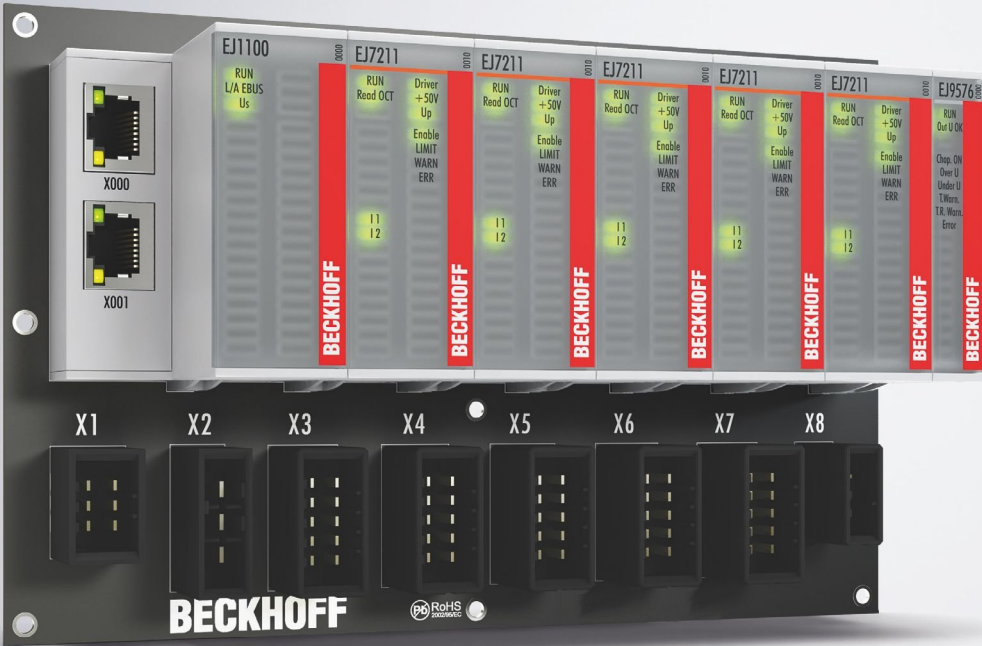


Dokumentation | DE

## EJ7334-0008

4-Kanal Motion Interface, DC-Motor, 24 V DC, 3 A





# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Vorwort</b>	<b>5</b>
1.1	Hinweise zur Dokumentation	5
1.2	Sicherheitshinweise	6
1.3	Bestimmungsgemäße Verwendung	7
1.4	Signal-Distribution-Board	7
1.5	Ausgabestände der Dokumentation	7
1.6	Wegweiser durch die Dokumentation	8
1.7	Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen	8
1.7.1	Beckhoff Identification Code (BIC)	11
1.7.2	Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC)	13
1.7.3	Zertifikate	15
<b>2</b>	<b>Systemübersicht</b>	<b>16</b>
<b>3</b>	<b>EJ7334-0008 - Produktübersicht</b>	<b>17</b>
3.1	Einleitung	17
3.2	Technische Daten	18
3.3	Kontaktbelegung	19
3.4	LEDs	20
<b>4</b>	<b>Installation von EJ-Modulen</b>	<b>21</b>
4.1	Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule	21
4.2	Hinweis Lastspannungsversorgung	22
4.3	EJxxxx - Abmessungen	23
4.4	Einbaulagen und Mindestabstände	24
4.4.1	Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit	24
4.4.2	Einbaulagen	25
4.5	Kodierungen	27
4.5.1	Farbkodierung	27
4.5.2	Mechanische Positionskodierung	28
4.6	Montage auf dem Signal-Distribution-Board	29
4.7	Erweiterungsmöglichkeiten	30
4.7.1	Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule	30
4.7.2	Verknüpfung mit EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Box-Modulen über eine Ethernet/ EtherCAT-Verbindung	31
4.8	IPC Integration	32
4.9	Demontage vom Signal-Distribution-Board	34
4.10	Entsorgung	34
<b>5</b>	<b>EtherCAT-Grundlagen</b>	<b>35</b>
<b>6</b>	<b>Inbetriebnahme</b>	<b>36</b>
6.1	EJ7334-0008 - Objektbeschreibung und Parametrierung	37
6.1.1	Restore Objekt	37
6.1.2	Konfigurationsdaten	38
6.1.3	Kommando-Objekt	39
6.1.4	Eingangsdaten	39
6.1.5	Ausgangsdaten	39

6.1.6	Informations-und Diagnosedaten (kanalspezifisch) .....	40
6.1.7	Konfigurationsdaten (herstellerspezifisch) .....	40
6.1.8	Informations-und Diagnosedaten (gerätespezifisch).....	41
6.1.9	Standardobjekte .....	41
<b>7</b>	<b>Anhang</b> .....	<b>53</b>
7.1	Support und Service.....	53

# 1 Vorwort

## 1.1 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, stets die aktuell gültige 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 weiterentwickelt.

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

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

### Marken

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

### Patente

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



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

### Copyright

© Beckhoff Automation GmbH & Co. KG, Deutschland.

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

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

## 1.2 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.

### Signalwörter

Im Folgenden werden die Signalwörter eingeordnet, die in der Dokumentation verwendet werden. Um Personen- und Sachschäden zu vermeiden, lesen und befolgen Sie die Sicherheits- und Warnhinweise.

### Warnungen vor Personenschäden

#### **GEFAHR**

Es besteht eine Gefährdung mit hohem Risikograd, die den Tod oder eine schwere Verletzung zur Folge hat.

#### **WARNUNG**

Es besteht eine Gefährdung mit mittlerem Risikograd, die den Tod oder eine schwere Verletzung zur Folge haben kann.

#### **VORSICHT**

Es besteht eine Gefährdung mit geringem Risikograd, die eine mittelschwere oder leichte Verletzung zur Folge haben kann.

### Warnung vor Umwelt- oder Sachschäden

#### **HINWEIS**

Es besteht eine mögliche Schädigung für Umwelt, Geräte oder Daten.

### Information zum Umgang mit dem Produkt



Diese Information beinhaltet z. B.:  
Handlungsempfehlungen, Hilfestellungen oder weiterführende Informationen zum Produkt.

## 1.3 Bestimmungsgemäße Verwendung

### ⚠️ WARNUNG

#### Vorsicht Verletzungsgefahr!

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

## 1.4 Signal-Distribution-Board

### HINWEIS

#### Signal-Distribution-Board

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

## 1.5 Ausgabestände der Dokumentation

Version	Kommentar
1.5	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Update Kapitel <i>Technische Daten</i></li> <li>• Update Struktur</li> </ul>
1.4	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Kapitel <i>Hinweis Lastspannungsversorgung</i> hinzugefügt</li> <li>• Update Struktur</li> </ul>
1.3	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Update Kapitel <i>Technische Daten</i></li> </ul>
1.2	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Update Kapitel <i>Technische Daten</i></li> <li>• Update Kapitel <i>Kontaktbelegung</i></li> <li>• Update Kapitel <i>Installation von EJ-Modulen</i></li> <li>• Update Struktur</li> </ul>
1.1	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Update Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i></li> <li>• Update Struktur</li> </ul>
1.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 1. Veröffentlichung EJ7334-0008</li> </ul>

## 1.6 Wegweiser durch die Dokumentation

### HINWEIS



#### Weitere Bestandteile der Dokumentation

Diese Dokumentation beschreibt gerätespezifische Inhalte. Sie ist Bestandteil des modular aufgebauten Dokumentationskonzepts für Beckhoff I/O-Komponenten. Für den Einsatz und sicheren Betrieb des in dieser Dokumentation beschriebenen Gerätes / der in dieser Dokumentation beschriebenen Geräte werden zusätzliche, produktübergreifende Beschreibungen benötigt, die der folgenden Tabelle zu entnehmen sind.

Titel	Beschreibung
<b>EtherCAT System-Dokumentation</b> ( <a href="#">PDF</a> )	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Systemübersicht</li> <li>• EtherCAT-Grundlagen</li> <li>• Kabel-Redundanz</li> <li>• Hot Connect</li> <li>• Konfiguration von EtherCAT-Geräten</li> </ul>
<b>Design Guide EJ8xxx - Signal-Distribution-Board für Standard EtherCAT-Steckmodule</b> ( <a href="#">PDF</a> )	<p>Hinweise zum Design eines EJ-Distribution-Boards für Standard EtherCAT-Steckmodule</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Anforderungen an das Signal-Distribution-Board</li> <li>• Montagerichtlinie für die Leiterplatte</li> <li>• Modul Platzierung</li> <li>• Routing-Richtlinie</li> </ul>
<b>Infrastruktur für EtherCAT/Ethernet</b> ( <a href="#">PDF</a> )	Technische Empfehlungen und Hinweise zur Auslegung, Ausfertigung und Prüfung
<b>Software-Deklarationen I/O</b> ( <a href="#">PDF</a> )	Open-Source-Software-Deklarationen für Beckhoff-I/O-Komponenten

Die Dokumentationen können auf der Beckhoff-Homepage ([www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)) eingesehen und heruntergeladen werden über:

- den Bereich „Dokumentation und Downloads“ der jeweiligen Produktseite,
- den [Downloadfinder](#),
- das [Beckhoff Information System](#).

Sollten Sie Vorschläge oder Anregungen zu unserer Dokumentation haben, schicken Sie uns bitte unter Angabe von Dokumentationstitel und Versionsnummer eine E-Mail an: [dokumentation@beckhoff.com](mailto:dokumentation@beckhoff.com)

## 1.7 Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen

### Bezeichnung

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

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

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



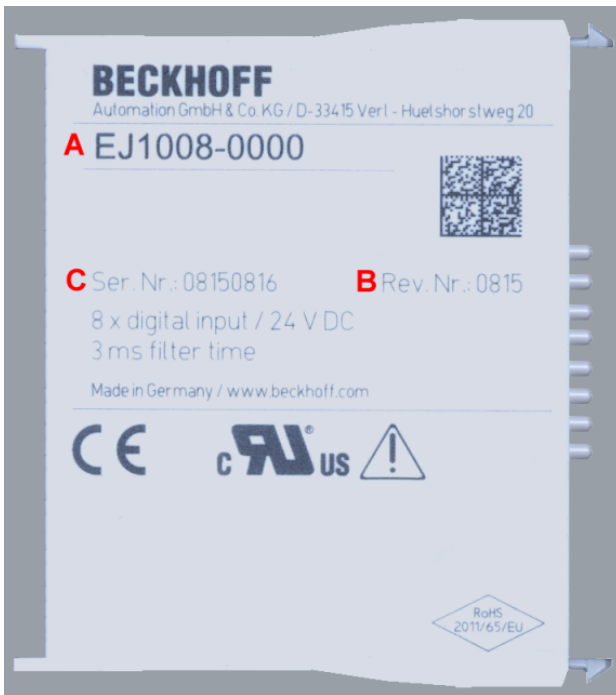


Abb. 1: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

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

**Hinweise**

- die oben genannten Elemente ergeben die **technische Bezeichnung**, im Folgenden wird das Beispiel EJ1008-0000-0017 verwendet.
- Davon ist EJ1008-0000 die **Bestellbezeichnung**, umgangssprachlich bei „-0000“ dann oft nur EJ1008 genannt.
- Die **Revision** -0017 gibt den technischen Fortschritt wie z. B. Feature-Erweiterung in Bezug auf die EtherCAT-Kommunikation wieder und wird von Beckhoff verwaltet. Prinzipiell kann ein Gerät mit höherer Revision ein Gerät mit niedrigerer Revision ersetzen, wenn nicht anders z. B. in der Dokumentation angegeben. Jeder Revision zugehörig und gleichbedeutend ist üblicherweise eine Beschreibung (ESI, **E**therCAT **S**lave **I**nformation) in Form einer XML-Datei, die zum Download auf der Beckhoff Webseite bereitsteht. Die Revision wird auf der Seite der EtherCAT-Steckmodule aufgebracht, siehe folgende Abbildung.
- Produktbezeichnung, Version und Revision werden als dezimale Zahlen gelesen, auch wenn sie technisch hexadezimal gespeichert werden.

