sie bei der Weiterleitung von EtherCAT P, dass jeweils der für die M8-Steckverbinder maximal zulässige Strom von 3 A nicht überschritten wird.

4.2.1.1 Steckverbinder

HINWEIS

Beschädigung des Gerätes möglich!
 Setzen Sie das EtherCAT-/ EtherCAT P-System in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der Module beginnen!

Die Einspeisung und Weiterleitung von EtherCAT P erfolgt über zwei M8-Buchsen am oberen Ende der Module:

- IN: linke M8-Buchse zur Einspeisung von EtherCAT P
- OUT: rechte M8-Buchse zur Weiterleitung von EtherCAT P

Die Metallgewinde der EtherCAT P M8-Buchsen sind intern per hochimpedanter RC-Kombination mit dem FE-Anschluss verbunden. Siehe Kapitel [Funktionserdung \(FE\)](#) [▶ 16].



Abb. 3: Steckverbinder für EtherCAT P

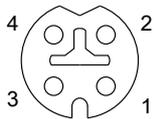


Abb. 4: M8-Buchse, P-kodiert

Kontakt	Signal	Spannung	Aderfarbe ¹⁾
1	Tx +	GND _S	gelb
2	Rx +	GND _P	weiß
3	Rx -	U _P : Peripheriespannung, +24 V _{DC}	blau
4	Tx -	U _S : Steuerspannung, +24 V _{DC}	orange
Gehäuse	Schirm	Schirm	Schirm

¹⁾ Die Aderfarben gelten für EtherCAT P-Leitungen und ECP-Leitungen von Beckhoff.

4.2.1.2 Status-LEDs

4.2.1.2.1 Versorgungsspannungen



EtherCAT P-Box-Module zeigen den Status der Versorgungsspannungen über zwei Status-LEDs an. Die Status-LEDs sind mit den Bezeichnungen der Versorgungsspannungen beschriftet: U_s und U_p .

LED	Anzeige	Bedeutung
U_s (Steuerspannung)	aus	Die Versorgungsspannung U_s ist nicht vorhanden.
	leuchtet grün	Die Versorgungsspannung U_s ist vorhanden.
U_p (Peripheriespannung)	aus	Die Versorgungsspannung U_p ist nicht vorhanden.
	leuchtet grün	Die Versorgungsspannung U_p ist vorhanden.

4.2.1.2.2 EtherCAT



L/A (Link/Act)

Neben jeder EtherCAT- / EtherCAT P-Buchse befindet sich eine grüne LED, die mit „L/A“ oder „Link/Act“ beschriftet ist. Die LED signalisiert den Kommunikationsstatus der jeweiligen Buchse:

LED	Bedeutung
aus	keine Verbindung zum angeschlossenen EtherCAT-Gerät
leuchtet	LINK: Verbindung zum angeschlossenen EtherCAT-Gerät
blinkt	ACT: Kommunikation mit dem angeschlossenen EtherCAT-Gerät

Run

Jeder EtherCAT-Slave hat eine grüne LED, die mit „Run“ beschriftet ist. Die LED signalisiert den Status des Slaves im EtherCAT-Netzwerk:

LED	Bedeutung
aus	Slave ist im Status „Init“
blinkt gleichmäßig	Slave ist im Status „Pre-Operational“
blinkt vereinzelt	Slave ist im Status „Safe-Operational“
leuchtet	Slave ist im Status „Operational“

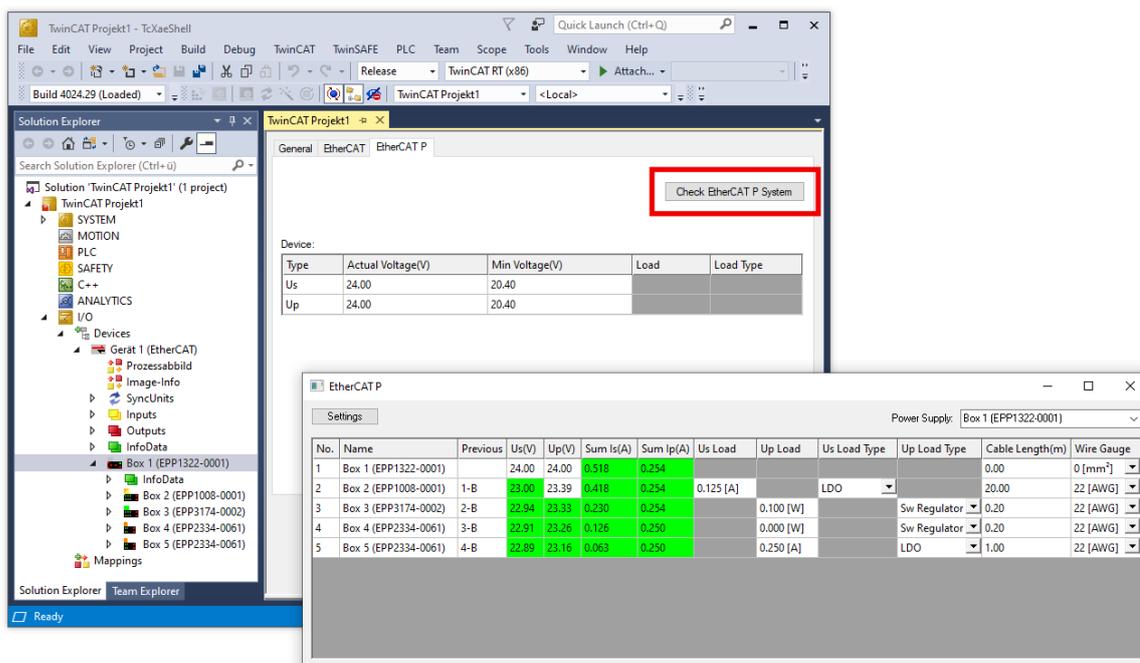
Beschreibung der Stati von EtherCAT-Slaves

4.2.1.3 Leitungsverluste

Beachten Sie bei der Planung einer Anlage den Spannungsabfall an der Versorgungs-Zuleitung. Vermeiden Sie, dass der Spannungsabfall so hoch wird, dass die Versorgungsspannungen an der Box die minimale Nennspannung unterschreiten. Berücksichtigen Sie auch Spannungsschwankungen des Netzteils.

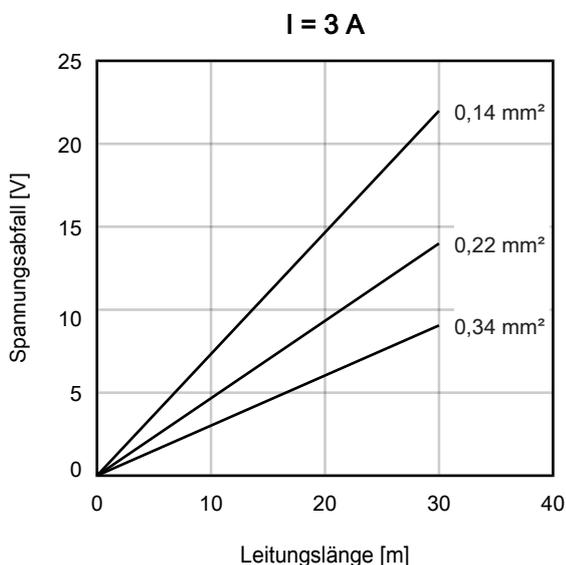
i Planungstool für EtherCAT P

Sie können Leitungslängen, Spannungen und Ströme Ihres EtherCAT P-Systems mithilfe von TwinCAT 3 planen. Die Voraussetzung dafür ist TwinCAT 3 Build 4020 oder höher.



Weitere Informationen finden Sie in der Schnellstartanleitung IO-Konfiguration in TwinCAT im Kapitel „Konfiguration von EtherCAT P mit TwinCAT“.

Spannungsabfall an der Versorgungs-Zuleitung



4.2.2 Analoge Schnittstellen

HINWEIS

Signalbereiche müssen vor der Verkabelung eingestellt werden

Defekt durch falsch eingestellte Signalbereiche möglich.

- Stellen Sie die Signalbereiche ein [► 29], bevor Sie Sensoren und Aktoren anschließen.
- Stellen Sie die Signalbereiche entsprechend der Spezifikation der vorgesehenen Sensoren und Aktoren ein.

HINWEIS

Verwechslungsgefahr: Eingänge und Ausgänge

Defekt durch Verwechslung von Eingängen und Ausgängen möglich. Die Steckverbinder von Eingängen und Ausgängen sind vom gleichen Typ.

- Beachten Sie die Namen der Steckverbinder, um eine Verwechslung zu vermeiden.

4.2.2.1 Steckverbinder

M12-Buchsen

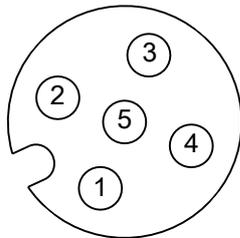


Abb. 5: M12-Buchse

Pin	Eingänge X01 und X02		Ausgänge X03 und X04	
	Symbol	Beschreibung	Symbol	Beschreibung
1	U_p	Sensorversorgung +	Out	Analoger Ausgang
2	In +	Analoger Eingang +	U_p	Aktorversorgung +
3	GND_p	Sensorversorgung Masse	Out GND	Analoge Masse
4	In -	Analoger Eingang -	GND_p	Aktorversorgung Masse
5	Schirm		Schirm	

i EMV-Schirmklammer

Applikationsbedingt kann es erforderlich sein, den Schirm der Sensorleitungen an den Signaleingängen der Box zusätzlich mit Schirmklammern ZB8513-0002 aufzulegen.

Siehe Kapitel: „Zubehör“, Abschnitt „Leitungen“ [► 51].

