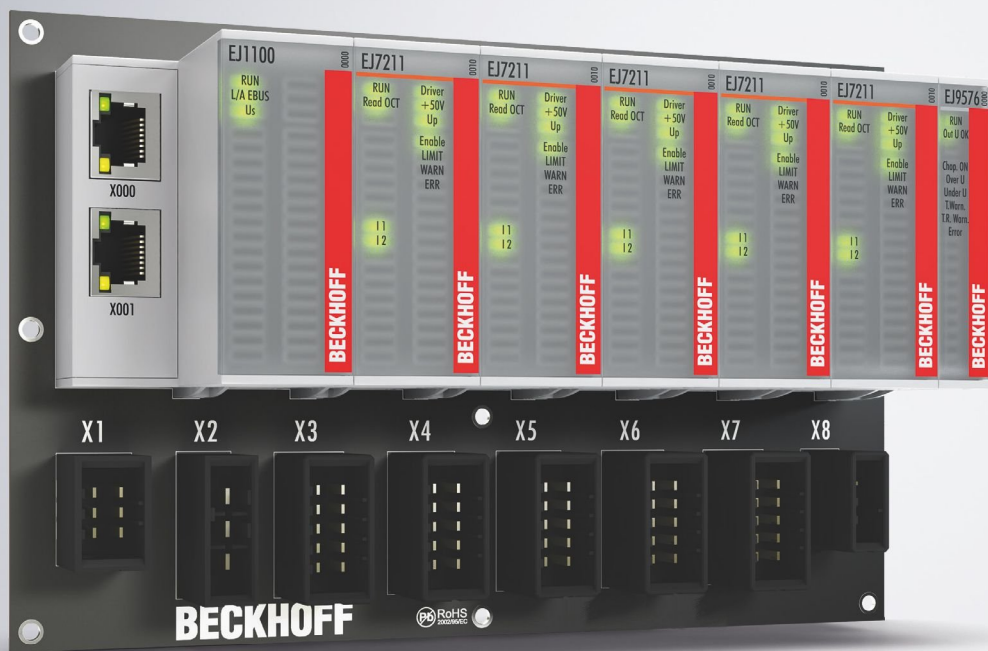


Dokumentation | DE

EJ3318

8-Kanal-Eingang, Thermoelement mit Drahtbruchererkennung



Inhaltsverzeichnis

1	Vorwort	5
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
2	Systemübersicht	16
3	EJ3318 - Produktbeschreibung	17
3.1	Einführung	17
3.2	Technische Daten	18
3.3	Kontaktbelegung	19
3.4	Hinweise zur Installation und Inbetriebnahme	20
3.5	LEDs	23
4	Grundlagen der TC-Technologie	24
5	Installation von EJ-Modulen	26
5.1	Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule	26
5.2	EJxxxx - Abmessungen	28
5.3	Einbaulagen und Mindestabstände	29
5.3.1	Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit	29
5.3.2	Einbaulagen	30
5.4	Kodierungen	32
5.4.1	Farbkodierung	32
5.4.2	Mechanische Positionskodierung	33
5.5	Montage auf dem Signal-Distribution-Board	34
5.6	Erweiterungsmöglichkeiten	36
5.6.1	Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule	36
5.6.2	Verknüpfung mit EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Box-Modulen über eine Ethernet/ EtherCAT-Verbindung	37
5.7	IPC Integration	38
5.8	Demontage vom Signal-Distribution-Board	40
5.9	Entsorgung	40
6	EtherCAT-Grundlagen	41
7	Inbetriebnahme	42
7.1	Hinweis auf Dokumentation EL33xx	42
8	EJ3318 - Objektbeschreibung und Parametrierung	43
8.1	Restore Objekt	44
8.2	Konfigurationsdaten	44
8.3	Profilspezifische Objekte (0x6000-0xFFFF)	45

8.4	Eingangsdaten.....	46
8.5	Ausgangsdaten.....	46
8.6	Konfigurationsdaten Herstellerspezifisch	47
8.7	Informations- und Diagnostikdaten	47
8.8	Standardobjekte (0x1000-0x1FFF).....	48
9	Anhang	54
9.1	Support und Service	54

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, für jede Installation und Inbetriebnahme die zu dem betreffenden Zeitpunkt veröffentlichte Dokumentation zu verwenden.

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

Disclaimer

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

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

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

Marken

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

Patente

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



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

Copyright

© Beckhoff Automation GmbH & Co. KG, Deutschland.

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

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

1.2 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.

Erklärung der Hinweise

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

GEFAHR

Akute Verletzungsgefahr!

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

WARNUNG

Verletzungsgefahr!

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

VORSICHT

Schädigung von Personen!

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

HINWEIS

Schädigung von Umwelt/Geräten oder Datenverlust

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



Tipp oder Fingerzeig

Dieses Symbol kennzeichnet Informationen, die zum besseren Verständnis beitragen.

1.3 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	Änderungen
2.2	<ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> • Update Technische Daten • Kapitel <i>Entsorgung</i> hinzugefügt • Update Struktur
2.1	<ul style="list-style-type: none"> • Titelseite neu • Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> eingefügt • Update Technische Daten • Update Kapitel <i>Kontaktbelegung</i> • Kapitel <i>Grundlagen der TC-Technologie</i> eingefügt • Update Kapitel <i>EJ3318 - Hinweise zur Inbetriebnahme</i> • Hinweis <i>Signal-Distribution-Board</i> eingefügt • Kapitel <i>Grundlagen der Kommunikation, TwinCAT Quickstart , TwinCAT Entwicklungsumgebung</i> und <i>Allgemeine Inbetriebnahmehinweise des EtherCAT Slaves</i> ersetzt durch Verweise im Kapitel <i>Wegweiser durch die Dokumentation</i> • Kapitel <i>EJ3318 - Objektbeschreibung und Parametrierung</i> hinzugefügt • Update Revisionsstand • Update Struktur
2.0	<ul style="list-style-type: none"> • 1. Veröffentlichung EJ3318 • Kapitel <i>Bestimmungsgemäße Verwendung</i> eingefügt • Kapitel <i>Systemübersicht</i> eingefügt • Update Kapitel <i>Produktübersicht</i> • Kapitel <i>Grundlagen der Kommunikation</i> eingefügt • Kapitel <i>Montage und Verdrahtung</i> ausgetauscht gegen Kapitel <i>Installation von EJ-Modulen</i> • Update Kapitel <i>Anhang</i>
1.0	<ul style="list-style-type: none"> • Erste Version

1.6 Wegweiser durch die Dokumentation

HINWEIS



Weitere Bestandteile der Dokumentation

Die in der folgenden Tabelle genannten Dokumentationen sind Bestandteil der Gesamtdokumentation. Sie werden für den Einsatz der EtherCAT-Steckmodule benötigt.

Nr.	Titel	Beschreibung
[1]	<u>EtherCAT System-Dokumentation</u>	<ul style="list-style-type: none"> • Systemübersicht • EtherCAT-Grundlagen • Kabel-Redundanz • Hot Connect • Konfiguration von EtherCAT-Geräten
[2]	<u>Infrastruktur für EtherCAT/ Ethernet</u>	<ul style="list-style-type: none"> • Technische Empfehlungen und Hinweise zur Auslegung, Ausfertigung und Prüfung
[3]	<u>Design Guide EJ8xxx - Signal-Distribution-Board für Standard EtherCAT-Steckmodule</u>	<p>Hinweise zum Design eines EJ-Distribution-Boards für Standard EtherCAT-Steckmodule</p> <ul style="list-style-type: none"> • Anforderungen an das Signal-Distribution-Board, • Montagerichtlinie für die Leiterplatte, • Modul Platzierung • Routing-Richtlinie
[4]	Dokumentation der zugehörigen ELxxxx EtherCAT-Klemme	<ul style="list-style-type: none"> • Hinweise zum Funktionsprinzip und • Beschreibungen zur Konfiguration und Parametrierung sind übertragbar auf die jeweiligen EtherCAT-Steckmodule (s. <u>Hinweis auf Dokumentation ELxxxx</u>) [▶ 42].

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).

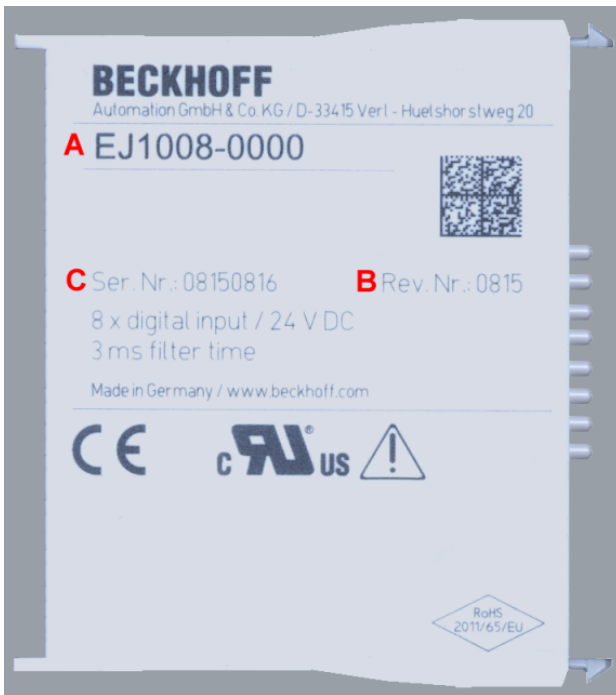


Abb. 1: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

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, **EtherCAT Slave Information**) in Form einer XML-Datei, die zum Download auf der Beckhoff Webseite bereitsteht. Die Revision wird auf der Seite der EtherCAT-Steckmodule aufgebracht, siehe folgende Abbildung.
- Produktbezeichnung, Version und Revision werden als dezimale Zahlen gelesen, auch wenn sie technisch hexadezimal gespeichert werden.

Seriennummer

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

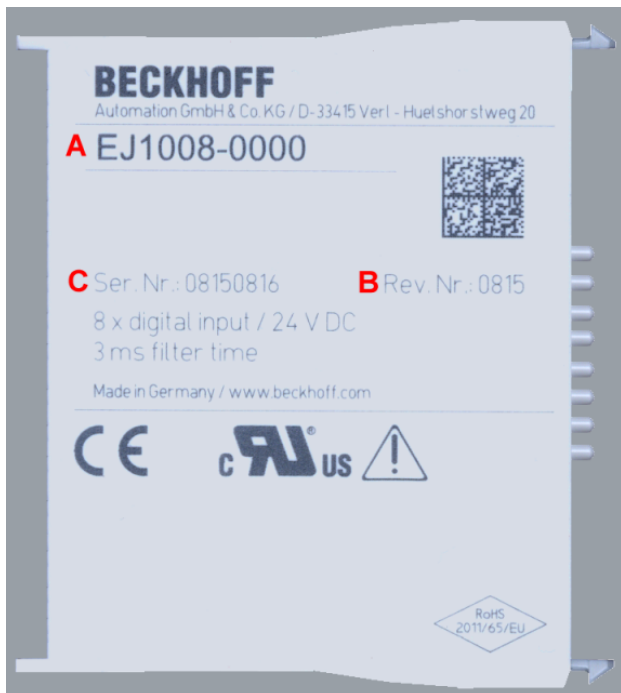


Abb. 2: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

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

1.7.1 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	Beckhoff - Artikelnummer	1P	8	1 P072222
2	Beckhoff Traceability Number (BTN)	Eindeutige Seriennummer, Hinweis s. u.	S	12	S BTNk4p562d7
3	Artikelbezeichnung	Beckhoff Artikelbezeichnung, z. B. EL1008	1K	32	1 KEL1809
4	Menge	Menge in Verpackungseinheit, z. B. 1, 10...	Q	6	Q 1
5	Chargennummer	Optional: Produktionsjahr und -woche	2P	14	2 P4015031800 16
6	ID-/Seriennummer	Optional: vorheriges Seriennummer-System, z. B. bei Safety-Produkten oder kalibrierten Klemmen	51S	12	51 S678294104
7	Variante	Optional: Produktvarianten-Nummer auf Basis von Standardprodukten	30P	32	30 PF971 , 2*K183
...					