**Seriennummer**

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

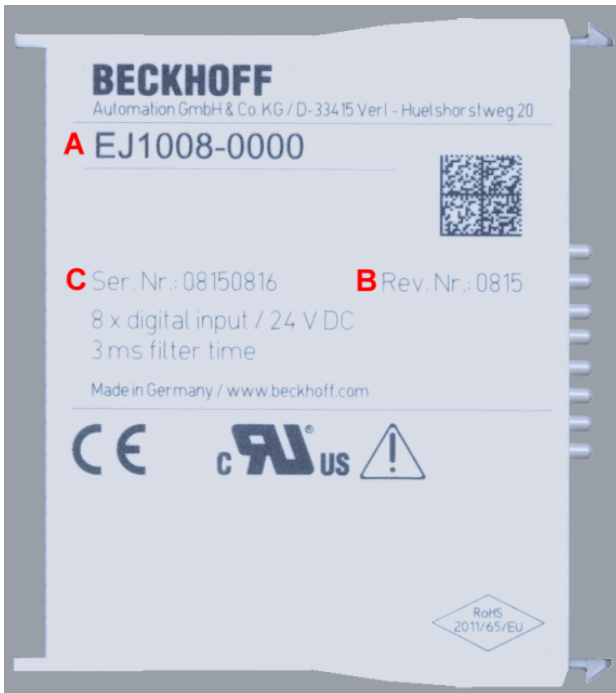


Abb. 2: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

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

### 1.7.1 Beckhoff Identification Code (BIC)

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



Abb. 3: BIC als Data Matrix Code (DMC, Code-Schema ECC200)

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

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

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

Jede Information ist anhand des so genannten Datenidentifikators (ANSI MH10.8.2-2016) eindeutig identifizierbar. Dem Datenidentifikator folgt eine Zeichenkette. Beide zusammen haben eine maximale Länge gemäß nachstehender Tabelle. Sind die Informationen kürzer, werden sie durch Leerzeichen ersetzt. Die Daten unter den Positionen 1-4 sind immer vorhanden.

Folgende Informationen sind enthalten:

Pos.-Nr.	Art der Information	Erklärung	Daten - identifika- tor	Anzahl Stellen inkl. Datenidenti- fikator	Beispiel
1	Beckhoff Artikelnummer	<b>Beckhoff Artikelnummer</b>	1P	8	<b>1</b> P072222
2	Beckhoff Traceability Number (BTN)	<b>Eindeutige Seriennummer, Hinweis s. u.</b>	S	12	<b>S</b> BTNk4p562d7
3	Artikelbezeichnung	<b>Beckhoff Artikelbezeichnung, z. B. EL1008</b>	1K	32	<b>1</b> KEL1809
4	Menge	<b>Menge in Verpackungseinheit, z. B. 1, 10...</b>	Q	6	<b>Q</b> 1
5	Chargennummer	Optional: Produktionsjahr und -woche	2P	14	<b>2</b> P4015031800 16
6	ID-/Seriennummer	Optional: vorheriges Seriennummer-System, z. B. bei Safety-Produkten oder kalibrierten Klemmen	51S	12	<b>51</b> S678294104
7	Variante	Optional: Produktvarianten-Nummer auf Basis von Standardprodukten	30P	32	<b>30</b> PF971 , 2*K183
...					

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

### Aufbau des BICs

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

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

Entsprechend als DMC:



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

### BTN

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

### HINWEIS

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

## 1.7.2 Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC)

### Elektronischer BIC (eBIC)

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

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

### K-Bus Geräte (IP20, IP67)

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

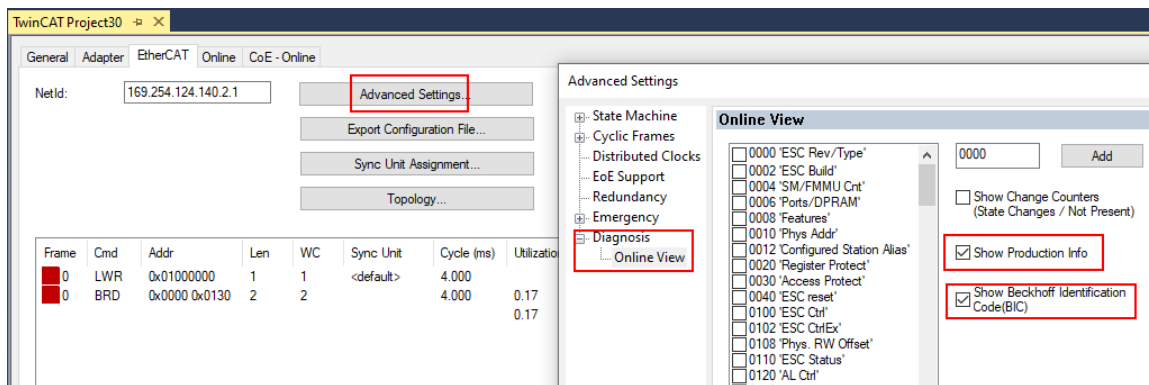
### EtherCAT-Geräte (IP20, IP67)

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 durch Beckhoff auch die eBIC geschrieben. Die Einführung des eBIC in die Beckhoff-IO-Produktion (Klemmen, Box-Module) erfolgt ab 2020; Stand 2023 ist die Umsetzung weitgehend abgeschlossen.

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.
- Zugriff aus der PLC: 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 bereit.

- Bei EtherCAT-Geräten mit CoE-Verzeichnis kann zusätzlich das Objekt 0x10E2:01 zur Anzeige der eigenen eBIC vorhanden sein, auch hierauf kann die PLC einfach 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	1P158442SBTN000@jekp1KELM3704 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 zur Verfügung
- Zur Verarbeitung der BIC/BTN Daten in der PLC stehen noch als Hilfsfunktionen ab TwinCAT 3.1 Build 4024.24 in der *Tc2\_Uutilities* zur Verfügung
  - *F\_SplitBIC*: Die Funktion zerlegt den BIC sBICValue anhand von bekannten Kennungen in seine Bestandteile und liefert die erkannten Teil-Strings in einer Struktur *ST\_SplittedBIC* als Rückgabewert
  - *BIC\_TO\_BTN*: Die Funktion extrahiert vom BIC die BTN und liefert diese als Rückgabewert
- Hinweis: bei elektronischer Weiterverarbeitung ist die BTN als String(8) zu behandeln, der Identifier „SBTN“ ist nicht Teil der BTN.
- Zum technischen 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
  - Bei einer hierarchischen Anordnung mehrerer ESC (EtherCAT Slave Controller) in einem Gerät trägt lediglich der oberste 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 dieses ESC, in 0x10E2:nn folgen die eBIC der Sub-Geräte.

### PROFIBUS-, PROFINET-, DeviceNet-Geräte usw.

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

### 1.7.3 Zertifikate

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



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

## 2 Systemübersicht

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

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

Eine Erweiterung der Maschinenkomplexität kann folgende Maßnahmen erreicht werden:

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

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

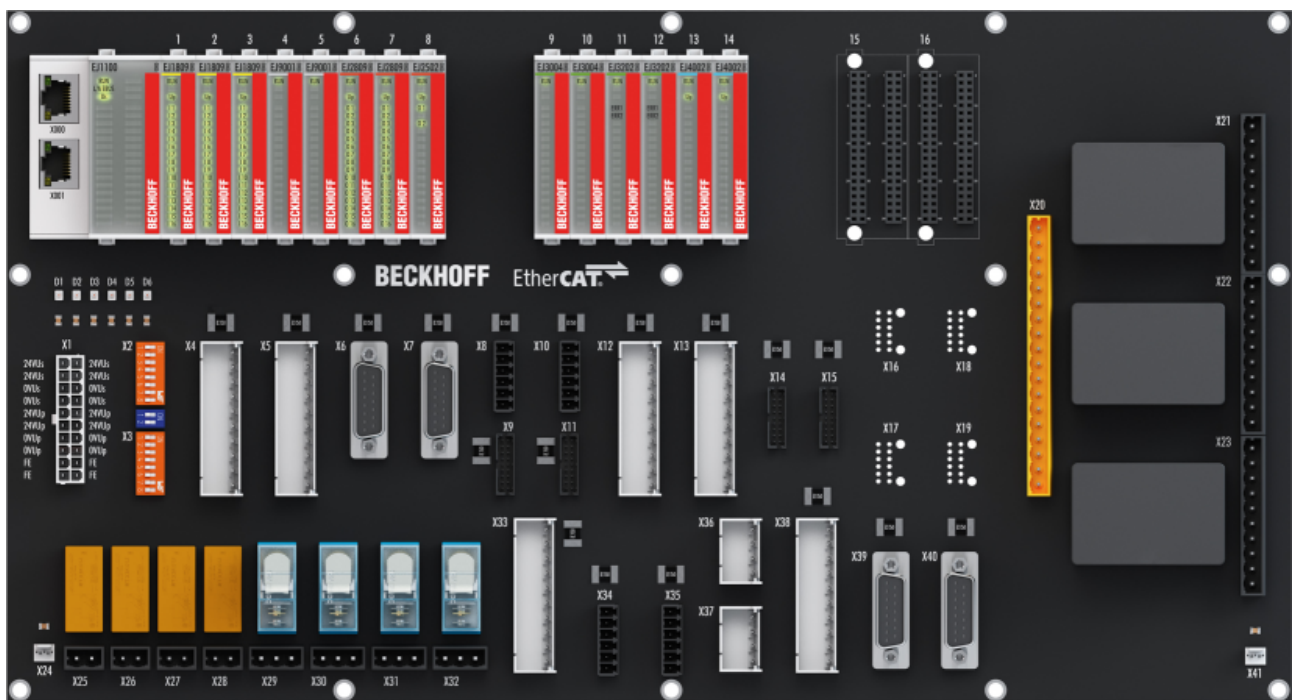


Abb. 6: EJ-System Beispiel

### Signal-Distribution-Board

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

### EtherCAT - Steckmodule

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



## 3 EJ7334-0008 - Produktübersicht

### 3.1 Einleitung



Abb. 7: EJ7334-0008

#### **4-Kanal-Motion-Interface, DC-Motor, 24 V<sub>DC</sub>, 3 A**

Das EtherCAT-Steckmodul EJ7334-0008 ermöglicht den direkten Betrieb von vier DC-Motoren und ist zum E-Bus galvanisch getrennt.

Die Drehzahl wird durch einen 16-Bit-Wert vom Automatisierungsgerät vorgegeben.

Die Ausgangsstufe ist überlastsicher.

Wird eine Drehrichtungsumkehr nicht benötigt, können bis zu acht Motoren unidirektional an der EJ7334-0008 betrieben werden.