4.2.2.2 Status-LEDs

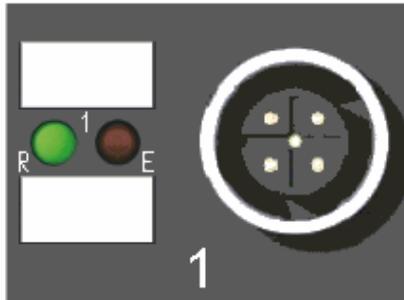


Abb. 6: Status-LEDs an den M12-Anschlüssen

Status-LEDs an den M12-Anschlüssen 1 und 2 (Eingänge)

Anschluss	LED	Anzeige	Bedeutung
M12-Buchse Nr. 1 und 2	R links	aus	keine Datenübertragung zum D/A-Wandler
		grün	Datenübertragung zum D/A-Wandler
	E rechts	aus	einwandfreie Funktion
		rot	Fehler: Drahtbruch oder Messwert außerhalb des Messbereichs (kleiner als 3,5 mA / -11 V oder größer als 21 mA / 11 V)

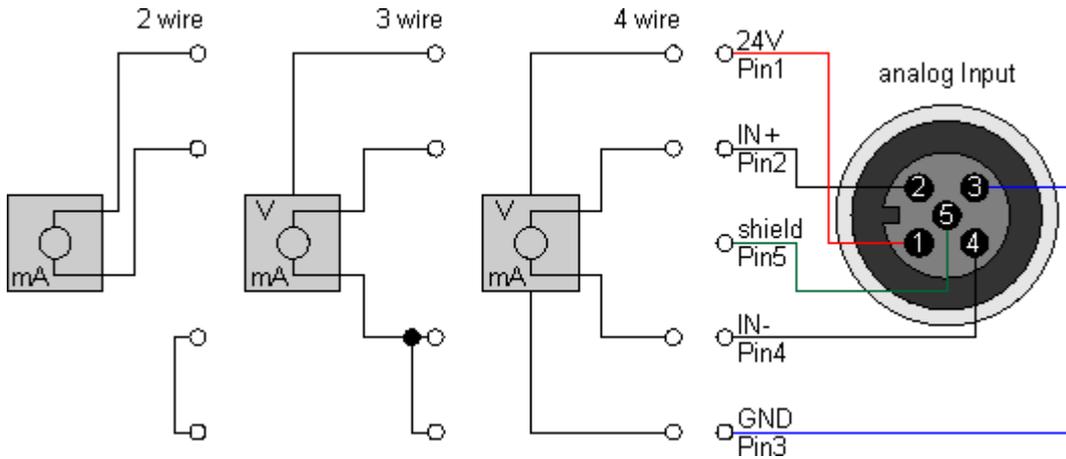
Eine einwandfreie Funktion besteht wenn die grüne LED *Run* leuchtet und die rote LED *Error* aus ist.

Status-LEDs an den M12-Anschlüssen 3 und 4 (Ausgänge)

Anschluss	LED	Anzeige	Bedeutung
M12-Buchse Nr. 3 und 4	R links	aus	keine Datenübertragung zum D/A-Wandler
		grün	Datenübertragung zum D/A-Wandler

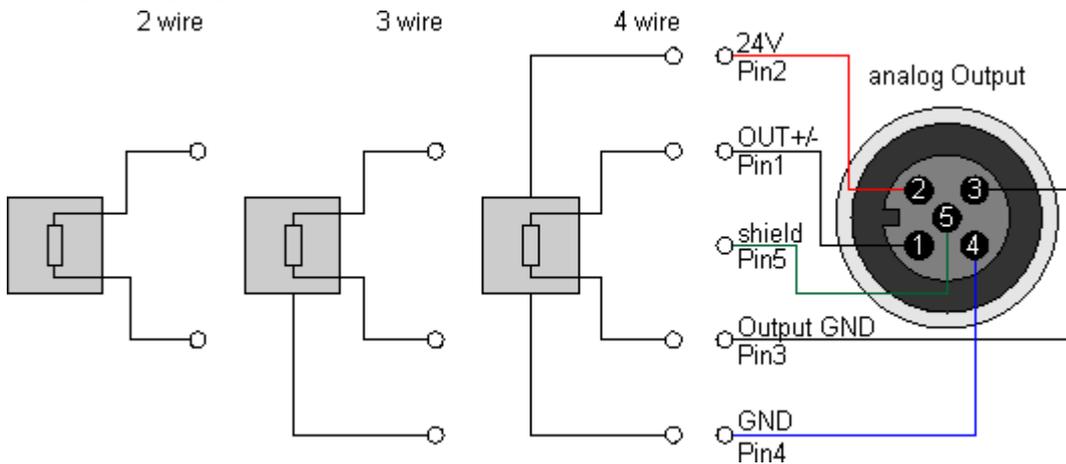
4.2.2.3 Anschluss-Beispiele

Analoge Eingänge



Der Sensor wird über In+ und In- angeschlossen. Optional kann der Sensor noch mit 24 V_{DC} betrieben/versorgt werden.

Analoge Ausgänge

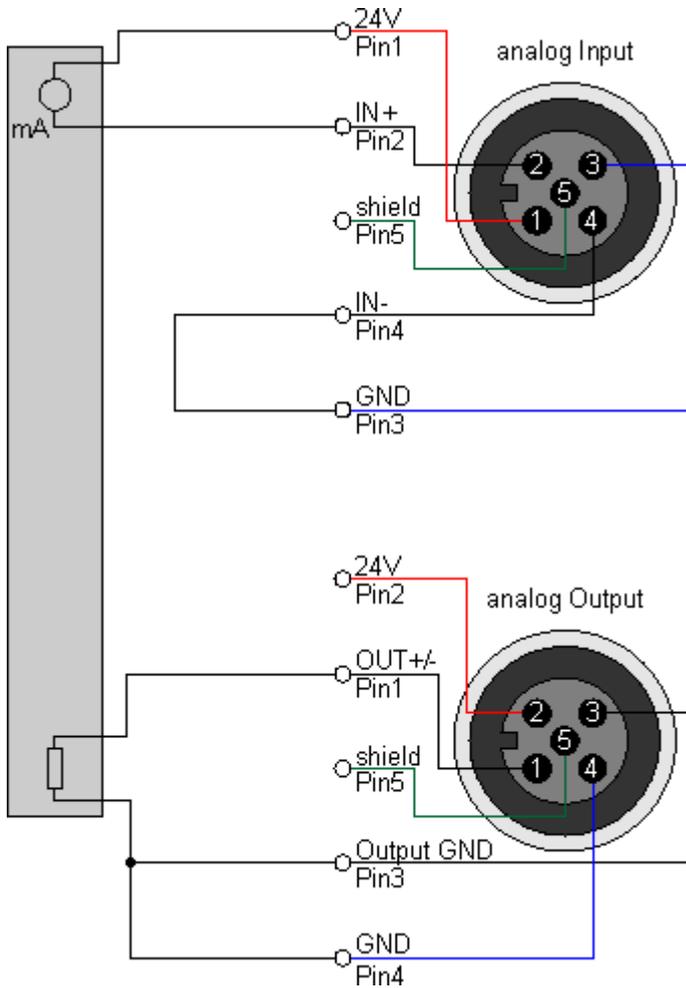


Der Aktor wird über Output +/- und Output GND angeschlossen. Optional kann der Aktor noch mit 24 V_{DC} betrieben/versorgt werden.

Analoge Eingänge und Ausgänge kombiniert

Es gibt Sensoren, die zusätzlich zu ihrem analogen Ausgang auch einen analogen Eingang haben. Wenn der analoge Ausgang des Sensors nicht potentialfrei ist, gilt folgende Empfehlung:

Verbinden Sie Pin 3 und Pin 4 des analogen Ausgangs von EP4374-0002 mit einer Brücke. Ansonsten können Messfehler auftreten.



4.3 UL-Anforderungen

Die Installation der nach UL zertifizierten EtherCAT Box Module muss den folgenden Anforderungen entsprechen.

Versorgungsspannung

⚠ VORSICHT

VORSICHT!

Die folgenden genannten Anforderungen gelten für die Versorgung aller so gekennzeichneten EtherCAT Box Module.

Zur Einhaltung der UL-Anforderungen dürfen die EtherCAT Box Module nur mit einer Spannung von 24 V_{DC} versorgt werden, die

- von einer isolierten, mit einer Sicherung (entsprechend UL248) von maximal 4 A geschützten Quelle, oder
- von einer Spannungsquelle die *NEC class 2* entspricht stammt.
Eine Spannungsquelle entsprechend *NEC class 2* darf nicht seriell oder parallel mit einer anderen *NEC class 2* entsprechenden Spannungsquelle verbunden werden!

⚠ VORSICHT

VORSICHT!

Zur Einhaltung der UL-Anforderungen dürfen die EtherCAT Box Module nicht mit unbegrenzten Spannungsquellen verbunden werden!

Netzwerke

⚠ VORSICHT

VORSICHT!

Zur Einhaltung der UL-Anforderungen dürfen die EtherCAT Box Module nicht mit Telekommunikations-Netzen verbunden werden!

Umgebungstemperatur

⚠ VORSICHT

VORSICHT!

Zur Einhaltung der UL-Anforderungen dürfen die EtherCAT Box Module nur in einem Umgebungstemperaturbereich von -25 °C bis +55 °C betrieben werden!

Kennzeichnung für UL

Alle nach UL (Underwriters Laboratories) zertifizierten EtherCAT Box Module sind mit der folgenden Markierung gekennzeichnet.



Abb. 7: UL-Markierung

4.4 Entsorgung



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

5 Inbetriebnahme und Konfiguration

5.1 Einbinden in ein TwinCAT-Projekt

Die Vorgehensweise zum Einbinden in ein TwinCAT-Projekt ist in dieser [Schnellstartanleitung](#) beschrieben.

5.2 Signalbereiche einstellen

HINWEIS

Signalbereiche müssen vor der Verkabelung eingestellt werden

Defekt durch falsch eingestellte Signalbereiche möglich.

- Stellen Sie die Signalbereiche ein [► 29], bevor Sie Sensoren und Aktoren anschließen.
- Stellen Sie die Signalbereiche entsprechend der Spezifikation der vorgesehenen Sensoren und Aktoren ein.

Der Signalbereich jedes analogen Eingangs und Ausgangs kann individuell eingestellt werden. Die Parameter, die den Signalbereich definieren, befinden sich im CoE-Verzeichnis:

Schnittstelle	CoE-Index
Analoger Eingang X01	F800:01
Analoger Eingang X02	F800:02
Analoger Ausgang X03	F800:03
Analoger Ausgang X04	F800:04

TwinCAT

Gehen Sie wie folgt vor, um den Signalbereich eines analogen Kanals in TwinCAT zu ändern:

1. Doppelklicken Sie im IO-Baum auf das IO-Modul EPP4374-0002.
2. Klicken Sie auf den Karteireiter „CoE – Online“.
 - ⇒ Das CoE-Verzeichnis wird angezeigt.
3. Doppelklicken Sie auf den CoE-Index der Schnittstelle, die Sie einstellen wollen (s. Tabelle oben).
4. Wählen Sie im erscheinenden Dialogfenster den Signalbereich.

5.3 Objektübersicht

i EtherCAT XML Device Description

Die Darstellung entspricht der Anzeige der CoE-Objekte aus der EtherCAT XML Device Description. Es wird empfohlen, die entsprechende aktuellste XML-Datei im Download-Bereich auf der Beckhoff Website herunterzuladen und entsprechend der Installationsanweisungen zu installieren.