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

Aufbau des BICs

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

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

Entsprechend als DMC:



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

BTN

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

HINWEIS

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

1.7.2 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 elektronisch angesprochen werden kann.

K-Bus Geräte (IP20, IP67)

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

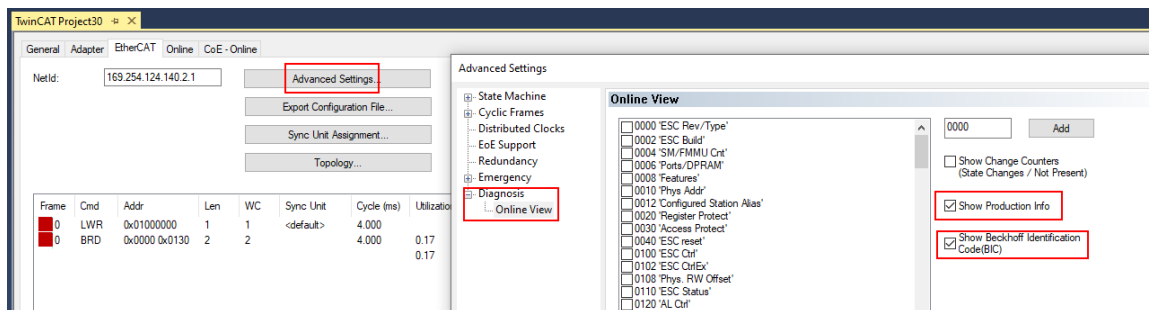
EtherCAT Geräte (P20, IP67)

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

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

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

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



- Die BTN und Inhalte daraus werden dann angezeigt:

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

- Hinweis: ebenso können wie in der Abbildung zu sehen die seit 2012 programmierten Produktionsdaten HW-Stand, FW-Stand und Produktionsdatum per „Show Production Info“ angezeigt werden.
- Bei EtherCAT Geräten mit CoE-Verzeichnis kann zusätzlich das Objekt 0x10E2:01 zur Anzeige der eigenen eBIC genutzt werden, hier kann auch die PLC einfach auf die Information zugreifen:

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

Index	Name	Flags	Value
1000	Device type	RO	0x015E1389 (22942601)
1008	Device name	RO	ELM3704-0000
1009	Hardware version	RO	00
100A	Software version	RO	01
100B	Bootloader version	RO	J0.1.27.0
1011:0	Restore default parameters	RO	> 1 <
1018:0	Identity	RO	> 4 <
10E2:0	Manufacturer-specific Identification C...	RO	> 1 <
10E2:01	SubIndex 001	RO	1P158442SBTN0008jekp1KELM3704 Q1 2P482001000016
10F0:0	Backup parameter handling	RO	> 1 <
10F3:0	Diagnosis History	RO	> 21 <
10F8	Actual Time Stamp	RO	0x170bf277e

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

Profibus/Profinet/DeviceNet... Geräte

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

1.7.3 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.

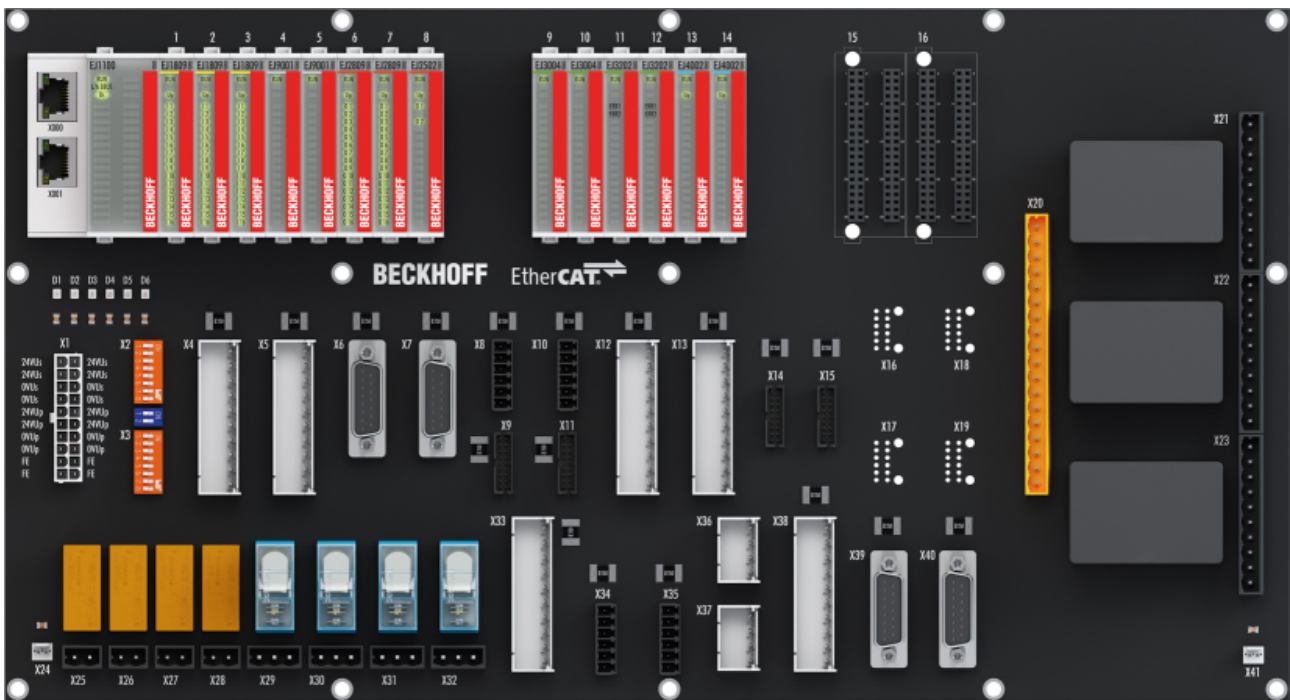


Abb. 6: EJ-System Beispiel

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 EJ3318 - Produktbeschreibung

3.1 Einführung

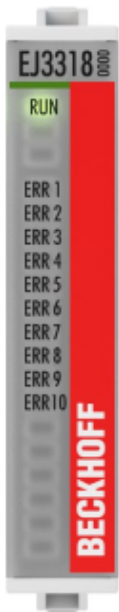


Abb. 7: EJ3318

8-Kanal-Eingang, Thermoelement mit Drahtbruchererkennung

Das EtherCAT-Modul EJ3318 erlaubt den direkten Anschluss von acht Thermoelementen. Die Schaltung des EtherCAT-Moduls kann Thermoelementsensoren in 2-Leitertechnik betreiben. Ein Mikroprozessor realisiert die Linearisierung über den gesamten Temperaturbereich, der frei wählbar ist. Die Kaltstellenkompensation erfolgt durch externe Temperaturmessung über RTDs. Mit dem EtherCAT-Steckmodul EJ3318 sind auch Messungen im mV-Bereich möglich.

Drahtbruch wird durch Error-LEDs signalisiert.

3.2 Technische Daten

Technische Daten	EJ3318
Anzahl Eingänge	8 x TC 2 x PT1000 für Kaltstellenkompensation
Spannungsversorgung	Über den E-Bus
Thermoelement Sensortypen	Typ K, J, L, E, T, N, U, B, R, S, C (Voreingestellt Typ K), mV Messung
Distributed Clocks	-
Max. Leitungslänge zum Sensor	30 m (s. Hinweis [► 18])
Eingangsfiler Grenzfrequenz	Typ. 1 kHz; abhängig von Sensorlänge, Umsetzungszeit, Sensortyp
Anschlusstechnik	2-Leiter
Drahtbruchererkennung	ja
Wandlungszeit	ca. 5 s bis zu 40 ms, abhängig von Konfiguration und Filtereinstellung, Voreingestellt ca. 500 ms
Temperaturbereich	Im Bereich für jeden Sensor definiert (Voreingestellt: Typ K; -200..+1370 °C); Spannungsmessung ±30 mV..±75 mV
Auflösung	0,1 °C/ digit
Messfehler	< ±0,3 % (relativ zum Messbereichsendwert MBE)
Drahtbruchererkennung	ja
Potenzialtrennung	500 V (E-Bus / Signalspannung)
Stromaufnahme Lastspannung (Up-Kontakte)	-
Stromaufnahme E-Bus	190 mA
Besondere Eigenschaften	Leerlauf-Erkennung, Fehlererkennung der externen Kaltstellenkompensation (CJC)
Zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb	-25°C .. + 60°C (erweiterter Temperaturbereich)
Zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung	-40 °C .. +85°C
zulässige relative Luftfeuchtigkeit	95%, keine Betauung
Betriebshöhe	max. 2.000 m
Abmessungen (B x H x T)	ca. 12 mm x 66 mm x 55 mm
Verschmutzungsgrad	2
Gewicht	ca. 30 g
Montage	auf Signal-Distribution-Board
Einbaulage	Standard [► 30]
Position der Kodierstifte [► 33]	2 und 7
Farbkodierung	grün
Vibrations- / Schockfestigkeit	gemäß EN60068-2-6 / EN 60068-2-27 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board)
EMV-Festigkeit / Aussendung	gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board)
Schutzart	EJ-Modul: IP20 EJ-System: abhängig von Signal-Distribution-Board und Gehäuse
Zulassungen / Kennzeichnungen	CE, EAC, UKCA, UL

● CE-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.

● Max. Leitungslänge zum Sensor



Die Leitungslänge von dem EtherCAT Modul bis zum Sensor darf ohne weitere Schutzmaßnahmen max. 30 m betragen. Bei größeren Kabellängen ist ein geeigneter Überspannungsschutz (Surge-Protection) vorzusehen.

3.3 Kontaktbelegung

EJ3318			
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	TC1-	TC1+
19	20	TC2-	TC2+
21	22	TC3-	TC3+
23	24	TC4-	TC4+
25	26	TC5-	TC5+
27	28	TC6-	TC6+
29	30	TC7-	TC7+
31	32	TC8-	TC8+
33	34	R1- PT1000	R1+ PT1000
35	36	R2- PT1000	R2+ PT1000
37	38	NC	NC
39	40	SGND	SGND

E-Bus Kontakte

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

Signale

Up-Kontakte


Das Modul verfügt über keine U_P-Kontakte. Die Versorgung erfolgt ausschließlich über U_{EBUS}.