## 3.2 Technische Daten

Technische Daten	EJ7334-0008
Technik	Kompakte Antriebstechnik
Anschlusstechnik	Motordirektanschluss
Lastart	Bürsten DC Motor, induktiv > 1 mH
Anzahl Kanäle	4 (bidirektional) / 8 (unidirektional)
Anzahl der Ausgänge	1 x DC Motor pro Kanal
Spannungsversorgung für Elektronik	24 V <sub>DC</sub> (über Distribution Board)
Versorgungsspannung Leistung	8 V <sub>DC</sub> ... 24 V <sub>DC</sub> (über Distribution Board)
Ausgangsstrom	Ab Hardware 01: Σ 8,0 A, max. 3,0 A pro Kanal (0 ... +55°C)  Hardware 00: Σ 8,0 A, max. 3,0 A pro Kanal (0 ... +40°C) Σ 6,0 A, max. 3,0 A pro Kanal (0 ... +45°C)
PWM-Taktfrequenz	16 kHz
Tastverhältnis	0 ... 98 % (spannungsgeregelt)
Auflösung	max. 10 Bit Strom, 16 Bit Geschwindigkeit
Stromaufnahme Lastspannung (Up-Kontakte)	typ. 20 mA + Motorstrom
Stromaufnahme aus dem E-Bus	typ. 150 mA
Distributed Clocks	nein
Potenzialtrennung	500 V (E-Bus/Feldspannung)
Konfiguration	über EtherCAT Master/CoE
Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb	0°C ... +55°C (ab Hardware 01) 0°C ... +45°C (Hardware 00)
Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung	-25°C ... +85°C
Zulässige relative Luftfeuchtigkeit	95 %, keine Betauung
Betriebshöhe	max. 2.000 m
Abmessungen (B x H x T)	ca. 12 mm x 66 mm x 55 mm
Gewicht	ca. 30 g
Montage	auf Signal-Distribution-Board
Verschmutzungsgrad	2
Einbaulage	<a href="#">Standard</a> [ <a href="#">► 25</a> ]
Position der Kodierstifte [ <a href="#">► 28</a> ]	1 und 8
Farbkodierung	orange
Vibrations-/Schockfestigkeit	gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board)
EMV-Festigkeit/Aussendung	gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board) gemäß IEC/EN 61800-3 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board)
EMV Kategorie	Kategorie C3 - Standard Kategorie C2, C1 - Zusatzfilter erforderlich
Schutzart	EJ-Modul: IP20 EJ-System: abhängig von Signal-Distribution-Board und Gehäuse
Zulassungen/Kennzeichnungen*	CE

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

### **i** CE-Zulassung

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

### 3.3 Kontaktbelegung

EJ7334-0008			
Pin#		Signal	
1	2	$U_{EBUS}$	$U_{EBUS}$
3	4	GND	GND
5	6	RX0+	TX1+
7	8	RX0-	TX1-
9	10	GND	GND
11	12	TX0+	RX1+
13	14	TX0-	RX1-
15	16	GND	GND
17	18	PWM 1A	PWM 1B
19	20	PWM 2A	PWM 2B
21	22	PWM 3A	PWM 3B
23	24	PWM 4A	PWM 4B
25	26	24V Motor	24V Motor
27	28	24V Motor	24V Motor
29	30	GND Motor	GND Motor
31	32	GND Motor	GND Motor
33	34	0V Up	0V Up
35	36	0V Up	24V Up
37	38	24V Up	24V Up
39	40	SGND	SGND

**E-Bus Kontakte**

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

**Signale und Versorgung des Motors**


**$U_P$ -Kontakte**

Die Peripheriespannung  $U_P$  versorgt die Elektronik auf der Feldseite.

Signal	Beschreibung
$U_{EBUS}$	Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V
GND	E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden!
RXn+	Positives E-Bus Receive Signal
RXn-	Negatives E-Bus Receive Signal
TXn+	Positives E-Bus Transmit Signal
TXn-	Negatives E-Bus Transmit Signal
PWM 1A	Motor 1, Motorwicklung 1A
PWM 1B	Motor 1, Motorwicklung 1B
PWM 2A	Motor 2, Motorwicklung 2A
PWM 2B	Motor 2, Motorwicklung 2B
PWM 3A	Motor 3, Motorwicklung 3A
PWM 3B	Motor 3, Motorwicklung 3B
PWM 4A	Motor 4, Motorwicklung 4A
PWM 4B	Motor 4, Motorwicklung 4B
24 V Motor	Einspeisung für Motorversorgung (24 V)
GND Motor	Einspeisung für Motorversorgung (0 V)
0V Up	GND Signal Feldseite
24V Up	Spannungsversorgung Feldseite 24 V
SGND	Schirm Masse

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

HINWEIS



**Schädigung von Geräten möglich!**

Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel [Installation von EJ-Modulen](#) [▶ 21] und [Inbetriebnahme](#) [▶ 36]!



**Schirmung**

Feedbacksignal, Sensoren und Aktoren sollten immer mit geschirmten, paarig verdrehten Leitungen angeschlossen werden.

### 3.4 LEDs

LED Nr.	EJ7334-0008
A	RUN
B	Up
C	
1	EN1
2	EN2
3	EN3
4	EN4
5	EN5
6	EN6
7	EN7
8	EN8
9	
10	WARN
11	ERR
12	
13	
14	
15	
16	

Abb. 8: EJ7334-0008 - LEDs

LED	Farbe	Anzeige	Zustand	Beschreibung
RUN	grün	aus	Init	Zustand der EtherCAT State Machine: <b>INIT</b> = Initialisierung des Steckmoduls
		blinkend	Pre-Operational	Zustand der EtherCAT State Machine: <b>PREOP</b> = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt
		Einzelblitz	Safe-Operational	Zustand der EtherCAT State Machine: <b>SAFEOP</b> = Überprüfung der Kanäle des <u>Sync-Managers</u> und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand
		an	Operational	Zustand der EtherCAT State Machine: <b>OP</b> = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich
		flimmernd	Bootstrap	Zustand der EtherCAT State Machine: <b>BOOTSTRAP</b> = Funktion für <u>Firmware-Updates</u> des Steckmoduls
Up	grün	an	Spannungsversorgung 24 V <sub>DC</sub> ist angeschlossen	
		aus	Keine Spannungsversorgung 24 V <sub>DC</sub> ist angeschlossen	
EN1 ... EN8	grün	an	Der Kanal ist fehlerfrei und aktiv	
WARN	gelb	an	<ul style="list-style-type: none"> <li>80°C Temperatur überschritten</li> <li>Zwischenkreisspannung kleiner als im CoE parametrier (0xF800:11)</li> <li>Zwischenkreisspannung größer als im CoE parametrier (0xF800:12)</li> <li>Die Stromaufnahme eines Kanals liegt aktuell über 4,5 A</li> <li>Die I2T Auslastung eines Kanals übersteigt 100 %</li> </ul>	
ERR	rot	an	<ul style="list-style-type: none"> <li>100°C Temperatur überschritten</li> <li>Zwischenkreisspannung kleiner als im CoE parametrier (0xF800:11)</li> <li>Zwischenkreisspannung größer als im CoE parametrier (0xF800:12)</li> <li>Die Stromaufnahme eines Kanals lag längere Zeit über 4,5 A</li> </ul>	

## 4 Installation von EJ-Modulen

### 4.1 Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule

**⚠️ WARNUNG**

**Spannungsversorgung aus SELV- / PELV-Netzteil!**

Zur Versorgung dieses Geräts müssen SELV- / PELV-Stromkreise (Sicherheitskleinspannung, "safety extra-low voltage" / Schutzkleinspannung, „protective extra-low voltage“) 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 liefert sichere elektrische Trennung und Begrenzung der Spannung ohne Verbindung zum Schutzleiter, eine PELV-Versorgung benötigt zusätzlich eine sichere Verbindung zum Schutzleiter.

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

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

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

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

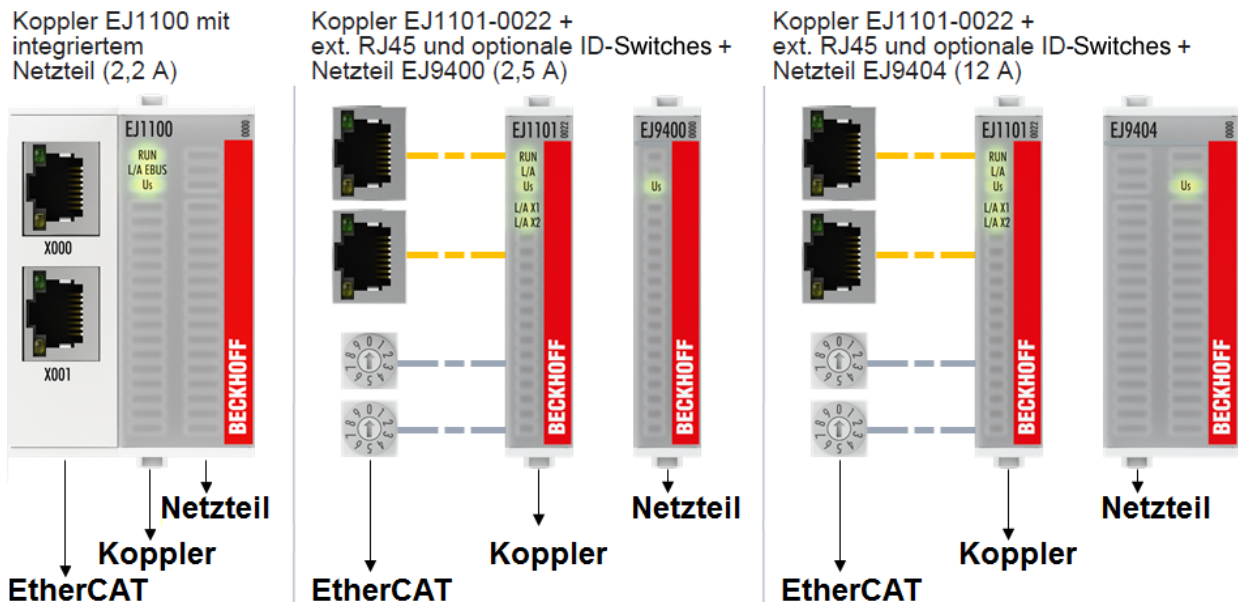


Abb. 9: E-Bus-Spannungsversorgung mit EJ1100 oder EJ1101-0022 + EJ940x

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

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

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

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

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

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

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

an das Signal-Distribution-Board weiter.



Abb. 10: Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043

## 4.2 Hinweis Lastspannungsversorgung

### ⚠ WARNUNG

#### Lastspannungsversorgung

Einige Geräte ermöglichen den Anschluss einer zusätzlichen Lastspannung von z. B. 48 V DC für den Betrieb eines Motors.

Um Ausgleichströme auf dem Schutzleiter während des Betriebs zu vermeiden, sieht die EN 60204-1:2018 die Möglichkeit vor, dass der negative Pol der Lastspannung nicht zwingend mit dem Schutzleitersystem verbunden werden muss (SELV).

Die Lastspannungsversorgung sollte aus diesem Grunde als SELV-Versorgung ausgeführt werden.