Index (hex)	Name	Flags	Default Wert
1000 [P 41]	Device type	RO	0x00001389 (5001 _{dez})
1008	Device name	RO	EP4374-0002
1009 [P 41]	Hardware version	RO	00
100A [P 41]	Software version	RO	02
1011:0 [P 36]	Subindex Restore default parameters	RO	0x01 (1 _{dez})
	1011:01 SubIndex 001	RW	0x00000000 (0 _{dez})
1018:0	Subindex Identity	RO	0x04 (4 _{dez})
	1018:01 Vendor ID	RO	0x00000002 (2 _{dez})
	1018:02 Product code	RO	0x11164052 (286670930 _{dez})
	1018:03 Revision	RO	0x00110002 (1114114 _{dez})
	1018:04 Serial number	RO	0x00000000 (0 _{dez})
10F0:0 [P 41]	Subindex Backup parameter handling	RO	0x01 (1 _{dez})
	10F0:01 Checksum	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1600:0 [P 41]	Subindex AO Outputs Ch.3	RO	0x01 (1 _{dez})
	1600:01 SubIndex 001	RO	0x7020:11, 16
1601:0 [P 42]	Subindex AO Outputs Ch.4	RO	0x01 (1 _{dez})
	1601:01 SubIndex 001	RO	0x7030:11, 16
1800:0 [P 42]	Subindex AI Inputs Ch.1	RO	0x06 (6 _{dez})
	1800:06 Exclude TxPDOs	RO	01 1A
1801:0 [P 42]	Subindex AI Inputs Compact Ch.1	RO	0x06 (6 _{dez})
	1801:06 Exclude TxPDOs	RO	00 1A
1802:0 [P 42]	Subindex AI Inputs Ch.2	RO	0x06 (6 _{dez})
	1802:06 Exclude TxPDOs	RO	03 1A
1803:0 [P 42]	Subindex AI Inputs Compact Ch.2	RO	0x06 (6 _{dez})
	1803:06 Exclude TxPDOs	RO	02 1A
1A00:0 [P 42]	Subindex AI Inputs Ch.1	RO	0x0B (11 _{dez})
	1A00:01 SubIndex 001	RO	0x6000:01, 1
	1A00:02 SubIndex 002	RO	0x6000:02, 1
	1A00:03 SubIndex 003	RO	0x6000:03, 2
	1A00:04 SubIndex 004	RO	0x6000:05, 2
	1A00:05 SubIndex 005	RO	0x6000:07, 1
	1A00:06 SubIndex 006	RO	0x0000:00, 1
	1A00:07 SubIndex 007	RO	0x0000:00, 5
	1A00:08 SubIndex 008	RO	0x6000:0E, 1
	1A00:09 SubIndex 009	RO	0x6000:0F, 1
	1A00:0A SubIndex 010	RO	0x6000:10, 1
	1A00:0B SubIndex 011	RO	0x6000:11, 16

Index (hex)	Name	Flags	Default Wert
1A01:0	Subindex AI Inputs Compact Ch.1	RO	0x01 (1 _{dez})
▶ 43]	1A01:01 SubIndex 001	RO	0x6000:11, 16
1A02:0	Subindex AI Inputs Ch.2	RO	0x0B (11 _{dez})
▶ 43]	1A02:01 SubIndex 001	RO	0x6010:01, 1
	1A02:02 SubIndex 002	RO	0x6010:02, 1
	1A02:03 SubIndex 003	RO	0x6010:03, 2
	1A02:04 SubIndex 004	RO	0x6010:05, 2
	1A02:05 SubIndex 005	RO	0x6010:07, 1
	1A02:06 SubIndex 006	RO	0x0000:00, 1
	1A02:07 SubIndex 007	RO	0x0000:00, 5
	1A02:08 SubIndex 008	RO	0x6010:0E, 1
	1A02:09 SubIndex 009	RO	0x6010:0F, 1
	1A02:0A SubIndex 010	RO	0x6010:10, 1
	1A02:0B SubIndex 011	RO	0x6010:11, 16
1A03:0	Subindex AI Inputs Compact Ch.2	RO	0x01 (1 _{dez})
▶ 43]	1A03:01 SubIndex 001	RO	0x6010:11, 16
1C00:0	Subindex Sync manager type	RO	0x04 (4 _{dez})
▶ 43]	1C00:01 SubIndex 001	RO	0x01 (1 _{dez})
	1C00:02 SubIndex 002	RO	0x02 (2 _{dez})
	1C00:03 SubIndex 003	RO	0x03 (3 _{dez})
	1C00:04 SubIndex 004	RO	0x04 (4 _{dez})
1C12:0	Subindex RxPDO assign	RW	0x02 (2 _{dez})
▶ 43]	1C12:01 SubIndex 001	RW	0x1600 (5632 _{dez})
	1C12:02 SubIndex 002	RW	0x1601 (5633 _{dez})
1C13:0	Subindex TxPDO assign	RW	0x02 (2 _{dez})
▶ 44]	1C13:01 SubIndex 001	RW	0x1A00 (6656 _{dez})
	1C13:02 SubIndex 002	RW	0x1A02 (6658 _{dez})
1C32:0	Subindex SM output parameter	RO	0x20 (32 _{dez})
	1C32:01 Sync mode	RW	0x0001 (1 _{dez})
	1C32:02 Cycle time	RW	0x000F4240 (1000000 _{dez})
	1C32:03 Shift time	RO	0x00002710 (10000 _{dez})
	1C32:04 Sync modes supported	RO	0xC007 (49159 _{dez})
	1C32:05 Minimum cycle time	RO	0x0007A120 (500000 _{dez})
	1C32:06 Calc and copy time	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
	1C32:07 Minimum delay time	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
	1C32:08 Command	RW	0x0000 (0 _{dez})
	1C32:09 Maximum delay time	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
	1C32:0B SM event missed counter	RO	0x0000 (0 _{dez})
	1C32:0C Cycle exceeded counter	RO	0x0000 (0 _{dez})
	1C32:0D Shift too short counter	RO	0x0000 (0 _{dez})
	1C32:20 Sync error	RO	0x00 (0 _{dez})

Index (hex)		Name	Flags	Default Wert
1C33:0	Subindex	SM input parameter	RO	0x20 (32 _{dez})
▶ 45]	1C33:01	Sync mode	RW	0x0022 (34 _{dez})
	1C33:02	Cycle time	RW	0x000F4240 (1000000 _{dez})
	1C33:03	Shift time	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
	1C33:04	Sync modes supported	RO	0xC007 (49159 _{dez})
	1C33:05	Minimum cycle time	RO	0x0007A120 (500000 _{dez})
	1C33:06	Calc and copy time	RO	0x00002710 (10000 _{dez})
	1C33:07	Minimum delay time	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
	1C33:08	Command	RW	0x0000 (0 _{dez})
	1C33:09	Maximum delay time	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
	1C33:0B	SM event missed counter	RO	0x0000 (0 _{dez})
	1C33:0C	Cycle exceeded counter	RO	0x0000 (0 _{dez})
	1C33:0D	Shift too short counter	RO	0x0000 (0 _{dez})
	1C33:20	Sync error	RO	0x00 (0 _{dez})
6000:0	Subindex	AI Inputs Ch.1	RO	0x11 (17 _{dez})
▶ 46]	6000:01	Underrange	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:02	Overrange	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:03	Limit 1	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:05	Limit 2	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:07	Error	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:0E	Sync error	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:0F	TxPDO State	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:10	TxPDO Toggle	RO	0x00 (0 _{dez})
	6000:11	Value	RO	0x0000 (0 _{dez})
	6010:0	Subindex	AI Inputs Ch.2	RO
▶ 46]	6010:01	Underrange	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:02	Overrange	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:03	Limit 1	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:05	Limit 2	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:07	Error	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:0E	Sync error	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:0F	TxPDO State	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:10	TxPDO Toggle	RO	0x00 (0 _{dez})
	6010:11	Value	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index (hex)	Name	Flags	Default Wert
7020:0 [▶ 46]	Subindex 7020:11	AO Outputs Ch.3 Analog output	RO 0x11 (17 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez})
7030:0 [▶ 46]	Subindex 7030:11	AO Outputs Ch.4 Analog output	RO 0x11 (17 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez})
8000:0 [▶ 37]	Subindex 8000:01 8000:02 8000:05 8000:06 8000:07 8000:08 8000:0A 8000:0B 8000:0E 8000:11 8000:12 8000:13 8000:14 8000:15 8000:17 8000:18	AI Settings Ch.1 Enable user scale Presentation Siemens bits Enable filter Enable limit 1 Enable limit 2 Enable user calibration Enable vendor calibration Swap limit bits User scale offset User scale gain Limit 1 Limit 2 Filter settings User calibration offset User calibration gain	RW 0x18 (24 _{dez}) 0x00 (0 _{dez}) 0x01 (1 _{dez}) 0x00 (0 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x00010000 (65536 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x4000 (16384 _{dez})
800E:0 [▶ 46]	Subindex 800E:01	AI Internal data Ch.1 ADC raw value	RO 0x01 (1 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez})
800F:0 [▶ 47]	Subindex 800F:01 800F:02 800F:03 800F:04 800F:05 800F:06	AI Vendor data Ch.1 R0 offset R0 gain R1 offset R1 gain R2 offset R2 gain	RW 0x06 (6 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x4000 (16384 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x4000 (16384 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x4000 (16384 _{dez})
8010:0 [▶ 38]	Subindex 8010:01 8010:02 8010:05 8010:06 8010:07 8010:08 8010:0A 8010:0B 8010:0E 8010:11 8010:12 8010:13 8010:14 8010:15 8010:17 8010:18	AI Settings Ch.2 Enable user scale Presentation Siemens bits Enable filter Enable limit 1 Enable limit 2 Enable user calibration Enable vendor calibration Swap limit bits User scale offset User scale gain Limit 1 Limit 2 Filter settings User calibration offset User calibration gain	RW 0x18 (24 _{dez}) 0x00 (0 _{dez}) 0x01 (1 _{dez}) 0x00 (0 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x00010000 (65536 _{dez}) 0x0000 (0 _{dez}) 0x4000 (16384 _{dez})