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
TC1-...TC8-	Eingänge TC1-...TC8-
TC1+...TC8+	Eingänge TC1+...TC8+
R1- PT1000	Eingang R1-
R2- PT1000	Eingang R2-
R1+ PT1000	Eingang R1+
R2+ PT1000	Eingang R2+
NC	Nicht belegen
SGND	Schirm Masse

Abb. 8: EJ3318 - Kontaktbelegung

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

HINWEIS



Schädigung von Geräten möglich!

- Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden.
- Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel [Installation von EJ-Modulen](#) [▶ 26] und [Inbetriebnahme](#) [▶ 42]!

3.4 Hinweise zur Installation und Inbetriebnahme



Die Genauigkeit der TC-Temperaturmessung wird von der Kaltstellenmessung direkt beeinflusst. Beachten Sie daher folgende Richtlinien zum Design!

- Zu verwenden sind hoch-qualitative PT1000 Thermoelemente mit geringer Toleranz und Positionierung sehr nahe zum TC-Anschluss an der „Backplane“ (oder anderer Position, wo die Kaltstelle lokalisiert ist).
- Parasitäre Widerstände im RTD-Schaltkreis wie z. B. schlechte Verbindung oder lange Leitungen sind zu vermeiden; es gilt ca. $+3 \Omega \rightarrow +1 \text{ }^\circ\text{C}$.
- Das beidseitige Abdecken der Signalleitungen mit SGND verbessert die Unempfindlichkeit gegenüber EMV-Störungen.
- Vermeiden sie übermäßige externe Erwärmung (z. B. in der Nähe von Transformatoren) oder Kühlung (z. B. Luftstrom) des PT1000 Sensors, die zu einer deutlichen Temperaturdifferenz zwischen Sensor und dem Stecker der TC Elemente führen.
- Die Kabeljustierung kann über die Indizes 0x8080:1B und 0x8090:1B erfolgen.

Hinweise zur Messung der Kaltstellentemperatur

Die Messung und Berechnung der korrekten Temperatur mit TC-Elementen erfordert die zusätzliche Messung der s.g. Kaltstellentemperatur (CJC, cold-junction-temperature). Die Messung der Kaltstellentemperatur erfolgt durch zwei RTD. Diese werden sehr nahe am Anschluss der Thermoelemente an der „Backplane“ positioniert (Einstellen des TC-Materials Kupfer).

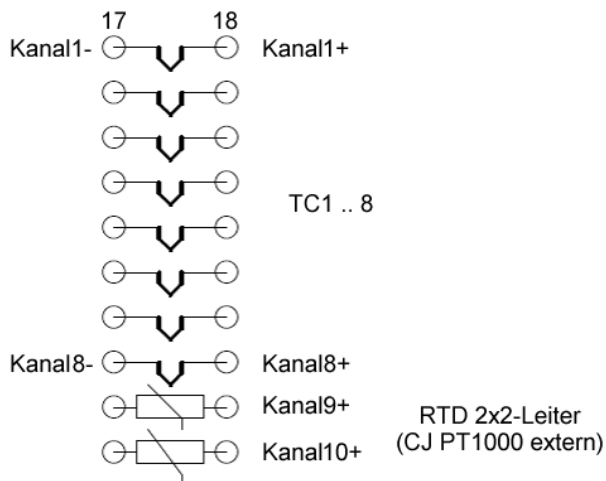


Abb. 9: TC/ RTD Anschlüsse an der „Backplane“

Beispiele:

1. Ein isothermischer Block \rightarrow alle TC-Verbindungen an der „Backplane“ sind nahe zusammen an einem Ort untergebracht und haben somit die gleiche Temperatur:
 - ein RTD ist ausreichend; jeder andere TC kann zu RTD1 referenziert werden.

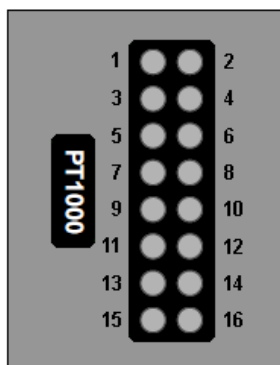


Abb. 10: Ein isothermischer Block

2. Zwei isothermische Blöcke mit unterschiedlichen Temperaturen und jeder mit eigenem RTD:
 - die Anzahl der TC an dem einem und dem anderen Block kann frei gewählt werden, z. B. TCs 1-3-4-7-8 nahe an RTD1 und TCs 2-5-6 nahe an RTD2.
3. Falls ein Temperaturgradient über die verbundenen Anschlüsse der TCs vorliegt,
 - kann seitens der PLC eine Durchschnittstemperatur berechnet und in den Prozessdaten bereitgestellt werden.
 - In diesem Fall sollten die TC-Kanäle 1..4 auf CJ1 und die TC-Kanäle 5..8 auf CJ2 referenziert werden.

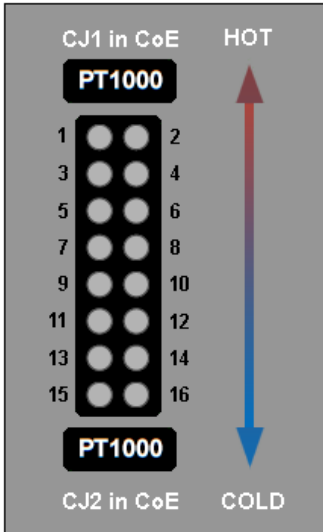


Abb. 11: Temperaturgradient über die verbundenen Anschlüsse der TCs

4. Falls erforderlich, können die TC-Kanäle zu zwei verschiedenen TC-Steckern geroutet werden. Befolgen Sie die oben genannten Regeln!



Abb. 12: Routing der TCs zu zwei verschiedenen TC-Steckern

Einstellung der Kaltstellenkompensation (Coldjunction compensation)

Für jeden Kanal ist *intern RTD Ch1* eingestellt, die Zuweisung kann separat für jeden Kanal in Index 0x80n0:0C (n=0: Kanal 1 .. n=7: Kanal 8) ausgewählt werden.

8000:0	TC Settings Ch.1	RW	> 25 <
8000:01	Enable user scale	RW	FALSE
8000:02	Presentation	RW	signed (0)
8000:05	Siemens bits	RW	FALSE
8000:06	Enable filter	RW	FALSE
8000:0A	Enable user calibration	RW	FALSE
8000:0B	Enable vendor calibration	RW	TRUE
8000:0C	Coldjunction compensation	RW	intern RTD Ch1 (0)
8000:11	User scale offset	RW	0
8000:12	User scale gain	RW	65536
8000:15	Filter settings	RW	50 Hz (0)
8000:17	User calibration offset	RW	0
8000:18	user calibration gain	RW	0xFFFF (65535)
8000:19	TC Element	RW	K -200...1370°C (0)

Abb. 13: TC Settings am Beispiel Kanal 1, Index 0x8000:0C

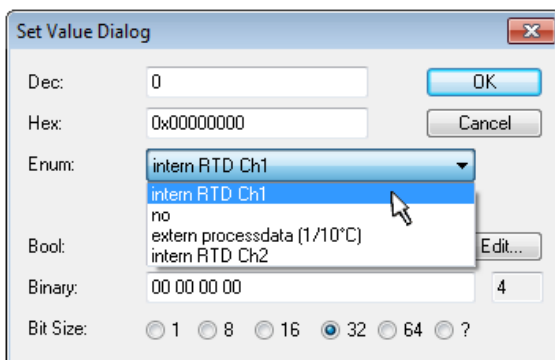


Abb. 14: CJC Auswahldialog

Name	Wert	Beschreibung
intern RTD Ch1	0 _{dez}	Die Kaltstellenkompensation erfolgt über <i>Intern RTD Ch.1</i> des Moduls (Default).
no	1 _{dez}	Die Kaltstellenkompensation ist nicht aktiv.
extern processsdata (1/10°C)	2 _{dez}	Die Kaltstellenkompensation erfolgt über die Prozessdaten 0x160n (n=0: Kanal 1 .. n=7: Kanal 8). Diese müssen dann über die PDO-Zuordnung gemappt werden.
intern RTD Ch2	3 _{dez}	Die Kaltstellenkompensation erfolgt über <i>Intern RTD Ch.2</i> des Moduls.

Andere Einstellungen:

1. Filter: das Index 0x8000:15 gilt für alle Kanäle, voreingestellt ist 50 Hz
2. Index 0x80n0:18 - Einstellung des TC Elements separat für jeden Kanal

3.5 LEDs

LED Nr.	EJ3318
A	RUN
B	
C	
1	ERR 1
2	ERR 2
3	ERR 3
4	ERR 4
5	ERR 5
6	ERR 6
7	ERR 7
8	ERR 8
9	ERR 9
10	ERR 10
11	
12	
13	
14	
15	
16	

Abb. 15: EJ3318 - LEDs

LED	Farbe	Beschreibung	
RUN	grün	aus	Zustand der EtherCAT State Machine: INIT = Initialisierung des Moduls
		blinkend	Zustand der EtherCAT State Machine: PREOP = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt
		Einzelblitz	Zustand der EtherCAT State Machine: SAFEOP = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers und der Distributed Clocks (falls unterstützt)
		an	Zustand der EtherCAT State Machine: OP = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich
		flimmernd	Zustand der EtherCAT State Machine: BOOTSTRAP = Funktion für Firmware-Updates des Moduls

LED	Farbe	Anzeige	Zustand	Beschreibung
ERR 1 .. 8	rot	aus	-	Kein Fehler
		an	-	Fehler TC 1 .. 8
ERR 9	rot	aus	-	Kein Fehler
		an	-	Fehler 9 CJC PT1000
ERR 10	rot	aus	-	Kein Fehler
		an	-	Fehler 10 CJC PT1000

4 Grundlagen der TC-Technologie

Die Thermoelementmodule können Thermoelemente der Typen B, C, E, J, K, L, N, R, S, T und U auswerten. Die Linearisierung der Kennlinien und die Ermittlung der Vergleichstemperatur erfolgt direkt im EtherCAT-Steckmodul. Temperaturen werden z. B. in $1/10^{\circ}\text{C}$ ausgegeben (geräteabhängig). Über den Buskoppler bzw. die Steuerung ist das Modul vollständig konfigurierbar. Dabei kann zwischen verschiedenen Ausgabeformaten gewählt und auch eigene Skalierungen aktiviert werden. Zusätzlich ist die Linearisierung der Kennlinie und die Ermittlung und Verrechnung der Vergleichstemperatur (Temperatur an den Anschlusskontakten des Moduls) abschaltbar.