### 4.3 EJxxxx - Abmessungen

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

Modultyp	Abmessungen (B x H x T)	Bsp. In folgender Abb. (Benennung der Zeichnung im Downloadfinder)
Koppler	44 mm x 66 mm x 55 mm	EJ1100 (ej_44_2xrj45_coupler)
1-fach Modul	12 mm x 66 mm x 55 mm	EJ1809 (ej_12_16pin_code13)
2-fach Modul	24 mm x 66 mm x 55 mm	EJ7342 (ej_24_2x16pin_code18)
1-fach Modul (lang)	12 mm x 152 mm x 55 mm	EJ1957 (ej_12_2x16pin_extended_code4747)

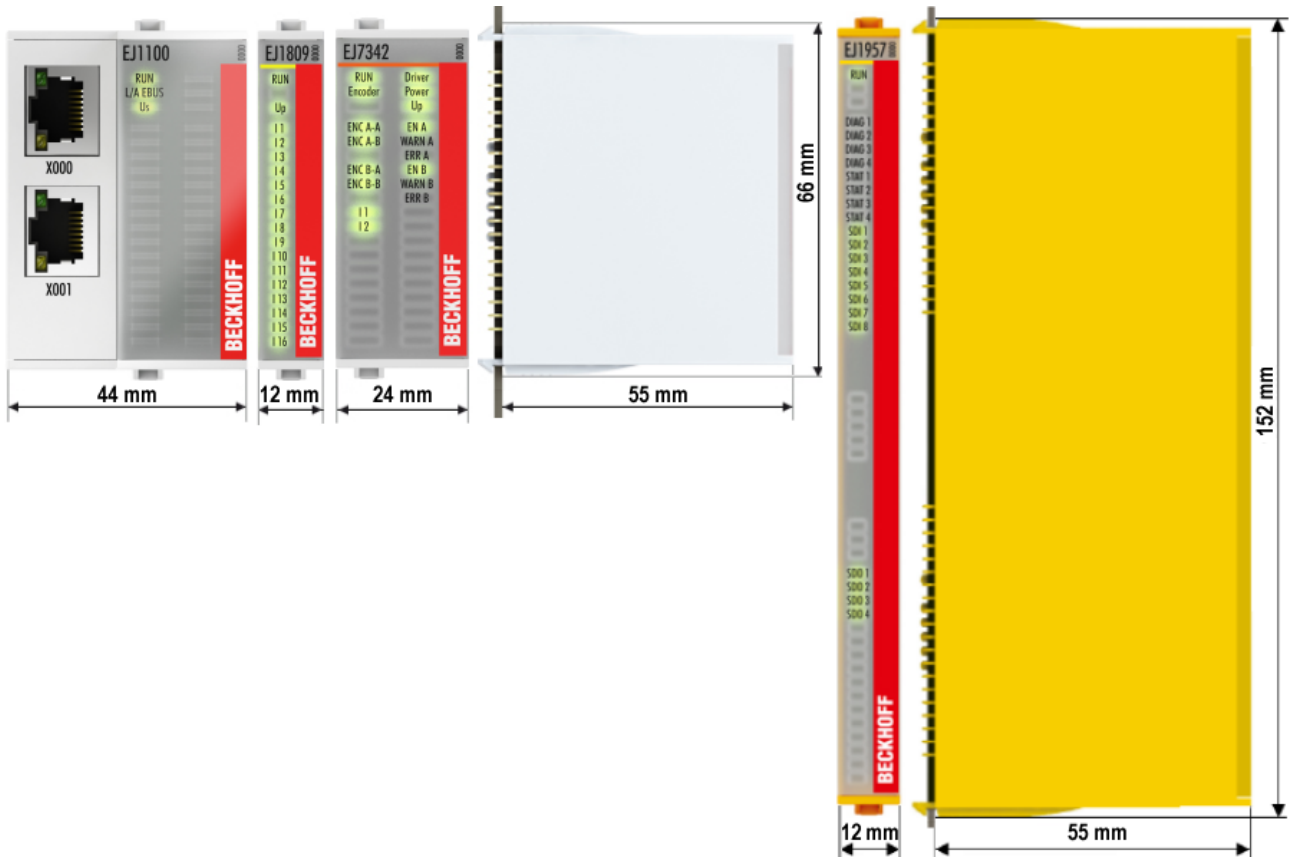


Abb. 11: EJxxxx - Abmessungen

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

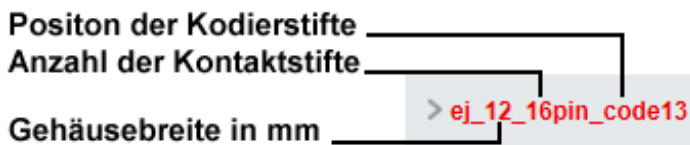


Abb. 12: Benennung der Zeichnungen

## 4.4 Einbaulagen und Mindestabstände

### 4.4.1 Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit

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

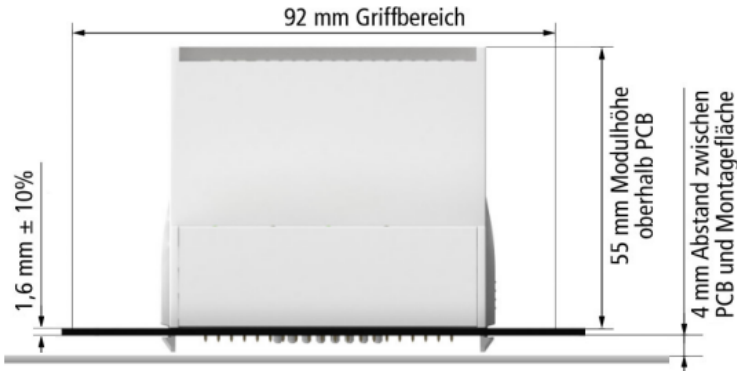


Abb. 13: Montageabstände EJ-Modul - PCB

#### **i** Einhalten des Griffbereichs

Zur Montage/Demontage wird ein Griffbereich von mindestens 92 mm benötigt, um mit den Fingern die Montagelaschen erreichen zu können. Die Einhaltung der empfohlenen Mindestabstände zur Belüftung (s. Kapitel [Einbaulage](#) [▶ 25]) gewährleistet einen ausreichend großen Griffbereich.

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



### 4.4.2 Einbautagen

**HINWEIS**

**Einschränkung von Einbaulage und Betriebstemperaturbereich**

Entnehmen Sie den technischen Daten [► 18] der verbauten Komponenten, ob es Einschränkungen bei Einbaulage und/oder Betriebstemperaturbereich unterliegt. Sorgen Sie bei der Montage von Modulen mit erhöhter thermischer Verlustleistung dafür, dass im Betrieb oberhalb und unterhalb der Module ausreichend Abstand zu anderen Komponenten eingehalten wird, so dass die Module ausreichend belüftet werden!