Index (hex)	Name	Flags	Default Wert
801E:0	Subindex AI Internal data Ch.2	RO	0x01 (1 _{dez})
▶ 47	801E:01 ADC raw value	RO	0x0000 (0 _{dez})
801F:0	Subindex AI Vendor data Ch.2	RW	0x06 (6 _{dez})
▶ 47	801F:01 R0 offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	801F:02 R0 gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
	801F:03 R1 offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	801F:04 R1 gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
	801F:05 R2 offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	801F:06 R2 gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
8020:0	Subindex AO Settings Ch.3	RW	0x16 (22 _{dez})
▶ 39	8020:01 Enable user scale	RW	0x00 (0 _{dez})
	8020:02 Presentation	RW	0x00 (0 _{dez})
	8020:05 Watchdog	RW	0x00 (0 _{dez})
	8020:07 Enable user calibration	RW	0x00 (0 _{dez})
	8020:08 Enable vendor calibration	RW	0x01 (1 _{dez})
	8020:11 User scale offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	8020:12 User scale gain	RW	0x00010000 (65536 _{dez})
	8020:13 Default output	RW	0x0000 (0 _{dez})
	8020:14 Default output ramp	RW	0xFFFF (65535 _{dez})
	8020:15 User calibration offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	8020:16 User calibration gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
802E:0	Subindex AO Internal data Ch.3	RO	0x01 (1 _{dez})
▶ 47	802E:01 DAC raw value	RO	0x0000 (0 _{dez})
802F:0	Subindex AO Vendor data Ch.3	RW	0x06 (6 _{dez})
▶ 47	802F:01 R0 Calibration Offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	802F:02 R0 Calibration Gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
	802F:03 R1 Calibration Offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	802F:04 R1 Calibration Gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
	802F:05 R2 Calibration Offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	802F:06 R2 Calibration Gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})

Index (hex)	Name	Flags	Default Wert
8030:0	Subindex AO Settings Ch.4	RW	0x16 (22 _{dez})
[▶ 40]	8030:01 Enable user scale	RW	0x00 (0 _{dez})
	8030:02 Presentation	RW	0x00 (0 _{dez})
	8030:05 Watchdog	RW	0x00 (0 _{dez})
	8030:07 Enable user calibration	RW	0x00 (0 _{dez})
	8030:08 Enable vendor calibration	RW	0x01 (1 _{dez})
	8030:11 User scale offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	8030:12 User scale gain	RW	0x00010000 (65536 _{dez})
	8030:13 Default output	RW	0x0000 (0 _{dez})
	8030:14 Default output ramp	RW	0xFFFF (65535 _{dez})
	8030:15 User calibration offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	8030:16 User calibration gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
803E:0	Subindex AO Internal data Ch.4	RO	0x01 (1 _{dez})
[▶ 47]	803E:01 DAC raw value	RO	0x0000 (0 _{dez})
803F:0	Subindex AO Vendor data Ch.4	RW	0x06 (6 _{dez})
[▶ 48]	803F:01 R0 Calibration Offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	803F:02 R0 Calibration Gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
	803F:03 R1 Calibration Offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	803F:04 R1 Calibration Gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
	803F:05 R2 Calibration Offset	RW	0x0000 (0 _{dez})
	803F:06 R2 Calibration Gain	RW	0x4000 (16384 _{dez})
F000:0	Subindex Modular device profile	RO	0x02 (2 _{dez})
[▶ 48]	F000:01 Module index distance	RO	0x0010 (16 _{dez})
	F000:02 Maximum number of modules	RO	0x0004 (4 _{dez})
F008 [▶ 48]	Code word	RW	0x00000000 (0 _{dez})
F010:0	Subindex Module list	RW	0x04 (4 _{dez})
[▶ 48]	F010:01 SubIndex 001	RW	0x000012C (300 _{dez})
	F010:02 SubIndex 002	RW	0x000012C (300 _{dez})
	F010:03 SubIndex 003	RW	0x0000190 (400 _{dez})
	F010:04 SubIndex 004	RW	0x0000190 (400 _{dez})
F800:0	Subindex AIAO Range settings	RW	0x04 (4 _{dez})
[▶ 40]	F800:01 Input type Ch1	RW	0x0000 (0 _{dez})
	F800:02 Input type Ch2	RW	0x0000 (0 _{dez})
	F800:03 Output type Ch3	RW	0x0000 (0 _{dez})
	F800:04 Output type Ch4	RW	0x0000 (0 _{dez})

Legende

Flags:

RO (Read Only): dieses Objekt kann nur gelesen werden

RW (Read/Write): dieses Objekt kann gelesen und beschrieben werden

5.4 Objektbeschreibung und Parametrierung

● EtherCAT XML Device Description



Die Darstellung entspricht der Anzeige der CoE-Objekte aus der EtherCAT XML Device Description. Es wird empfohlen, die entsprechende aktuellste XML-Datei im Download-Bereich auf der Beckhoff Website herunterzuladen und entsprechend der Installationsanweisungen zu installieren.

● Parametrierung über das CoE-Verzeichnis (CAN over EtherCAT)



Die Parametrierung des EtherCAT Gerätes wird über den CoE - Online Reiter (mit Doppelklick auf das entsprechende Objekt) bzw. über den Prozessdatenreiter (Zuordnung der PDOs) vorgenommen.

Einführung

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

- Objekte die zur Parametrierung bei der Inbetriebnahme nötig sind
- Objekte die zum regulären Betrieb z. B. durch ADS-Zugriff bestimmt sind
- Objekte die interne Settings anzeigen und ggf. nicht veränderlich sind
- Weitere Profilspezifische Objekte |▶ 46], die Ein- und Ausgänge, sowie Statusinformationen anzeigen

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

5.4.1 Objekte zur Parametrierung bei der Inbetriebnahme

Index 1011 Restore default parameters

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1011:0	Restore default parameters	Herstellen der Defaulteinstellungen	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
1011:01	SubIndex 001	Wenn Sie dieses Objekt im Set Value Dialog auf " 0x64616F6C " setzen, werden alle Backup Objekte wieder in den Auslieferungszustand gesetzt.	UINT32	RW	0x00000000 (0 _{dez})

Index 8000 AI Settings Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default	
8000:0	AI Settings Ch.1	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x18 (24 _{dez})	
8000:01	Enable user scale	0 _{bin}	Die Anwender-Skalierung ist nicht aktiv.	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
		1 _{bin}	Die Anwender-Skalierung ist aktiv.			
8000:02	Presentation	0 _{dez}	Signed presentation	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})
		1 _{dez}	Unsigned presentation			
		2 _{dez}	Absolute value with MSB as sign (Betragsvorzeichendarstellung)			
8000:05	Siemens bits		BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
8000:06	Enable filter	0 _{bin}	Filter nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
		1 _{bin}	Filter aktiviert, dadurch entfällt der SPS-zyklus-synchrone Datenaustausch			
8000:07	Enable limit 1	0 _{bin}	Limit 1 nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
		1 _{bin}	Limit 1 aktiviert			
8000:08	Enable limit 2	0 _{bin}	Limit 2 nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
		1 _{bin}	Limit 2 aktiviert			
8000:0A	Enable user calibration	0 _{bin}	Anwender-Abgleich nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
		1 _{bin}	Anwender-Abgleich aktiviert			
8000:0B	Enable vendor calibration	0 _{bin}	Hersteller-Abgleich nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})
		1 _{bin}	Hersteller-Abgleich aktiviert			
8000:0E	Swap limit bits	1 _{bin}	Limit-Bits getauscht	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
8000:11	User scale offset	Anwender-Skalierung: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8000:12	User scale gain	Anwender-Skalierung: Gain Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor 2 ⁻¹⁶ . Der Wert 1 entspricht 65535 _{dez} (0x00010000 _{hex}) und wird auf +/- 0x7FFFF begrenzt	INT32	RW	0x00010000 (65536 _{dez})	
8000:13	Limit 1	Erster Grenzwert zum Setzen der Statusbits	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8000:14	Limit 2	Zweiter Grenzwert zum Setzen der Statusbits	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8000:15	Filter settings	Dieses Objekt bestimmt die digitalen Filtereinstellungen, wenn es über Enable filter (Index 0x80n0:06 [▶ 37]) aktiv ist. Die möglichen Einstellungen sind fortlaufend nummeriert.		UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
		0 _{dez}	50 Hz FIR			
		1 _{dez}	60 Hz FIR			
		2 _{dez}	IIR 1			
		3 _{dez}	IIR 2			
		4 _{dez}	IIR 3			
		5 _{dez}	IIR 4			
		6 _{dez}	IIR 5			
		7 _{dez}	IIR 6			
		8 _{dez}	IIR 71			
9 _{dez}	IIR 8					
8000:17	User calibration offset	Anwenderabgleich: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8000:18	User calibration gain	Anwenderabgleich: Gain	INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})	

Index 8010 AI Settings Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default		
8010:0	AI Settings Ch.2	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x18 (24 _{dez})		
8010:01	Enable user scale	0 _{bin}	Die Anwender-Skalierung ist nicht aktiv.	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}					Die Anwender-Skalierung ist aktiv.
8010:02	Presentation	0 _{dez}	Signed presentation	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{dez}					Unsigned presentation
		2 _{dez}					Absolute value with MSB as sign (Betragsvorzeichendarstellung)
8010:05	Siemens bits		BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})		
8010:06	Enable filter	0 _{bin}	Filter nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}	Filter aktiviert, dadurch entfällt der SPS-zyklus-synchrone Datenaustausch				
8010:07	Enable limit 1	0 _{bin}	Limit 1 nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}	Limit 1 aktiviert				
8010:08	Enable limit 2	0 _{bin}	Limit 2 nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}	Limit 2 aktiviert				
8010:0A	Enable user calibration	0 _{bin}	Anwender-Abgleich nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}	Anwender-Abgleich aktiviert				
8010:0B	Enable vendor calibration	0 _{bin}	Hersteller-Abgleich nicht aktiviert	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})	
		1 _{bin}	Hersteller-Abgleich aktiviert				
8010:0E	Swap limit bits	1 _{bin}	Limit-Bits getauscht	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
8010:11	User scale offset	Anwender-Skalierung: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8010:12	User scale gain	Anwender-Skalierung: Gain Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor 2 ⁻¹⁶ . Der Wert 1 entspricht 65535 _{dez} (0x00010000 _{hex}) und wird auf +/- 0x7FFFF begrenzt	INT32	RW	0x00010000 (65536 _{dez})		
8010:13	Limit 1	Erster Grenzwert zum Setzen der Statusbits	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8010:14	Limit 2	Zweiter Grenzwert zum Setzen der Statusbits	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8010:15	Filter settings	Dieses Objekt bestimmt die digitalen Filtereinstellungen, wenn es über Enable filter (Index 0x80n0:06 [▶ 37]) aktiv ist. Die möglichen Einstellungen sind fortlaufend nummeriert.		UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
		0 _{dez}	50 Hz FIR				
		1 _{dez}	60 Hz FIR				
		2 _{dez}	IIR 1				
		3 _{dez}	IIR 2				
		4 _{dez}	IIR 3				
		5 _{dez}	IIR 4				
		6 _{dez}	IIR 5				
		7 _{dez}	IIR 6				
		8 _{dez}	IIR 71				
9 _{dez}	IIR 8						
8010:17	User calibration offset	Anwenderabgleich: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8010:18	User calibration gain	Anwenderabgleich: Gain	INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})		