Messprinzip des Thermoelements

Thermoelemente gehören zu der Kategorie der aktiven Messwertempfänger; ausgenutzt wird hier der thermoelektrische Effekt (Seebeck, Peltier, Thomson). Über die Leitungslänge einer Leitung die sich mit Ihren Enden auf unterschiedlicher Temperatur befindet entwickelt sich die sog. Thermospannung die eine eindeutige Funktion der Temperatur und des Materials ist. Dies wird bei einem „TC-Element“ bewusst genutzt, indem zwei verschiedene Leiterwerkstoffe parallel betrieben werden. (s. Abb. [24])

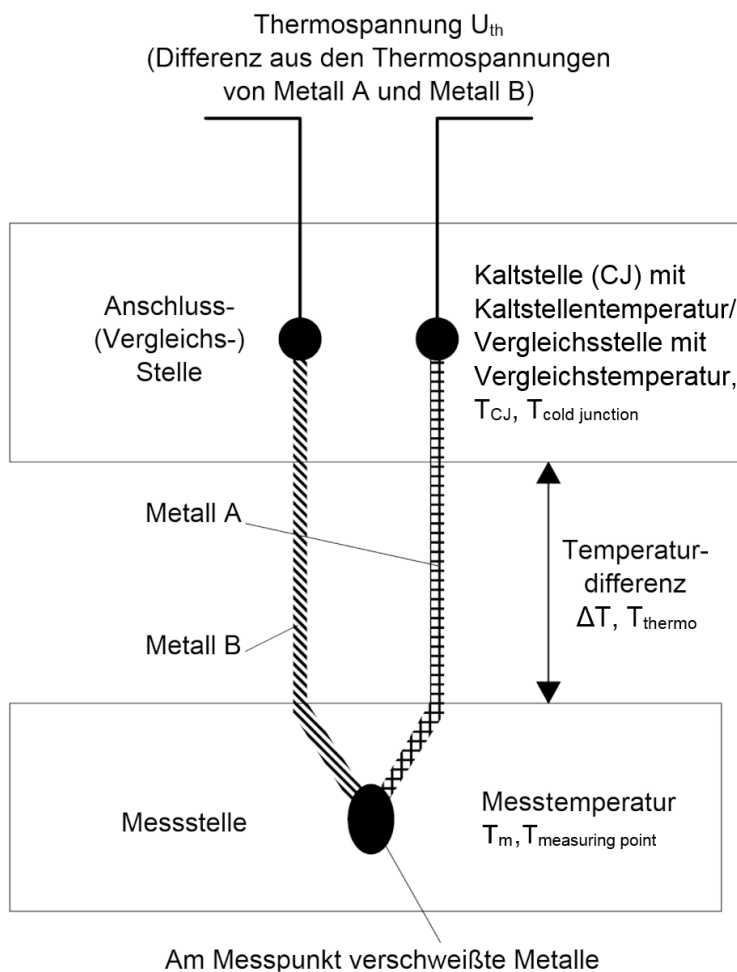


Abb. 16: Prinzip des Thermoelementes

Beispiel:

Im folgenden Beispiel wird die Spannung U_{th} angegeben, die an einem Typ-K-Thermoelement bei der Temperatur T_m anliegt:

$$U_{th} = (k_{NiCr} - k_{Ni}) \times \Delta T$$

mit

$$\Delta T = T_m - T_v$$

Ein Thermoelement vom Typ K besteht aus einem Übergang zwischen einer Nickel-Chrom-Legierung und Nickel, wobei k_{NiCr} und k_{Ni} die thermoelektrischen Koeffizienten von Nickelchrom und Nickel darstellen. Durch Umstellen der Gleichung nach T_m kann die gesuchte Temperatur aus der am Thermoelement gemessenen Spannung errechnet werden. Anhand der Differenz zur Vergleichsstellentemperatur kann mit Hilfe der obigen Gleichung des Thermoelements die Temperatur an der Messstelle besser als ein Zehntel Kelvin genau bestimmt werden.

● Sensorstrecke

i Eine Veränderung des Sensorkreises durch zusätzliche Elemente wie z. B. Umschalter oder Multiplexer beeinträchtigt die Messgenauigkeit. Von entsprechenden Modifikationen wird dringend abgeraten.

Interne Umrechnung der Thermo- und Vergleichsspannung

Da die Ermittlung der Koeffizienten bei einer Vergleichstemperatur von 0°C erfolgt, muss der Einfluss der Vergleichstemperatur kompensiert werden. Dazu wird die Vergleichstemperatur in eine vom Thermoelement-Typ abhängigen Vergleichsspannung umgerechnet und diese zur gemessenen Thermospannung addiert. Aus der resultierenden Spannung und der entsprechenden Kennlinie wird die Temperatur ermittelt.

$$U_k = U_m + U_v$$

$$T_{out} = f(U_k)$$

Übersicht geeigneter Thermoelemente

Folgende Thermoelemente sind für die Temperaturmessung geeignet:

Typ (nach EN60584-1)	Element	Implementierter Temperaturbereich	Farbcodierung (Mantel - Pluspol - Minuspol)
B	Pt30%Rh-Pt6Rh	600°C bis 1800°C	grau - grau - weiß
C *	W5%Re-W25%Re	0°C bis 2320°C	n.d.
E	NiCr-CuNi	-100°C bis 1000°C	violett - violett - weiß
J	Fe-CuNi	-100°C bis 1200°C	schwarz - schwarz - weiß
K	NiCr-Ni	-200°C bis 1370°C	grün - grün - weiß
L **	Fe-CuNi	0°C bis 900°C	blau - rot - blau
N	NiCrSi-NiSi	-100°C bis 1300°C	rosa - rosa - weiß
R	Pt13%Rh-Pt	0°C bis 1767°C	orange - orange - weiß
S	Pt10%Rh-Pt	0°C bis 1760°C	orange - orange - weiß
T	Cu-CuNi	-200°C bis 400°C	braun - braun - weiß
U **	Cu-CuNi	0°C bis 600°C	braun - rot - braun

*nicht genormt nach EN60584-1

**nach DIN 43710

● Max. Leitungslänge zum Sensor

i Die Leitungslänge von dem EtherCAT Modul bis zum Sensor darf ohne weitere Schutzmaßnahmen max. 30 m betragen. Bei größeren Kabellängen ist ein geeigneter Überspannungsschutz (Surge-Protection) vorzusehen.

5 Installation von EJ-Modulen

5.1 Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule

⚠️ WARNUNG

Spannungsversorgung

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

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

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

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

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

Koppler EJ1100 mit integriertem Netzteil (2,2 A)

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

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

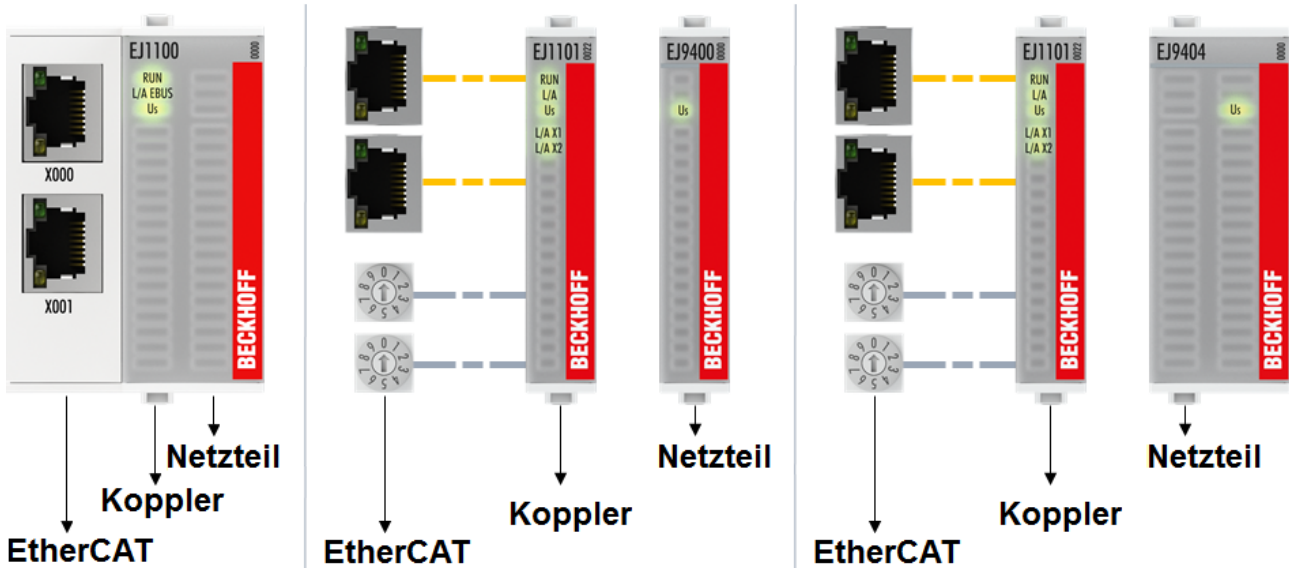


Abb. 17: E-Bus-Spannungsversorgung mit EJ1100 oder EJ1101-0022 + EJ940x

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

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

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

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

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

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

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

an das Signal-Distribution-Board weiter.