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

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

**Optimale Einbaulage (Standard)**

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

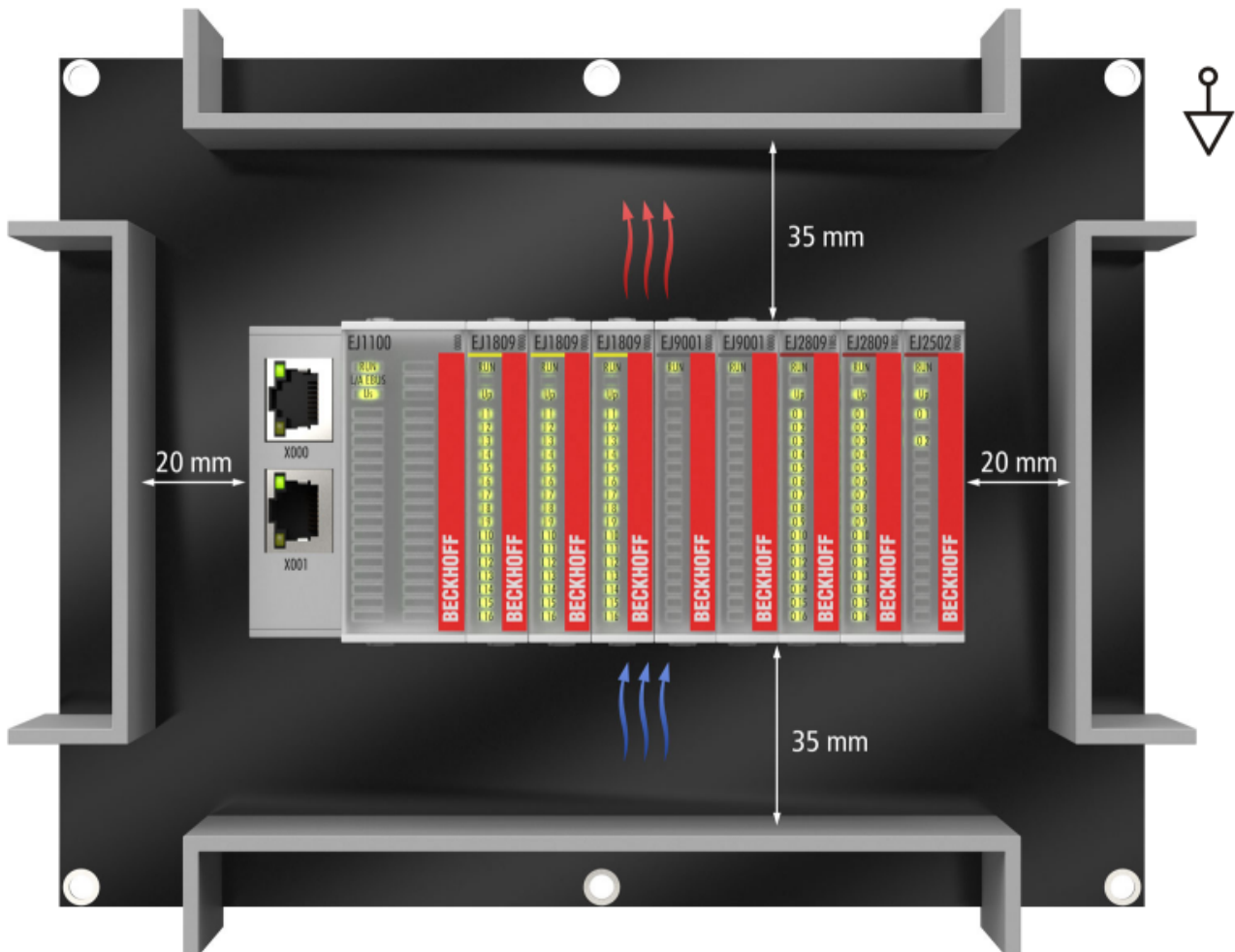


Abb. 14: Empfohlene Abstände bei Standard Einbaulage

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

**Weitere Einbaulagen**

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

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

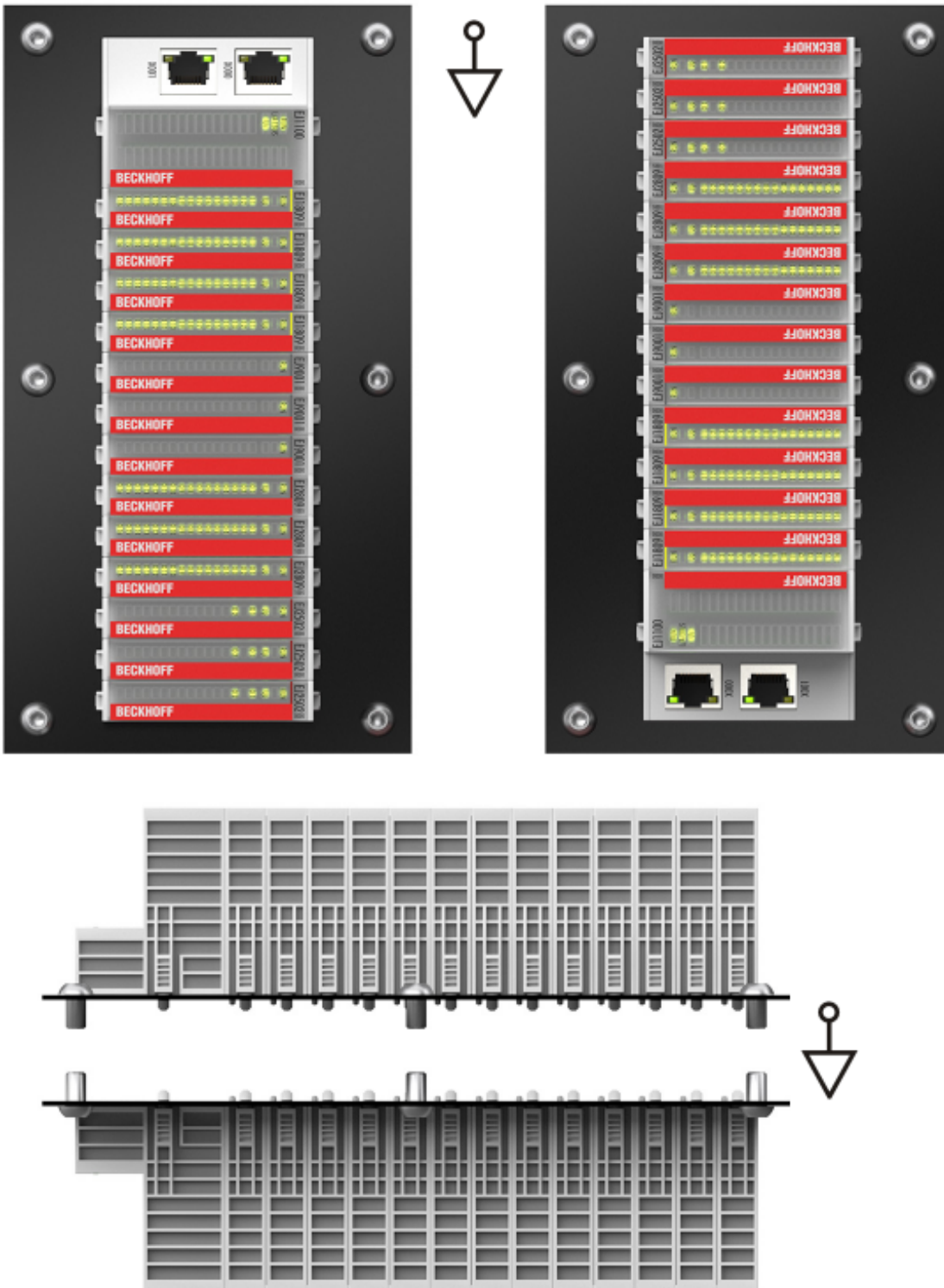


Abb. 15: Weitere Einbaulagen

## 4.5 Kodierungen

### 4.5.1 Farbkodierung

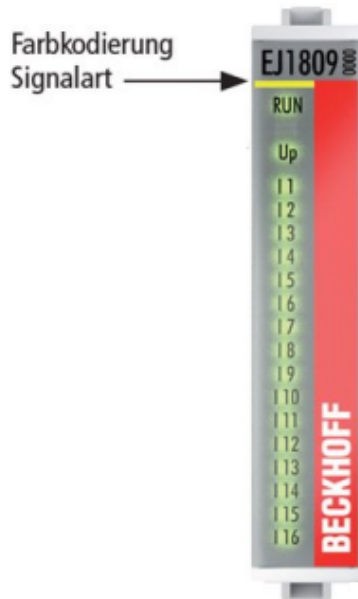


Abb. 16: EJ-Module Farbcode am Beispiel EJ1809

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

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

### 4.5.2 Mechanische Positionskodierung

Die Module verfügen über zwei signalspezifische Kodierstifte an der Unterseite (s. folgende Abb. B1 und B2). Die Kodierstifte bieten, in Verbindung mit den Kodierlöchern im Signal-Distribution-Board (folgende Abb. A1 und A2), die Option, einen mechanischen Fehlsteckschutz zu realisieren. Während der Montage und im Servicefall wird so das Fehlerrisiko deutlich reduziert. Koppler und Platzhaltermodule haben keine Kodierstifte.

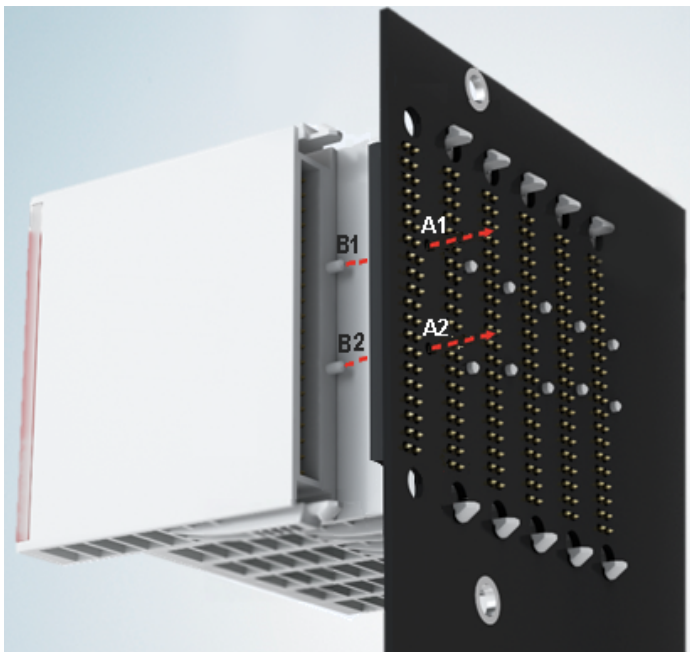


Abb. 17: Mechanische Positionskodierung mit Kodierstiften (B1 u. B2) und Kodierlöchern (A1 u. A2)

Die folgende Abbildung zeigt die Position der Positionskodierung mit den Positionsnummern auf der linken Seite. Module mit gleicher Signalart haben die gleiche Kodierung. So haben z. B. alle Digitalen Eingangsmodule die Kodierstifte an den Positionen eins und drei. Es besteht kein Steckschutz zwischen Modulen der gleichen Signalart. Deshalb ist bei der Montage der Einsatz des korrekten Moduls anhand der Gerätebezeichnung zu prüfen.

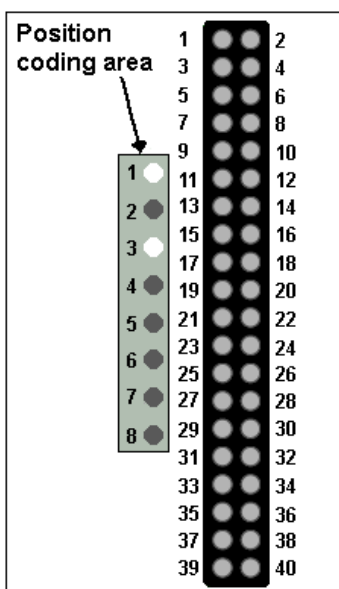


Abb. 18: Pin-Kodierung am Beispiel digitaler Eingangsmodule

## 4.6 Montage auf dem Signal-Distribution-Board

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

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

### **⚠️ WARNUNG**

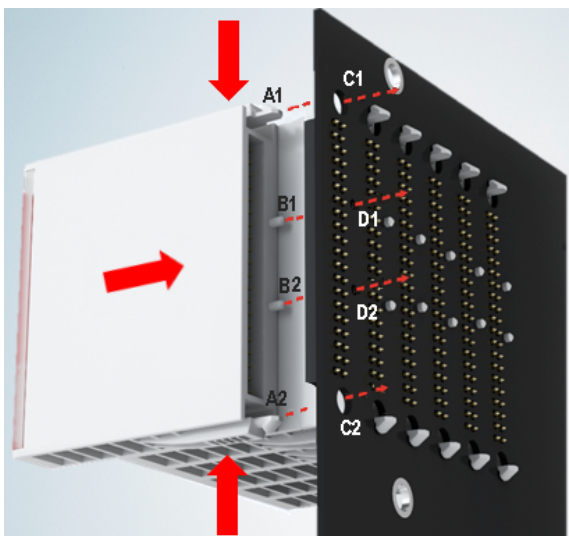
#### **Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!**

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

### **HINWEIS**

#### **Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!**

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!