Index 8020 AO Settings Ch.3

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default		
8020:0	AO Settings Ch.3	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x16 (22 _{dez})		
8020:01	Enable user scale	0 _{bin}	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})		
		1 _{bin}				Anwenderskalierung aktiv	
8020:02	Presentation	0 _{dez}	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})		
		Signed presentation Der Wertebereich der Ausgabe 0x7pp1:11 wird als 16 Bit signed Integer dargestellt. Bei unipolaren Klemmen (0-10 V oder 0-20 mA) wird der negative Bereich auf Null gesetzt.					
		1 _{dez}				Unsigned presentation Der Wertebereich der Ausgabe 0x7pp1:11 wird als 16 Bit unsigned Integer dargestellt. Negative Werte sind nicht möglich.	
		2 _{dez}				Absolute value with MSB as sign Betragsvorzeichendarstellung ist aktiv.	
3 _{dez}	Absolute value Es wird der Absolutwert der signed Darstellung gebildet.						
8020:05	Watchdog	0 _{dez}	BIT2	RW	0x00 (0 _{dez})		
		Default watchdog value Der Defaultwert (0x8pp0:13) ist aktiv.					
		1 _{dez}				Watchdog ramp Die Rampe (0x8pp0:14) zum Fahren auf den Defaultwert ((0x8pp0:13)) ist aktiv.	
2 _{dez}	Last output value Das letzte Prozessdatum wird im Fehlerfall (Ansprachen des Watchdogs) ausgegeben.						
8020:07	Enable user calibration	0 _{bin}	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})		
		1 _{bin}				Anwender-Abgleich aktiv	
8020:08	Enable vendor calibration	0 _{bin}	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})		
		1 _{bin}				Hersteller-Abgleich aktiv	
8020:11	User scale offset	Anwenderskalierung: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8020:12	User scale gain	Anwenderskalierung: Gain Dies ist der Gain der Anwenderskalierung. Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor 2 ⁻¹⁶ . Der Wert eins entspricht 65535 (0x00010000).	INT32	RW	0x00010000 (65536 _{dez})		
8020:13	Default output	Default-Ausgabewert	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8020:14	Default output ramp	Dieser Wert legt die Rampen zum Herunterfahren auf den Defaultwert fest. Der Wert wird in Digits/ms vorgegeben. Ist der Eintrag z.B. 100 und der Defaultwert 0, so dauert es 327ms (32767/100) bis der Ausgangswert im Fehlerfall vom Maximalwert (32767) auf den Defaultwert geht.	UINT16	RW	0xFFFF (65535 _{dez})		
8020:15	User calibration offset	Anwenderabgleich: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})		
8020:16	User calibration gain	Anwenderabgleich: Gain	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})		

Index 8030 AO Settings Ch.4

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default	
8030:0	AO Settings Ch.4	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x16 (22 _{dez})	
8030:01	Enable user scale	0 _{bin}	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}				Anwenderskalierung aktiv
8030:02	Presentation	0 _{dez}	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})	
		Signed presentation Der Wertebereich der Ausgabe 0x7pp1:11 wird als 16 Bit signed Integer dargestellt. Bei unipolaren Klemmen (0-10 V oder 0-20 mA) wird der negative Bereich auf Null gesetzt.				
		1 _{dez} Unsigned presentation Der Wertebereich der Ausgabe 0x7pp1:11 wird als 16 Bit unsigned Integer dargestellt. Negative Werte sind nicht möglich.				
		2 _{dez} Absolute value with MSB as sign Betragsvorzeichendarstellung ist aktiv.				
8030:05	Watchdog	0 _{dez}	BIT2	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{dez} Watchdog ramp Die Rampe (0x8pp0:14) zum Fahren auf den Defaultwert ((0x8pp0:13)) ist aktiv.				
		2 _{dez} Last output value Das letzte Prozessdatum wird im Fehlerfall (Ansprechen des Watchdogs) ausgegeben.				
8030:07	Enable user calibration	0 _{bin}	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})	
		1 _{bin}				Anwender-Abgleich aktiv
8030:08	Enable vendor calibration	0 _{bin}	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})	
		1 _{bin}				Hersteller-Abgleich aktiv
8030:11	User scale offset	Anwenderskalierung: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8030:12	User scale gain	Anwenderskalierung: Gain Dies ist der Gain der Anwenderskalierung. Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor 2 ⁻¹⁶ . Der Wert eins entspricht 65535 (0x00010000).	INT32	RW	0x00010000 (65536 _{dez})	
8030:13	Default output	Default-Ausgabewert	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8030:14	Default output ramp	Dieser Wert legt die Rampen zum Herunterfahren auf den Defaultwert fest. Der Wert wird in Digits/ms vorgegeben. Ist der Eintrag z. B. 100 und der Defaultwert 0, so dauert es 327 ms (32767/100) bis der Ausgangswert im Fehlerfall vom Maximalwert (32767) auf den Defaultwert geht.	UINT16	RW	0xFFFF (65535 _{dez})	
8030:15	User calibration offset	Anwenderabgleich: Offset	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
8030:16	User calibration gain	Anwenderabgleich: Gain	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})	

Index F800 AIAO Range settings

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default	
F800:0	AIAO Range settings	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})	
F800:01	Input type Ch1	Eingangssignalebereich für Kanal 1		UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
		0 _{dez}	-10...+10 V			
		1 _{dez}	0...20 mA			
		2 _{dez}	4...20 mA			
		3 _{dez}	0...10 V			
F800:02	Input type Ch2	Eingangssignalebereich für Kanal 2 (Werte siehe Kanal 1)	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
F800:03	Output type Ch3	Ausgangssignalebereich für Kanal 3		UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
		0 _{dez}	-10...+10 V			
		1 _{dez}	0...20 mA			
		2 _{dez}	4...20 mA			
		3 _{dez}	0...10 V			
F800:04	Output type Ch4	Ausgangssignalebereich für Kanal 4 (Werte siehe Kanal 3)	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	

5.4.2 Standardobjekte (0x1000-0x1FFF)

Die Standardobjekte haben für alle EtherCAT-Slaves die gleiche Bedeutung.

Index 1000 Device type

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1000:0	Device type	Geräte-Typ des EtherCAT-Slaves: Das Lo-Word enthält das verwendete CoE Profil (5001). Das Hi-Word enthält das Modul Profil entsprechend des Modular Device Profile.	UINT32	RO	0x00001389 (5001 _{dez})

Index 1008 Device name

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1008:0	Device name	Geräte-Name des EtherCAT-Slave	STRING	RO	EPP4374-0002

Index 1009 Hardware version

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

Index 100A Software version

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
100A:0	Software version	Firmware-Version des EtherCAT-Slaves	STRING	RO	-

Index 1018 Identity

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1018:0	Identity	Informationen, um den Slave zu identifizieren	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})
1018:01	Vendor ID	Hersteller-ID des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x00000002 (2 _{dez})
1018:02	Product code	Produkt-Code des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x6476D769 (1685509993 _{dez})
1018:03	Revision	Revisionsnummer des EtherCAT-Slaves, das Low-Word (Bit 0-15) kennzeichnet die Sonderklemmennummer, das High-Word (Bit 16-31) verweist auf die Gerätebeschreibung	UINT32	RO	0x00110002 (1114114 _{dez})
1018:04	Serial number	Seriennummer des EtherCAT-Slaves, das Low-Byte (Bit 0-7) des Low-Words enthält das Produktionsjahr, das High-Byte (Bit 8-15) des Low-Words enthält die Produktionswoche, das High-Word (Bit 16-31) ist 0	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})

Index 10F0 Backup parameter handling

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
10F0:0	Backup parameter handling	Informationen zum standardisierten Laden und Speichern der Backup Entries	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
10F0:01	Checksum	Checksumme über alle Backup-Entries des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})

Index 1600 AO Outputs Ch.3

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1600:0	AO Outputs Ch.3	PDO Mapping RxPDO 1	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
1600:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x7020 (AO outputs Ch.3), entry 0x11 (Analog output))	UINT32	RO	0x7020:11, 16

Index 1601 AO Outputs Ch.4

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1601:0	AO Outputs Ch.4	PDO Mapping RxPDO 2	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
1601:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x7030 (AO outputs Ch.4), entry 0x11 (Analog output))	UINT32	RO	0x7030:11, 16

Index 1800 AI Inputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1800:0	AI Inputs Ch.1	PDO Parameter TxPDO 1	UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
1800:06	Exclude TxPDOs	Hier sind die TxPDOs (Index der TxPDO Mapping Objekte) angegeben, die nicht zusammen mit TxPDO 1 übertragen werden dürfen	OCTET-STRING[2]	RO	01 1A

Index 1801 AI Inputs Compact Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1801:0	AI Inputs Compact Ch.1	PDO Parameter TxPDO 2	UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
1801:06	Exclude TxPDOs	Hier sind die TxPDOs (Index der TxPDO Mapping Objekte) angegeben, die nicht zusammen mit TxPDO 2 übertragen werden dürfen	OCTET-STRING[2]	RO	00 1A

Index 1802 AI Inputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1802:0	AI Inputs Ch.2	PDO Parameter TxPDO 3	UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
1802:06	Exclude TxPDOs	Hier sind die TxPDOs (Index der TxPDO Mapping Objekte) angegeben, die nicht zusammen mit TxPDO 3 übertragen werden dürfen	OCTET-STRING[2]	RO	03 1A

Index 1803 AI Inputs Compact Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1803:0	AI Inputs Compact Ch.2	PDO Parameter TxPDO 4	UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
1803:06	Exclude TxPDOs	Hier sind die TxPDOs (Index der TxPDO Mapping Objekte) angegeben, die nicht zusammen mit TxPDO 4 übertragen werden dürfen	OCTET-STRING[2]	RO	02 1A

Index 1A00 AI Inputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A00:0	AI Inputs Ch.1	PDO Mapping TxPDO 1	UINT8	RO	0x0B (11 _{dez})
1A00:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x01 (Underrange))	UINT32	RO	0x6000:01, 1
1A00:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x02 (Overrange))	UINT32	RO	0x6000:02, 1
1A00:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x03 (Limit 1))	UINT32	RO	0x6000:03, 2
1A00:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x05 (Limit 2))	UINT32	RO	0x6000:05, 2
1A00:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x07 (Error))	UINT32	RO	0x6000:07, 1
1A00:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (1 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A00:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (5 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 5
1A00:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x0E (Sync error))	UINT32	RO	0x6000:0E, 1
1A00:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x0F (TxPDO State))	UINT32	RO	0x6000:0F, 1
1A00:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6000:10, 1
1A00:0B	SubIndex 011	11. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x11 (Value))	UINT32	RO	0x6000:11, 16