Abb. 18: Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043

5.2 EJxxxx - Abmessungen

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

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

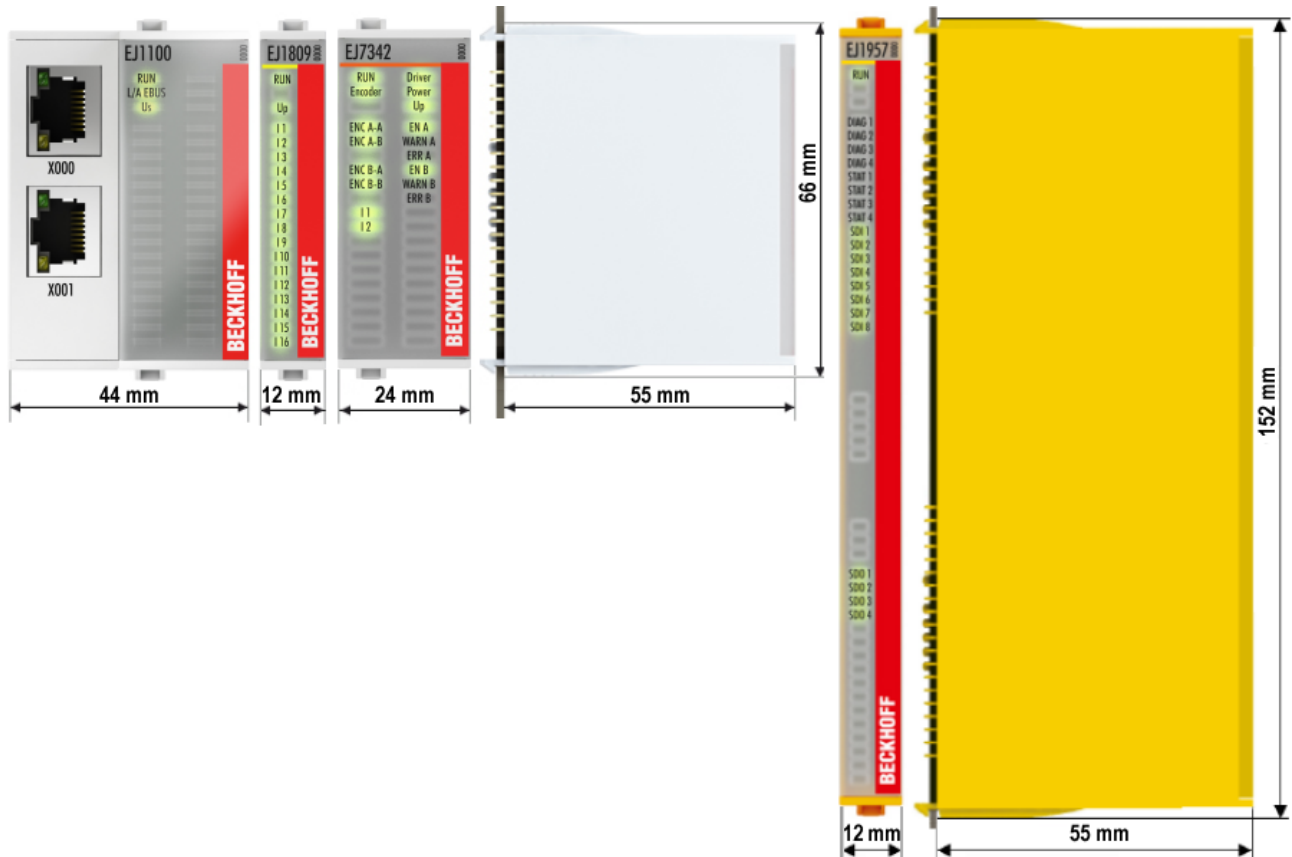


Abb. 19: EJxxxx - Abmessungen

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

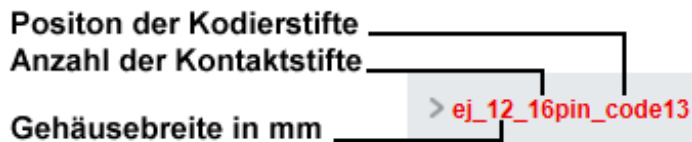


Abb. 20: Benennung der Zeichnungen

5.3 Einbaulagen und Mindestabstände

5.3.1 Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit

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

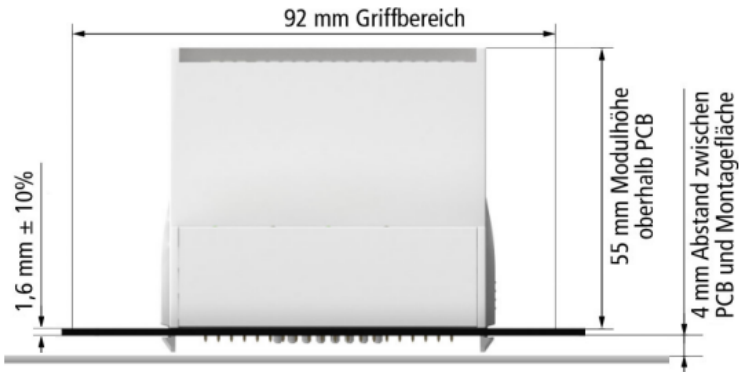


Abb. 21: Montageabstände EJ-Modul - PCB

● Einhalten des Griffbereichs

i Es wird zur Montage / Demontage ein Griffbereich von mindestens 92 mm benötigt, um die Montageschrauben mit den Fingern erreichen zu können. Die Einhaltung der empfohlenen Mindestabstände zur Belüftung (s. Kapitel [Einbaulage](#) [▶ 30]) gewährleistet einen ausreichend großen Griffbereich.

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

5.3.2 Einbaulagen

HINWEIS

Einschränkung von Einbaulage und Betriebstemperaturbereich

Entnehmen Sie den technischen Daten [► 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.

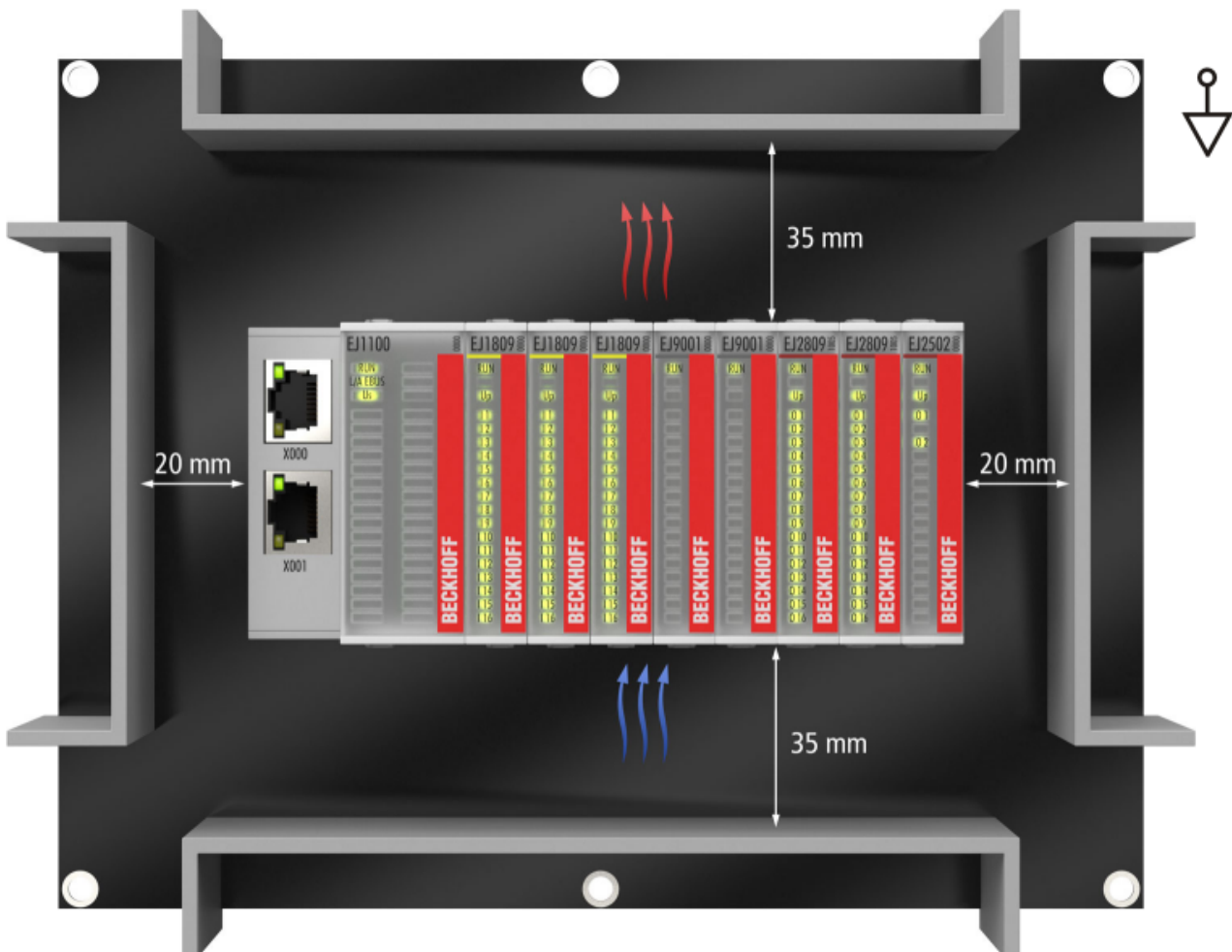


Abb. 22: Empfohlene Abstände bei Standard Einbaulage

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.

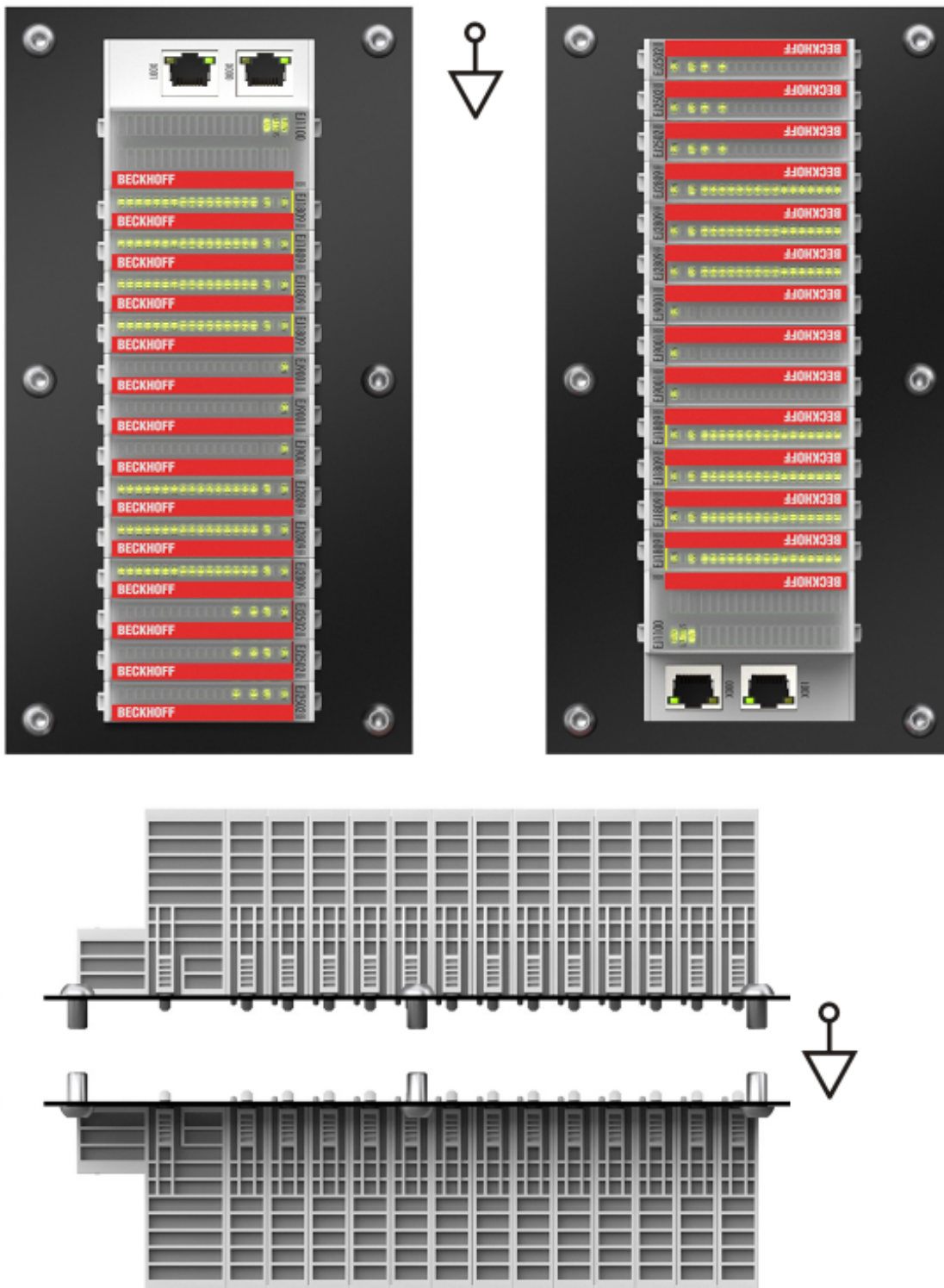


Abb. 23: Weitere Einbaulagen

5.4 Kodierungen

5.4.1 Farbkodierung

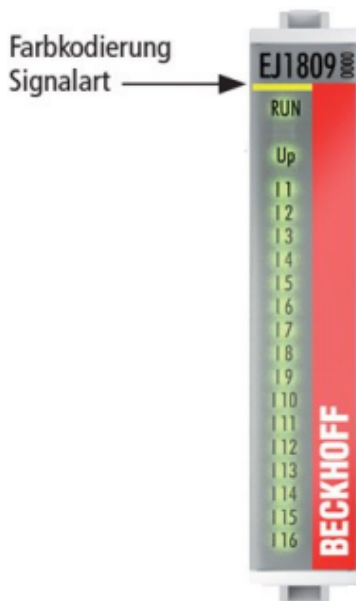


Abb. 24: EJ-Module Farbcodierung am Beispiel EJ1809

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

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

5.4.2 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.