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

Montage EJ-Module

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

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

### **HINWEIS**

#### **Sichere Verrastung der Module auf dem Board beachten**

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

## 4.7 Erweiterungsmöglichkeiten

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

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

### 4.7.1 Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule

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

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

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

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

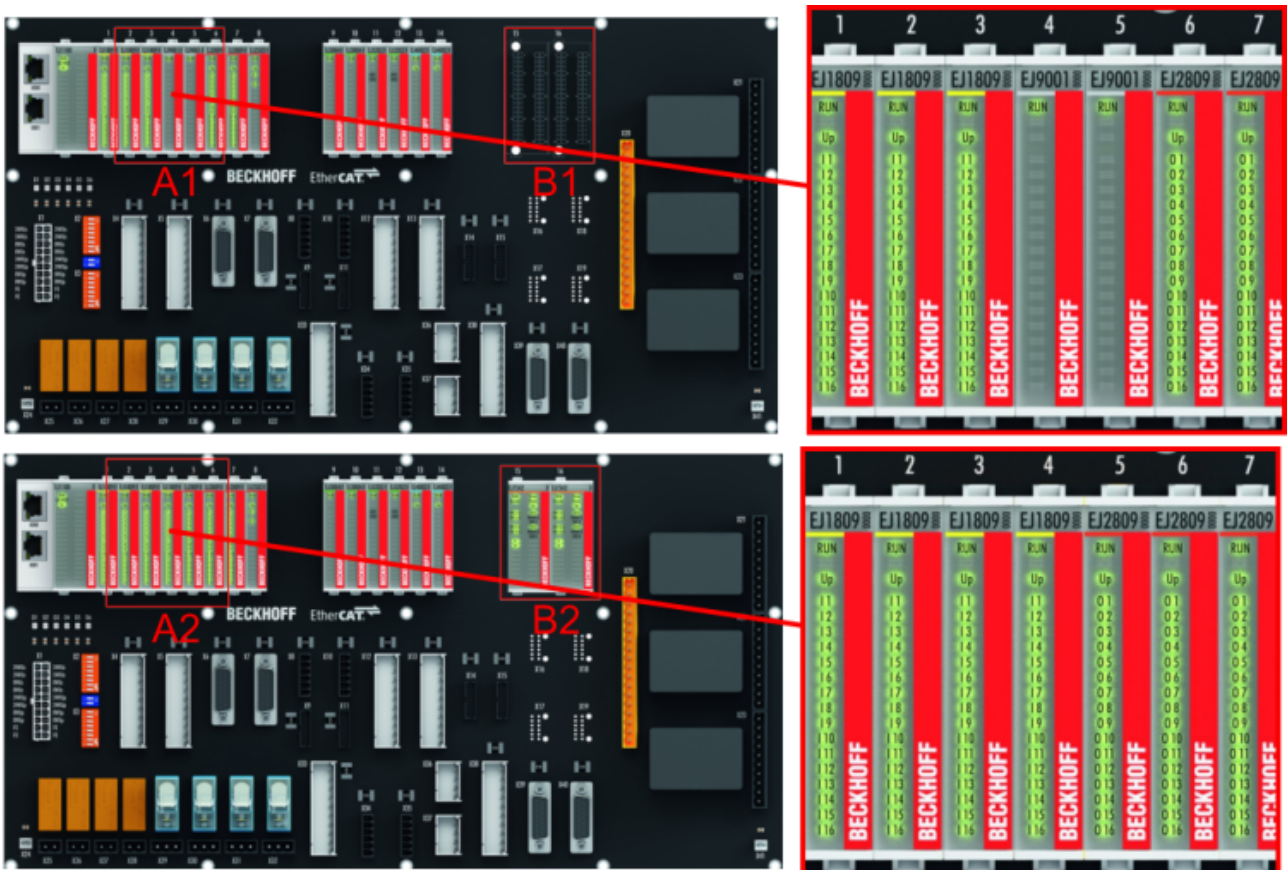


Abb. 19: Beispiel Austausch Platzhaltermodule u. Belegung Reserveslots

#### ● E-Bus - Versorgung

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

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

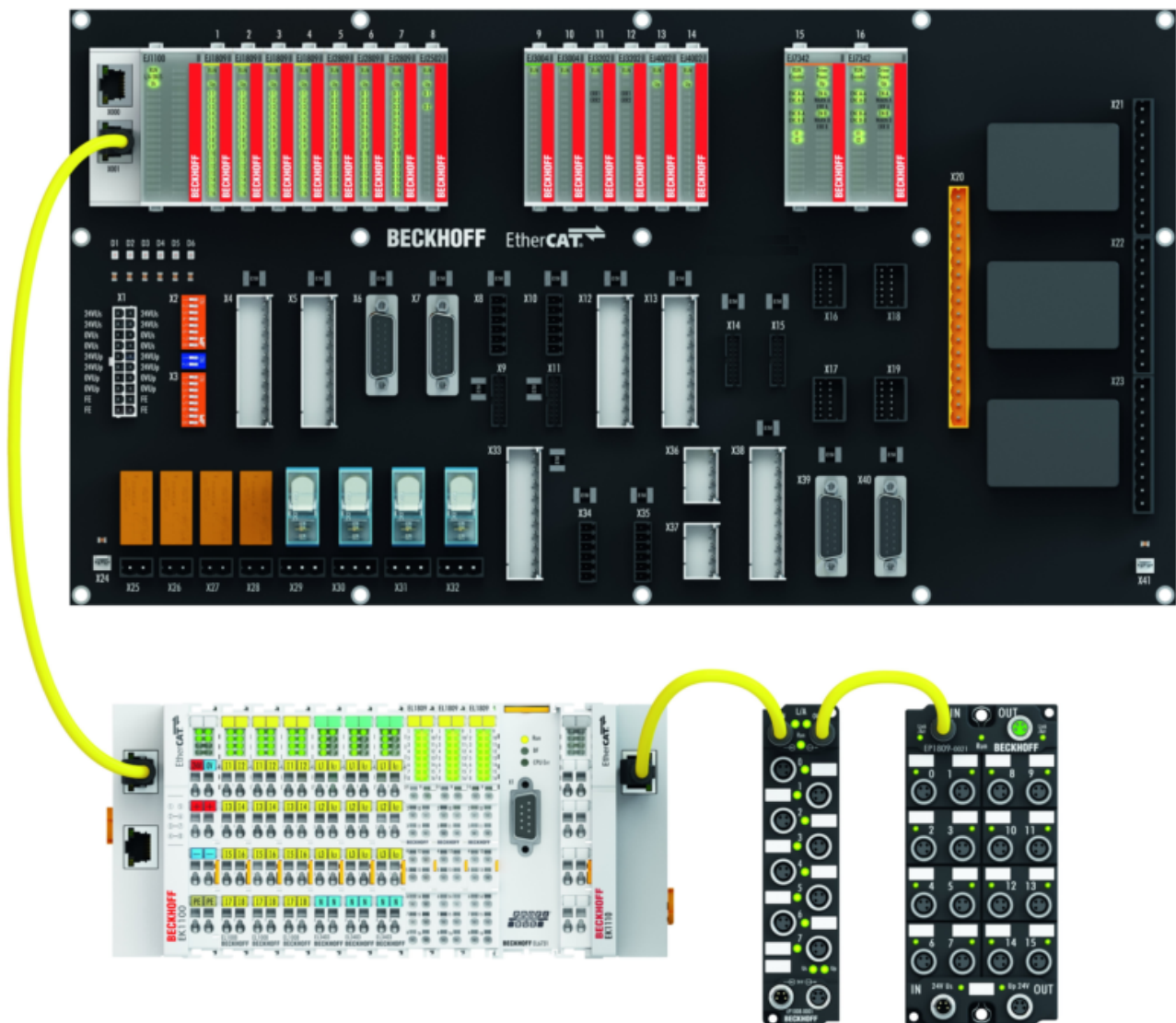


Abb. 20: Beispiel Erweiterung über eine Ethernet/EtherCAT-Verbindung

## 4.8 IPC Integration

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

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

Die Spannungsversorgung der EK1110-004x erfolgt aus dem Netzteil des Embedded-PCs. Die E-Bus-Signale und die Versorgungsspannung der Feldseite  $U_p$  werden über einen Steckverbinder auf der Rückseite des EtherCAT-EJ-Kopplers direkt auf die Leiterkarte weitergeleitet.

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

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



Abb. 21: Beispiel Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043



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

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

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

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

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

**HINWEIS**



**Platzierung auf dem Signal-Distribution-Board**

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

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



Abb. 22: Beispiel für die Anbindung des IPC C6015 an ein EJ-System

## 4.9 Demontage vom Signal-Distribution-Board

### ⚠️ WARNUNG

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

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

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

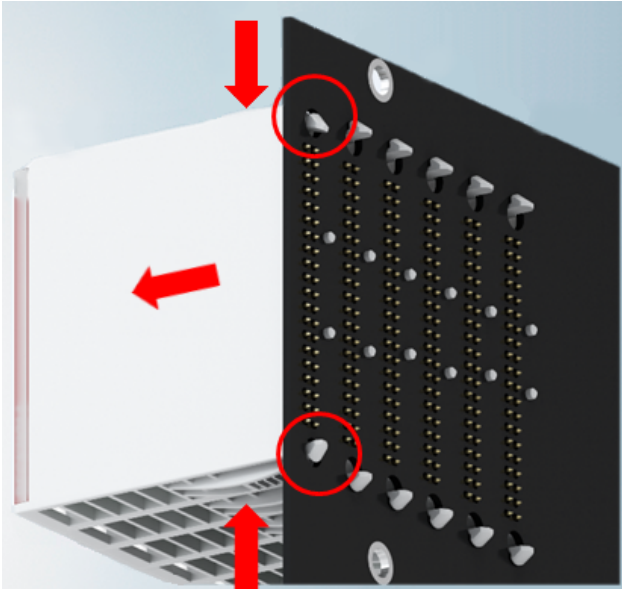


Abb. 23: Demontage EJ - Module

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

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

## 4.10 Entsorgung



Die mit einer durchgestrichenen Abfalltonne gekennzeichneten 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 EtherCAT-Grundlagen

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

## 6 Inbetriebnahme

Eine ausführliche Dokumentation zur Inbetriebnahme des EJ7334-0008 Moduls ist in Vorbereitung.

## 6.1 EJ7334-0008 - Objektbeschreibung und Parametrierung

### **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.

#### HINWEIS



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

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

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

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

#### HINWEIS

#### Beschädigung des Gerätes möglich!

Es wird dringend davon abgeraten, die Einstellungen in den CoE-Objekten zu ändern während die Achse aktiv ist, da die Regelung beeinträchtigt werden könnte.

### Einführung

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

Objekte die zur Parametrierung bei der Inbetriebnahme nötig sind:

- [Restore Objekt](#) [▶ 37]
- [Konfigurationsdaten](#) [▶ 38]
- [Kommando - Objekt](#) [▶ 39]

Profilspezifische Objekte:

- [Eingangsdaten](#) [▶ 39]
- [Ausgangsdaten](#) [▶ 39]
- [Informations- und Diagnostikdaten \(kanalspezifisch\)](#) [▶ 40]
- [Konfigurationsdaten \(herstellerspezifisch\)](#) [▶ 40]
- [Informations- und Diagnostikdaten \(gerätespezifisch\)](#) [▶ 41]

[Standardobjekte](#) [▶ 41]

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

### 6.1.1 Restore Objekt

#### Index 1011 Restore default parameters

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1011:0	Restore default parameters	Herstellen der Default-Einstellungen	UINT8	RO	0x01 (1 <sub>dez</sub> )
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 <sub>dez</sub> )

## 6.1.2 Konfigurationsdaten

### Index 80n0 DCM Motor Settings Ch.1 (n = 0) bis Ch. 8 (n = 7)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80n0:0	DCM Motor Settings Ch.(n+1)	Max. Subindex	UINT8	RO	0x12 (18 <sub>dez</sub> )
80n0:02	Nominal current	Nennstrom des Motors <b>Einheit:</b> 1 mA	UINT16	RW	0x03E8 (1000 <sub>dez</sub> )
80n0:10	Ramp time	Rampenzeit <b>Einheit:</b> 1 s	UINT32	RW	0.250000 (2.500000e-01)
80n0:11	Motor I2T time constant	I <sup>2</sup> T-Modell Zeitkonstante <b>Einheit:</b> 1 s	UINT32	RW	3.500000 (3.500000e+00)
80n0:12	Motor I2T warn level	I <sup>2</sup> T-Modell Warnschwelle <b>Einheit:</b> 1 %	UINT8	RW	0x50 (80 <sub>dez</sub> )

### Index 80n2 DCM Features Ch.1 (n = 0) bis Ch. 8 (n = 7)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80n2:0	DCM Features Ch.(n+1)	Max. Subindex	UINT8	RO	0x19 (25 <sub>dez</sub> )
80n2:09	Invert motor polarity	Invertierung der Motordrehrichtung	BOOLEAN	RW	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
80n2:11	Select info data 1	Auswahl "Info data 1" 2: Motor coil current 5: Duty cycle ...: reserviert 101: Internal temperature ...: reserviert 104: Motor supply voltage 105: Motor I2T ...: reserviert	UINT8	RW	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
80n2:19	Select info data 2	Auswahl "Info data 2" siehe Subindex 0x80n2:11	UINT8	RW	0x05 (5 <sub>dez</sub> )

### Index F800 DCM Settings

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F800:0	DCM Settings	Max. Subindex	UINT8	RO	0x12 (18 <sub>dez</sub> )
F800:11	Min. DC link voltage	Minimale Zwischenkreisspannung <b>Einheit:</b> 1 mV	UINT32	RW	0x00001388 (5000 <sub>dez</sub> )
F800:12	Max. DC link voltage	Maximale Zwischenkreisspannung <b>Einheit:</b> 1 mV	UINT32	RW	0x00007D00 (32000 <sub>dez</sub> )

### 6.1.3 Kommando-Objekt

#### Index FB00 DCM Command

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
FB00:0	DCM Command	Max. Subindex	UINT8	RO	0x03 (3 <sub>dez</sub> )
FB00:01	Request	reserviert	OCTET-STRING[2]	RW	{0}
FB00:02	Status	0: Finished, no error, no response Kommando ohne Fehler und ohne Antwort (Response ) beendet 1: Finished, no error, response Kommando ohne Fehler und mit Antwort beendet 2: Finished, error, no response Kommando mit Fehler und ohne Antwort beendet 3: Finished, error, response Kommando mit Fehler und mit Antwort beendet 255: Executing Kommando wird ausgeführt	UINT8	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
FB00:03	Response	abhängig vom Request	OCTET-STRING[4]	RO	{0}

