

手册 | ZH

CX51x0

嵌入式控制器



目录

| | |
|---|-----------|
| 1 文档说明 | 7 |
| 1.1 警告的表述和结构 | 8 |
| 1.2 文件发布状态 | 9 |
| 2 安全信息 | 10 |
| 2.1 预期用途 | 10 |
| 2.2 员工资质 | 10 |
| 2.3 安全说明 | 10 |
| 2.4 信息安全说明 | 12 |
| 3 运输和存储 | 13 |
| 4 产品概述 | 14 |
| 4.1 CX51x0 嵌入式 PC 的配置 | 15 |
| 4.2 铭牌 | 16 |
| 4.3 类型 | 16 |
| 4.4 架构概述 | 19 |
| 5 接口描述 | 21 |
| 5.1 USB (X100、X101、X102、X103) | 21 |
| 5.2 Ethernet RJ45 (X000、X001) | 21 |
| 5.3 DVI-I (X200) | 23 |
| 5.4 可选接口 | 24 |
| 5.4.1 DVI-D (N010) | 24 |
| 5.4.2 DisplayPort (N011) | 25 |
| 5.4.3 音频接口 (N020) | 26 |
| 5.4.4 RS232 (N030) | 27 |
| 5.4.5 RS422/RS485 (N031) | 28 |
| 5.4.6 EtherCAT 主站 (M112) | 29 |
| 5.4.7 EtherCAT 从站 (B110) | 30 |
| 5.4.8 PROFIBUS (x310) | 31 |
| 5.4.9 CANopen (x510) | 32 |
| 5.4.10 PROFINET RT (x930) | 33 |
| 6 调试 | 34 |
| 6.1 组装 | 34 |
| 6.1.1 注意允许的安装方向 | 34 |
| 6.1.2 固定在安装导轨上 | 36 |
| 6.1.3 MicroSD 卡的安装和拆卸 | 37 |
| 6.1.4 CFast 卡的安装和拆卸 | 38 |
| 6.1.5 安装被动 EtherCAT 端子 | 39 |
| 6.2 连接电源 | 40 |
| 6.3 开启 | 42 |
| 6.4 关闭 | 42 |
| 7 配置 | 43 |
| 7.1 Windows Embedded Compact 7 | 43 |
| 7.1.1 设置音频接口 (N020) | 43 |
| 7.2 Windows Embedded Standard 7 P | 44 |

| | | |
|-----------|--------------------------------|-----------|
| 7.2.1 | 以太网接口的识别 (X000, X001) | 44 |
| 7.2.2 | 启用巨型帧 | 45 |
| 7.2.3 | 设置网卡绑定 | 46 |
| 7.2.4 | 恢复倍福实时驱动程序 | 48 |
| 7.3 | Windows 10 IoT Enterprise LTSB | 49 |
| 7.3.1 | 以太网接口的识别 (X000, X001) | 49 |
| 7.3.2 | 启用巨型帧 | 50 |
| 7.3.3 | 设置网卡绑定 | 51 |
| 7.3.4 | 恢复倍福实时驱动程序 | 53 |
| 7.3.5 | 使用串行接口 N030/N031 | 54 |
| 7.4 | 倍福设备管理器 | 56 |
| 7.4.1 | 启动倍福设备管理器 | 56 |
| 7.4.2 | 启用远程桌面显示 | 57 |
| 7.4.3 | 启动远程连接 | 58 |
| 7.5 | 启用 TPM | 59 |
| 7.6 | TwinCAT | 59 |
| 7.6.1 | 树状视图 | 59 |
| 7.6.2 | 搜索目标系统 | 61 |
| 7.6.3 | 扫描嵌入式 PC | 63 |
| 7.6.4 | 配置串行接口 (N03x) | 64 |
| 7.6.5 | 配置 EtherCAT 电缆冗余 | 66 |
| 7.6.6 | 使用一个硬件看门狗 | 68 |
| 8 | 1 秒 UPS (持久性变量) | 70 |
| 8.1 | BIOS 设置 | 72 |
| 8.2 | Windows 写入过滤器 | 73 |
| 8.3 | FB_S_UPS_CX51x0 | 73 |
| 8.4 | 数据类型 | 75 |
| 8.5 | 检查变量的有效性 | 75 |
| 8.5.1 | 系统信息类型 | 75 |
| 8.5.2 | PlcAppSystemInfo | 77 |
| 9 | 错误处理和诊断 | 78 |
| 9.1 | 诊断 LED | 78 |
| 9.1.1 | K-bus | 78 |
| 9.1.2 | E-bus | 81 |
| 9.2 | 故障 | 82 |
| 10 | 维护和保养 | 83 |
| 10.1 | 更换电池 | 83 |
| 11 | 拆卸及报废 | 84 |
| 11.1 | 拆除电缆 | 84 |
| 11.2 | 拆卸嵌入式 PC | 84 |
| 12 | 技术数据 | 86 |
| 13 | 附录 | 88 |
| 13.1 | 附件 | 88 |
| 13.2 | 认证 | 89 |
| 13.3 | 技术支持和服务 | 90 |

表格列表..... 91
数字列表..... 93

1 文档说明

本说明仅适用于熟悉适用国家标准且经过培训的控制和自动化技术专家。
在安装和调试组件时，必须严格遵守本文档以及下列说明和解释。
合格人员必须始终使用当前生效的文档。

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

免责声明

本文档已经过仔细整理。然而，所描述的产品仍在不断开发中。
我们保留随时修订和修改文档的权利，恕不另行通知。
不得根据本文件中的数据、图表和描述，对已经提供的产品提出修改要求。

商标

Beckhoff®、TwinCAT®、TwinCAT/BSD®、TC/BSD®、EtherCAT®、EtherCAT G®、EtherCAT G10®、EtherCAT P®、Safety over EtherCAT®、TwinSAFE®、XFC®、XTS® 和 XPlanar® 是德国倍福自动化有限公司的注册商标并由其授权使用。

如有第三方出于其自身目的利用本出版物中使用的名称或商标，可能会触犯上述名称或商标所有者的权利。

专利权

EtherCAT 技术受以下专利申请和专利权保护，但并非详尽无遗：
EP1590927、EP1789857、EP1456722、EP2137893、DE102015105702
以及多个其他国家类似的专利申请或注册的权利。



EtherCAT® 是德国倍福自动化有限公司的注册商标和专利技术。

版权所有

© 德国倍福自动化有限公司。
未经德国倍福自动化有限公司明确授权，禁止分发、复制本文档，或将其内容传达给他人。
违者将被追究赔偿责任。对于已注册的专利、工具型号或设计，保留所有权利。

1.1 警告的表述和结构

文件中使用了以下警告。阅读并遵守警告。

与人身伤害有关的警告：

危险

有死亡或严重伤害的危险。

警告

存在死亡或重伤的中度危险。

谨慎

存在低风险危险，可能会导致轻微的伤害。

与损害财产或环境有关的警告：

注意

对环境和设备有潜在危险。

显示进一步信息或提示的注释：



本通知提供的重要信息将有助于处理该产品或软件。对产品、人或环境没有直接危险。

1.2 文件发布状态

| 版本 | 修改 |
|-----|--------------------------|
| 0.1 | 临时版本（原始版本） |
| 1.0 | 首次发布 |
| 1.1 | 扩展了 UL 说明 |
| 1.2 | 章节 1 秒 UPS 数值更改 |
| 1.3 | 增加了架构概述 |
| 1.4 | 修订了诊断性 LED 描述 |
| 1.5 | 增加了串行接口的驱动支持说明 |
| 1.6 | 修订了“版本”章节 |
| 1.7 | 修订了“1 秒 UPS”章节 |
| 1.8 | 重组和修订了文件 |
| 1.9 | 增加了关于在潜在爆炸性环境中操作的说明。 |
| 2.0 | 调整了技术数据、显卡规格。 |
| 2.1 | 增加了关于串行接口 N030/N031 的章节。 |
| 2.2 | 修订了“倍福设备管理器”章节 |
| 2.3 | 调整了“RS232 (N030)”章节。 |
| 2.4 | 调整了“电源”章节。 |
| 2.5 | 调整了“技术数据”章节。 |
| 2.6 | 修订了“类型”和“设备管理器”章节。 |
| 2.7 | 修订了“连接电源”章节。 |
| 2.8 | 修订了“接口描述”和“1 秒 UPS”章节。 |

2 安全信息

请阅读有关安全的章节，并按照说明进行操作，以防止人身伤害和设备损坏。

责任范围

所有组件在供货时都配有适合应用的特定硬件和软件配置。禁止对硬件或软件配置进行未经授权、超出文档规定选项的修改和更改，德国倍福自动化有限公司对此不承担责任。

此外，德国倍福自动化有限公司对于以下行为不承担责任：

- 不遵守本文件的规定。
- 使用不当。
- 使用未经培训的人员。
- 使用未经授权的替换零件。

2.1 预期用途

嵌入式控制器是一种控制系统，用于机器和系统工程的自动化、可视化和通信。嵌入式控制器专为安装在控制柜或接线盒中而设计，与总线或 EtherCAT 端子模块配合使用，可接收来自传感器的数字和模拟信号，并将其输出到执行器或转发到上一级控制器。

嵌入式 PC 专为符合防护等级 IP20 要求的工作环境而设计。其中涉及手指保护和 12.5 mm 以下固体异物防护，但不防水。除非另有规定，否则不允许在潮湿和多尘的环境中操作这些设备。必须遵守电气和技术数据的规定限制。

在危险区域

如需在危险区域 2/22 区操作嵌入式 PC，必须在出厂前选配并加装 CX2900-0107。该装置是一个工厂安装的固定支架，用于机械地固定插头连接器。

在以下危险区域操作嵌入式 PC 时，必须对设备进行修改：

1. 对于存在气体可燃物的 2 区。2 区是指在正常操作中通常不会出现爆炸性气体，或只在短时间内出现。
2. 对于存在粉尘可燃物的 22 区。22 区是指在正常操作过程中通常不会出现云形式的爆炸性气体，或只在短时间内出现。

嵌入式 PC 必须安装在壳体中，根据 EN 60079-15 确保气体防护等级为 IP54。对于不导电粉尘，需使用防护等级为 IP54 的外壳。根据 EN 60079-31，导电粉尘要求的防护等级为 IP6X。

使用不当

嵌入式 PC 不适合在以下区域工作：

- 在危险区域，除 2/22 区外，嵌入式 PC 不能用于其他区域，而且在 2/22 区没有合适的外壳也不能使用。
- 有侵蚀性环境的区域，如侵蚀性气体或化学品。
- 生活区。在生活区，必须遵守有关电磁干扰发射的标准和指南，且设备必须安装在有适当屏蔽的外壳或控制柜中。

2.2 员工资质

所有涉及倍福软件和硬件的操作只能由具有控制和自动化工程知识的合格人员进行。合格人员必须具备管理工业 PC 和相关网络的知识。

所有干预措施必须由具备控制编程知识的人员进行，且合格人员必须熟悉自动化环境的现行标准和准则。

2.3 安全说明

在安装和使用网络及软件的过程中，必须遵守以下安全说明。

防爆

如需在危险区域 2/22 区 yun'xing 嵌入式 PC，必须在出厂前选配并加装 CX2900-0107。该装置是一个工厂安装的固定支架，用于机械地固定插头连接器。

⚠ 警告

未修改设备进行操作

如未加装 CX2900-0107，USB 插头连接器可能会因振动而从 USB 端口滑出，从而引发爆燃或爆炸。

嵌入式 PC 必须在设备修改后方可使用，且 USB 插头连接器必须用电缆扎带固定在固定器支架上。

拧紧 DVI 插头连接器的螺钉，并拧紧总线插头连接器的螺钉（如有选配），以防止插头连接器滑出。仅可以使用配有完整锁扣的 RJ45 连接器。使用扎带将 USB 和 RJ45 连接器固定在支架上。

CXxxxx-N020 可选接口（音频接口）不得用于危险区域。

嵌入式 PC 必须安装在壳体中，根据 EN 60079-15 确保气体防护等级为 IP54。对于不导电粉尘，需使用防护等级为 IP54 的外壳。对于导电粉尘，根据 EN 60079-31，需使用防护等级为 IP6X 的外壳。

观察电缆进入外壳的入口处的温度。如在运行期间，电缆入口处的温度高于 70° C，或电缆分支处的温度高于 80° C，则必须选用可承受高温和在潜在爆炸环境中运行的专用线缆。

在操作过程中保持规定的环境温度。运行期间允许的环境温度范围为 -25 ° C 至 +60° C

采取措施，防止额定工作电压通过短期干扰电压超过 119V。

在以下情况下，关闭电源，并确保没有爆炸性气体：

- 安装或者拆除总线端子时，
- 嵌入式 PC 已接线或者电缆已连接，
- 前盖板打开，
- 更换 CFast 卡、MicroSD 卡或电池。

安装

- 切勿对带电设备执行作业。在安装、排除故障或维护之前，一定要关闭设备的电源。防止设备意外开启。
- 请遵守设备的相关事故预防规定（如 BGV A 3，电气系统和设备）。
- 确保采用符合标准的连接，避免人员受伤风险。确保数据线和电源线以符合标准的方式铺设，并确保接线正确。
- 请遵守适用于您的应用的相关 EMC 指南。
- 避免数据线和电源线的极性颠倒，因为这可能导致设备损坏。
- 这些设备含有电子元件，触摸时可能会由于静电放电而被破坏。请遵守符合 DIN EN 61340-5-1/-3 标准的防静电放电安全防范措施。

使用网络

- 将对所有设备的访问限制在授权人员范围内。
- 更改默认密码以减少未经授权的访问风险。
- 用防火墙保护这些设备。
- 根据 IEC 62443 应用 IT 安全预防措施，以限制对设备和网络的访问和控制。

使用软件

- PC 对恶意软件的敏感度随着已安装和活跃软件的数量而增加。
- 卸载或禁用不必要的软件。

有关安全处理网络和软件的更多信息可在倍福信息系统中找到：

<http://infosys.beckhoff.com>

文件名称

IPC 安全指南

2.4 信息安全说明

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG (简称 Beckhoff) 的产品, 只要可以在线访问, 都配备了安全功能, 支持工厂、系统、机器和网络的安全运行。尽管配备了安全功能, 但为了保护相应的工厂、系统、机器和网络免受网络威胁, 必须建立、实施和不断更新整个操作安全概念。Beckhoff 所销售的产品只是整个安全概念的一部分。客户有责任防止第三方未经授权访问其设备、系统、机器和网络。它们只有在采取了适当的保护措施的情况下, 方可与公司网络或互联网连接。

此外, 还应遵守 Beckhoff 关于采取适当保护措施的建议。关于信息安全和工业安全的更多信息, 请访问本公司网站 <https://www.beckhoff.com/secguide>。

Beckhoff 的产品和解决方案持续进行改进。这也适用于安全功能。鉴于持续进行改进, Beckhoff 明确建议始终保持产品的最新状态, 并在产品更新可用后马上进行安装。使用过时的或不支持的产品版本可能会增加网络威胁的风险。

如需了解 Beckhoff 产品信息安全的信息, 请订阅 <https://www.beckhoff.com/secinfo> 上的 RSS 源。

3 运输和存储

运输

注意

因受潮而造成的短路

在寒冷天气或温度大幅波动情况下的运输过程中，会形成湿气。

避免嵌入式控制器中形成湿气（冷凝），并让嵌入式控制器慢慢适应室温。如果发生了冷凝现象，请至少等待 12 小时后再开启嵌入式控制器。

尽管该装置设计坚固，但其部件对强烈振动和冲击很敏感。在运输过程中，嵌入式控制器必须受到保护，防止受到

- 高机械应力的影响，
- 并应使用原始包装运输。

表 1: 单个模块的尺寸和重量。

| | CX5120 | CX5130 | CX5140 |
|---------------|-------------------------|-------------------------|----------|
| 尺寸（宽 x 高 x 深） | 122 mm x 100 mm x 92 mm | 142 mm x 100 mm x 92 mm | |
| 重量 | 约 975 g | 约 1095 g | 约 1095 g |

存储

- 如果存储温度超过 60°C，请将电池从嵌入式 PC 上取下。电池应与嵌入式 PC 分开，并存放在 0°C 至 30°C 之间的干燥环境中。
如果取出电池，预设的日期和时间将丢失。

4 产品概述

CX5100 产品系列包括三款嵌入式控制器，在处理器类型、内存和外壳尺寸方面有所不同。CX51x0 嵌入式控制器属于成熟的控制器，基本配置如下：

- CFast 卡插槽，
- MicroSD 卡插槽，
- 两个独立的 Gbit 以太网接口，
- 4 个 USB 2.0 接口，
- 和 1 个 DVI-I 接口。

适合的操作系统是 Microsoft Windows 10 IoT Enterprise LTSC、Microsoft Windows Embedded Standard 7 P 或 Microsoft Windows Embedded Compact 7。

嵌入式控制器内置 1 秒 UPS 作为持久性数据存储。在电源故障的情况下，1 秒 UPS 最多可以在 CFast 卡或 MicroSD 卡上存储 1MB 的持久性数据。