Index 1A01 AI Inputs Compact Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A01:0	AI Inputs Compact Ch.1	PDO Mapping TxPDO 2	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
1A01:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6000 (AI Inputs), entry 0x11 (Value))	UINT32	RO	0x6000:11, 16

Index 1A02 AI Inputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A02:0	AI Inputs Ch.2	PDO Mapping TxPDO 3	UINT8	RO	0x0B (11 _{dez})
1A02:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x01 (Underrange))	UINT32	RO	0x6010:01, 1
1A02:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x02 (Ovrange))	UINT32	RO	0x6010:02, 1
1A02:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x03 (Limit 1))	UINT32	RO	0x6010:03, 2
1A02:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x05 (Limit 2))	UINT32	RO	0x6010:05, 2
1A02:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x07 (Error))	UINT32	RO	0x6010:07, 1
1A02:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (1 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A02:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (5 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 5
1A02:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x0E (Sync error))	UINT32	RO	0x6010:0E, 1
1A02:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x0F (TxPDO State))	UINT32	RO	0x6010:0F, 1
1A02:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6010:10, 1
1A02:0B	SubIndex 011	11. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x11 (Value))	UINT32	RO	0x6010:11, 16

Index 1A03 AI Inputs Compact Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A03:0	AI Inputs Compact Ch.2	PDO Mapping TxPDO 4	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
1A03:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6010 (AI Inputs), entry 0x11 (Value))	UINT32	RO	0x6010:11, 16

Index 1C00 Sync manager type

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C00:0	Sync manager type	Benutzung der Sync Manager	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})
1C00:01	SubIndex 001	Sync-Manager Type Channel 1: Mailbox Write	UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
1C00:02	SubIndex 002	Sync-Manager Type Channel 2: Mailbox Read	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
1C00:03	SubIndex 003	Sync-Manager Type Channel 3: Process Data Write (Outputs)	UINT8	RO	0x03 (3 _{dez})
1C00:04	SubIndex 004	Sync-Manager Type Channel 4: Process Data Read (Inputs)	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})

Index 1C12 RxPDO assign

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C12:0	RxPDO assign	PDO Assign Outputs	UINT8	RW	0x02 (2 _{dez})
1C12:01	Subindex 001	1. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1600 (5632 _{dez})
1C12:02	Subindex 002	2. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1601 (5633 _{dez})

Index 1C13 TxPDO assign

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C13:0	TxPDO assign	PDO Assign Inputs	UINT8	RW	0x02 (2 _{dez})
1C13:01	Subindex 001	1. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A00 (6656 _{dez})
1C13:02	Subindex 002	2. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A02 (6658 _{dez})

Index 1C32 SM output parameter

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default		
1C32:0	SM output parameter	Synchronisierungsparameter der Outputs	UINT8	RO	0x20 (32 _{dez})		
1C32:01	Sync mode	Wert	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart	UINT16	RW	0x0001 (1 _{dez})	
		0	Free Run				
		1	Synchron with SM 2 Event				
		2	DC-Mode - Synchron with SYNC0 Event				
1C32:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns)		UINT32	RW	0x000F4240 (1000000 _{dez})	
		Free Run	Zykluszeit des lokalen Timers				
		Synchron with SM 2 Event	Zykluszeit des Masters				
		DC-Mode	SYNC0/SYNC1 Cycle Time				
1C32:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0 Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00002710 (10000 _{dez})		
1C32:04	Sync modes supported	Bit	Wert	UINT16	RO	0xC007 (49159 _{dez})	
		0	1				Free Run wird unterstützt
		1	1				Synchron mit SM 2 Event wird unterstützt
		3,2	01				DC-Mode wird unterstützt
		5,4	10				Output Shift mit SYNC1 Event (nur DC-Mode)
14	1	dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C32:08 [▶ 44])					
1C32:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x0007A120 (500000 _{dez})		
1C32:06	Calc and copy time	Minimale Zeit zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00001388 (5000 _{dez})		
1C32:07	Minimum delay time		UINT32	RO	0x00001388 (5000 _{dez})		
1C32:08	Command	0	Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})	
		1	Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet				
		Die Entries 0x1C32:03 [▶ 44], 0x1C32:05 [▶ 44], 0x1C32:06 [▶ 44], 0x1C32:09 [▶ 44], 0x1C33:03, 0x1C33:06 [▶ 44], 0x1C33:09					
1C32:09	Maximum Delay time	Zeit zwischen SYNC1 Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00001388 (5000 _{dez})		
1C32:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})		
1C32:0C	Cycle exceeded counter	Anzahl der Zykluszeitverletzungen im OPERATIONAL (Zyklus wurde nicht rechtzeitig fertig bzw. der nächste Zyklus kam zu früh)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})		
1C32:0D	Shift too short counter	Anzahl der zu kurzen Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})		
1C32:20	Sync error	Im letzten Zyklus war die Synchronisierung nicht korrekt (Ausgänge wurden zu spät ausgegeben, nur im DC Mode)	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})		

Index 1C33 SM input parameter

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C33:0	SM input parameter	Synchronisierungsparameter der Inputs	UINT8	RO	0x20 (32 _{dez})
1C33:01	Sync mode	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> • 0: Free Run • 1: Synchron with SM 3 Event (keine Outputs vorhanden) • 2: DC - Synchron with SYNC0 Event • 3: DC - Synchron with SYNC1 Event • 34: Synchron with SM 2 Event (Outputs vorhanden) 	UINT16	RW	0x0022 (34 _{dez})
1C33:02	Cycle time	wie 0x1C32:02	UINT32	RW	0x000F4240 (1000000 _{dez})
1C33:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0-Event und Einlesen der Inputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
1C33:04	Sync modes supported	Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> • Bit 0: Free Run wird unterstützt • Bit 1: Synchron with SM 2 Event wird unterstützt (Outputs vorhanden) • Bit 1: Synchron with SM 3 Event wird unterstützt (keine Outputs vorhanden) • Bit 2-3 = 01: DC-Mode wird unterstützt • Bit 4-5 = 01: Input Shift durch lokales Ereignis (Outputs vorhanden) • Bit 4-5 = 10: Input Shift mit SYNC1 Event (keine Outputs vorhanden) • Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C32:08 oder 0x1C33:08 [► 45]) 	UINT16	RO	0xC007 (49159 _{dez})
1C33:05	Minimum cycle time	wie 0x1C32:05	UINT32	RO	0x0007A120 (500000 _{dez})
1C33:06	Calc and copy time	Zeit zwischen Einlesen der Eingänge und Verfügbarkeit der Eingänge für den Master (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00002710 (10000 _{dez})
1C33:07	Minimum delay time		UINT32	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
1C33:08	Command	wie 0x1C32:08	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
1C33:09	Maximum delay time	Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00001388 (5000 _{dez})
1C33:0B	SM event missed counter	wie 0x1C32:11	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C33:0C	Cycle exceeded counter	wie 0x1C32:12	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C33:0D	Shift too short counter	wie 0x1C32:13	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C33:20	Sync error	wie 0x1C32:32	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})

5.4.3 Profilspezifische Objekte (0x6000-0xFFFF)

Die profilspezifischen Objekte haben für alle EtherCAT Slaves, die das Profil 5001 unterstützen, die gleiche Bedeutung.

Index 6000 AI Inputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
6000:0	AI Inputs Ch.1		UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
6000:01	Underrange	Underrange event active	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6000:02	Overrange	Overrange event active	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6000:03	Limit 1	Bit 0 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert größer als Limit1			
6000:05	Limit 2	Bit 1 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert kleiner als Limit1			
6000:07	Error	Bit 0 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert größer als Limit2			
6000:0E	Sync error	Bit 1 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert kleiner als Limit2			
6000:0F	TxPDO State	Bit set when Over- or Underrange	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6000:10	TxPDO Toggle		BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6000:11	Value		INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 6010 AI Inputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
6010:0	AI Inputs Ch.2		UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
6010:01	Underrange	Underrange event active	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6010:02	Overrange	Overrange event active	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6010:03	Limit 1	Bit 0 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert größer als Limit1			
6010:05	Limit 2	Bit 1 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert kleiner als Limit1			
6010:07	Error	Bit 0 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert größer als Limit2			
6010:0E	Sync error	Bit 1 = 1 _{bin}	BIT2	RO	0x00 (0 _{dez})
		Wert kleiner als Limit2			
6010:0F	TxPDO State	Bit set when Over- or Underrange	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6010:10	TxPDO Toggle		BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6010:11	Value		INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 7020 AO Outputs Ch.3

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
7020:0	AO Outputs Ch.3		UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
7020:11	Analog output	Das analoge Ausgangsdatum	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 7030 AO Outputs Ch.4

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
7030:0	AO Outputs Ch.4		UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
7030:11	Analog output	Das analoge Ausgangsdatum	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 800E AI Internal data Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
800E:0	AI Internal data Ch.1		UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
800E:01	ADC raw value		INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 800F AI Vendor data Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
800F:0	AI Vendor data Ch.1		UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
800F:01	R0 offset		INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
800F:02	R0 gain		INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
800F:03	R1 offset		INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
800F:04	R1 gain		INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
800F:05	R2 offset		INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
800F:06	R2 gain		INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})

Index 801E AI Internal data Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
801E:0	AI Internal data Ch.2		UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
801E:01	ADC raw value		INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 801F AI Vendor data Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
801F:0	AI Vendor data Ch.2		UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
801F:01	R0 offset		INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
801F:02	R0 gain		INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
801F:03	R1 offset		INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
801F:04	R1 gain		INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
801F:05	R2 offset		INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
801F:06	R2 gain		INT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})

Index 802E AO Internal data Ch.3

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
802E:0	AO Internal data Ch.3		UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
802E:01	DAC raw value	Dies ist der DAC Rohwert.	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 802F AO Vendor data Ch.3

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
802F:0	AO Vendor data Ch.3		UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
802F:01	R0 Calibration Offset	Herstellerabgleich: Offset für +/-10 V	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
802F:02	R0 Calibration Gain	Herstellerabgleich: Gain für für +/-10 V	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
802F:03	R1 Calibration Offset	Herstellerabgleich: Offset für 0-20 mA	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
802F:04	R1 Calibration Gain	Herstellerabgleich: Gain für für 0-20 mA	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
802F:05	R2 Calibration Offset	Herstellerabgleich: Offset für 4-20 mA	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
802F:06	R2 Calibration Gain	Herstellerabgleich: Gain für 4-20 mA	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})