### 6.1.4 Eingangsdaten

#### Index 60n0 DCM Inputs Ch.1 (n = 0) bis Ch. 8 (n = 7)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
60n0:0	DCM Inputs Ch.(n+1)	Max. Subindex	UINT8	RO	0x12 (18 <sub>dez</sub> )
60n0:01	Ready to enable	Die Treiberstufe ist bereit zum Freischalten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:02	Ready	Die Treiberstufe ist betriebsbereit.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:03	Warning	Eine Warnung ist aufgetreten	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:04	Error	Ein Fehler ist aufgetreten	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:05	Moving positive	Die Treiberstufe wird in positiver Richtung angesteuert.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:06	Moving negative	Die Treiberstufe wird in negativer Richtung angesteuert.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:08	Limit	Grenzwert wird überschritten	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:10	TxPDO Toggle	Der TxPDO Toggle wird vom Slave getoggelt, wenn die Daten der zugehörigen TxPDO aktualisiert wurden.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:11	Info data 1	Synchrone Informationen (Auswahl über Subindex 0x80n2:11 (► 38))	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
60n0:12	Info data 2	Synchrone Informationen (Auswahl über Subindex 0x80n2:19 (► 38))	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )

### 6.1.5 Ausgangsdaten

#### Index 70n0 DCM Outputs Ch.1 (n = 0) bis Ch. 8 (n = 7)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
70n0:0	DCM Outputs Ch.(n+1)	Max. Subindex	UINT8	RO	0x21 (33 <sub>dez</sub> )
70n0:01	Enable	Aktiviert die Ausgangsstufe	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
70n0:02	Reset	Alle aufgetretenen Fehler werden durch das Setzen dieses Bits zurückgesetzt (steigende Flanke)	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
70n0:21	Velocity	Vorgabe der Sollgeschwindigkeit	INT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )

## 6.1.6 Informations-und Diagnosedaten (kanalspezifisch)

### Index 90n0 DCM Info data Ch.1 (n = 0) bis Ch. 8 (n = 7)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
90n0:0	DCM Info data Ch.(n+1)	Max. Subindex	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
90n0:02	Motor coil voltage	Aktuelle Spulenspannung <b>Einheit:</b> 1 mV	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
90n0:03	Motor coil current	Aktueller Spulenstrom <b>Einheit:</b> 1 mA	INT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
90n0:06	Duty cycle	Aktueller Duty-Cycle <b>Einheit:</b> 1 %	INT8	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
90n0:0A	Motor I2T temperature	I <sup>2</sup> T-Modell Auslastung <b>Einheit:</b> 1 %	INT8	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )

## 6.1.7 Konfigurationsdaten (herstellerspezifisch)

### Index F80F DCM Vendor data

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F80F:0	DCM Vendor data	Max. Subindex	UINT8	RO	0x09 (9 <sub>dez</sub> )
F80F:04	Warning temperature	Schwelle der Temperaturwarnung <b>Einheit:</b> 1 °C	INT8	RW	0x50 (80 <sub>dez</sub> )
F80F:05	Switch off temperature	Abschalttemperatur <b>Einheit:</b> 1 °C	INT8	RW	0x64 (100 <sub>dez</sub> )
F80F:07	Feature bits	Reserviert	UINT32	RW	0x00000000 (00 <sub>dez</sub> )
F80F:08	Module overall current	Summenstrom des Moduls <b>Einheit:</b> 1 °mA	UINT32	RW	0x00001F40 (8000 <sub>dez</sub> )
F80F:09	Module I2T time constant	I2T-Modell Zeitkonstante des Moduls	UINT32	RW	3.500000 (3,500000e+00)



## 6.1.8 Informations-und Diagnosedaten (gerätespezifisch)

### Index F081 Download revision

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F081:0	Download revision	Max. Subindex	UINT8	RO	0x01 (1 <sub>dez</sub> )
F081:01	Revision number	Der Subindex 0xF081:01 (Download revision) beschreibt die Revision des Moduls.	UINT32	RW	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )

### Index F900 DCM Info data

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F900:0	DCM Info data	Max. Subindex	UINT8	RO	0x07 (7 <sub>dez</sub> )
F900:02	Internal temperature	Interne Modultemperatur <b>Einheit:</b> 1 °C	INT8	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
F900:05	Motor supply voltage	Lastspannung <b>Einheit:</b> 1 mV	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
F900:07	Module I2T temperature	I <sup>2</sup> T-Modell Auslastung des Moduls <b>Einheit:</b> 1 %	UINT8	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )

## 6.1.9 Standardobjekte

### Index 1000 Device type

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1000:0	Device type	Geräte-Typ des EtherCAT-Slaves: <ul style="list-style-type: none"> <li>Das Lo-Word enthält das verwendete CoE Profil (5001).</li> <li>Das Hi-Word enthält das Modul Profil entsprechend des Modular Device Profile.</li> </ul>	UINT32	RO	0x20DE1389 (48108425 <sub>dez</sub> )

### Index 1008 Device name

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1008:0	Device name	Geräte-Name des EtherCAT-Slave	STRING	RO	EJ7334

### Index 1009 Hardware version

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

### Index 100A Software version

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
100A:0	Software version	Firmware-Version des EtherCAT-Slaves	STRING	RO	01

### Index 100B Bootloader version

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
100B:0	Bootloader version	Bootloader Version	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 <sub>dez</sub> )
1018:01	Vendor ID	Hersteller-ID des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x00000002 (2 <sub>dez</sub> )
1018:02	Product code	Produkt-Code des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x1CA62852 (480651346 <sub>dez</sub> )
1018:03	Revision	Revisionsnummer des EtherCAT-Slaves, <ul style="list-style-type: none"> <li>• das Low-Word (Bit 0-15) kennzeichnet die Sonderklemmennummer,</li> <li>• das High-Word (Bit 16-31) verweist auf die Gerätebeschreibung</li> </ul>	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1018:04	Serial number	Seriennummer des EtherCAT-Slaves, <ul style="list-style-type: none"> <li>• Low-Word: <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ das Low-Byte (Bit 0-7) des Low-Words enthält das Produktionsjahr,</li> <li>◦ das High-Byte (Bit 8-15) des Low-Words enthält die Produktionswoche,</li> </ul> </li> <li>• das High-Word (Bit 16-31) ist 0</li> </ul>	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )

**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 <sub>dez</sub> )
10F0:01	Checksum	Checksumme über alle Backup-Entries des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )

**Index 10F3 Diagnosis History**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
10F3:0	Diagnosis History	Max. Subindex	UINT8	RO	0x15 (21 <sub>dez</sub> )
10F3:01	Maximum Messages	Maximale Anzahl der gespeicherten Nachrichten. Es können maximal 16 Nachrichten gespeichert werden	UINT32	RO	0x00000000 0 <sub>dez</sub> )
10F3:02	Newest Message	Subindex der neuesten Nachricht	UINT8	RO	0x00 0 <sub>dez</sub> )
10F3:03	Newest Acknowledged Message	Subindex der letzten bestätigten Nachricht	UINT8	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
10F3:04	New Message available	Zeigt an, wenn eine neue Nachricht verfügbar ist	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )
10F3:05	Flags	ungenutzt	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
10F3:06	Diagnosis Message 001	Nachricht 1	OCTET-STRING[20]	RO	{0}
...	...	...	...	...	...
10F3:015	Diagnosis Message 016	Nachricht 16	OCTET-STRING[20]	RO	{0}

**Index 10F8 Actual Time Stamp**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
10F8:0	Actual Time Stamp	Zeitstempel	UINT64	RO	

**Index 160n DCM RxPDO-Map Outputs Ch.1 (n = 0) bis Ch.8 (n = 7)**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
160n:0	DCM RxPDO-Map Outputs Ch.1	PDO Mapping RxPDO 1	UINT8	RO	0x04 (4 <sub>dez</sub> )
160n:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x70n0 (DMC Outputs Ch. (n+1)), entry 0x01 (Enable))	UINT32	RO	0x70n0:01, 1
160n:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x70n0 (DMC Outputs Ch. (n+1)), entry 0x02 (Reset))	UINT32	RO	0x70n0:02, 1
160n:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (14 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 14
160n:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x70n0 (DMC Outputs Ch. (n+1)), entry 0x21 (Velocity))	UINT32	RO	0x70n0:21, 1

**Index 1A00 DCM TxPDO-Map Status Ch.1**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A00:0	ENC TxPDO-Map Status compact Ch. (n+1)	PDO Mapping TxPDO 1	UINT8	RO	0x10 (16 <sub>dez</sub> )
1A00:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6000:01, 1
1A00:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6000:02, 1
1A00:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6000:03, 1
1A00:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6000:04, 1
1A00:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6000:05, 1
1A00:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6000:06, 1
1A00:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A00:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6000:08, 1
1A00:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A00:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6000:10, 1

**Index 1A01 DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.1**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A01:0	ENC TxPDO-Map Status Ch.1	PDO Mapping TxPDO 2	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A01:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x11 (info data1))	UINT32	RO	0x6000:11, 16
1A01:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6000 (DCM Inputs Ch.1), entry 0x12 (info data 2))	UINT32	RO	0x6000:12, 16

## Index 1A02 DCM TxPDO-Map Status Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A02:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.2	PDO Mapping TxPDO 3	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A02:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6010:01, 1
1A02:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6010:02, 1
1A02:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6010:03, 1
1A02:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6010:04, 1
1A02:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6010:05, 1
1A02:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6010:06, 1
1A02:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A02:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6010:08, 1
1A02:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A02:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6010:10, 1

## Index 1A03 DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A03:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.2	PDO Mapping TxPDO 4	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A03:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6010:11, 16
1A03:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6010 (DCM Inputs Ch.2), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6010:12, 16

## Index 1A04 DCM TxPDO-Map Status Ch.3

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A04:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.3	PDO Mapping TxPDO 5	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A04:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6020:01, 1
1A04:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6020:02, 1
1A04:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6020:03, 1
1A04:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6020:04, 1
1A04:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6020:05, 1
1A04:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6020:06, 1
1A04:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A04:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6020:08, 1
1A04:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A04:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6020:10, 1

**Index 1A05 DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.3**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A05:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.3	PDO Mapping TxPDO 6	UINT8	RO	0x01 (1 <sub>dez</sub> )
1A05:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6020:11, 16
1A05:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6020 (DCM Inputs Ch.3), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6020:12, 16

**Index 1A06 DCM TxPDO-Map Status Ch.4**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A06:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.4	PDO Mapping TxPDO 7	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A06:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6030:01, 1
1A06:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6030:02, 1
1A06:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6030:03, 1
1A06:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6030:04, 1
1A06:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6030:05, 1
1A06:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6030:06, 1
1A06:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A06:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6030:08, 1
1A06:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A06:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6030:10, 1

**Index 1A07 DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.4**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A07:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.4	PDO Mapping TxPDO 8	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A07:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6030:11, 16
1A07:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6030 (DCM Inputs Ch.4), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6030:12, 16

## Index 1A08 DCM TxPDO-Map Status Ch.5

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A08:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.5	PDO Mapping TxPDO 9	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A08:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6040:01, 1
1A08:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6040:02, 1
1A08:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6040:03, 1
1A08:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6040:04, 1
1A08:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6040:05, 1
1A08:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6040:06, 1
1A08:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A08:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6040:08, 1
1A08:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A08:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6040:10, 1

## Index 1A09 DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.5

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A09:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.5	PDO Mapping TxPDO 10	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A09:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6040:11, 16
1A09:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6040 (DCM Inputs Ch.5), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6040:12, 16

## Index 1A0A DCM TxPDO-Map Status Ch.6

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0A:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.6	PDO Mapping TxPDO 11	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A0A:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6050:01, 1
1A0A:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6050:02, 1
1A0A:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6050:03, 1
1A0A:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6050:04, 1
1A0A:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6050:05, 1
1A0A:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6050:06, 1
1A0A:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A0A:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6050:08, 1
1A0A:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A0A:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6050:10, 1