嵌入式控制器可以在出厂前订购一个可选的接口。可选接口不支持改装。

表 2: CX51x0 可用的可选接口。

| CX51x0-xxxx | 可选接口 |
|-------------|--|
| CX51x0-N010 | DVI-D, 附加 DVI-D 接口用于克隆和扩展显示模式。 ¹⁾ |
| CX51x0-N011 | DisplayPort, 附加 DisplayPort 用于克隆和扩展显示模式。 ¹⁾ |
| CX51x0-N020 | 音频接口, 3 x 3.5 mm 插头, 线路输入, 麦克风输入, 线路输出。 ²⁾ |
| CX51x0-N030 | RS232, D-sub 连接器, 9 针。 |
| CX51x0-N031 | RS422/RS485, D-sub 接口, 9 针。 |
| CX51x0-B110 | EtherCAT 从站, EtherCAT IN 和 OUT (2 x RJ45)。 |
| CX51x0-M310 | PROFIBUS 主站, D-sub 接口, 9 针。 |
| CX51x0-B310 | PROFIBUS 从站, D-sub 接口, 9 针。 |
| CX51x0-M510 | CANopen 主站, D-sub 连接器, 9 针。 |
| CX51x0-B510 | CANopen 从站, D-sub 连接器, 9 针。 |
| CX51x0-M930 | PROFINET RT, 控制器, 以太网 (2 x RJ-45)。 |
| CX51x0-B930 | PROFINET RT, 设备, 以太网 (2 x RJ-45 交换机)。 |

¹⁾ 仅适用于 CX5130 和 CX5140。

²⁾ Windows Embedded Compact 7 不支持。

电源端子模块

嵌入式控制器的电源端子模块位于右侧。总线端子模块 (K-bus) 或 EtherCAT 端子模块 (E-bus) 可以连接在电源单元的右侧。电源端子模块会自动识别各自的总线系统 (K-bus 或 E-bus)。

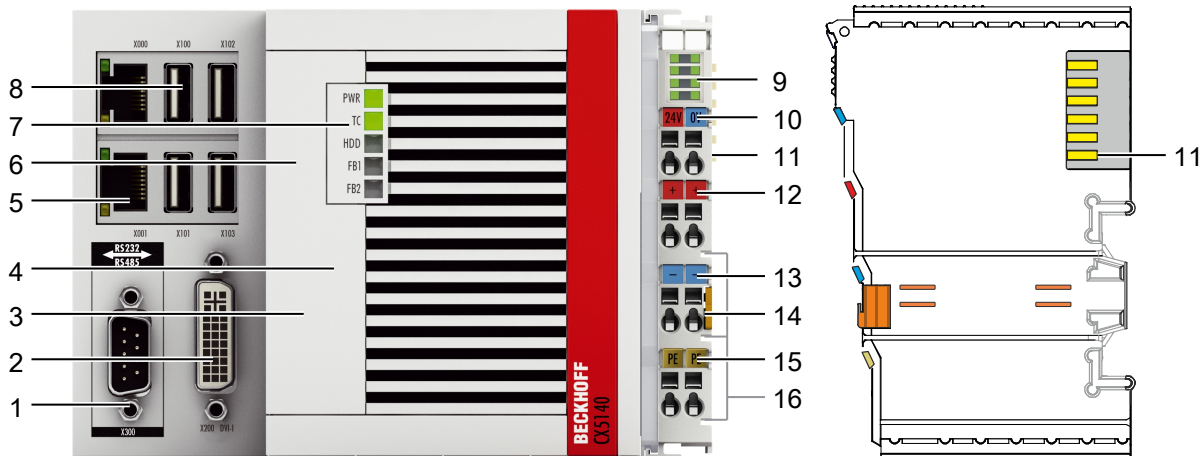
软件

CX51x0 嵌入式控制器与 TwinCAT 自动化软件相结合，成为功能强大的 IEC 61131-3 PLC，最多可以执行 4 个用户任务。

此外，还可以执行运动控制任务。根据所需的采样时间，可以控制多个伺服轴。除了简单的点到点运动外，还可以执行更为复杂的多轴功能，比如“电子齿轮箱”、“电子凸轮”和“飞锯”。

除了执行实时控制任务以外，TwinCAT 的实时内核还能够确保为用户界面 (HMI) 留出足够的时间，以便通过诸如 ADS 或 OPC 这样的软件界面与实时组件进行通讯。

4.1 CX51x0 嵌入式 PC 的配置

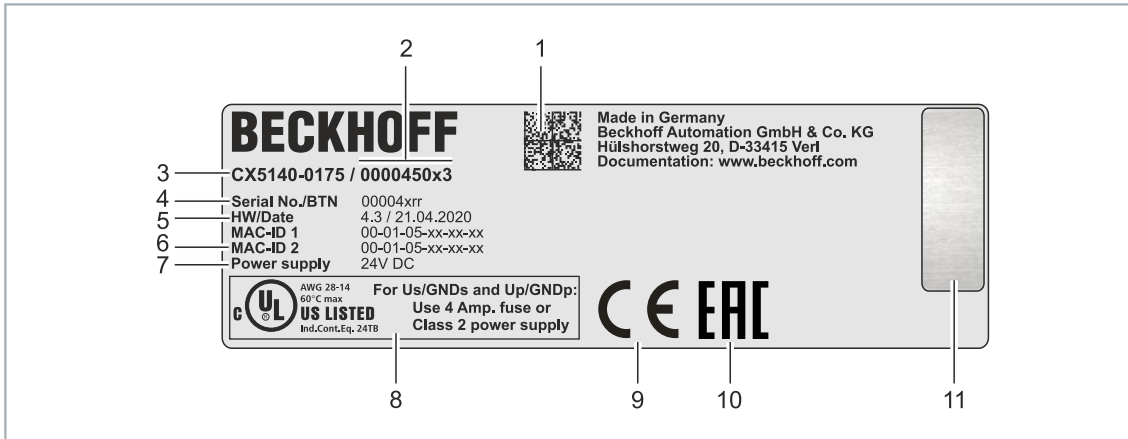


附图 1: 示例: CX5140 嵌入式 PC。

表 3: 配置图例。

| 编号 | 组件 | 描述 |
|----|-------------------------------|--|
| 1 | 可选接口 (X300)。 | 可选接口的预留空间, 如 RS232、EtherCAT、CANopen 或其他。可选的接口必须在出厂前订购, 不支持出厂后加装。 |
| 2 | DVI-I 接口 (X200)。 | 监视器或显示面板的接口。 |
| 3 | CFast 卡插槽 [▶ 38] (在前盖板下)。 | 工业 CFast 卡的插槽。 |
| 4 | MicroSD 卡插槽 [▶ 37] (在前盖板下)。 | 工业 MicroSD 卡的插槽。 |
| 5 | RJ45 以太网接口 (X000, X001)。 | 用于连接本地网络或互联网。 |
| 6 | 电池槽 [▶ 83] (在前盖板下)。 | 为由电池支持的时钟提供电源, 用于时间和日期。 |
| 7 | 诊断 LED。 | 电源、TwinCAT 和可选接口的诊断 LED 灯。 |
| 8 | USB 接口 (X100、X101、X102、X103)。 | 外围设备的接口, 如鼠标、键盘或 USB 存储器。 |
| 9 | 诊断 LED, 电源端子模块。 [▶ 78] | 对嵌入式 PC 和终端总线的电源进行诊断。E-bus 和 K-bus 通信的状态。 |
| 10 | 弹簧式接线端子, +24 V 和 0 V | 嵌入式 PC 的电源。 |
| 11 | 总线端子模块 (K- 或 E-bus) | EtherCAT 端子模块或总线端子模块的接口。数据交互和电源供应。 |
| 12 | 弹簧式接线端子, +24 V | 通过电源触点为总线端子提供电源。 |
| 13 | 弹簧式接线端子, 0 V | 通过电源触点为总线端子提供电源。 |
| 14 | 端子拆卸 | 电源端子拆卸, 从而将嵌入式 PC 从安装轨道上拆卸。 |
| 15 | 弹簧式接线端子, PE | 用于电源触点 PE 的弹簧式接线端子。 |
| 16 | 电源触点, +24 V, 0 V, PE | 总线端子的电源触点。 |

4.2 铭牌



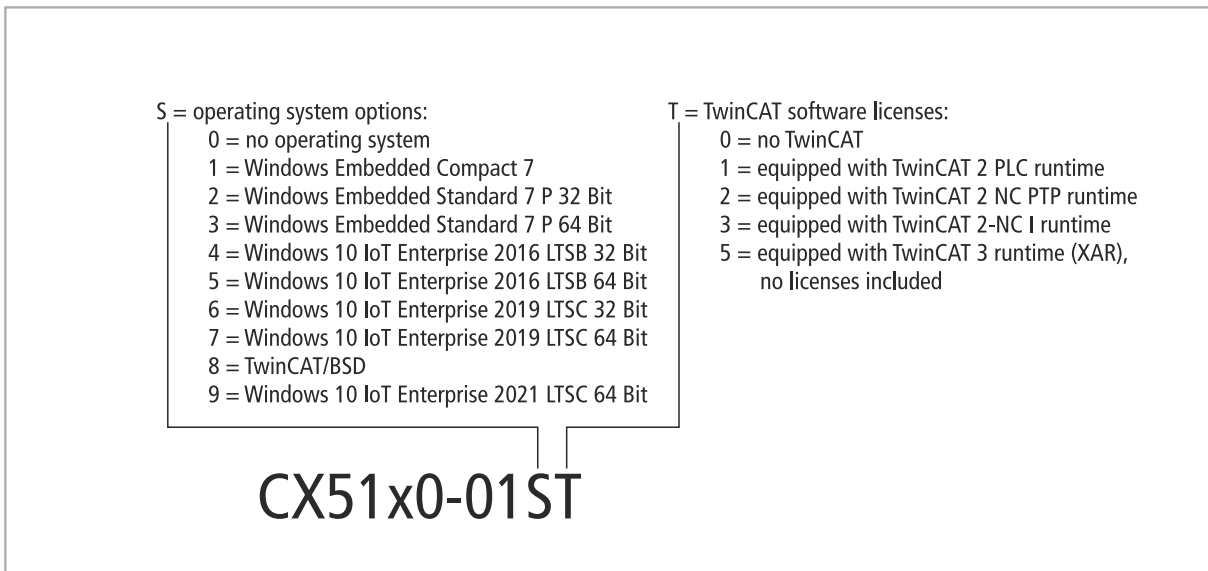
附图 2: 铭牌示例。

表 4: 铭牌上的信息。

| 编号 | 描述 |
|----|---|
| 1 | 以二维码（DMC，代码方案 ECC200）的形式提供的机器可读信息，可以用来更好地识别和管理。 |
| 2 | 用于识别嵌入式 PC 配置的变体编号。通过这个数字，可以重新订购嵌入式 PC、操作系统、选配项和 TwinCAT 的确切配置。 |
| 3 | 用于识别嵌入式 PC 的产品名称。 |
| 4 | 序列号/倍福可追溯编号（BTN），用于明确识别产品。 |
| 5 | 硬件版本和制造日期。 |
| 6 | 内置以太网接口的 MAC 地址。主机名由 CX 和 MAC 地址的最后三个字节组成。例如：MAC 地址：00-01-05-aa-bb-cc，而主机名称CX-aabbcc。 |
| 7 | 电源 24 V DC |
| 8 | UL 标志，带有电源、熔断器、温度和电缆截面的规定信息。 |
| 9 | EAC 标记 |
| 10 | CE 标记 |
| 11 | 操作系统的许可证贴纸（可选）。 |

4.3 类型

CX51x0 嵌入式 PC 可以订购不同的软件选项。将此概述与铭牌上的信息结合起来，可确定嵌入式 PC 的操作系统和 TwinCAT 版本。



附图 3: CX51x0 嵌入式 PC 的命名方法。

嵌入式 PC CX5120、CX5130 和 CX5140 提供以下软件选项:

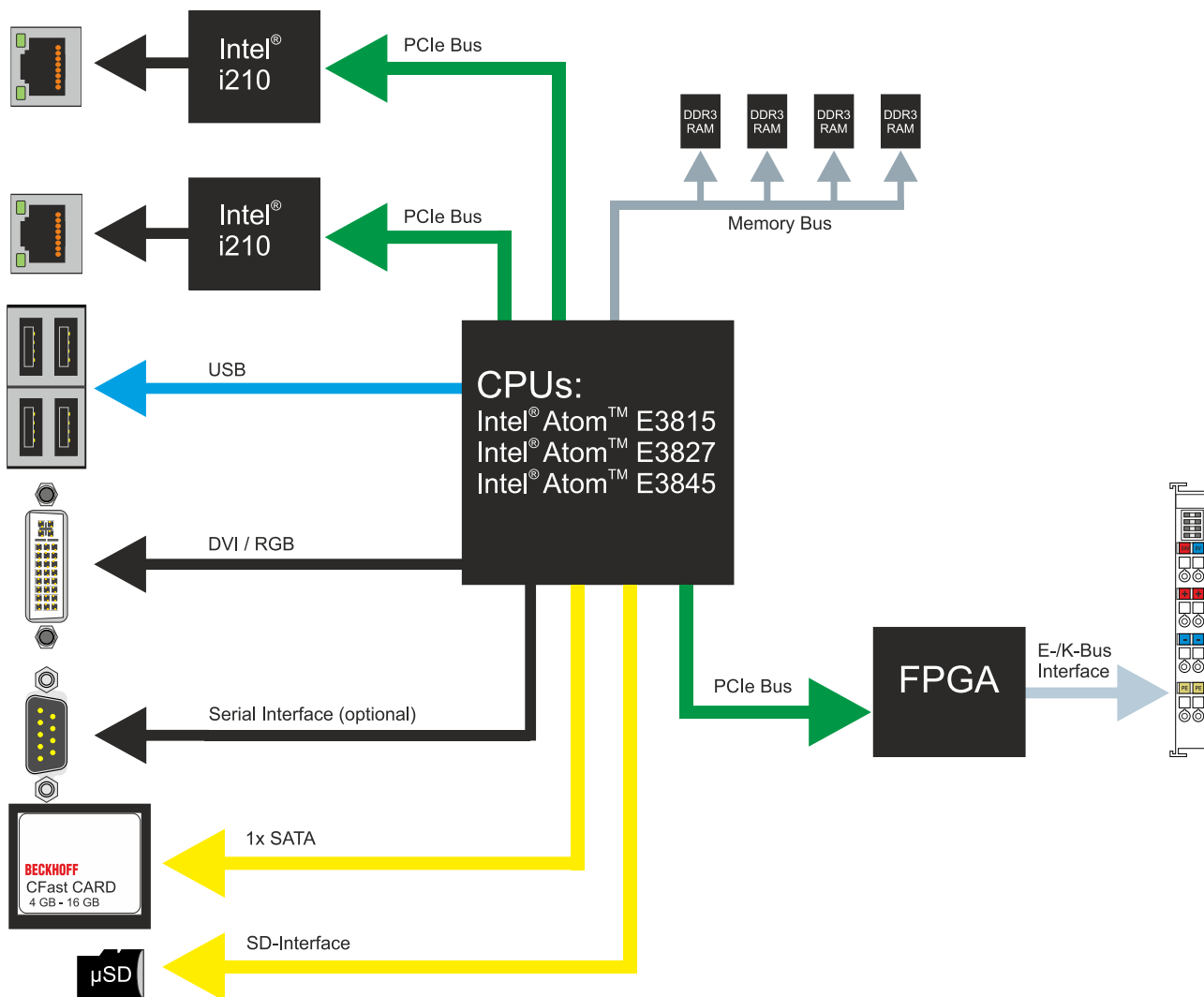
表 5: CX51x0, 软件的订购信息。

| 订购信息 | 描述 |
|-------------|--|
| CX51x0-0100 | 不带操作系统, 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0110 | Windows Embedded Compact 7, 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0111 | Windows Embedded Compact 7, TwinCAT 2 PLC runtime |
| CX51x0-0112 | Windows Embedded Compact 7, TwinCAT 2 NC PTP runtime |
| CX51x0-0113 | Windows Embedded Compact 7, TwinCAT 2 NC I runtime |
| CX51x0-0115 | Windows Embedded Compact 7, TwinCAT 3 runtime (XAR) |
| CX51x0-0120 | Windows Embedded Standard 7 P (32 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0121 | Windows Embedded Standard 7 P (32 位), TwinCAT 2 PLC runtime |
| CX51x0-0122 | Windows Embedded Standard 7 P (32 位), TwinCAT 2 NC PTP runtime |
| CX51x0-0123 | Windows Embedded Standard 7 P (32 位), TwinCAT 2 NC I runtime |
| CX51x0-0125 | Windows Embedded Standard 7 P (32 位), TwinCAT 3 runtime (XAR) |
| CX51x0-0130 | Windows Embedded Standard 7 P (64 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0135 | Windows Embedded Standard 7 P (64 位), TwinCAT 3 runtime (XAR) |
| CX51x0-0140 | Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSB (32 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0141 | Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSB (32 位), TwinCAT 2 PLC runtime |
| CX51x0-0142 | Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSB (32 位), TwinCAT 2 NC PTP runtime |
| CX51x0-0143 | Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSB (32 位), TwinCAT 2 NC I runtime |
| CX51x0-0150 | Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSB (64 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0155 | Windows 10 IoT Enterprise 2016 LTSB (64 位), TwinCAT 3 runtime (XAR) |
| CX51x0-0160 | Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (32 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0161 | Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (32 位), TwinCAT 2 PLC runtime |
| CX51x0-0162 | Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (32 位), TwinCAT 2 NC PTP runtime |
| CX51x0-0163 | Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (32 位), TwinCAT 2 NC I runtime |
| CX51x0-0170 | Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (64 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0175 | Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (64 位), TwinCAT 3 runtime (XAR) |
| CX51x0-0185 | TwinCAT/BSD, TwinCAT 3 runtime (XAR) |
| CX51x0-0190 | Windows 10 IoT Enterprise 2021 LTSC (64 位), 不带 TwinCAT |
| CX51x0-0195 | Windows 10 IoT Enterprise 2021 LTSC (64 位), TwinCAT 3 runtime (XAR) |