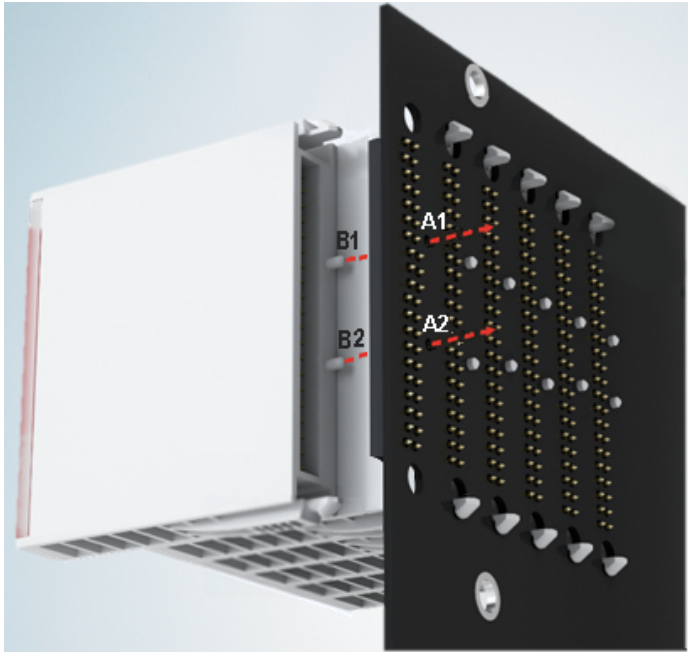


Abb. 25: Mechanische Positionskodierung mit Kodierstiften (B1 u. B2) und Kodierlöchern (A1 u. A2)

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.

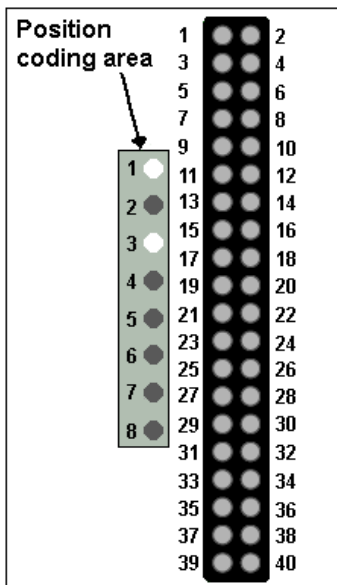


Abb. 26: Pin-Kodierung am Beispiel digitaler Eingangsmodule

5.5 Montage auf dem Signal-Distribution-Board

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

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

⚠️ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

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

HINWEIS

Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!

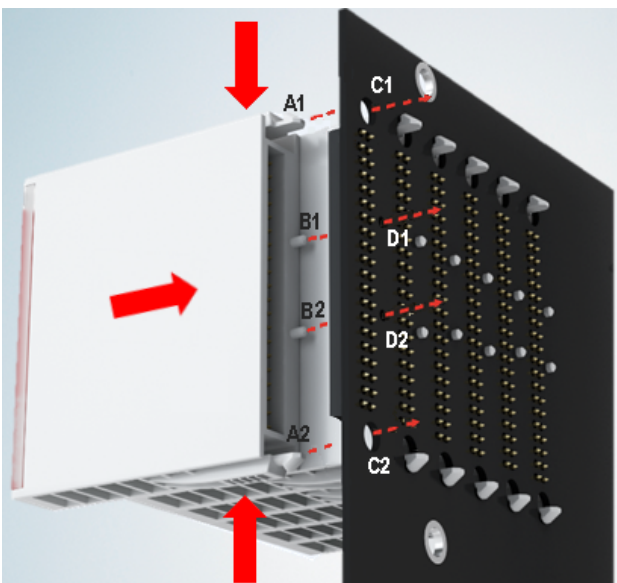


Abb. 27: Montage EJ-Module

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

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

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

HINWEIS

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

5.6 Erweiterungsmöglichkeiten

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

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

5.6.1 Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule

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

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

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

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

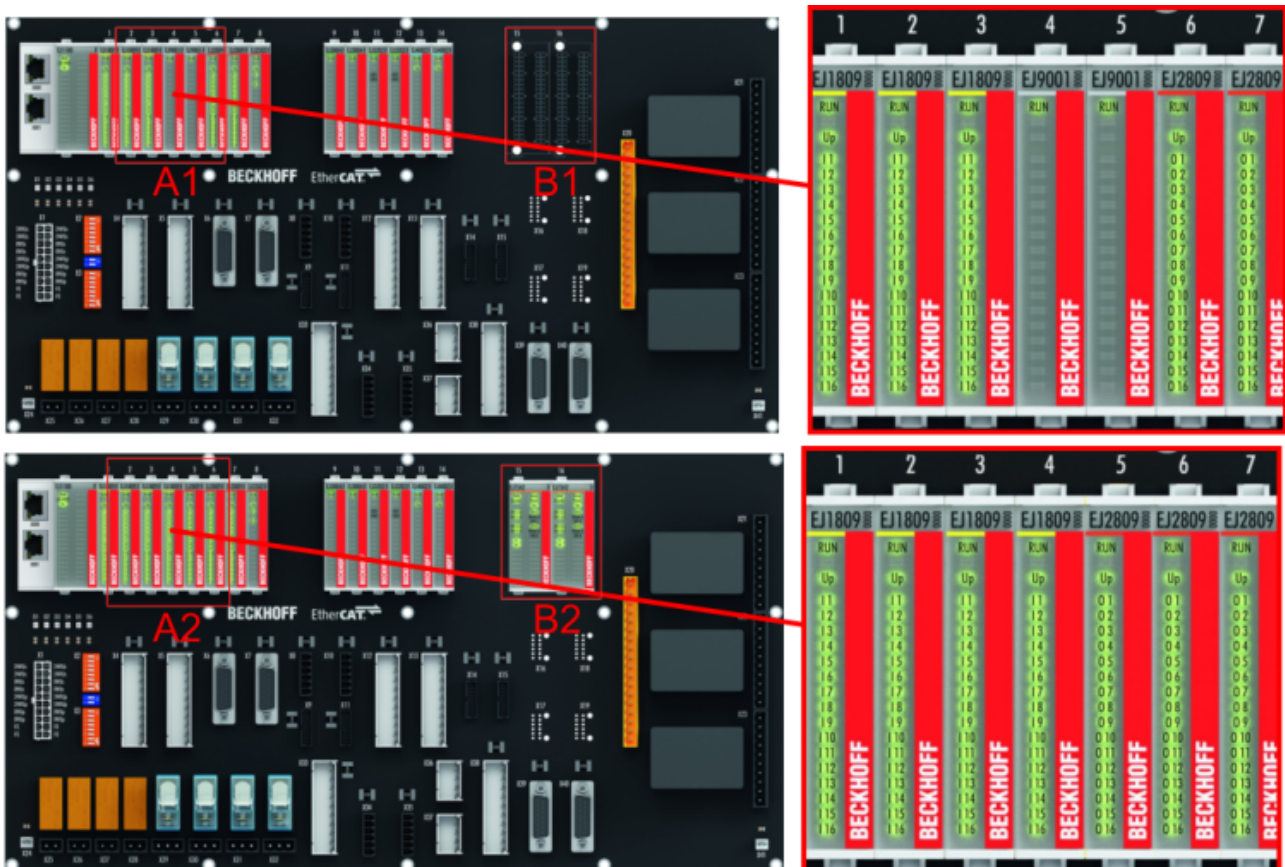


Abb. 28: Beispiel Austausch Platzhaltermodule u. Belegung Reserveslots

i E-Bus - Versorgung

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

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

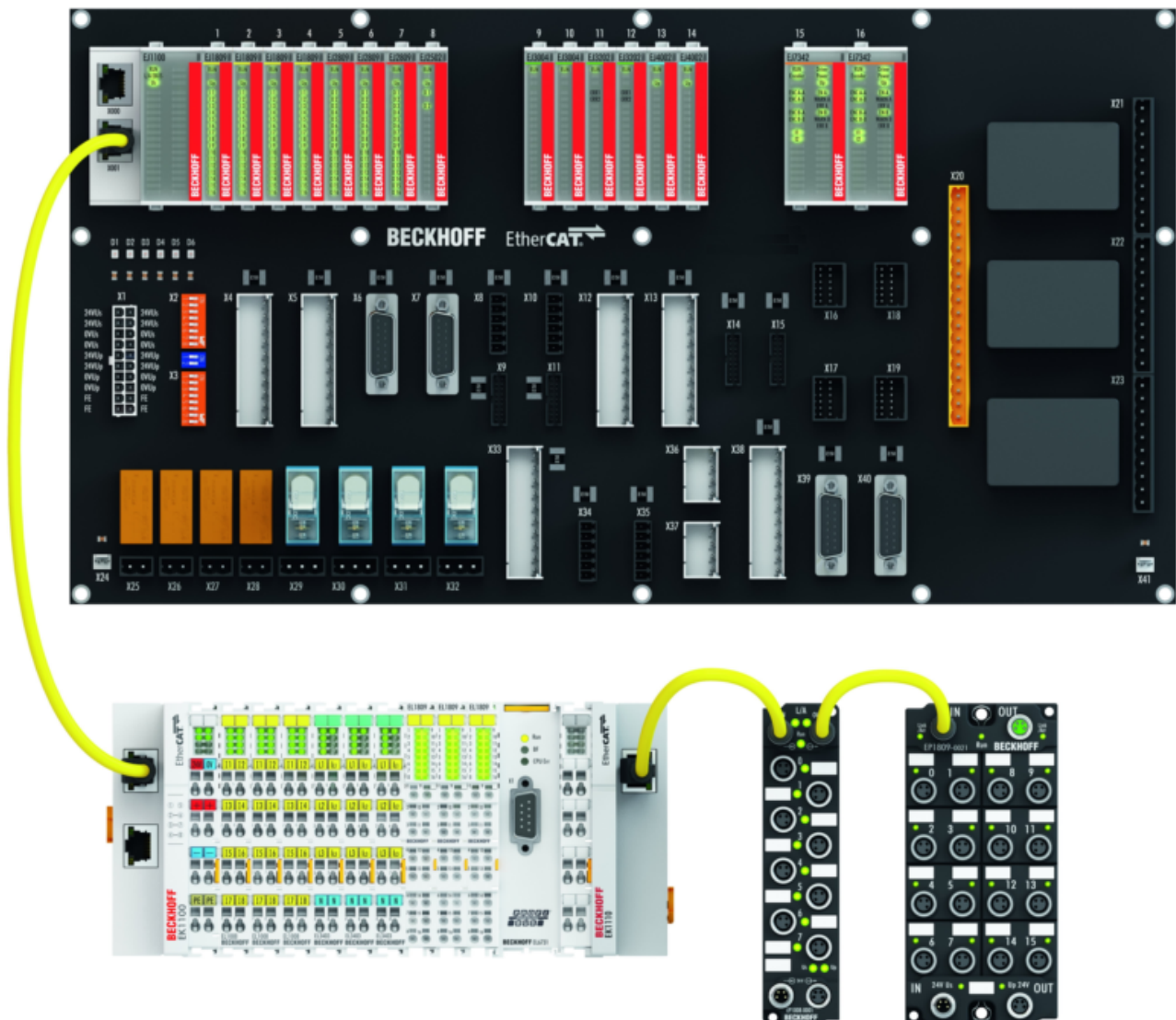


Abb. 29: Beispiel Erweiterung über eine Ethernet/EtherCAT-Verbindung

5.7 IPC Integration

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

Die EtherCAT-EJ-Koppler EK1110-0043 und EK1110-0044 verbinden die kompakten Hutschienen-PCs der Serie CX und angeordnete 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. 30: 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. 31: Beispiel für die Anbindung des IPC C6015 an ein EJ-System

5.8 Demontage vom Signal-Distribution-Board

⚠️ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

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

HINWEIS

Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!