Index 803E AO Internal data Ch.4

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
803E:0	AO Internal data Ch.4		UINT8	RO	0x01 (1 _{dez})
803E:01	DAC raw value	Dies ist der DAC Rohwert.	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 803F AO Vendor data Ch.4

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
803F:0	AO Vendor data Ch.4		UINT8	RO	0x06 (6 _{dez})
803F:01	R0 Calibration Offset	Herstellerabgleich: Offset für +/-10 V	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
803F:02	R0 Calibration Gain	Herstellerabgleich: Gain für für +/-10 V	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
803F:03	R1 Calibration Offset	Herstellerabgleich: Offset für 0-20 mA	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
803F:04	R1 Calibration Gain	Herstellerabgleich: Gain für für 0-20 mA	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})
803F:05	R2 Calibration Offset	Herstellerabgleich: Offset für 4-20 mA	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
803F:06	R2 Calibration Gain	Herstellerabgleich: Gain für 4-20 mA	UINT16	RW	0x4000 (16384 _{dez})

Index F000 Modular device profile

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F000:0	Modular device profile	Allgemeine Informationen des Modular Device Profiles	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
F000:01	Module index distance	Indexabstand der Objekte der einzelnen Kanäle	UINT16	RO	0x0010 (16 _{dez})
F000:02	Maximum number of modules	Anzahl der Kanäle	UINT16	RO	0x0004 (4 _{dez})

Index F008 Code word

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

Index F010 Module list

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F010:0	Module list		UINT8	RW	0x04 (4 _{dez})
F010:01	SubIndex 001		UINT32	RW	0x0000012C (300 _{dez})
F010:02	SubIndex 002		UINT32	RW	0x0000012C (300 _{dez})
F010:03	SubIndex 003		UINT32	RW	0x00000190 (400 _{dez})
F010:04	SubIndex 004		UINT32	RW	0x00000190 (400 _{dez})

5.5 Wiederherstellen des Auslieferungszustandes

Um den Auslieferungszustand der Backup-Objekte bei den ELxxxx-Klemmen / EPxxxx- und EPPxxxx-Box-Modulen wiederherzustellen, kann im TwinCAT System Manger (Config-Modus) das CoE-Objekt *Restore default parameters, Subindex 001* angewählt werden).

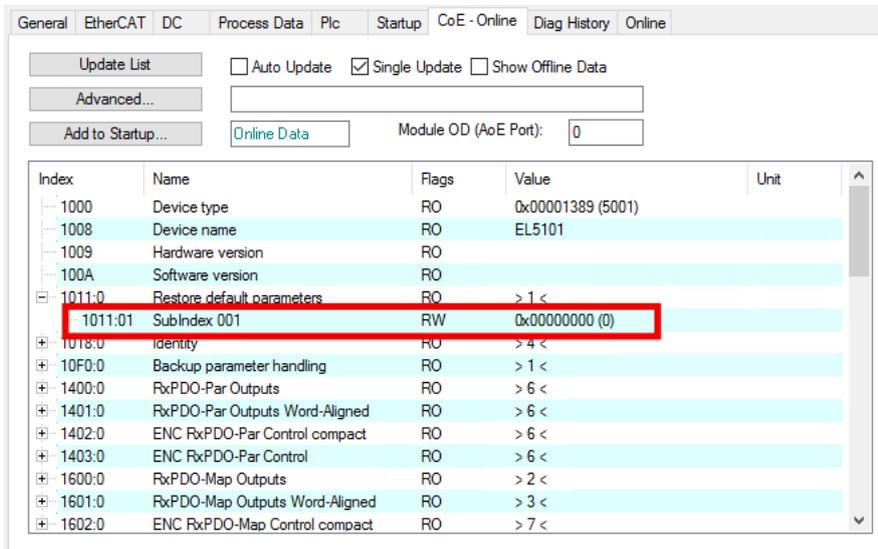


Abb. 8: Auswahl des PDO Restore default parameters

Durch Doppelklick auf *SubIndex 001* gelangen Sie in den Set Value -Dialog. Tragen Sie im Feld *Dec* den Wert **1684107116** oder alternativ im Feld *Hex* den Wert **0x64616F6C** ein und bestätigen Sie mit OK.

Alle Backup-Objekte werden so in den Auslieferungszustand zurückgesetzt.

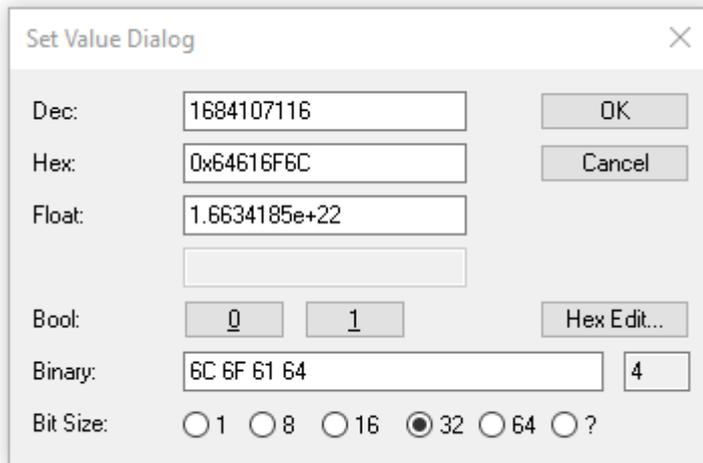


Abb. 9: Eingabe des Restore-Wertes im Set Value Dialog

● Alternativer Restore-Wert

i Bei einigen Modulen älterer Bauart lassen sich die Backup-Objekte mit einem alternativen Restore-Wert umstellen:

Dezimalwert: 1819238756

Hexadezimalwert: 0x6C6F6164

Eine falsche Eingabe des Restore-Wertes zeigt keine Wirkung!

6 Anhang

6.1 Allgemeine Betriebsbedingungen

Schutzarten nach IP-Code

In der Norm IEC 60529 (DIN EN 60529) sind die Schutzgrade festgelegt und nach verschiedenen Klassen eingeteilt. Die Bezeichnung erfolgt in nachstehender Weise.

1. Ziffer: Staub- und Berührungsschutz	Bedeutung
0	Nicht geschützt
1	Geschützt gegen den Zugang zu gefährlichen Teilen mit dem Handrücken. Geschützt gegen feste Fremdkörper Ø 50 mm
2	Geschützt gegen den Zugang zu gefährlichen Teilen mit einem Finger. Geschützt gegen feste Fremdkörper Ø 12,5 mm
3	Geschützt gegen den Zugang zu gefährlichen Teilen mit einem Werkzeug. Geschützt gegen feste Fremdkörper Ø 2,5 mm
4	Geschützt gegen den Zugang zu gefährlichen Teilen mit einem Draht. Geschützt gegen feste Fremdkörper Ø 1 mm
5	Geschützt gegen den Zugang zu gefährlichen Teilen mit einem Draht. Staubgeschützt. Eindringen von Staub ist nicht vollständig verhindert, aber der Staub darf nicht in einer solchen Menge eindringen, dass das zufriedenstellende Arbeiten des Gerätes oder die Sicherheit beeinträchtigt wird
6	Geschützt gegen den Zugang zu gefährlichen Teilen mit einem Draht. Staubdicht. Kein Eindringen von Staub

2. Ziffer: Wasserschutz*	Bedeutung
0	Nicht geschützt
1	Geschützt gegen Tropfwasser
2	Geschützt gegen Tropfwasser, wenn das Gehäuse bis zu 15° geneigt ist
3	Geschützt gegen Sprühwasser. Wasser, das in einem Winkel bis zu 60° beiderseits der Senkrechten gesprüht wird, darf keine schädliche Wirkung haben
4	Geschützt gegen Spritzwasser. Wasser, das aus jeder Richtung gegen das Gehäuse spritzt, darf keine schädlichen Wirkungen haben
5	Geschützt gegen Strahlwasser.
6	Geschützt gegen starkes Strahlwasser.
7	Geschützt gegen die Wirkungen beim zeitweiligen Untertauchen in Wasser. Wasser darf nicht in einer Menge eintreten, die schädliche Wirkungen verursacht, wenn das Gehäuse für 30 Minuten in 1 m Tiefe in Wasser untergetaucht ist

*) In diesen Schutzklassen wird nur der Schutz gegen Wasser definiert.

Chemische Beständigkeit

Die Beständigkeit bezieht sich auf das Gehäuse der IP67-Module und die verwendeten Metallteile. In der nachfolgenden Tabelle finden Sie einige typische Beständigkeiten.

Art	Beständigkeit
Wasserdampf	bei Temperaturen >100°C nicht beständig
Natriumlauge (ph-Wert > 12)	bei Raumtemperatur beständig > 40°C unbeständig
Essigsäure	unbeständig
Argon (technisch rein)	beständig

Legende

- beständig: Lebensdauer mehrere Monate
- bedingt beständig: Lebensdauer mehrere Wochen
- unbeständig: Lebensdauer mehrere Stunden bzw. baldige Zersetzung

6.2 Zubehör

Befestigung

Bestellangabe	Beschreibung	Link
ZS5300-0011	Montageschiene	Website

Leitungen

Eine vollständige Übersicht von vorkonfektionierten Leitungen für IO-Komponenten finden sie [hier](#).

Bestellangabe	Beschreibung	Link
ZB8513-0002	EMV-Schirmklammer für M12-Steckverbinder	Datenblatt
ZK2000-6xxx-xxxx	Sensorleitung M12, 4-polig	Website
ZK2000-7xxx-0xxx	Sensorleitung M12, 4-polig + Schirm	Website
ZK700x-xxxx-xxxx	EtherCAT P-Leitung M8	Website

Beschriftungsmaterial, Schutzkappen

Bestellangabe	Beschreibung
ZS5000-0012	Schutzkappe für M8-Buchsen, p-codiert, IP67 (50 Stück)
ZS5000-0020	Schutzkappe für M12-Buchsen, IP67 (50 Stück)
ZS5100-0000	Beschriftungsschilder nicht bedruckt, 4 Streifen à 10 Stück
ZS5000-xxxx	Beschriftungsschilder bedruckt, auf Anfrage

Werkzeug

Bestellangabe	Beschreibung
ZB8801-0000	Drehmoment-Schraubwerkzeug für Stecker, 0,4...1,0 Nm
ZB8801-0001	Wechselklinge für M8 / SW9 für ZB8801-0000
ZB8801-0002	Wechselklinge für M12 / SW13 für ZB8801-0000
ZB8801-0003	Wechselklinge für M12 feldkonfektionierbar / SW18 für ZB8801-0000

i Weiteres Zubehör

Weiteres Zubehör finden Sie in der Preisliste für Feldbuskomponenten von Beckhoff und im Internet auf <https://www.beckhoff.de>.