一台带有 Windows Embedded Compact 7 和 TwinCAT/BSD 的 CX51x0 嵌入式 PC 需要一张容量至少为 20 GB 的 CFast 卡。Microsoft Windows Embedded Standard 7 P 和 Microsoft Windows 10 IoT Enterprise 需要一张容量至少为 40GB 的 CFast 卡。

4.4 架构概述

CX51x0 系列的嵌入式 PC 都有相同的架构。下文将进行说明。



CX51x0 嵌入式 PC 基于英特尔 Atom 微架构。使用了以下 CPU：

- 英特尔®Atom™ E3815（单核）
- 英特尔®Atom™ E3827（双核）
- 英特尔®Atom™ E3845（四核）

除了算术单元外，CPU 还包含内存控制器和图形控制器。这些处理器使用英特尔® HD 图形核心。关于 CPU 的详细信息，请参考英特尔。内存直接与 CPU 相连。嵌入式 PC 有两种内存配置：2GB 或 4GB DDR3 内存。内存不能扩展，且必须出厂时订购。

CPU 提供所有需要的接口：

- 两个英特尔® i210 千兆以太网控制器各占用1 个 PCI 通道
- 4x USB 2.0（接口）
- DVI-I 和 DVI-D 接口（第二接口在 CX51x0-N010 中可选）
- 串行接口（CX51x0-N03x）
- 1 个 PCIe，用于 K-/E-bus 的 FPGA
- 1 个 SATA，用于 CFast 卡接口
- 1 个 IDE，用于 MicroSD 卡接口

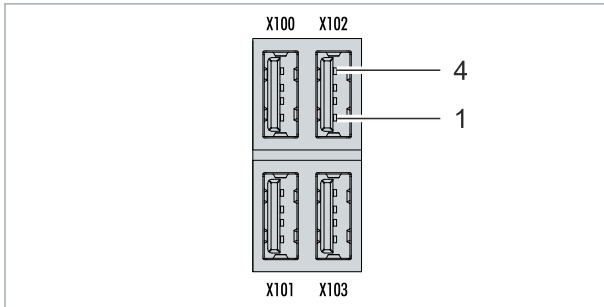
接口（USB、DVI 和 LAN）是标准接口。符合相应标准的设备可以连接到这些接口并在接口处进行操作。一个 VGA 监视器可以用一个适配器连接到 DVI-I 接口。

英特尔® i210 千兆以太网控制器用作网络控制器。配有两个独立的以太网接口。两个 LAN 接口都具有千兆能力。

5 接口描述

5.1 USB (X100、X101、X102、X103)

嵌入式 PC 配有四个独立的 USB 接口，用于连接键盘、鼠标、触摸屏和其他输入或数据存储设备。



附图 4: USB 接口 (X100、X101、X102、X103)。

USB 接口为 A 型，符合 USB 2.0 规范。

表 6: USB 接口 (X100、X101、X102、X103)，引脚分配。

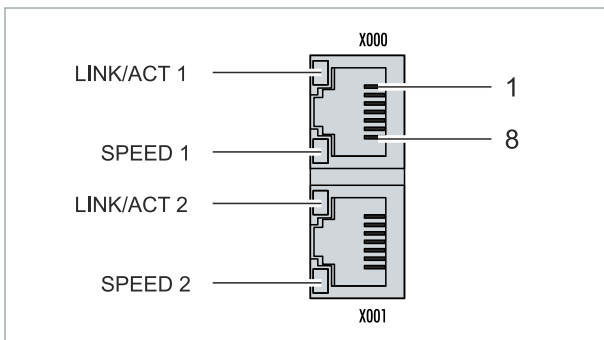
| 引脚 | 连接 | 典型分配 |
|----|------|------|
| 1 | VBUS | 红色 |
| 2 | D- | 白色 |
| 3 | D+ | 绿色 |
| 4 | GND | 黑色 |
| 壳体 | 屏蔽壳 | 引流线 |

注意各个设备的功耗。每个接口最大输出电流限制在 500 mA。

5.2 Ethernet RJ45 (X000、X001)

两个以太网接口是独立的；没有集成交换机。独立的以太网接口可以用不同的方式进行配置。在交付状态下，以太网接口 (X000, X001) 已配置 EtherCAT 通信功能。

请注意，线型拓扑结构需要额外的交换机。



附图 5: 以太网接口 X000、X001。

两个以太网接口的速度都达到 10/100/1000 Mbit。接口左边的 LED 灯显示连接状态。上方 LED (LINK/ACT) 指示接口是否连接网络。如已连接，LED 灯会亮起绿色。当数据在接口上传输时，LED 会闪烁。

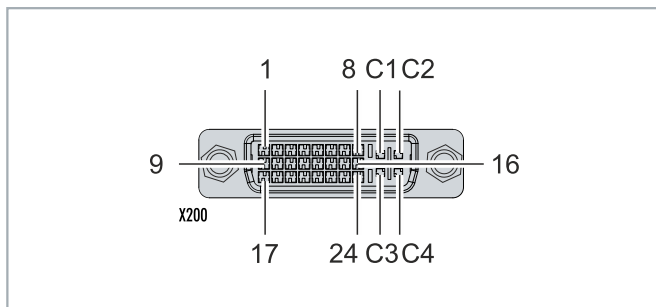
下方 LED (SPEED) 指示连接速度。在 10 Mbit 的速度下，LED 不亮。如果速度是 100 Mbit，LED 灯会亮起绿色。如果速度是 1000 Mbit (千兆)，LED 灯会亮起红色。

表 7: 以太网接口 X000 和 X001, 引脚分配。

| 引脚 | 信号 | 描述 |
|----|------|-------|
| 1 | T2 + | 第 2 对 |
| 2 | T2 - | |
| 3 | T3 + | 第 3 对 |
| 4 | T1 + | 第 1 对 |
| 5 | T1 - | |
| 6 | T3 - | 第 3 对 |
| 7 | T4 + | 第 4 对 |
| 8 | T4 - | |

5.3 DVI-I (X200)

DVI-I 接口 (X200) 传输数字数据, 且适用于连接数字或模拟显示器。在显示器或倍福控制面板的分辨率取决于与显示设备的传输距离。最大传输距离为 5 m。倍福提供各种带有集成 DVI 扩展的面板。因此电缆传输长度可达到 50 m。



附图 6: DVI-I 接口 X200。

表 8: DVI-I 接口 X200, 引脚分配。

| 引脚 | 连接 | 引脚 | 连接 | 引脚 | 连接 |
|----|----------------|----|------------------------|----|----------------|
| 1 | TMDS 数据 2- | 9 | TMDS 数据 1- | 17 | TMDS 数据 0- |
| 2 | TMDS 数据 2+ | 10 | TMDS 数据 1+ | 18 | TMDS 数据 0+ |
| 3 | TMDS 数据 2/4 屏蔽 | 11 | TMDS 数据 1/3 屏蔽 | 19 | TMDS 数据 0/5 屏蔽 |
| 4 | 未连接 | 12 | 未连接 | 20 | 未连接 |
| 5 | 未连接 | 13 | 未连接 | 21 | 未连接 |
| 6 | DDC 时钟 | 14 | + 5V 电源 | 22 | TMDS 时钟屏蔽 |
| 7 | DDC 数据 | 15 | 接地 (+5V, 模拟量 H/V 同步信号) | 23 | TMDS 时钟 + |
| 8 | 模拟量垂直同步信号 | 16 | 热插拔检测 | 24 | TMDS 时钟 - |

表 9: DVI-I 交叉接口, 引脚分配。

| 引脚 | 连接 |
|----|-------------|
| C1 | 模拟量红色视频信号输出 |
| C2 | 模拟量绿色视频信号输出 |
| C3 | 模拟量蓝色视频信号输出 |
| C4 | 模拟量水平同步信号 |

表 10: DVI-I 接口 X200, 显示器分辨率。

| 分辨率 (像素) | 接口与显示器的传输距离 |
|-------------|-------------|
| 1920 x 1200 | 5 m |
| 1920 x 1080 | 5 m |
| 1600 x 1200 | 5 m |
| 1280 x 1024 | 5 m |
| 1024 x 768 | 5 m |
| 800 x 600 | 5 m |
| 640 x 480 | 5 m |

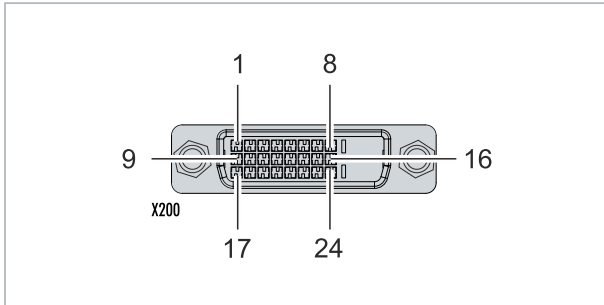
根据 DVI 标准, 嵌入式控制器还支持更高的分辨率。嵌入式控制器可设置的最大分辨率为 1920 x 1200 像素。是否能达到该分辨率取决于显示器、电缆质量和电缆长度。

5.4 可选接口

可选接口是一个额外的接口，可以在出厂前配备多种信号类型，从而将嵌入式PC在标准配置基础上进行扩展。可选接口必须提前订购，且无法改装。

5.4.1 DVI-D (N010)

DVI-D 接口 (X300) 传输数字信号，且适用于连接数字显示器。在显示器或倍福控制面板的分辨率取决于与显示设备的传输距离。最大传输距离为 5 米。倍福提供各种带有集成“DVI 扩展”的面板。这些使得电缆传输长度可以达到 50 米。



附图 7: DVI-D 接口 X300。

表 11: DVI-D 接口 X300, 引脚分配。

| 引脚 | 连接 | 引脚 | 连接 | 引脚 | 连接 |
|----|----------------------|----|---------------------------|----|----------------------|
| 1 | TMDS Data 2- | 9 | TMDS Data 1- | 17 | TMDS Data 0- |
| 2 | TMDS Data 2+ | 10 | TMDS Data 1+ | 18 | TMDS Data 0+ |
| 3 | TMDS Data 2/4 Shield | 11 | TMDS Data 1/3 Shield | 19 | TMDS Data 0/5 Shield |
| 4 | 未连接 | 12 | 未连接 | 20 | 未连接 |
| 5 | 未连接 | 13 | 未连接 | 21 | 未连接 |
| 6 | DDC Clock | 14 | + 5V 电源 | 22 | TMDS Clock Shield |
| 7 | DDC Data | 15 | 接地 (+5V, Analog H/V Sync) | 23 | TMDS Clock + |
| 8 | Analog Vertical Sync | 16 | 热插拔检测 | 24 | TMDS Clock - |

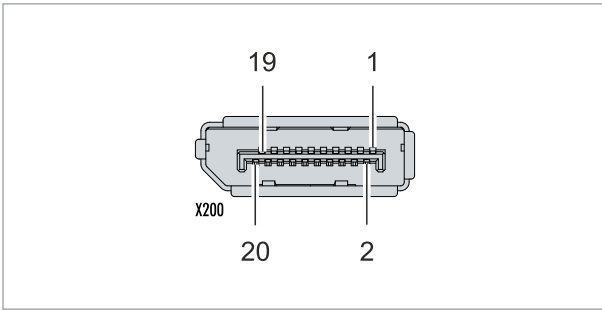
表 12: DVI-D 接口 X300, 显示器的分辨率。

| 分辨率 (像素) | 接口与显示器的传输距离 |
|-------------|-------------|
| 1920 x 1200 | 5 米 |
| 1920 x 1080 | 5 米 |
| 1600 x 1200 | 5 米 |
| 1280 x 1024 | 5 米 |
| 1024 x 768 | 5 米 |
| 800 x 600 | 5 米 |
| 640 x 480 | 5 米 |

嵌入式 PC 还支持更高的分辨率，基于 DVI 标准。在嵌入式 PC 上可以设置最大分辨率为 1920 x 1200 像素。是否能达到这个分辨率取决于显示器、电缆质量和电缆长度。

5.4.2 DisplayPort (N011)

DisplayPort 同时传输图像和音频信号，因此适合将面板或显示器连接至嵌入式 PC。



附图 8: DisplayPort X300。

该嵌入式PC的DisplayPort版本为1.1a 对于不含Displayport接口的显示器，可以使用Displayport转DVI适配器或者Displayport转HDMI适配器，以连接至嵌入式PC。

表 13: DisplayPort, 引脚分配。

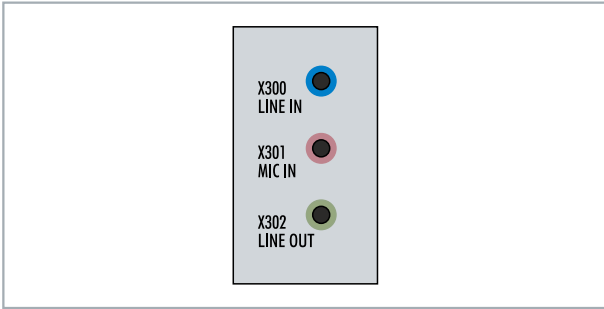
| 引脚 | 连接 | 引脚 | 连接 |
|----|---------------|----|--------------------|
| 1 | LVDS lane 0+ | 2 | 接地 |
| 3 | LVDS lane 0- | 4 | LVDS lane 1+ |
| 5 | 接地 | 6 | LVDS lane 1- |
| 7 | LVDS lane 2+ | 8 | 接地 |
| 9 | LVDS lane 2- | 10 | LVDS lane 3+ |
| 11 | 接地 | 12 | LVDS lane 3- |
| 13 | Config 1 | 14 | Config 2 |
| 15 | AUX channel + | 16 | 接地 |
| 17 | AUX channel - | 18 | 热拔插检测 |
| 19 | 电源: 接地 | 20 | 电源: 3.3 V / 500 mA |

表 14: DisplayPort X300, 显示器的分辨率。

| 接口 | 分辨率 (像素) |
|--|-------------------|
| DisplayPort | 最大 2560x1600@60Hz |
| 带适配器的 DisplayPort, DisplayPort 转 DVI-D | 最大 1600x1200@60Hz |

5.4.3 音频接口 (N020)

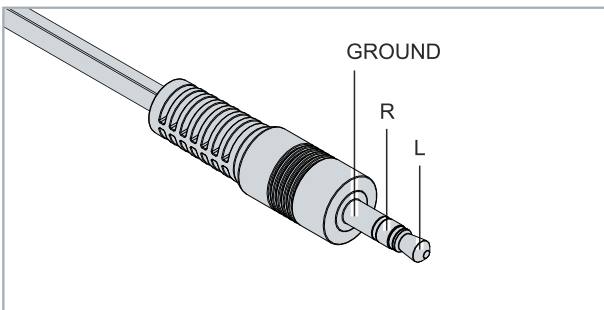
有两个输入接口可供选择：“LINE IN” (X300) 和 “MIC IN” (X301)。“LINE OUT” 接口 (X302) 用于音频信号的输出。3.5 mm 的插座针对插孔插头设计。它也可用于连接耳机，最大输出功率为 200 mW。



附图 9: 音频接口 X300、X301、X302。

音频接口通过操作系统访问。该音频接口以立体声模式作为标准操作，使用立体声输出/输入和一个用于麦克风的单声道输入。输入端应按指示连接。

左声道通过插孔插头的尖端传输，右声道通过第一环传输。套筒的其余部分用于接地。

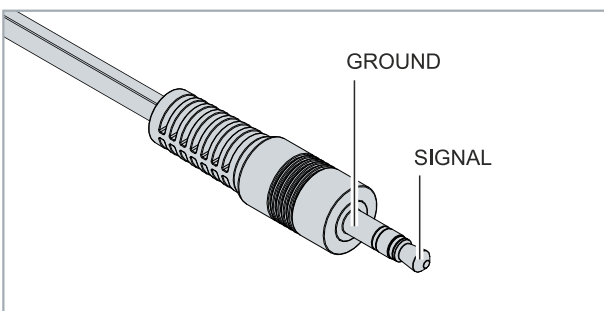


附图 10: 线路输入/线路输出 X300, X302 插孔插头。

表 15: 线路输入/线路输出插孔插头，引脚分配。

| 信号 | 描述 |
|----|-----|
| L | 左通道 |
| R | 右通道 |
| 接地 | 接地 |

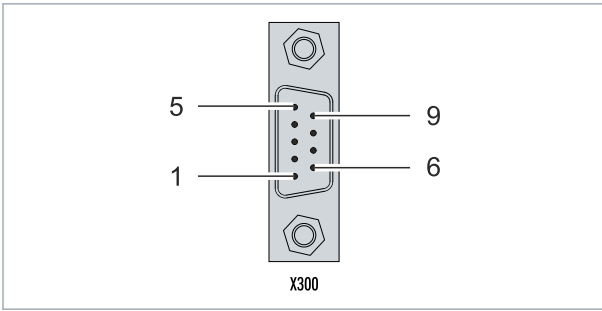
插头前端传输信号，套筒的其余部分用于接地。



附图 11: 麦克风输入 X301 插孔插头。

5.4.4 RS232 (N030)

可选 N030 接口提供一个RS232接口 (X300)。RS232 接口通过一个 9 针 D-sub 连接器实现。



附图 12: RS232 接口 X300。

最大波特率为 115 kbit。接口参数通过操作系统或 PLC 程序设置。

表 16: RS232 接口 X300, 引脚分配。

| 引脚 | 信号 | 类型 | 描述 |
|----|-----|------|------|
| 1 | - | - | - |
| 2 | RxD | 输入信号 | 接收数据 |
| 3 | TxD | 输出信号 | 发送数据 |
| 4 | - | - | - |
| 5 | GND | 接地 | 接地 |
| 6 | - | - | - |
| 7 | RTS | 输出信号 | 请求发送 |
| 8 | CTS | 输入信号 | 清除发送 |
| 9 | - | - | - |