**Index 1A0B DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.6**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0B:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.6	PDO Mapping TxPDO 12	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A0B:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6050:11, 16
1A0B:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6050 (DCM Inputs Ch.6), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6050:12, 16

**Index 1A0C DCM TxPDO-Map Status Ch.7**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0C:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.7	PDO Mapping TxPDO 13	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A0C:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6060:01, 1
1A0C:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6060:02, 1
1A0C:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6060:03, 1
1A0C:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6060:04, 1
1A0C:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6060:05, 1
1A0C:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6060:06, 1
1A0C:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A0C:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6060:08, 1
1A0C:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A0C:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6060:10, 1

**Index 1A0D DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.7**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0D:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.7	PDO Mapping TxPDO 14	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A0D:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6060:11, 16
1A0D:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6060 (DCM Inputs Ch.7), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6060:12, 16

**Index 1A0E DCM TxPDO-Map Status Ch.8**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0E:0	DCM TxPDO-Map Status Ch.8	PDO Mapping TxPDO 15	UINT8	RO	0x0A (10 <sub>dez</sub> )
1A0E:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x01 (Ready to enable))	UINT32	RO	0x6070:01, 1
1A0E:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x02 (Ready))	UINT32	RO	0x6070:02, 1
1A0E:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x03 (Warning))	UINT32	RO	0x6070:03, 1
1A0E:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x04 (Error))	UINT32	RO	0x6070:04, 1
1A0E:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x05 (Moving positive))	UINT32	RO	0x6070:05, 1
1A0E:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x06 (Moving negative))	UINT32	RO	0x6070:06, 1
1A0E:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (1 bit align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A0E:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x08 (Limit))	UINT32	RO	0x6070:08, 1
1A0E:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 7
1A0E:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x10 (TxPDO Toggle))	UINT32	RO	0x6070:10, 1

**Index 1A0F DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.8**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0F:0	DCM TxPDO-Map Synchron info data Ch.8	PDO Mapping TxPDO 16	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1A0F:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x11 (Info data 1))	UINT32	RO	0x6070:11, 16
1A0F:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6070 (DCM Inputs Ch.8), entry 0x12 (Info data 2))	UINT32	RO	0x6070:12, 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 <sub>dez</sub> )
1C00:01	SubIndex 001	Sync-Manager Type Channel 1: Mailbox Write	UINT8	RO	0x01 (1 <sub>dez</sub> )
1C00:02	SubIndex 002	Sync-Manager Type Channel 2: Mailbox Read	UINT8	RO	0x02 (2 <sub>dez</sub> )
1C00:03	SubIndex 003	Sync-Manager Type Channel 3: Process Data Write (Outputs)	UINT8	RO	0x03 (3 <sub>dez</sub> )
1C00:04	SubIndex 004	Sync-Manager Type Channel 4: Process Data Read (Inputs)	UINT8	RO	0x04 (4 <sub>dez</sub> )



**Index 1C12 RxPDO assign**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C12:0	RxPDO assign	PDO Assign Outputs	UINT8	RW	0x08 (8 <sub>dez</sub> )
1C12:01	SubIndex 001	1. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1600 (5632 <sub>dez</sub> )
1C12:02	SubIndex 002	2. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1601 (5633 <sub>dez</sub> )
1C12:03	SubIndex 003	3. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1602 (5634 <sub>dez</sub> )
1C12:04	SubIndex 004	4. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1603 (5635 <sub>dez</sub> )
1C12:05	SubIndex 005	5. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1604 (5636 <sub>dez</sub> )
1C12:06	SubIndex 006	6. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1605 (5637 <sub>dez</sub> )
1C12:07	SubIndex 007	7. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1606 (5638 <sub>dez</sub> )
1C12:08	SubIndex 008	8. zugeordnete RxPDO (enthält den Index des zugehörigen RxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1607 (5639 <sub>dez</sub> )

**Index 1C13 TxPDO assign**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C13:0	TxPDO assign	PDO Assign Inputs	UINT8	RW	0x08 (8 <sub>dez</sub> )
1C13:01	SubIndex 001	1. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A00 (6656 <sub>dez</sub> )
1C13:02	SubIndex 002	2. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A02 (6658 <sub>dez</sub> )
1C13:03	SubIndex 003	3. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A04 (6660 <sub>dez</sub> )
1C13:04	SubIndex 004	4. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A06 (6662 <sub>dez</sub> )
1C13:05	SubIndex 005	5. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A08 (6664 <sub>dez</sub> )
1C13:06	SubIndex 006	6. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A0A (6666 <sub>dez</sub> )
1C13:07	SubIndex 007	7. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A0C (6668 <sub>dez</sub> )
1C13:08	SubIndex 008	8. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A0E (6670 <sub>dez</sub> )

## Index 1C32 SM output parameter

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C32:0	SM output parameter	Synchronisierungsparameter der Outputs	UINT8	RO	0x20 (32 <sub>dez</sub> )
1C32:01	Sync mode	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: „Free Run“</li> <li>• 1: „Synchron with SM 2 Event“</li> <li>• 2: „DC-Mode - Synchron with SYNC0 Event“</li> <li>• 3: „DC-Mode - Synchron with SYNC1 Event“</li> </ul>	UINT16	RW	0x0001 (1 <sub>dez</sub> )
1C32:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> <li>• „Free Run“: Zykluszeit des lokalen Timers</li> <li>• „Synchron with SM 2 Event“: Zykluszeit des Masters</li> <li>• „DC-Mode“: SYNC0/SYNC1 Cycle Time</li> </ul>	UINT32	RW	0x000F4240 (1000000 <sub>dez</sub> )
1C32:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0 Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C32:04	Sync modes supported	Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bit 0 = 1: „Free Run“ wird unterstützt</li> <li>• Bit 1 = 1: „Synchron with SM 2 Event“ wird unterstützt</li> <li>• Bit 2-3 = 01: „DC-Mode“ wird unterstützt</li> <li>• Bit 4-5 = 10: Output Shift mit SYNC1 Event (nur DC-Mode)</li> <li>• Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C32:08)</li> </ul>	UINT16	RO	0x0002 (2 <sub>dez</sub> )
1C32:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x000186A0 (100000 <sub>dez</sub> )
1C32:06	Calc and copy time	Minimale Zeit zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C32:07	Minimum delay time	Minimale Zeit zwischen SYNC1-Event und Ausgabe der Outputs (in ns)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C32:08	Command	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt</li> <li>• 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet</li> </ul> <p>Die Entries 0x1C32:03, 0x1C32:05, 0x1C32:06, 0x1C32:09, 0x1C33:03 [► 51], 0x1C33:06, 0x1C33:09 [► 51] werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert. Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt.</p>	UINT16	RW	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
1C32:09	Maximum delay time	Zeit zwischen SYNC1 Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C32:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC-Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
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 <sub>dez</sub> )
1C32:0D	Shift too short counter	Anzahl zu kurzer Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC-Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
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 <sub>dez</sub> )

**Index 1C33 SM input parameter**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C33:0	SM input parameter	Synchronisierungsparameter der Inputs	UINT8	RO	0x20 (32 <sub>dez</sub> )
1C33:01	Sync mode	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: „Free Run“</li> <li>• 1: „Synchron with SM 3 Event“ (keine Outputs vorhanden)</li> <li>• 2: „DC - Synchron with SYNC0 Event“</li> <li>• 3: „DC - Synchron with SYNC1 Event“</li> <li>• 34: „Synchron with SM 2 Event“ (Outputs vorhanden)</li> </ul>	UINT16	RW	0x0022 (34 <sub>dez</sub> )
1C33:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> <li>• „Free Run“: Zykluszeit des lokalen Timers</li> <li>• „Synchron with SM 2 Event“: Zykluszeit des Masters</li> <li>• „DC-Mode“: SYNC0/SYNC1 Cycle Time</li> </ul>	UINT32	RW	0x000F4240 (1000000 <sub>dez</sub> )
1C33:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0 Event und Einlesen der Inputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:04	Sync modes supported	Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bit 0: „Free Run“ wird unterstützt</li> <li>• Bit 1: „Synchron with SM 2 Event“ wird unterstützt (Outputs vorhanden)</li> <li>• Bit 1: „Synchron with SM 3 Event“ wird unterstützt (keine Outputs vorhanden)</li> <li>• Bit 2-3 = 01: „DC-Mode“ wird unterstützt</li> <li>• Bit 4-5 = 01: Input Shift durch lokales Ereignis (Outputs vorhanden)</li> <li>• Bit 4-5 = 10: Input Shift mit SYNC1 Event (keine Outputs vorhanden)</li> <li>• Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C32:08 [► 50] oder 0x1C33:08)</li> </ul>	UINT16	RO	0x002 (2 <sub>dez</sub> )
1C33:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x000186A0 (100000 <sub>dez</sub> )
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	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:07	Minimum delay time	Min. Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:08	Command	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt</li> <li>• 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet</li> </ul> <p>Die Entries 0x1C32:03, 0x1C32:05, 0x1C32:06, 0x1C32:09 [► 50], 0x1C33:03, 0x1C33:06, 0x1C33:09 werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert. Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt.</p>	UINT16	RW	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:09	Maximum delay time	Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC-Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:0C	Cycle exceeded counter	Anzahl der Zykluszeitverletzungen im OPERATIONAL (Zyklus wurde nicht rechtzeitig fertig bzw. der nächste Zyklus kam zu früh)	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:0D	Shift too short counter	Anzahl zu kurzer Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC-Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 <sub>dez</sub> )
1C33:20	Sync error	Im letzten Zyklus war die Synchronisierung nicht korrekt (Ausgänge wurden zu spät ausgegeben, nur im DC-Mode)	BOOLEAN	RO	0x00 (0 <sub>dez</sub> )

**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 <sub>dez</sub> )
F000:01	Module index distance	Indexabstand der Objekte der einzelnen Kanäle	UINT16	RO	0x0010 (16 <sub>dez</sub> )
F000:02	Maximum number of modules	Anzahl der Kanäle	UINT16	RO	0x0008 (8 <sub>dez</sub> )

**Index F008 Code word**

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F008:0	Code word	reserviert	UINT32	RW	0x00000000 (0 <sub>dez</sub> )

## 7 Anhang

### 7.1 Support und Service

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

#### **Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen**

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

Die Adressen der weltweiten Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen entnehmen Sie bitte unseren Internetseiten: [www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)

Dort finden Sie auch weitere Dokumentationen zu Beckhoff Komponenten.

#### **Support**

Der Beckhoff 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 5246 963 157  
E-Mail: [support@beckhoff.com](mailto:support@beckhoff.com)  
Internet: [www.beckhoff.com/support](http://www.beckhoff.com/support)

#### **Service**

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

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

Hotline: +49 5246 963 460  
E-Mail: [service@beckhoff.com](mailto:service@beckhoff.com)  
Internet: [www.beckhoff.com/service](http://www.beckhoff.com/service)

#### **Unternehmenszentrale Deutschland**

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20  
33415 Verl  
Deutschland

Telefon: +49 5246 963 0  
E-Mail: [info@beckhoff.com](mailto:info@beckhoff.com)  
Internet: [www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)



Mehr Informationen:  
**[www.beckhoff.com/EJ7334-0008](http://www.beckhoff.com/EJ7334-0008)**

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG  
Hülshorstweg 20  
33415 Verl  
Deutschland  
Telefon: +49 5246 9630  
[info@beckhoff.com](mailto:info@beckhoff.com)  
[www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)