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

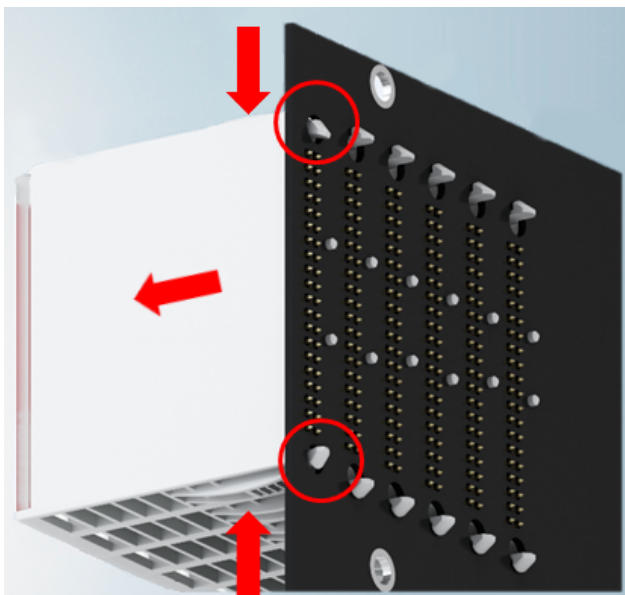


Abb. 32: Demontage EJ - Module

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.

5.9 Entsorgung



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

6 EtherCAT-Grundlagen

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

7 Inbetriebnahme

7.1 Hinweis auf Dokumentation EL33xx

Eine ausführliche Dokumentation zur Inbetriebnahme des EJ3318 Moduls ist in Vorbereitung.

HINWEIS



Schädigung von Geräten oder Datenverlust

Die Beschreibungen und Hinweise zur Inbetriebnahme der EtherCAT-Klemme EL3318 sind übertragbar auf das EtherCAT-Steckmodul EJ3318.

Lesen Sie vor der Inbetriebnahme die ausführliche Beschreibung der Prozessdaten, Betriebsmodi und Parametrierung der [EL33xx](#) Dokumentation.

8 EJ3318 - Objektbeschreibung und Parametrierung

● EtherCAT XML Device Description



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

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



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

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

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

Einführung

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

- Objekte die zu Parametrierung [[▶ 44](#)] und profilspezifische Objekte [[▶ 46](#)], die bei der Inbetriebnahme nötig sind
- Objekte die interne Settings [[▶ 48](#)] anzeigen und ggf. nicht veränderlich sind

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

8.1 Restore Objekt

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})

8.2 Konfigurationsdaten

Index 80n0 TC Settings für $0 \leq n \leq 7$ (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80n0:0	TC Settings	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x1B (27 _{dez})
80n0:01	Enable user scale	Freigabe der Anwenderskalierung	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:02	Presentation	0: Signed presentation 1: Absolute value with MSB as sign Betragsvorzeichendarstellung 2: High resolution (1/100 C°)	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:05	Siemens bits	Die S5 Bits werden in den drei niederwertigen Bits (Value 0x60n0:11) eingeblendet Bit 0 = 1 ("Overrange" oder "Underrange") Bit 1 (not used) Bit 2 (not used)	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:06	Enable filter	Filter aktivieren, dadurch entfällt der SPS-zyklussynchrone Datenaustausch	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:0A	Enable user calibration	Freigabe des Anwender Abgleichs	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:0B	Enable vendor calibration	Freigabe des Hersteller Abgleichs	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})
80n0:0C	Coldjunction compensation	0: intern 1: no Die Vergleichsstellenkompensation ist nicht aktiv 2: Extern process data Die Kaltstellenkompensation erfolgt über die Prozessdaten (Auflösung [1/10]°C)	BIT2	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:11	User scale offset	Offset der Anwenderskalierung	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
80n0:12	User scale gain	Dies ist der Gain der Anwenderskalierung. Der Gain besitzt eine Festkommadarstellung mit dem Faktor 2^{-16} . Der Wert 1 entspricht 65535 (0x00010000).	INT32	RW	0x00010000 (65536 _{dez})
80n0:15	Filter settings	Dieses Objekt bestimmt die digitalen Filtereinstellungen, wenn es über Enable filter (Index 0x80n0:06) aktiv ist. Die möglichen Einstellungen sind fortlaufend nummeriert. 0: 50 Hz 1: 60 Hz 2: 100 Hz 3: 500 Hz 4: 1 kHz 5: 2 kHz 6: 3,75 kHz 7: 7,5 kHz 8: 15 kHz 9: 30 kHz 10: 5 Hz 11: 10 Hz	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80n0:17	User calibration offset	Anwender Offset Abgleich	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
80n0:18	User calibration gain	Anwender Gain Abgleich	UINT16	RW	0xFFFF (65535 _{dez})
80n0:19	TC Element	Thermoelement Implementierter Temperaturbereich 0: K, -200 °C bis 1370 °C 1: J, -100°C bis 1200°C 2: L, 0°C bis 900°C 3: E, -100°C bis 1000°C 4: T, -200° C bis 400°C 5: N, -100°C bis 1300°C 6: U, 0°C bis 600 °C 7: B, 200° C bis 1820°C 8: R, -50°C bis 1767°C 9: S, -50°C bis 1766°C 10: C, 0°C bis 2320°C 100: +/-30mV (1µV resolution) 101: +/-60mV (2µV resolution) 102: +/-75mV (4µV resolution)	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})

i **Einstellung der Filtereigenschaften über Index 0x8000:15 [▶ 44](#)**

Die Filterfrequenzen werden für alle Kanäle des Moduls zentral über den Index 0x8000:15 (Kanal 1) eingestellt. Alle anderen entsprechenden Indizes 0x80n0:15 haben keine Parametrierungsfunktion! Bei der aktuellsten Firmware (siehe Status-Tabelle) wird eine EtherCAT-konforme Fehlermeldung zurückgegeben, wenn die Filter-Eigenschaften der weiteren Kanäle (Index 0x80n0:06, 0x80n0:15) gesetzt werden.

Index 8080 RTD Settings Ch. 1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
8080:0	RTD Settings Ch1.	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x1B (27 _{dez})
8080:19	RTD element	RTD Element 2: PT1000 (-200...850°C) 8: 1/16 Ohm resolution (0..4059 Ohm)	BOOLEAN	RW	0x02 (2 _{dez})
8080:1A	Connection technology	Erlaubte Werte 0: Zweileiter-Anschluss 3: n. c. (Kanal deaktiviert)	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})
8080:1B	Wire calibration 1/32 Ohm	Offset-Wert zum Abgleich der Zuleitungen [1/32] Ohm	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})

Index 8090 RTD Settings Ch. 2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
8090:0	RTD Settings Ch1.	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x1B (27 _{dez})
8090:19	RTD element	RTD Element 2: PT1000 (-200...850°C) 8: 1/16 Ohm resolution (0..4059 Ohm)	BOOLEAN	RW	0x02 (2 _{dez})
8090:1A	Connection technology	Erlaubte Werte 0: Zweileiter-Anschluss 3: n. c. (Kanal deaktiviert)	BIT3	RW	0x00 (0 _{dez})
8090:1B	Wire calibration 1/32 Ohm	Offset-Wert zum Abgleich der Zuleitungen [1/32] Ohm	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})

8.3 Profilspezifische Objekte (0x6000-0xFFFF)

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

8.4 Eingangsdaten

Index 60n0 TC Inputs für $0 \leq n \leq 7$ (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
60n0:0	TC Inputs Ch.n	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
60n0:01	Underrange	Der Messbereich wird unterschritten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:02	Overrange	Der Messbereich wird überschritten. ("open circuit" Erkennung wenn "Error" [Index 0x60n0:07]) gesetzt ist	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:07	Error	Das Fehlerbit wird gesetzt, wenn das Datum ungültig ist.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:0F	TxPDO State	Gültigkeit der Daten der zugehörigen TxPDO (0=valid, 1=invalid).	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:10	TxPDO Toggle	Der TxPDO Toggle wird vom Slave getoggelt, wenn die Daten der zugehörigen TxPDO aktualisiert wurden.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:11	Value	Das analoge Eingangsdatum	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 6080 RTD Inputs Ch. 1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
6080:0	RTD Inputs Ch.1	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
6080:01	Underrange	Der Messbereich wird unterschritten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6080:02	Overrange	Der Messbereich wird überschritten. ("open circuit" Erkennung wenn "Error" [Index 0x60n0:07]) gesetzt ist	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6080:07	Error	Das Fehlerbit wird gesetzt, wenn das Datum ungültig ist.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6080:0F	TxPDO State	Gültigkeit der Daten der zugehörigen TxPDO (0=valid, 1=invalid).	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6080:10	TxPDO Toggle	Der TxPDO Toggle wird vom Slave getoggelt, wenn die Daten der zugehörigen TxPDO aktualisiert wurden.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6080:11	Value	Das analoge Eingangsdatum	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 6090 RTD Inputs Ch. 2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
6090:0	RTD Inputs Ch.2	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
6090:01	Underrange	Der Messbereich wird unterschritten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6090:02	Overrange	Der Messbereich wird überschritten. ("open circuit" Erkennung wenn "Error" [Index 0x60n0:07]) gesetzt ist	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6090:07	Error	Das Fehlerbit wird gesetzt, wenn das Datum ungültig ist.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6090:0F	TxPDO State	Gültigkeit der Daten der zugehörigen TxPDO (0=valid, 1=invalid).	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6090:10	TxPDO Toggle	Der TxPDO Toggle wird vom Slave getoggelt, wenn die Daten der zugehörigen TxPDO aktualisiert wurden.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
6090:11	Value	Das analoge Eingangsdatum	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

8.5 Ausgangsdaten

Index 70n0 TC Outputs für $0 \leq n \leq 7$ (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
70n0:0	TC Outputs Chn.	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x11 (17 _{dez})
70n0:11	CJCompensation	Temperatur der Vergleichsstelle (Auflösung in 1/10°C) (Index 0x80n0:0C [► 44] , Vergleich erfolgt über die Prozessdaten)	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

8.6 Konfigurationsdaten Herstellerspezifisch

Index 80nF TC Vendor data für $0 \leq n \leq 7$ (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80nF:0	TC Vendor data Ch.n	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
80nF:01	Calibration offset	Hersteller Offset Abgleich	INT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
80nF:02	Calibration gain	Hersteller Gain Abgleich	UINT16	RW	0x9E50 (40528 _{dez})