有限的驱动程序支持

驱动器制造商不支持接口的所有标准功能。因此，一些应用程序可能无法在 Windows 下正常运行。

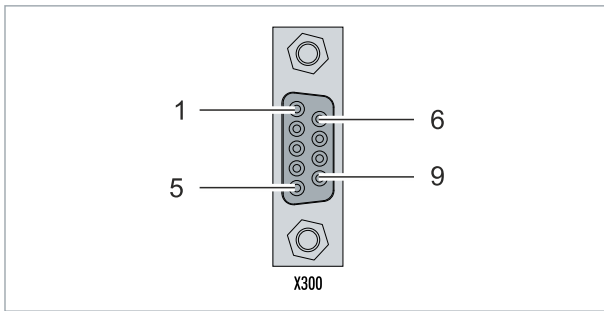
以下 API 和 IOCTL 不受支持：

- SetupComm
- SetCommBreak
- ClearCommBreak
- EscapeCommFunction (不支持参数 SETBREAK 和 CLR-BREAK)

- IOCTL_SERIAL_XOFF_COUNTER
- IOCTL_SERIAL_LSRMST_INSERT
- IOCTL_SERIAL_SET_BREAK_ON
- IOCTL_SERIAL_SET_BREAK_OFF

5.4.5 RS422/RS485 (N031)

可选 N031 接口提供一个 RS422 或 RS485 接口 (X300)。该接口为一个D-sub 9 针母头。



附图 13: RS485 接口 X300。

两个通道的最大波特率均为 115 kbit。接口参数通过操作系统或 PLC 程序设置。

表 17: RS422/485 接口, 引脚分配。

| 引脚 | 信号 | 类型 | 描述 |
|----|------|------------|--------------|
| 2 | TxD+ | Data-Out + | Transmit 422 |
| 3 | RxD+ | Data-In + | Receive 422 |
| 5 | GND | 接地 | 接地 |
| 6 | VCC | VCC | +5 V |
| 7 | TxD- | Data-Out - | 传输 422 |
| 8 | RxD- | Data-In - | Receive 422 |

对于 RS 485, 必须连接引脚 2 和 3 (数据+) 以及引脚 7 和 8 (数据-)。

默认情况下, 接口的出厂参数设置如下:

表 18: 默认设置, RS485 无回音, 有终点 (端接)。

| 功能 | 状态 |
|---------|----|
| 回声打开 | 关闭 |
| 回声关闭 | 开启 |
| 自动发送打开 | 开启 |
| 始终发送打开 | 关闭 |
| 自动接收打开 | 开启 |
| 始终接收打开 | 关闭 |
| Term on | 开启 |
| Term on | 开启 |

RS485 接口的其他配置选项

RS485接口的其他配置可以在出厂时订购。提供以下选项:

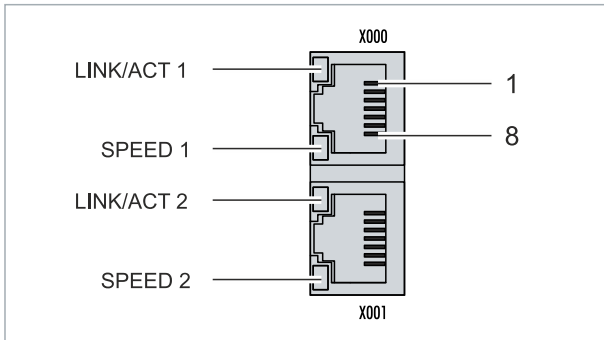
- N031-0001 带回声的 RS485, 终端 (已端接)。
- N031-0002 RS485 无回音, 分支 (无端接)。
- N031-0003 带回声的 RS485, 分支 (无端接)。
- N031-0004 RS422 全双工终端 (已端接)。

RS485 接口不支持改装, 且必须按要求在出厂前订购。

5.4.6 EtherCAT 主站 (M112)

最新一代的嵌入式控制器可以在出厂前订购一个 EtherCAT 主站接口 (M112)。在设备上, 可选的 M112 接口标识为 X300。通过该选项, 总共可提供三个 EtherCAT 主站, 其中两个 EtherCAT 主站从设备正面连接, 一个 EtherCAT 主站从端子模块网段的右侧连接。

由于 EtherCAT 主站采用 FPGA 直连, 因此与分布时钟完全同步。无需外部同步即可实现 EtherCAT 主站或 EtherCAT 环路之间的同步。对于需要同步运行 EtherCAT 主站的小型 XTS 系统而言, 该功能尤为重要。可选接口还可用于 EtherCAT 冗余, 而两个上部以太网接口则可用于其他应用。



附图 14: EtherCAT 主站接口 X300。

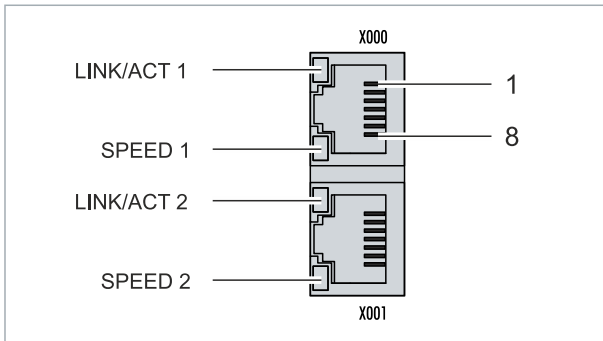
输入的 EtherCAT 信号连接至上部 LAN 接口。下方 LAN 接口将信号中继到其他 EtherCAT 主站设备。

表 19: EtherCAT 主站接口 X300, 引脚分配。

| 引脚 | 信号 | 描述 |
|----|------|------|
| 1 | TD + | 发送 + |
| 2 | TD - | 发送 - |
| 3 | RD + | 接收 + |
| 4 | 已连接 | 保留 |
| 5 | | |
| 6 | RD - | 接收 - |
| 7 | 已连接 | 保留 |
| 8 | | |

5.4.7 EtherCAT 从站 (B110)

最新一代的嵌入式 PC 可以在出厂前订购一个 EtherCAT 从站接口 (B110)。在设备上, 可选的 B110 接口标识为 X300。



附图 15: EtherCAT 从站接口 X300。

传入的 EtherCAT 信号被连接到上方 LAN 接口。下方 LAN 接口将信号传递给其他 EtherCAT 从站设备。

表 20: EtherCAT 从站接口 X300, 引脚分配。

| 引脚 | 信号 | 描述 |
|----|------|------------|
| 1 | TD + | Transmit + |
| 2 | TD - | Transmit - |
| 3 | RD + | Receive + |
| 4 | 短接 | 保留 |
| 5 | | |
| 6 | RD- | Receive - |
| 7 | 短接 | 保留 |
| 8 | | |

对于 EtherCAT 从站的可选接口 (B110), 更详细的文件请参考:

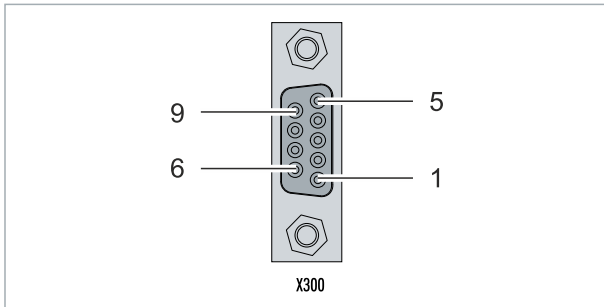
https://infosys.beckhoff.com/content/1033/b110_ethercat_optioninterface/index.html?id=2623834056269338700

| 文件名称 |
|--------------------------------|
| CXxxxx-B110 EtherCAT 从站可选接口。 |

5.4.8 PROFIBUS (x310)

6 号引脚传输 5V_{DC}，5 号引脚传输 GND 用于有源终端电阻。这些引脚绝对不能用于其他功能，因为这可能导致设备损坏。

3 号 和 8 号引脚传输 PROFIBUS 信号。这些引脚决不能对调，否则将无法通信。



附图 16: PROFIBUS 接口 X310。

Profibus 总线线路通过 9 针 D-sub 连接，引脚分配如下：

表 21: PROFIBUS 接口 X310，引脚分配。

| 引脚 | 连接 |
|----|--------------------|
| 1 | 屏蔽 |
| 2 | 未使用 |
| 3 | RxD/TxD-P |
| 4 | 未使用 |
| 5 | GND |
| 6 | +5 V _{DC} |
| 7 | 未使用 |
| 8 | RxD/TxD-N |
| 9 | 未使用 |

表 22: PROFIBUS 线路的线缆颜色。

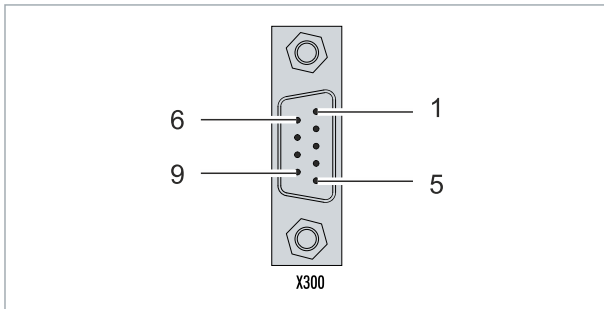
| PROFIBUS 线路 | D-sub |
|-------------|-------|
| B 红色 | 引脚 3 |
| A 绿色 | 引脚 8 |

对于 PROFIBUS 可选接口 (x310)，更详细的文件请参考：

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/m310_b310_profibus_optioninterface/index.html?id=2233561431434830097

| 文件名称 |
|---------------------------------|
| CXxxx-M310/B310 Profibus 可选接口 |

5.4.9 CANopen (x510)



附图 17: CANopen 接口 X510。

CAN 总线线路通过一个 9 针 D-sub 连接器连接，引脚分配如下：

表 23: CANopen 接口 X510，引脚分配。

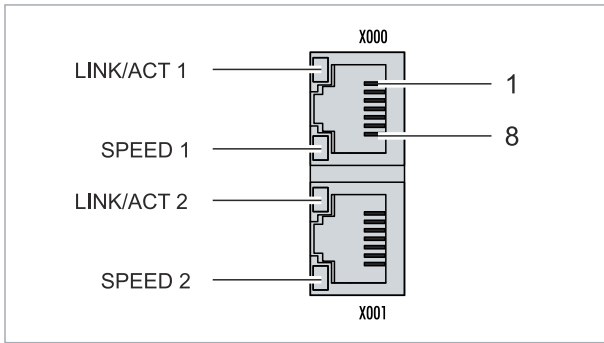
| 引脚 | 连接 |
|----|----------------------|
| 1 | 未使用 |
| 2 | CAN 低电平 (CAN-) |
| 3 | CAN 接地 (内部与pin 6 短接) |
| 4 | 未使用 |
| 5 | 屏蔽 |
| 6 | CAN 接地 (内部与pin 3 短接) |
| 7 | CAN 高电平 (CAN+) |
| 8 | 未使用 |
| 9 | 未使用 |

对于 CANopen 可选接口 (x510)，更详细的文件请参考：

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/m510_b510_canopen_optioninterface/index.html?id=1404127979601372947

| 文件名称 |
|---------------------------------|
| CXxxxx-M510/B510 CANopen 可选接口 |

5.4.10 PROFINET RT (x930)



附图 18: PROFINET RT 接口 X300。

表 24: PROFINET RT 接口, 引脚分配。

| 引脚 | 信号 | 描述 |
|----|------|------------|
| 1 | TD + | Transmit + |
| 2 | TD - | Transmit - |
| 3 | RD + | Receive + |
| 4 | 短接 | 保留 |
| 5 | | |
| 6 | RD- | 接收 - |
| 7 | 短接 | 保留 |
| 8 | | |

对于 PROFINET RT 可选接口 (x930), 更详细的文件请参考:

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/m930_b930_profinet_optioninterface/index.html?id=3617310193267164961

| 文件名称 |
|----------------------------------|
| CXxxxx-M930/B930 Profinet 可选接口 |

6 调试

6.1 组装

6.1.1 注意允许的安裝方向

i 发热量增加

如果安装位置不正确或不满足最小距离，嵌入式 PC 可能会过热。

嵌入式 PC 只能在环境温度不超过 60°C 的情况下运行。确保足够的通风。选择一个水平安装位置。在嵌入式 PC 的上方和下方至少留有 30 mm 的间隙。

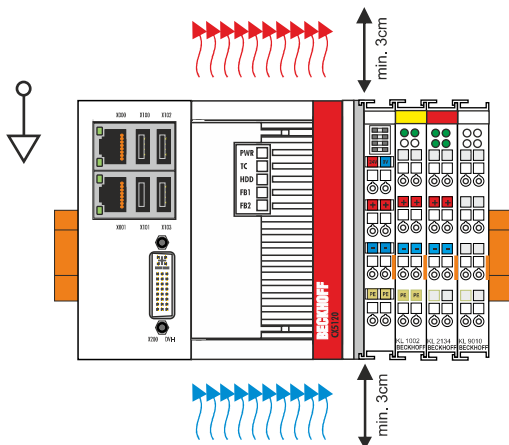
将嵌入式 PC 水平地安装在控制柜的安装导轨上，以确保最佳的散热效果。

注意控制柜的以下规格：

- 嵌入式 PC 只能在环境温度为 -25°C 和 60°C 之间运行。在嵌入式电脑下方，距离散热片 30 mm 处测量，以便确定环境温度。
- 遵循嵌入式 PC 上方和下方 30 mm 的最小距离。
- 额外的电气设备会影响控制柜的发热量。根据应用选择合适的控制柜外壳，或者确保多余的热量从控制柜中散出。

正确的安装位置

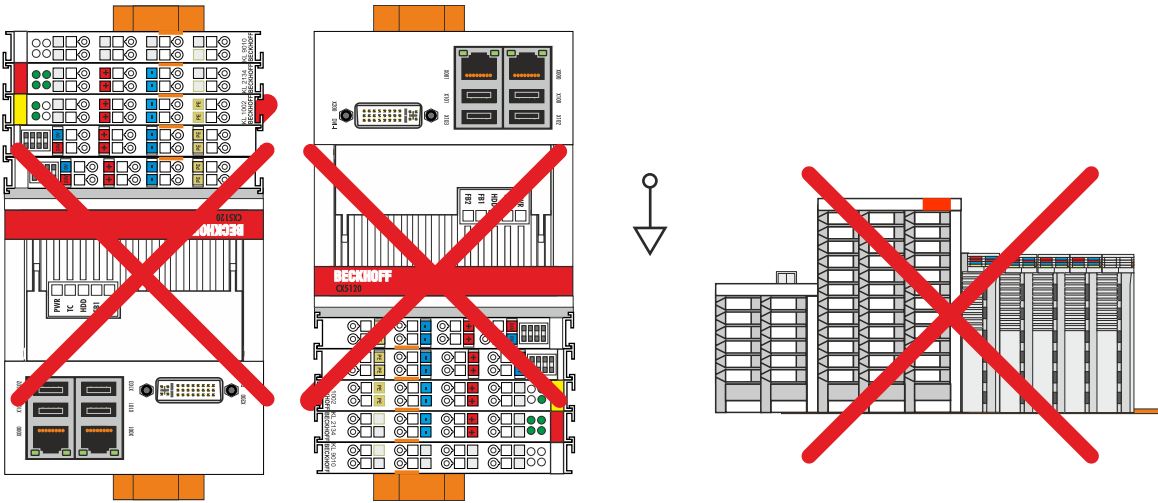
嵌入式 PC 必须水平地安装在导轨上。通风口位于外壳的顶部和底部。这样可以确保气流在最佳的垂直方向上流过嵌入式 PC。此外，嵌入式 PC 的上方和下方至少需要 30 mm 的间隙，以确保充分通风。