6.3 Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten

6.3.1 Allgemeine Hinweise zur Kennzeichnung

Bezeichnung

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

- Familienschlüssel
- Typ
- Version
- Revision

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

Hinweise

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

6.3.2 Versionsidentifikation von EP/EPI/EPP/ER/ERI Boxen

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

Aufbau der Seriennummer: **KK YY FF HH**

- KK - Produktionswoche (Kalenderwoche)
- YY - Produktionsjahr
- FF - Firmware-Stand
- HH - Hardware-Stand

Beispiel mit Seriennummer 12 06 3A 02:

- 12 - Produktionswoche 12
- 06 - Produktionsjahr 2006
- 3A - Firmware-Stand 3A
- 02 - Hardware-Stand 02

Ausnahmen können im **IP67-Bereich** auftreten, dort kann folgende Syntax verwendet werden (siehe jeweilige Gerätedokumentation):

Syntax: D ww yy x y z u

- D - Vorsatzbezeichnung
- ww - Kalenderwoche
- yy - Jahr
- x - Firmware-Stand der Busplatine
- y - Hardware-Stand der Busplatine
- z - Firmware-Stand der E/A-Platine
- u - Hardware-Stand der E/A-Platine

Beispiel: D.22081501 Kalenderwoche 22 des Jahres 2008 Firmware-Stand Busplatine: 1 Hardware Stand Busplatine: 5 Firmware-Stand E/A-Platine: 0 (keine Firmware für diese Platine notwendig) Hardware-Stand E/A-Platine: 1

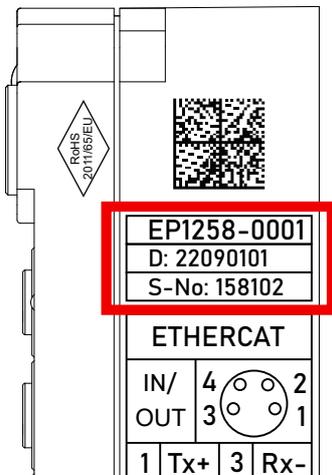


Abb. 10: EP1258-0001 IP67 EtherCAT Box mit Chargennummer/ DateCode 22090101 und eindeutiger Seriennummer 158102

6.3.3 Beckhoff Identification Code (BIC)

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

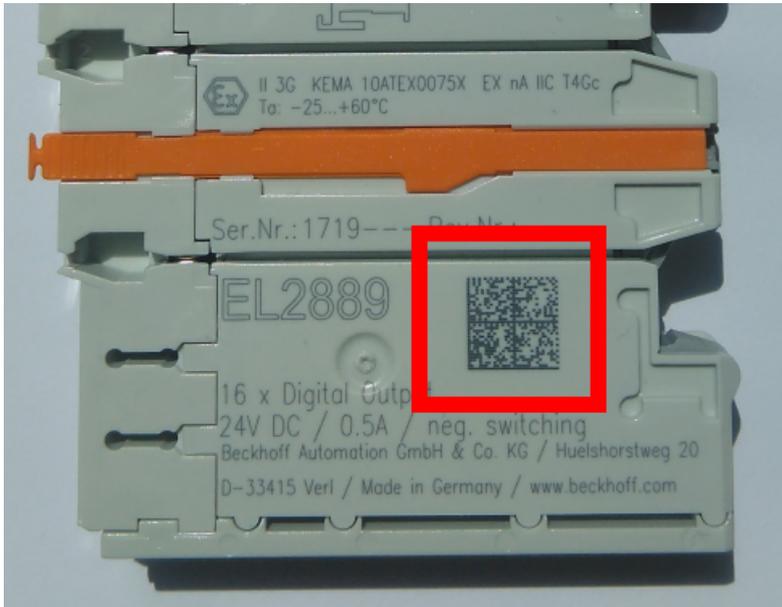


Abb. 11: BIC als Data Matrix Code (DMC, Code-Schema ECC200)

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

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

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

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

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

Pos-Nr.	Art der Information	Erklärung	Datenidentifikator	Anzahl Stellen inkl. Datenidentifikator	Beispiel
1	Beckhoff-Artikelnummer	Beckhoff - Artikelnummer	1P	8	1P 072222
2	Beckhoff Traceability Number (BTN)	Eindeutige Seriennummer, Hinweis s. u.	SBTN	12	SBTN k4p562d7
3	Artikelbezeichnung	Beckhoff Artikelbezeichnung, z. B. EL1008	1K	32	1K EL1809
4	Menge	Menge in Verpackungseinheit, z. B. 1, 10...	Q	6	Q 1
5	Chargennummer	Optional: Produktionsjahr und -woche	2P	14	2P 401503180016
6	ID-/Seriennummer	Optional: vorheriges Seriennummer-System, z. B. bei Safety-Produkten oder kalibrierten Klemmen	51S	12	51S 678294
7	Variante	Optional: Produktvarianten-Nummer auf Basis von Standardprodukten	30P	32	30P F971, 2*K183
...					

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

Aufbau des BIC

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

1P072222**SBTN**k4p562d7**1K**EL1809 **Q**1 **51S**678294

Entsprechend als DMC:



Abb. 12: Beispiel-DMC **1P**072222**SBTN**k4p562d7**1K**EL1809 **Q**1 **51S**678294

BTN

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

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

6.3.4 Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC)

Elektronischer BIC (eBIC)

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

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

K-Bus Geräte (IP20, IP67)

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

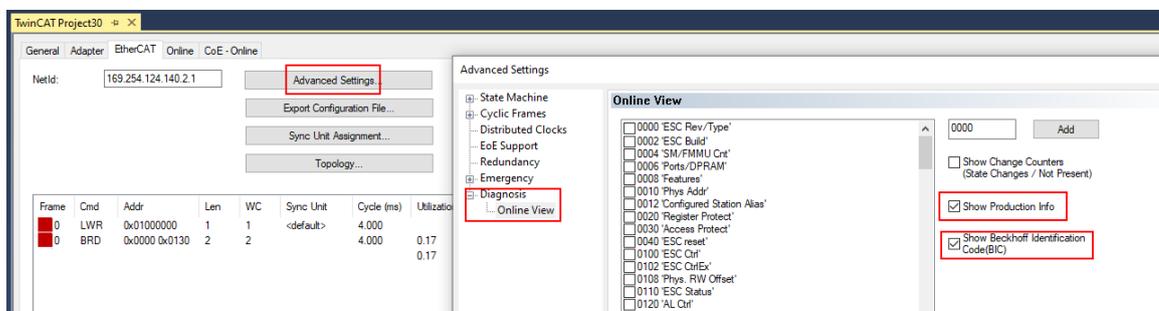
EtherCAT-Geräte (P20, IP67)

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

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

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

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



- Die BTN und Inhalte daraus werden dann angezeigt:

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

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

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

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

- Das Objekt 0x10E2 wird in Bestandsprodukten vorrangig im Zuge einer notwendigen Firmware-Überarbeitung eingeführt.
- Ab TwinCAT 3.1. build 4024.24 stehen in der Tc2_EtherCAT Library ab v3.3.19.0 die Funktionen *FB_EcCoEReadBIC* und *FB_EcCoEReadBTN* zum Einlesen in die PLC und weitere eBIC-Hilfsfunktionen zur Verfügung.
- Hinweis: bei elektronischer Weiterverarbeitung ist die BTN als String(8) zu behandeln, der Identifier „SBTN“ ist nicht Teil der BTN.
- Technischer Hintergrund
Die neue BIC Information wird als Category zusätzlich bei der Geräteproduktion ins ESI-EEPROM geschrieben. Die Struktur des ESI-Inhalts ist durch ETG Spezifikationen weitgehend vorgegeben, demzufolge wird der zusätzliche herstellerspezifische Inhalt mithilfe einer Category nach ETG.2010 abgelegt. Durch die ID 03 ist für alle EtherCAT Master vorgegeben, dass sie im Updatefall diese Daten nicht überschreiben bzw. nach einem ESI-Update die Daten wiederherstellen sollen. Die Struktur folgt dem Inhalt des BIC, siehe dort. Damit ergibt sich ein Speicherbedarf von ca. 50..200 Byte im EEPROM.
- Sonderfälle
 - Sind mehrere ESC in einem Gerät verbaut die hierarchisch angeordnet sind, trägt nur der TopLevel ESC die eBIC Information.
 - Sind mehrere ESC in einem Gerät verbaut die nicht hierarchisch angeordnet sind, tragen alle ESC die eBIC Information gleich.
 - Besteht das Gerät aus mehreren Sub-Geräten mit eigener Identität, aber nur das TopLevel-Gerät ist über EtherCAT zugänglich, steht im CoE-Objekt-Verzeichnis 0x10E2:01 die eBIC des TopLevel-Geräts, in 0x10E2:nn folgen die eBIC der Sub-Geräte.

Profibus/Profinet/DeviceNet... Geräte

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

6.4 Support und Service

Beckhoff und seine weltweiten Partnerfirmen bieten einen umfassenden Support und Service, der eine schnelle und kompetente Unterstützung bei allen Fragen zu Beckhoff Produkten und Systemlösungen zur Verfügung stellt.

Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen

Wenden Sie sich bitte an Ihre Beckhoff Niederlassung oder Ihre Vertretung für den lokalen Support und Service zu Beckhoff Produkten!

Die Adressen der weltweiten Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen entnehmen Sie bitte unseren Internetseiten: <https://www.beckhoff.de>

Dort finden Sie auch weitere Dokumentationen zu Beckhoff Komponenten.

Beckhoff Support

Der Support bietet Ihnen einen umfangreichen technischen Support, der Sie nicht nur bei dem Einsatz einzelner Beckhoff Produkte, sondern auch bei weiteren umfassenden Dienstleistungen unterstützt:

- Support
- Planung, Programmierung und Inbetriebnahme komplexer Automatisierungssysteme
- umfangreiches Schulungsprogramm für Beckhoff Systemkomponenten

Hotline: +49(0)5246 963 157
Fax: +49(0)5246 963 9157
E-Mail: support@beckhoff.com

Beckhoff Service

Das Beckhoff Service-Center unterstützt Sie rund um den After-Sales-Service:

- Vor-Ort-Service
- Reparaturservice
- Ersatzteilservice
- Hotline-Service

Hotline: +49(0)5246 963 460
Fax: +49(0)5246 963 479
E-Mail: service@beckhoff.com

Beckhoff Firmenzentrale

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20
33415 Verl
Deutschland

Telefon: +49(0)5246 963 0
Fax: +49(0)5246 963 198
E-Mail: info@beckhoff.com
Internet: <https://www.beckhoff.de>

Mehr Informationen:
www.beckhoff.com/epp4374-0002

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