Index 808F RTD Vendor data Ch. 1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
808F:0	RTD Vendor data Ch. 1	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})
808F:03	Calibration offset PT1000	Hersteller Offset Abgleich	INT16	RW	-
808F:04	Calibration gain PT1000	Hersteller Gain Abgleich	UINT16	RW	-

Index 809F RTD Vendor data Ch. 2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
809F:0	RTD Vendor data Ch.2	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})
809F:03	Calibration offset PT1000	Hersteller Offset Abgleich	INT16	RW	-
809F:04	Calibration gain PT1000	Hersteller Gain Abgleich	UINT16	RW	-

8.7 Informations- und Diagnostikdaten

Index 80nE TC Internal data für $0 \leq n \leq 7$ (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80nE:0	TC Internal data Ch.n	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x05 (5 _{dez})
80nE:01	ADC raw value TC	ADC Rohwert Thermoelement	INT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
80nE:03	CJ temperature	Vergleichsstellen-Temperatur (Auflösung [1/10] °C)	INT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
80nE:04	CJ voltage	Vergleichsstellen-Spannung (Auflösung 1 µV)	INT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
80nE:05	CJ resistor	reserviert	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index 808E RTD Internal data Ch. 1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
808E:0	RTD Internal data Ch.1	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
808E:01	ADC raw value	ADC Rohwert	INT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
808E:02	Resistor	Widerstand (Messwert Widerstandssensor, Auflösung 1/256 Ohm)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})

Index 809E RTD Internal data Ch. 2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
809E:0	RTD Internal data Ch.2	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
809E:01	ADC raw value	ADC Rohwert	INT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
809E:02	Resistor	Widerstand (Messwert Widerstandssensor, Auflösung 1/256 Ohm)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})

Index F000 Modular device profile

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F000:0	Modular device profile	Allgemeine Informationen des Modular Device Profiles	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
F000:01	Module index distance	Indexabstand der Objekte der einzelnen Kanäle	UINT16	RO	0x0010 (16 _{dez})
F000:02	Maximum number of modules	Anzahl der Kanäle	UINT16	RO	0x000A (10 _{dez})

Index F008 Code word

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

Index F010 Module list

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F010:0	Module list	Maximaler Subindex	UINT8	RO	0x0A (10 _{dec})
F010:01	Subindex 001	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:02	Subindex 002	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:03	Subindex 003	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:04	Subindex 004	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:05	Subindex 005	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:06	Subindex 006	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:07	Subindex 007	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:08	Subindex 008	Profile 330	INT32	RO	0x0000014A (330 _{dec})
F010:09	Subindex 009	Profile 320	INT32	RO	0x00000140 (320 _{dec})
F010:0A	Subindex 010	Profile 320	INT32	RO	0x00000140 (320 _{dec})

8.8 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	EJ3318

Index 1009 Hardware version

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

Index 100A Software version

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

Index 1018 Identity

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1018:0	Identity	Informationen, um den Slave zu identifizieren	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})
1018:01	Vendor ID	Hersteller-ID des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x00000002 (2 _{dez})
1018:02	Product code	Produkt-Code des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	(0x0CF62852) (217458770 _{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	()
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	()

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 160n TC RxPDO-Map für 0 ≤ n ≤ 7 (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
160n:0	TC RxPDO-Map Ch.n	PDO Mapping RxPDO n+1	UINT8	RW	0x01 (1 _{dez})
160n:01	SubIndex 001	n. PDO Mapping entry (object 0x70n0 (TC Outputs Ch.n+1), entry 0x11 (CJCompensation))	UINT32	RW	0x70n0:11, 16

Index 1A0n TC TxPDO-Map für 0 ≤ n ≤ 7 (Ch. 1 - 8)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A0n:0	TC TxPDO-Map Ch.n	PDO Mapping TxPDO 1	UINT8	RW	0x08 (8 _{dez})
1A0n:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x60n0 (TC Inputs Ch.n+1), entry 0x01 (Underrange))	UINT32	RW	0x60n0:01, 1
1A0n:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x60n0 (TC Inputs Ch.n+1), entry 0x02 (Overrange))	UINT32	RW	0x60n0:02, 1
1A0n:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (4 bits align)	UINT32	RW	0x0000:00, 4
1A0n:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x60n0 (TC Inputs Ch.n+1), entry 0x07 (Error))	UINT32	RW	0x60n0:07, 1
1A0n:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RW	0x0000:00, 7
1A0n:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x60n0 (TC Inputs Ch.n+1), entry 0x0F (TxPDO-State))	UINT32	RW	0x60n0:0F, 1
1A0n:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x60n0 (TC Inputs Ch.n+1), entry 0x10 (TxPDO-Toggle))	UINT32	RW	0x60n0:10, 1
1A0n:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x60n0 (TC Inputs Ch.n+1), entry 0x11 (Value))	UINT32	RW	0x60n0:11, 16

Index 1A08 RTD TxPDO-Map Inputs Ch. 1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A08:0	RTD TxPDO-Map Inputs Ch.1	PDO Mapping TxPDO 9	UINT8	RW	0x08 (8 _{dez})
1A08:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6080 (RTD Inputs Ch.1), entry 0x01 (Underrange))	UINT32	RW	0x6080:01, 1
1A08:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6080 (RTD Inputs Ch.1), entry 0x02 (Overrange))	UINT32	RW	0x6080:02, 1
1A08:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (4 bits align)	UINT32	RW	0x0000:00, 4
1A08:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6080 (RTD Inputs Ch.1), entry 0x07 (Error))	UINT32	RW	0x6080:07, 1
1A08:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RW	0x0000:00, 7
1A08:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6080 (RTD Inputs Ch.1), entry 0x0F (TxPDO-State))	UINT32	RW	0x6080:0F, 1
1A08:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x6080 (RTD Inputs Ch.1), entry 0x10 (TxPDO-Toggle))	UINT32	RW	0x6080:10, 1
1A08:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6080 (RTD Inputs Ch.1), entry 0x11 (Value))	UINT32	RW	0x6080:11, 16

Index 1A09 RTD TxPDO-Map Inputs Ch. 2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A09:0	RTD TxPDO-Map Inputs Ch.2	PDO Mapping TxPDO 10	UINT8	RW	0x08 (8 _{dez})
1A09:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6090 (RTD Inputs Ch.2), entry 0x01 (Underrange))	UINT32	RW	0x6090:01, 1
1A09:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6090 (RTD Inputs Ch.2), entry 0x02 (Overrange))	UINT32	RW	0x6090:02, 1
1A09:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (4 bits align)	UINT32	RW	0x0000:00, 4
1A09:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6090 (RTD Inputs Ch.2), entry 0x07 (Error))	UINT32	RW	0x6090:07, 1
1A09:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (7 bits align)	UINT32	RW	0x0000:00, 7
1A09:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6090 (RTD Inputs Ch.2), entry 0x0F (TxPDO-State))	UINT32	RW	0x6090:0F, 1
1A09:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x6090 (RTD Inputs Ch.2), entry 0x10 (TxPDO-Toggle))	UINT32	RW	0x6090:10, 1
1A09:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x6090 (RTD Inputs Ch.2), entry 0x11 (Value))	UINT32	RW	0x6090:11, 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	0x00 (0 _{dez})

Index 1C13 TxPDO assign

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C13:0	TxPDO assign	PDO Assign Inputs	UINT8	RW	0x0A (10 _{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	0x1A01 (6657 _{dez})
1C13:03	Subindex 003	3. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A02 (6658 _{dez})
1C13:04	Subindex 004	4. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A03 (6659 _{dez})
1C13:05	Subindex 005	5. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A04 (6660 _{dez})
1C13:06	Subindex 006	6. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A05 (6661 _{dez})
1C13:07	Subindex 007	7. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A06 (6662 _{dez})
1C13:08	Subindex 008	8. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A07 (6663 _{dez})
1C13:09	Subindex 009	9. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A08 (6664 _{dez})
1C13:0A	Subindex 010	10. zugeordnete TxPDO (enthält den Index des zugehörigen TxPDO Mapping Objekts)	UINT16	RW	0x1A09 (6665 _{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	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> • 0: Free Run • 1: Synchron with SM 2 Event • 2: DC - Synchron with SYNC0 Event • 3: DC - Synchron with SYNC1 Event 	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
1C32:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> • Free Run: Zykluszeit des lokalen Timers • Synchron with SM 2 Event: Zykluszeit des Masters • DC-Mode: SYNC0/SYNC1 Cycle Time 	UINT32	RW	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0-Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RW	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:04	Sync modes supported	Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> • Bit 0: Free Run wird unterstützt • Bit 1: Synchron with SM 2 Event wird unterstützt (Outputs vorhanden) • Bit 2-3 = 01: DC-Mode wird unterstützt • Bit 4-5 = 10: Output Shift mit SYNC1 Event • Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C32:08) 	UINT16	RO	0xC001 (49153 _{dez})
1C32:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:06	Calc and copy time	Minimale Zeit zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:07	Minimum delay time	Minimale Zeit zwischen SYNC1 Event und Ausgabe der Outputs (in ns) 0, da EJ3318 den DC-Mode nicht unterstützt	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:08	Command	<ul style="list-style-type: none"> • 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt • 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet Die Entries 0x1C32:03, 0x1C32:05 0x1C32:06, 0x1C32:09 0x1C33:03, 0x1C33:06, 0x1C33:09 [► 53] werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert. Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
1C32:09	Maximum Delay time	Zeit zwischen SYNC1-Event und Ausgabe der Outputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C32:0C	Cycle exceeded counter	Anzahl der Zykluszeitverletzungen im OPERATIONAL (Zyklus wurde nicht rechtzeitig fertig bzw. der nächste Zyklus kam zu früh)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C32:0D	Shift too short counter	Anzahl der zu kurzen Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C32:20	Sync error	Im letzten Zyklus war die Synchronisierung nicht korrekt (Ausgänge wurden zu spät ausgegeben, nur im DC Mode)	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})

Index 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	0x0000 (0 _{dez})
1C33:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> • Free Run: Zykluszeit des lokalen Timers • Synchron with SM 2 Event: Zykluszeit des Masters • DC-Mode: SYNC0/SYNC1 Cycle Time 	UINT32	RW	0x00000000 (0 _{dez})
1C33:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0-Event und Einlesen der Inputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RW	0x00000000 (0 _{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 [▶ 52] oder 0x1C33:08) 	UINT16	RO	0xC001 (49153 _{dez})
1C33:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{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	0x00000000 (0 _{dez})
1C33:07	Minimum delay time	Min. Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode) 0, da EJ331x den DC-Mode nicht unterstützt	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C33:08	Command	<ul style="list-style-type: none"> • 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt • 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet <p>Die Entries 0x1C32:03, 0x1C32:05, 0x1C32:06, 0x1C32:09 [▶ 52] 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 _{dez})
1C33:09	Maximum Delay time	Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C33:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
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 _{dez})
1C33:0D	Shift too short counter	Anzahl der zu kurzen Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
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 _{dez})

9 Anhang

9.1 Support und Service

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

Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen

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

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

Dort finden Sie auch weitere Dokumentationen zu Beckhoff Komponenten.

Beckhoff Support

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

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

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

Beckhoff Service

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

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

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

Beckhoff Firmenzentrale

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20
33415 Verl
Deutschland

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

Mehr Informationen:
www.beckhoff.de/EJ3318

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