附图 19: CX51x0 嵌入式 PC, 允许的安装位置。

如果振动和冲击发生在与安装轨道相同的方向，嵌入式 PC 必须用一个额外的支架固定，以防止它滑落。

不正确的安装位置



附图 20: CX51x0 嵌入式 PC, 不正确的安装位置。

6.1.2 固定在安装导轨上

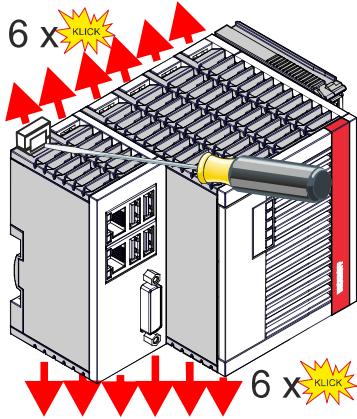
嵌入式PC外壳的独特设计使其能够被安装在导轨上并锁紧。

要求：

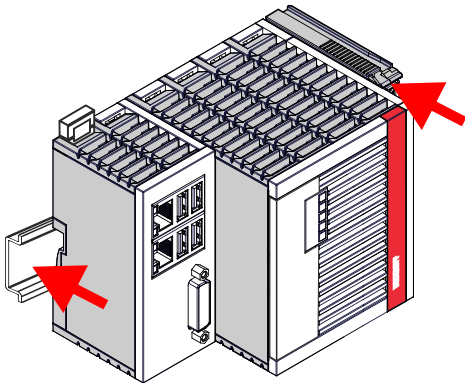
- 使用 DIN EN 60715 标准的 TS35/7.5 或 TS35/15 型安装导轨。

按以下方法将嵌入式 PC 固定在安装导轨上：

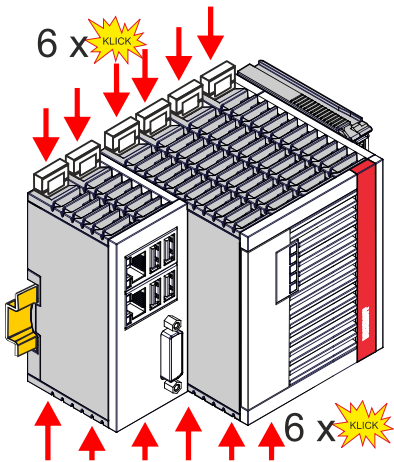
1. 打开顶部和底部的锁扣。



2. 将嵌入式 PC 放置在安装导轨前部。轻轻地将嵌入式 PC 压到安装导轨上，直到听到轻轻的咔哒声，表示嵌入式 PC 已被锁定。



3. 然后再次锁紧锁扣。



⇒ 你已经成功地安装了嵌入式 PC。再次检查嵌入式 PC 是否正确安装在导轨上，以及锁扣是否正确锁紧。

6.1.3 MicroSD 卡的安装和拆卸

● 数据丢失

i 由于MicroSD卡以高负荷运行，且必须承受频繁写入和极端的环境条件。其他制造商的 MicroSD 卡可能会出现故障，导致数据丢失。

只能使用倍福提供的工业 MicroSD 卡。

MicroSD 卡插槽专供 MicroSD 卡使用。数据和其他程序可以存储在这里，也可以在MicroSD卡上安装 Windows Embedded Compact 7 操作系统。

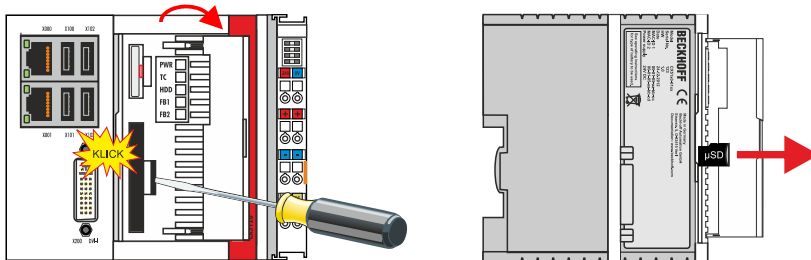
弹出机制基于push/push原理。下面介绍了 MicroSD 卡的安装和拆卸。

要求：

- 嵌入式 PC 必须关闭。MicroSD 卡只能在关机状态下安装或拆下。

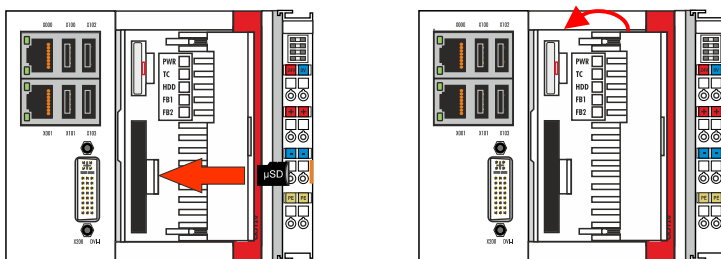
移除 MicroSD 卡

1. 轻轻推动 MicroSD 卡。
当卡被释放时，可以听到一声轻轻的咔哒声。
2. 卡片会被抬起约 2-3 mm。此时可以拔出卡片。



安装 MicroSD 卡

1. 将 Micro SD 卡推入 Micro SD 卡插槽。



2. 当 MicroSD 卡被锁紧时，可以听到一声轻轻的咔哒声。

⇒ 如果卡的位置约低于外壳1 mm，则定位正确。

6.1.4 CFast 卡的安装和拆卸

● 数据丢失

由于CFast卡以高负荷运行，且必须承受频繁写入和极端的环境条件。其他制造商的CFast卡可能会发生故障，导致数据丢失。

只能使用倍福提供的工业CFast卡。

CFast卡是一种非易失性存储器。在电源故障的情况下要保留的数据应保存在CFast卡上。倍福提供工业级CFast卡，具有更多的写入周期和更大的温度范围（+85 °C）。

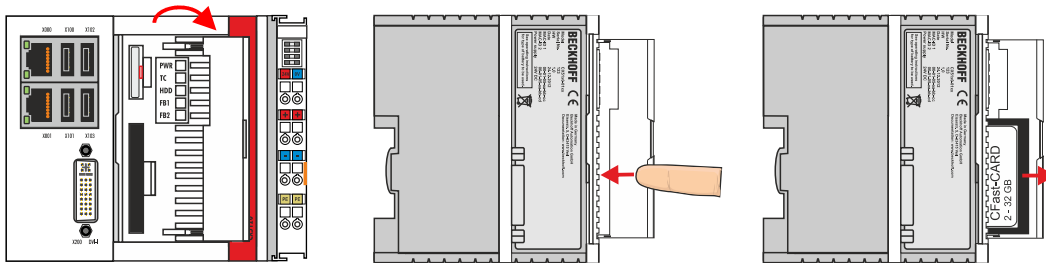
弹出机制基于push/push原理。下面介绍CFast卡的安装和拆卸。

要求：

- 嵌入式PC必须关闭。CFast卡只能在关机状态下安装或拆除。

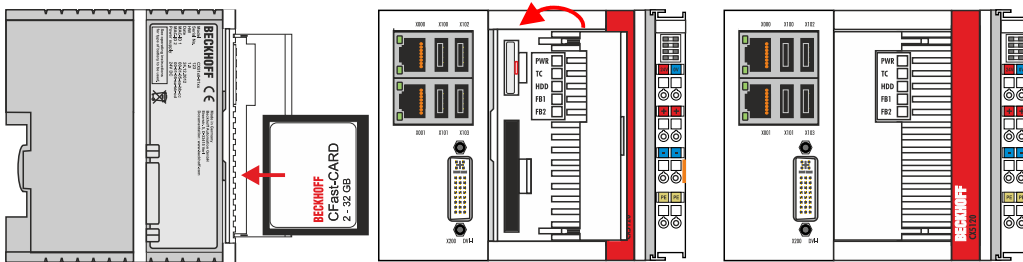
移除CFast卡

1. 轻轻推动CFast卡。
当卡被释放时，可以听到一声轻轻的咔哒声。
2. CFast卡会被抬起约4 mm。此时可以拔出CFast卡。



安装CFast卡

1. 将CFast卡推入CFast卡插槽。



2. 当CFast卡被锁紧时，可以听到一声轻轻的咔哒声。

⇒ 如果卡与设备外壳的平齐，则表明已正确就位。

6.1.5 安装被动 EtherCAT 端子

● 被动 EtherCAT 端子安装不正确

嵌入式 PC 和 EtherCAT 端子之间的 E-bus 信号可能会由于被动 EtherCAT 端子的错误安装而受到损害。

被动 EtherCAT 端子不应直接安装在电源单元上。

不参与主动数据交换的 EtherCAT 端子被称为被动端子。被动 EtherCAT 端子没有过程映像，不需要来自端子总线（E-bus）的电流。

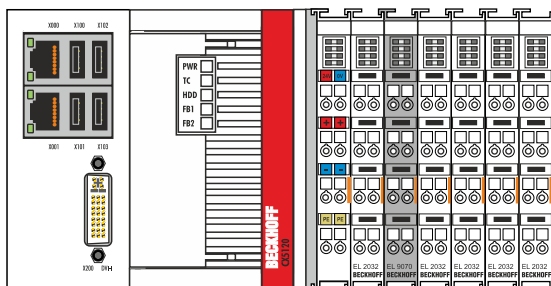
被动 EtherCAT 端子（如 EL9195）能够被TwinCAT 识别。在树状结构中，EtherCAT 端子显示无过程映像，且与前面的 EtherCAT 端子相比，“E-bus（mA）”列中的数值没有变化。

| Number | Box Name | Ad... | Type | In Size | Out Size | E-Bus (mA) |
|--------|------------------|-------|--------|---------|----------|------------|
| 1 | Term 7 (EK1200) | | EK1200 | | | |
| 2 | Term 8 (EL2828) | 1001 | EL2828 | | 1.0 | 1890 |
| 3 | Term 9 (EL2828) | 1002 | EL2828 | | 1.0 | 1780 |
| 4 | Term 10 (EL9195) | | EL9195 | | | 1780 |
| 5 | Term 11 (EL2828) | 1003 | EL2828 | | 1.0 | 1670 |
| 6 | Term 12 (EL9011) | | EL9011 | | | |

附图 21: 在 TwinCAT 中识别被动 EtherCAT 端子。

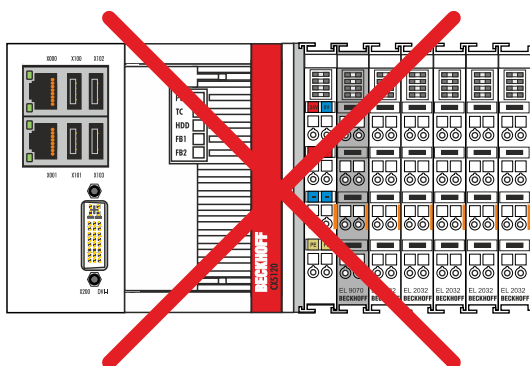
在 EtherCAT 端子的技术数据中，“通过 E-Bus 的电流消耗”这一条目表明了某一特定 EtherCAT 端子是否需要从端子总线（E-Bus）上获得电源。

下图显示了一个被动 EtherCAT 端子的允许安装位置。被动 EtherCAT 端子没有直接连接到电源单元上。



附图 22: 被动 EtherCAT 端子，允许的安装位置。

下图显示了被动 EtherCAT 端子的无效安装位置。



附图 23: 被动 EtherCAT 端子，无效安装位置。

6.2 连接电源

注意

对嵌入式 PC 的损害

在布线过程中，嵌入式 PC 可能受损。

- 电源的电缆只能在断电的状态下连接。

电源端子需要一个电压源 24 V DC (-15%/+20%) 供电。电源终端必须能够提供 4 A/24 V 的电源，以确保嵌入式 PC 在任何情况下的运行。

嵌入式 PC 在控制柜中的布线必须按照 EN 60204-1:2006 标准进行，PELV=保护性超低电压：

- 基本 CPU 模块的电压源的“PE”和“0 V”导体必须等电位（在控制柜中短接）。
- 标准 EN 60204-1:2006 第 6.4.1:b 节规定，电路的一侧或该电路的能量源的一个节点必须连接到保护性接地导体系统。

接线示例

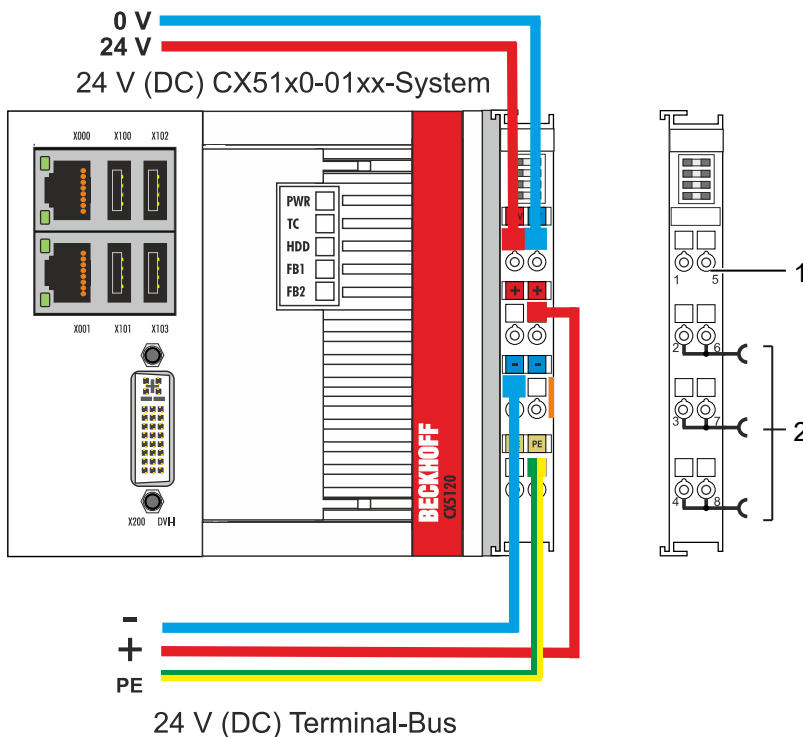


表 25: 连接示例的图例

| 编号 | 描述 |
|----|--|
| 1 | 上面标有“24 V”和“0 V”的弹簧式端子 (Us) 为嵌入式 PC 和终端总线（通过 K- 或 E-bus 进行数据传输）供电。 |
| 2 | 标注“+”、“-”和“PE”的弹簧式端子 (Up) 通过电源触点和连接到总线端子的传感器或执行器向总线端子供电。 |

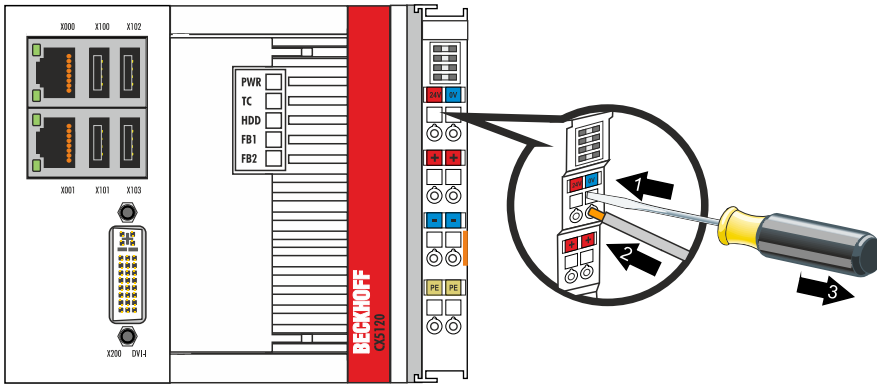
熔断器保护

- 在确定系统电压 (Us) 的熔断器规格时，请注意嵌入式 PC 的最大功耗（参见：技术数据 [▶ 86]）。
- 使用最大 10 A 的熔断器（慢熔）保护电源触点 (Up)。

电源线缆通过弹簧式端子连接到电源单元。

表 26: 所需线缆截面和剥线长度。

| | | |
|-------|-----------------------------|-------------------|
| 导体横截面 | 0,5 ... 2,5 mm ² | AWG 20 ... AWG 14 |
| 剥线长度 | 8 ... 9 mm | 0.33 英寸 |



在上面两个电源端子的 LED 灯亮起绿色时，电压源已成功连接到电源单元。

- 左侧 LED (Us 24V) 表示基本 CPU 模块和端子模块总线的电源。
- 右侧 LED (Up 24V) 通过电源触点指示总线端子模块电源。



注意

中断/关闭电源

如需关闭嵌入式 PC，不要断开接地 (0 V)，因为电流可能继续通过屏蔽层流动（取决于设备），并损坏嵌入式 PC 或外围设备。

- 始终断开 24V 线路。连接到嵌入式 PC 的设备，如果有自己的电源（如面板），必须具有与嵌入式 PC 相同的“PE”和“0 V”电位（没有电位差）。

遵守 UL 的要求

CX51x0 嵌入式 PC 通过了 UL 认证。在铭牌上可以找到相应的 UL 标签。



附图 24: CX51x0 嵌入式 PC 的 UL 标签。

因此，CX51x0 嵌入式 PC 可以用于必须满足特殊 UL 要求的领域。这些要求适用于系统电压 (Us) 和电源触点 (Up)。没有特殊 UL 要求的应用领域不受 UL 法规的影响。

UL 要求

- 嵌入式 PC 不能连接到无限的电压源。
- 嵌入式 PC 只能由 24V 直流电压源供电。电压源必须绝缘，并以最大 4A 的保险丝保护（相当于 UL248）。
- 或者电源必须来自符合 NEC 2 级 的电压源。NEC 2 级电压源不得与另一个 NEC 2 级电压源串联或并联。

6.3 开启

在打开嵌入式 PC 之前，请确保嵌入式 PC 已经完全配置好。

按以下方法开启嵌入式 PC:

1. 确保所有扩展模块、系统和现场总线模块连接正确。
 2. 检查是否选择了正确的安装位置。
 3. 检查嵌入式 PC 是否牢固地安装在 DIN 导轨上，并且所有需要的总线端子都已连接。
 4. 之后才能打开电源单元电源。
- ⇒ 当外部电源打开时，嵌入式 PC 会自动启动。预装操作系统启动，并配置所有连接的扩展模块、系统和现场总线模块。

6.4 关闭

● 数据丢失



如果嵌入式 PC 在运行过程中被关闭(断电)，CFast 卡或其他硬盘上的数据可能会丢失。
在操作过程中，不要断开嵌入式 PC 的连接。

按以下方法关闭嵌入式 PC:

1. 正确地停止所有正在运行的程序，例如嵌入式 PC 上的控制软件。
2. 关闭操作系统。
3. 在所有其他任务后，关闭外部电源，以关闭嵌入式 PC。

7 配置

7.1 Windows Embedded Compact 7

7.1.1 设置音频接口 (N020)

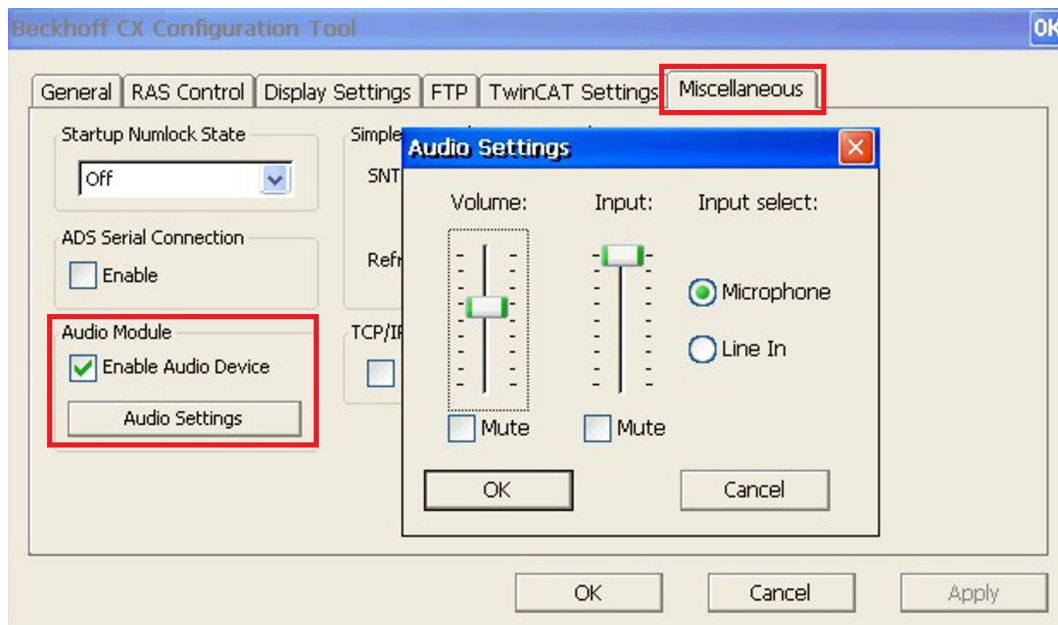
在 Windows Embedded Compact 7 下，可以使用倍福 CX 配置工具进行音频设置。

要求：

- 嵌入式 PC 配备音频接口。
- Windows Embedded Compact 7.

请按以下步骤进行：

1. 在开始 > 控制面板 > CX 配置中打开倍福 CX 配置工具。
倍福 CX 配置工具窗口打开。
2. 点击杂项选项卡。



3. 勾选启用音频设备复选框。
4. 点击音频设置，通过滑块设置输入和输出的音量。
5. 在输入选择，选择输入源。在任何时候都只能有一个输入源被激活。

⇒ 一旦设置了音频接口，需通过“确定”确认设置。

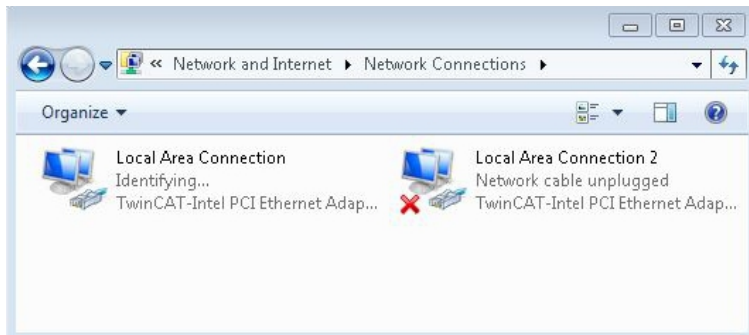
7.2 Windows Embedded Standard 7 P

7.2.1 以太网接口的识别 (X000, X001)

网络和共享中心

在网络和共享中心，CX51x0 嵌入式 PC 的以太网接口 (X000, X001) 标准标识如下：

- 局域网连接对应以太网接口 X000。
- 局域网连接 2 对应以太网接口 X001。

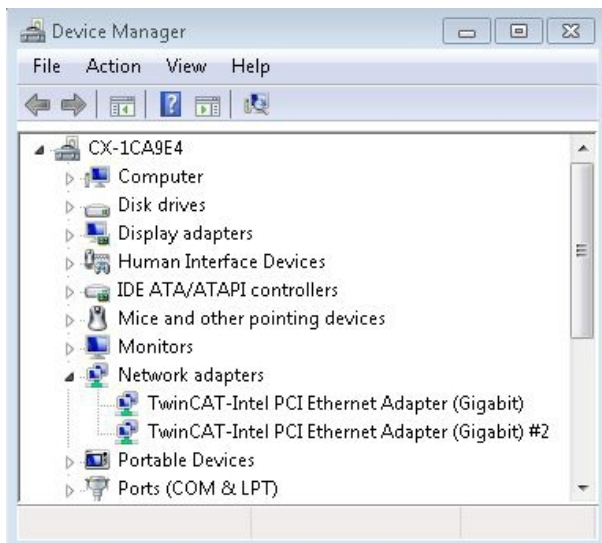


附图 25: Windows 7, 在网络和共享中心识别以太网接口 (X000, X001)。

设备管理器

在设备管理器中，CX51x0 嵌入式 PC 的以太网接口 (X000, X001) 标准标识如下：

- TwinCAT Intel PCI 以太网适配器 (千兆) 对应以太网接口 X000。
- TwinCAT Intel PCI 以太网适配器 (千兆) #2 对应以太网接口 X001。



附图 26: Windows 7, 在设备管理器中识别以太网接口 (X000, X001)。

7.2.2 启用巨型帧

标准化以太网帧的大小为 1518 字节。大于 1518 字节的以太网帧称为巨型帧。巨型帧用于传输大数据量。巨型帧对某些应用非常有效，例如视频摄像机。

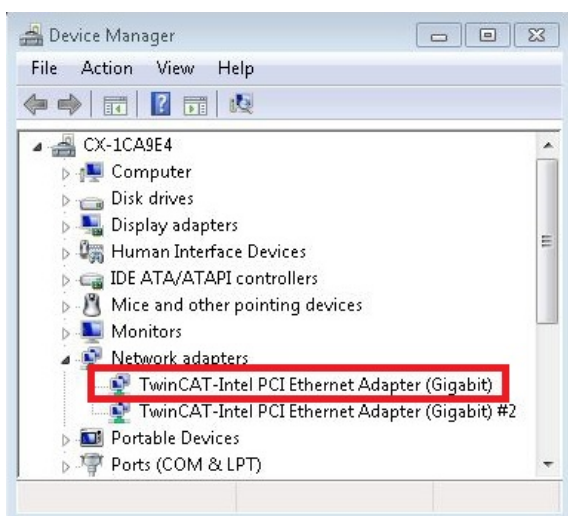
以太网接口（X000, X001）仅在安装了原始的英特尔®驱动程序的情况下才支持巨型帧。

要求：

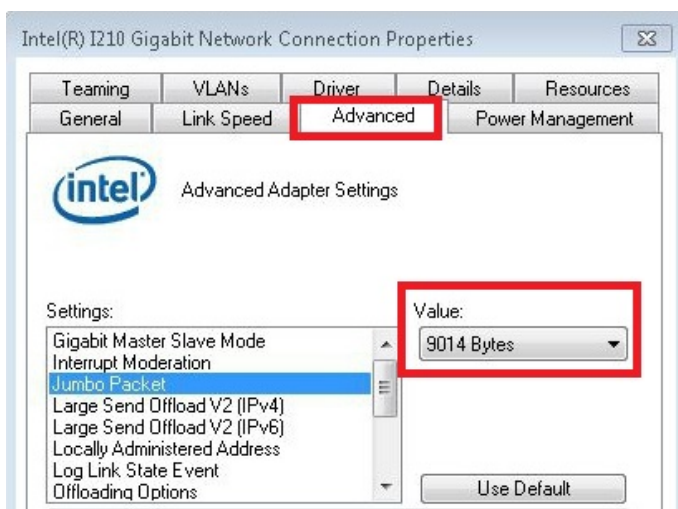
- 原始英特尔®驱动程序可以从<https://downloadcenter.intel.com>下载。
- 安装原始英特尔®驱动程序。请注意，这将删除具有实时功能的倍福驱动程序。
- 检查外围设备是否支持巨型帧。

巨型帧的激活方式如下：

1. 在开始 > 控制面板 > 硬件和声音中点击设备管理器。
2. 双击需要设置的网卡，然后选择高级选项卡。



3. 在设置下点击“巨型包”，然后在数值下选择选项 4088 字节或 9014 字节。



⇒ 你已经成功激活了巨型帧，现在可以传输更大的数据量。

7.2.3 设置网卡绑定

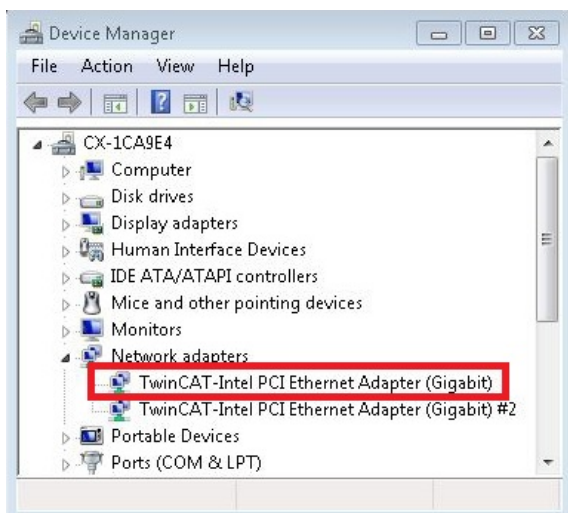
网卡绑定将几个物理网卡合并到一起，从而形成冗余。通过将数据传输分配给组中的其他设备，冗余可以帮助拦截网卡或布线中的干扰。

要求：

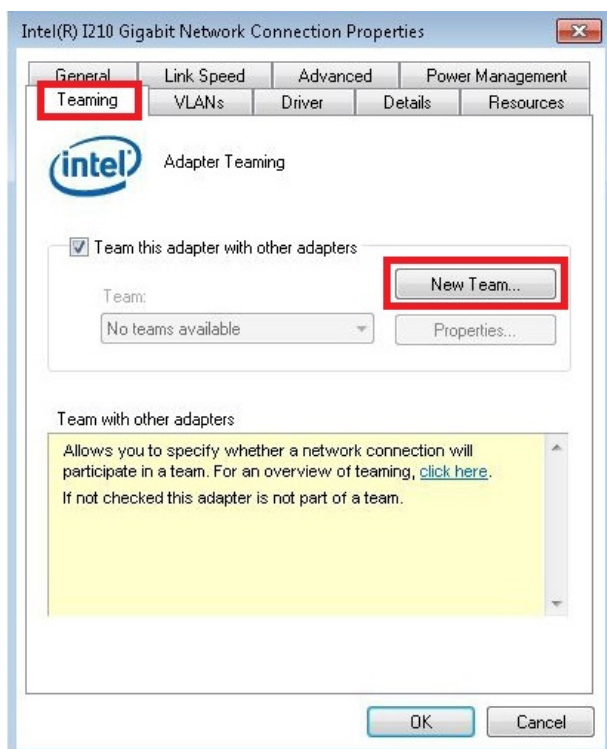
- 原始英特尔®驱动程序可以从<https://downloadcenter.intel.com>下载。
- 安装英特尔®网络接口卡的原始驱动程序。请注意，这将删除具有实时功能的倍福驱动程序。

网卡绑定的设置如下：

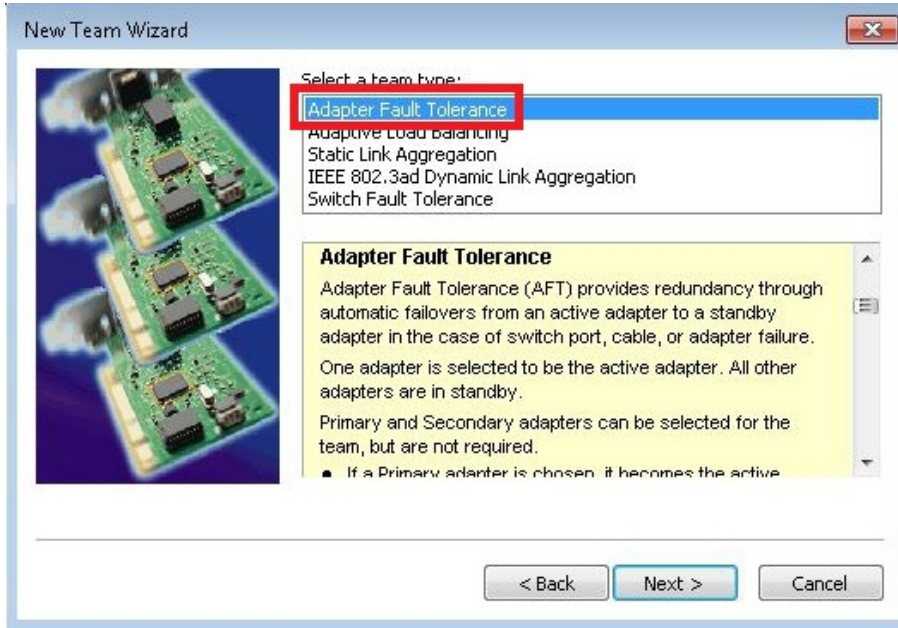
1. 在开始 > 控制面板 > 硬件和声音下点击设备管理器。
2. 双击该接口。



3. 点击绑定选项卡。
4. 点击新的团队，并遵循安装说明。

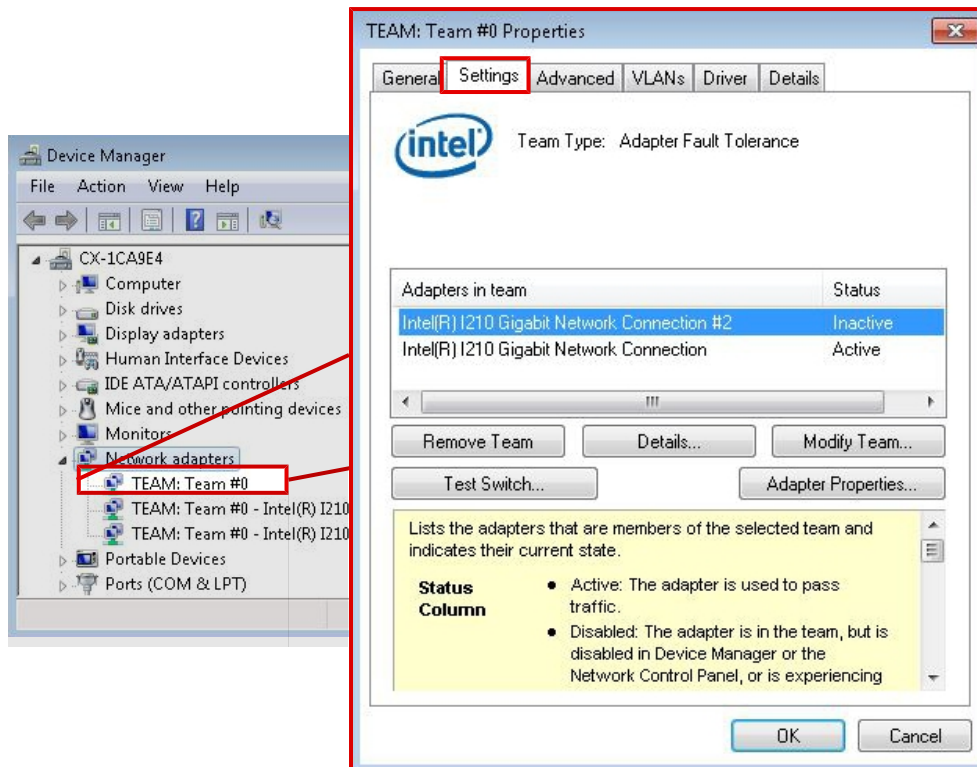


5. 在选择一个团队类型下，选择选项适配器容错性



6. 点击下一步，完成安装。

⇒ 你已经成功地为你的以太网接口设置了网卡绑定。其他设置可在设置选项卡下指定或更改。



7.2.4 恢复倍福实时驱动程序。

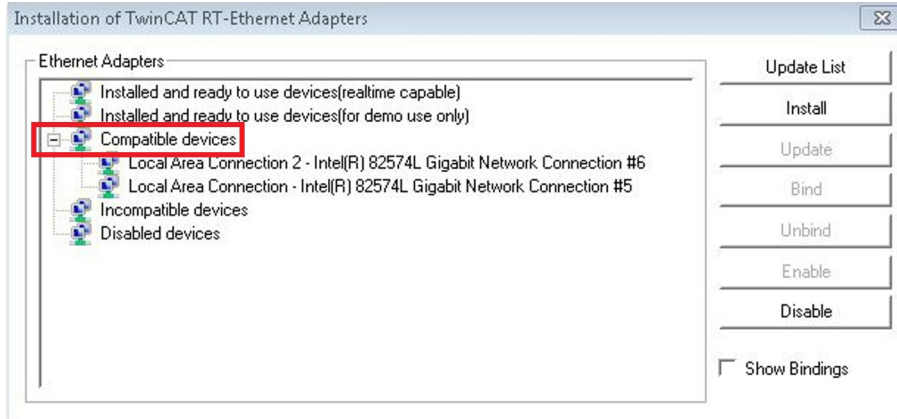
如果卸载了实时驱动程序，或者安装了用于巨型帧或网卡绑定的原始英特尔®驱动程序等，可以恢复倍福实时驱动程序。本章将向您介绍如何使用 *TcRteInstall.exe* 来恢复倍福实时驱动程序。该文件默认在 TwinCAT 目录下。

要求：

- 关于 TwinCAT 2 标准安装的 *TcRteInstall.exe*，可在 *C:\TwinCAT\Io\TcRteInstall.exe* 下查找
- 关于 TwinCAT 3 标准安装的软件，可在 *C:\TwinCAT\3.1\System\TcRteInstall.exe* 下查找

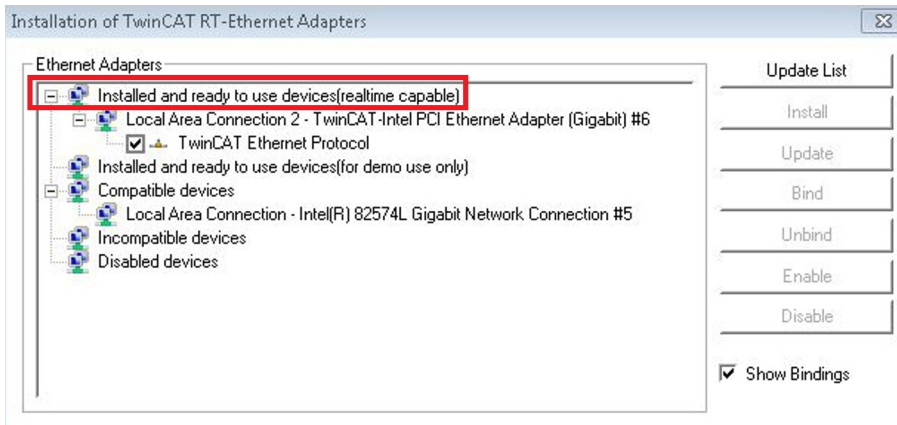
请按以下步骤进行：

1. 双击 *TcRteInstall.exe* 文件。
出现安装对话框，然后在**兼容设备**下显示兼容的以太网接口。



2. 选择您希望恢复倍福实时驱动程序的以太网接口，并点击**安装**。

⇒ 倍福实时驱动程序完成安装。已安装倍福实时驱动程序的以太网接口显示在**已安装和可使用设备（具有实时功能）**下。



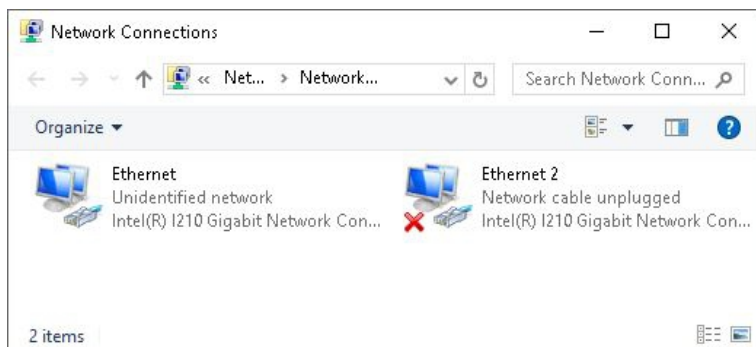
7.3 Windows 10 IoT Enterprise LTSB

7.3.1 以太网接口的识别 (X000, X001)

网络和共享中心

在网络和共享中心，CX51x0 嵌入式 PC 的以太网接口 (X000, X001) 标准标识如下：

- 以太网对应以太网接口 X000。
- 以太网 2 对应以太网接口 X001。

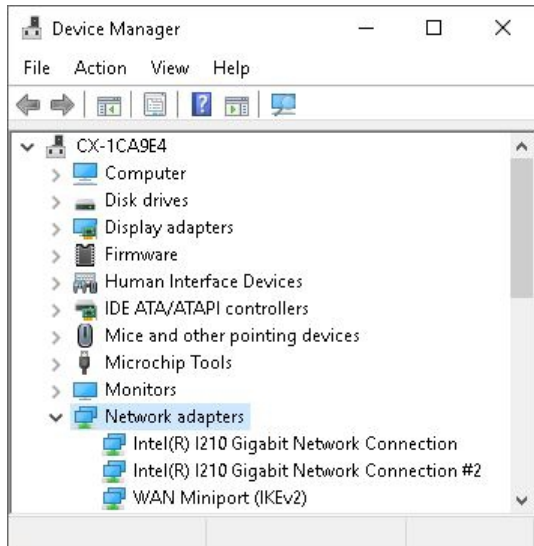


附图 27: Windows 10, 在网络和共享中心识别以太网接口 (X000, X001)。

设备管理器

在设备管理器中，CX20x0 嵌入式 PC 的以太网接口 (X000, X001) 标准标识如下：

- Intel(R) 1210 千兆网络连接对应以太网接口 X000。
- Intel(R) 1210 千兆网络连接 #2 对应以太网接口 X001。



附图 28: Windows 10, 在设备管理器中识别以太网接口 (X000, X001)。

7.3.2 启用巨型帧

标准化以太网帧的大小为 1518 字节。大于 1518 字节的以太网帧称为巨型帧。巨型帧用于传输大数据量。巨型帧对某些应用非常有效，例如视频摄像机。

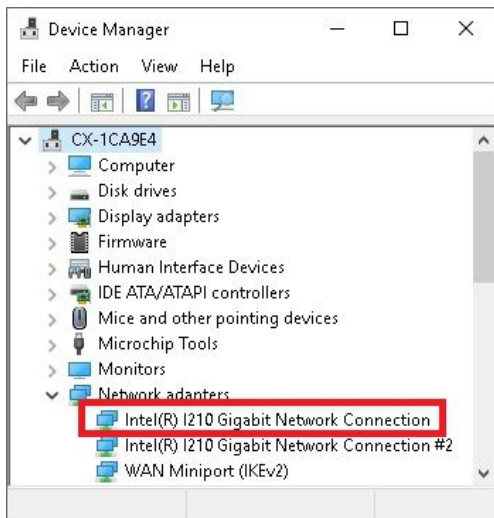
以太网接口（X000, X001）仅在安装了原始的英特尔®驱动程序的情况下才支持巨型帧。

要求：

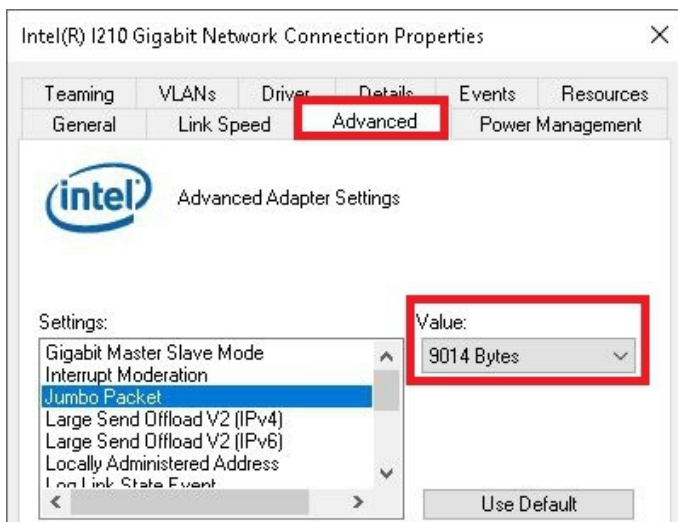
- 原始英特尔®驱动程序可以从<https://downloadcenter.intel.com>下载。
- 安装原始英特尔®驱动程序。请注意，这将删除具有实时功能的倍福驱动程序。
- 检查外围设备是否支持巨型帧。

巨型帧的激活方式如下：

1. 在开始 > 控制面板 > 硬件和声音中点击设备管理器。
2. 双击需要设置的网卡，然后选择高级选项卡。



3. 在设置下点击“巨型包”，然后在数值下选择选项 4088 字节或 9014 字节。



⇒ 你已经成功激活了巨型帧，现在可以传输更大的数据量。

7.3.3 设置网卡绑定

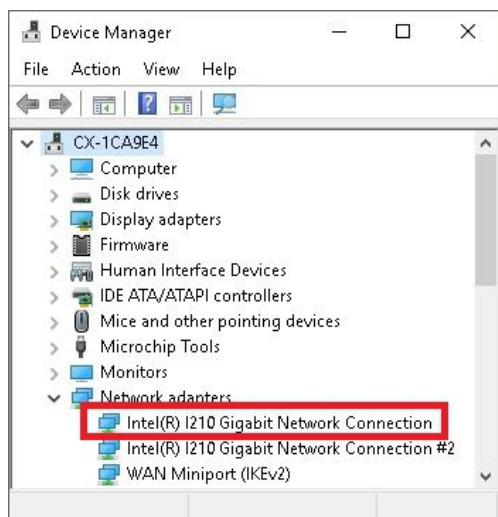
网卡绑定将几个物理网卡合并到一起，从而形成冗余。通过将数据传输分配给组中的其他设备，冗余可以帮助拦截网卡或布线中的干扰。

要求：

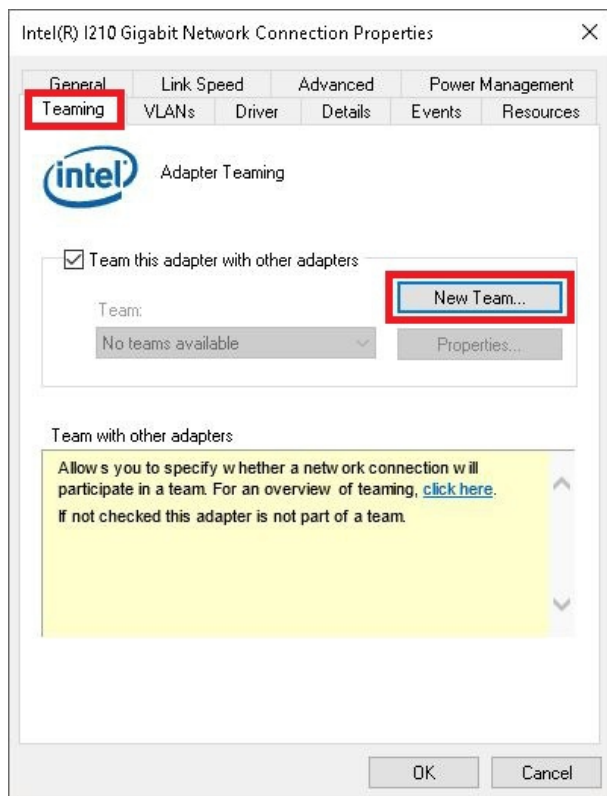
- 原始英特尔®驱动程序可以从<https://downloadcenter.intel.com>下载。
- 安装英特尔®网络接口卡的原始驱动程序。请注意，这将删除具有实时功能的倍福驱动程序。

网卡绑定的设置如下：

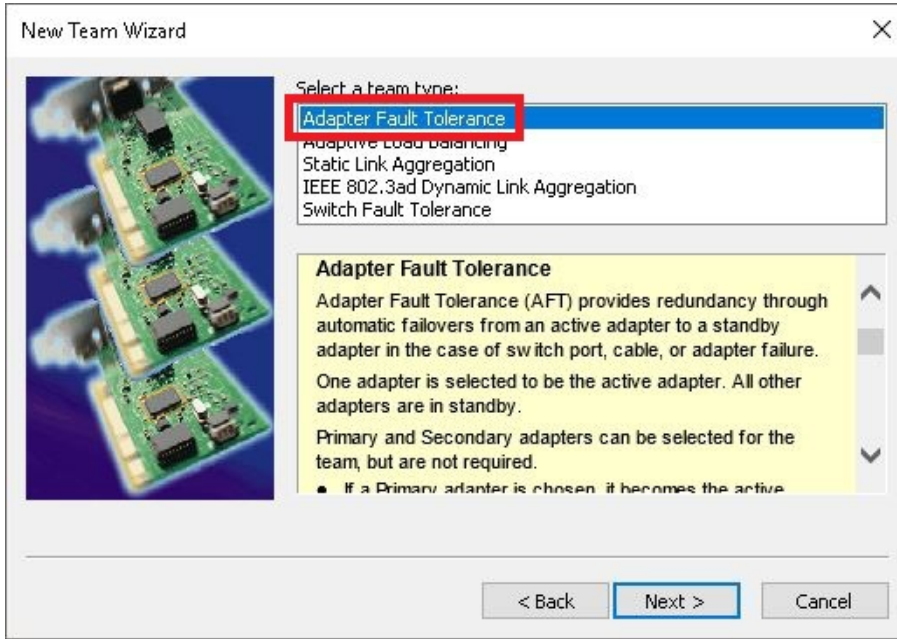
1. 在开始 > 控制面板 > 硬件和声音下点击设备管理器。
2. 双击该接口。



3. 点击**绑定**选项卡。
4. 点击**新的团队**，并遵循安装说明。

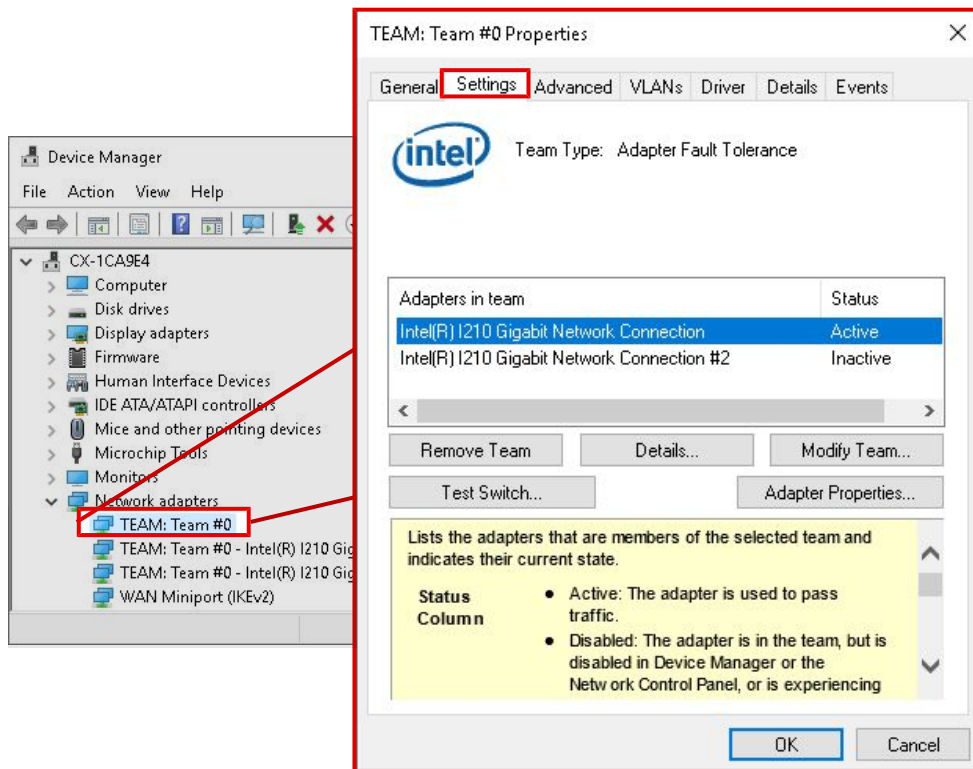


5. 在选择一个团队类型下，选择选项适配器容错性



6. 点击下一步，完成安装。

⇒ 你已经成功地为你的以太网接口设置了网卡绑定。其他设置可在**设置**选项卡下指定或更改。



7.3.4 恢复倍福实时驱动程序

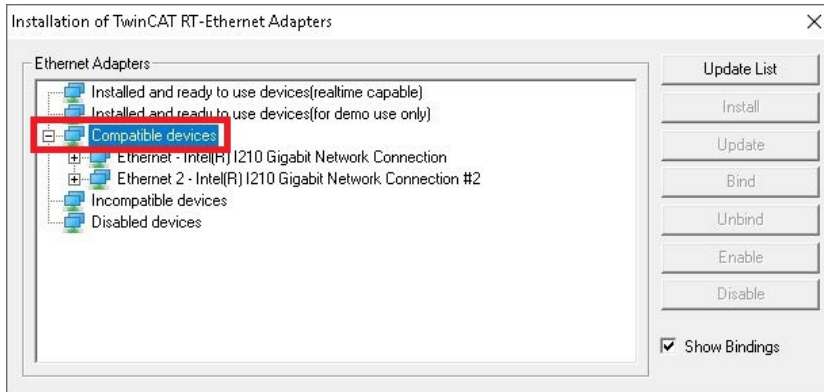
如果卸载了实时驱动程序，或者安装了用于巨型帧或网卡绑定的原始英特尔®驱动程序等，可以恢复倍福实时驱动程序。本章将向您介绍如何使用 *TcRteInstall.exe* 来恢复倍福实时驱动程序。该文件默认在 TwinCAT 目录下。

要求：

- 关于 TwinCAT 2 标准安装的 *TcRteInstall.exe*，可在 *C:\TwinCAT\Io\TcRteInstall.exe* 下查找
- 关于 TwinCAT 3 标准安装的软件，可在 *C:\TwinCAT\3.1\System\TcRteInstall.exe* 下查找

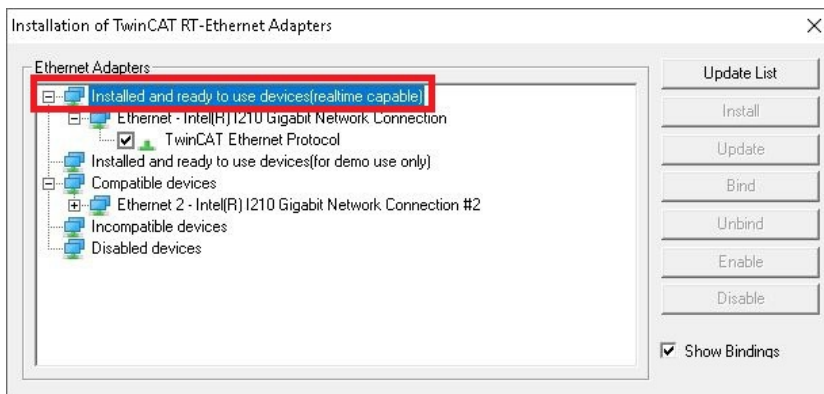
请按以下步骤进行：

1. 双击 *TcRteInstall.exe* 文件。
出现安装对话框，然后在**兼容设备**下显示兼容的以太网接口。



2. 选择您希望恢复倍福实时驱动程序的以太网接口，并点击**安装**。

⇒ 倍福实时驱动程序完成安装。已安装倍福实时驱动程序的以太网接口显示在**已安装和可使用设备（具有实时功能）**下。



7.3.5 使用串行接口 N030/N031

N030/N031 串行接口仅由 Windows 10 的特定 BIOS、Image 和 TwinCAT 版本支持。请遵守系统要求，以便能够用 Windows 10 操作串行接口：

表 27: 操作 N030 和 N031 串行接口的系统要求。

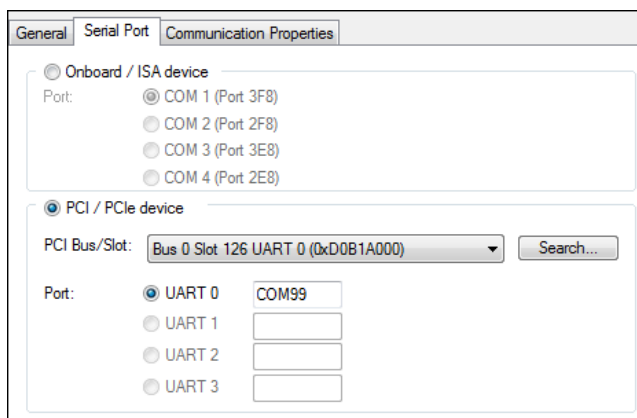
| 订单名称 | BIOS 版本 | Image 版本 | TwinCAT 版本 |
|-------------|---------|----------------------|-------------|
| CX51x0-N030 | 0.79 | CX1800-0501-0011v2.0 | 2.11.2302 |
| CX51x0-N031 | | CX1800-0511-1011v2.0 | 3.1.4022.27 |

由于驱动程序相关原因，有两种操作模式。您必须决定希望在 TwinCAT 或 Windows 10 中使用串行接口。无法同时在TwinCAT和Windows10中操作。串行接口被配置为标准配置，以便与 TwinCAT 一起操作。操作模式的配置和切换在 BIOS 中进行，两种操作模式如下：

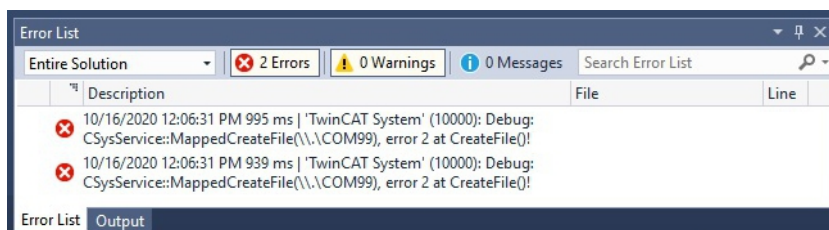
| 操作模式 | BIOS 菜单 | 选项 | 数值 |
|-----------------|-----------------------|-----------------|--------------|
| TwinCAT (标准) | 高级 > LPSS 和 SCC 配置 | LPSS 和 SCC 设备模式 | PCI 模式 |
| | 高级 > 杂项配置 | 操作系统选择 | Windows 7 |
| Windows 10 | 高级 > LPSS 和 SCC 配置 | LPSS 和 SCC 设备模式 | ACPI 模式 |
| | 高级 > 杂项配置 | 操作系统选择 | Windows 8. x |

在 TwinCAT 操作模式下的行为

- 串行接口不显示在 Windows 设备管理器中。未加载 Windows 驱动。
- 这些接口在 TwinCAT 中被识别为 COM99 接口。



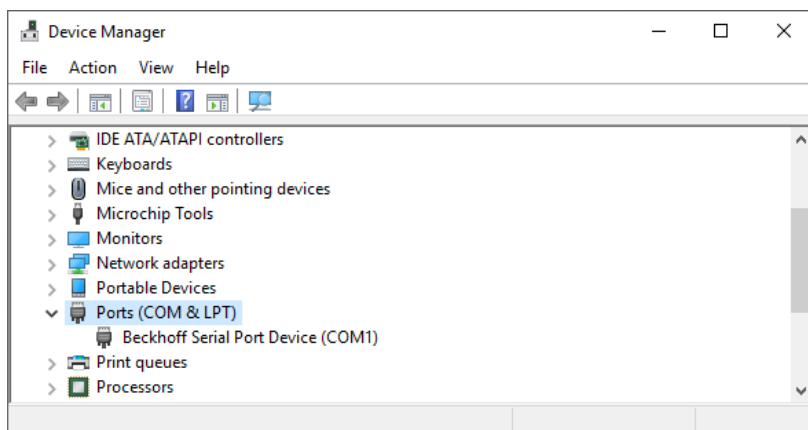
- 在启动 PLC 或自由运行时，显示错误。然而，该错误对 TwinCAT 的功能模式没有影响。



在 Windows 操作模式下的行为

- 只要在 BIOS 中设置了 Windows 操作模式，串行接口在 TwinCAT 中将不再被识别且无法使用。

- 串行接口在 Windows 设备管理器中显示为 COM1 接口。



在下文中，我们将告诉你如何改变 BIOS 设置，以便在 Windows 10 中使用串行接口。

按以下方式设置 BIOS，以便使用 Windows 10 操作串行接口：

1. 启动嵌入式 PC，按 [Del] 以打开 BIOS 设置。
出现 BIOS 设置窗口。
 2. 在 **高级 > LPSS 和 SCC 配置** 下，将选项 **LPSS 和 SCC 设备模式** 设为 **ACPI 模式**。
 3. 在 **高级 > 杂项配置** 下，将选项 **操作系统选择** 设为 **Windows 8.x**。
 4. 按下 [F4]，保存设置并退出 BIOS 设置。
设备重新启动。
- ⇒ 重新启动后，加载 Windows 的串行接口驱动程序。因此，串行接口已准备好在 Windows 10 下运行。并立即不再具有 TwinCAT 的功能。

7.4 倍福设备管理器

7.4.1 启动倍福设备管理器

使用倍福 Device Manager，可在网络浏览器中通过远程访问来配置工业 PC。根据不同的系统镜像版本，访问通过不同的协议进行，且需要不同的开放端口。对于旧的系统镜像版本，访问通过 HTTP 协议和 80 端口（TCP）进行。更多最新的系统镜像版本使用 HTTPS 和 443 端口（TCP）。

要求：

- 主机 PC 和嵌入式控制器必须位于同一网络中。根据操作系统版本，网络防火墙必须允许通过 80 端口（HTTP）或 443 端口（HTTPS）访问。
- 嵌入式控制器的 IP 地址或主机名。

表 28: 倍福 Device Manager 的出厂默认访问数据。

| 用户名 | 密码 |
|---------------|----|
| Administrator | 1 |

按以下步骤启动倍福 Device Manager：

1. 在主机 PC 上打开网络浏览器。
2. 在网络浏览器中输入工业 PC 的 IP 地址或主机名称，以启动倍福 Device Manager。
 - IP 地址示例：<https://169.254.136.237/config>
 - 主机名称示例：<https://CX-16C2B8/config>
3. 输入用户名和密码。出现起始页：

⇒ 在菜单中向前浏览，配置工业 PC。请注意，修改只有在被确认后才会生效。可能需要重新启动工业 PC。

7.4.2 启用远程桌面显示

必须首先在倍福 Device Manager 中激活远程显示，以便能够远程访问使用 CE 操作系统的工业 PC。默认情况下，远程显示处于禁用状态。

要求：

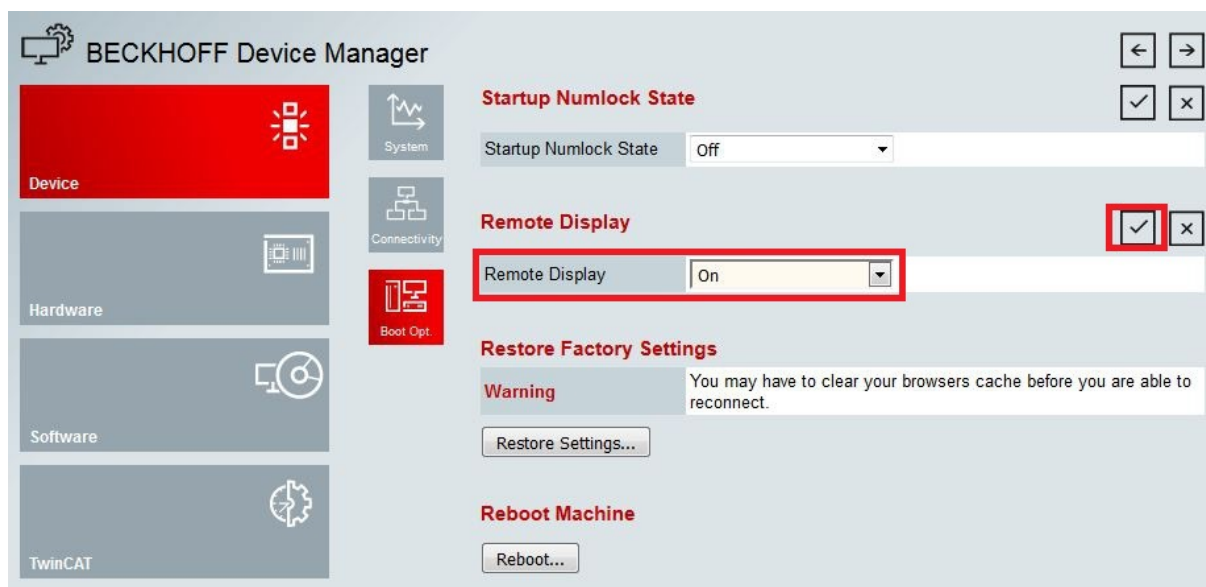
- 主机 PC 和嵌入式控制器必须位于同一网络中。根据操作系统版本，网络防火墙必须允许通过 80 端口（HTTP）或 443 端口（HTTPS）访问。
- 必须已知嵌入式控制器的 IP 地址或主机名称。

表 29: 倍福 Device Manager 的出厂默认访问数据。

| 操作系统 | 访问数据 |
|----------------------------|-----------------------------|
| Windows Embedded Compact 7 | 用户名: Administrator 密码: 1 |

按照以下方法启用远程显示：

1. 在主机 PC 上打开网络浏览器。
2. 在网络浏览器中输入工业 PC 的 IP 地址或主机名称，以启动倍福 Device Manager。
 - IP 地址示例: `https://169.254.136.237/config`
 - 主机名称示例: `https://CX-16C2B8/config`
3. 输入用户名和密码。出现起始页。
4. 单击**设备** (Device)，然后单击**启动选项** (Boot Opt)。



5. 在**远程显示** (Remote Display) 下，选择选项**开** (On)，并确认设置。
 6. 在信息窗口中单击**确定**，接受设置。
- ⇒ 工业 PC 上的远程显示成功激活。重新启动后，即可远程访问工业 PC。

7.4.3 启动远程连接

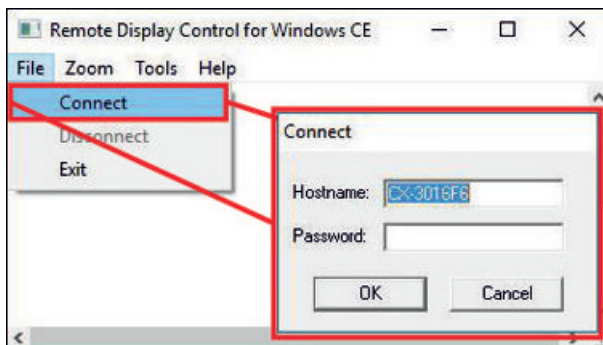
通过远程显示控制程序（CERHOST），可以建立远程连接，并且可以从主机 PC 上远程控制带有 CE 操作系统的工业 PC。

要求：

- 远程显示已激活。参见：。
- 嵌入式 PC 的主机名称。
- 远程显示控制（CERHOST）。下载地址：https://infosys.beckhoff.com/content/1033/CX51x0_HW/Resources/5047075211/.zip

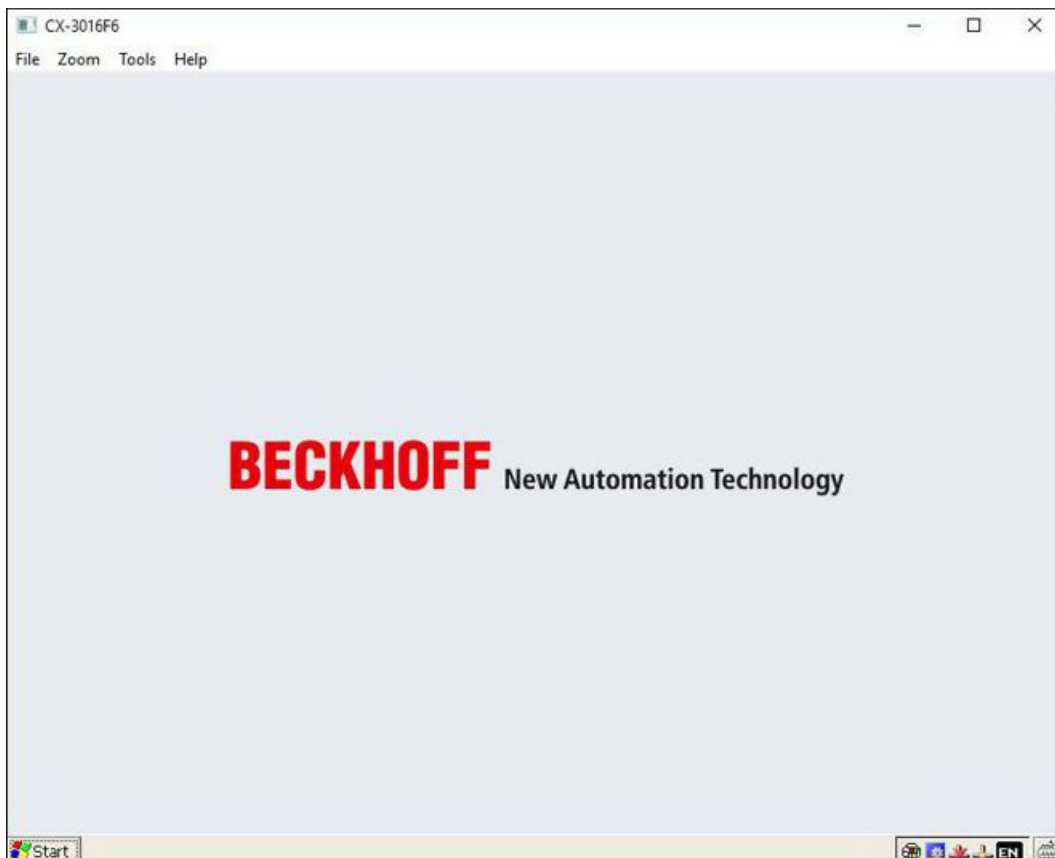
按照以下方法启动远程连接：

1. 在主机 PC 上解压缩文件并运行 *cerhost.exe*。
2. 点击菜单栏中的**文件**，然后点击**连接**。



3. 在**主机名称**字段中输入嵌入式 PC 的主机名称。

⇒ 远程连接开始，并出现 Windows Embedded CE 7 的启动屏幕。



7.5 启用 TPM

CX51x0 扩展了 TPM（可信平台模块），用于基本安全功能。除其他功能外，它还能对用户数据进行加密，从而防止在设备关闭后出现未经授权的读取访问。此外，还能防止对软件进行未经授权的操作。CX51x0 上实现了固件 TPM 解决方案（fTPM），其中主 CPU 具有代表 TPM 功能的微码（见：技术数据）。

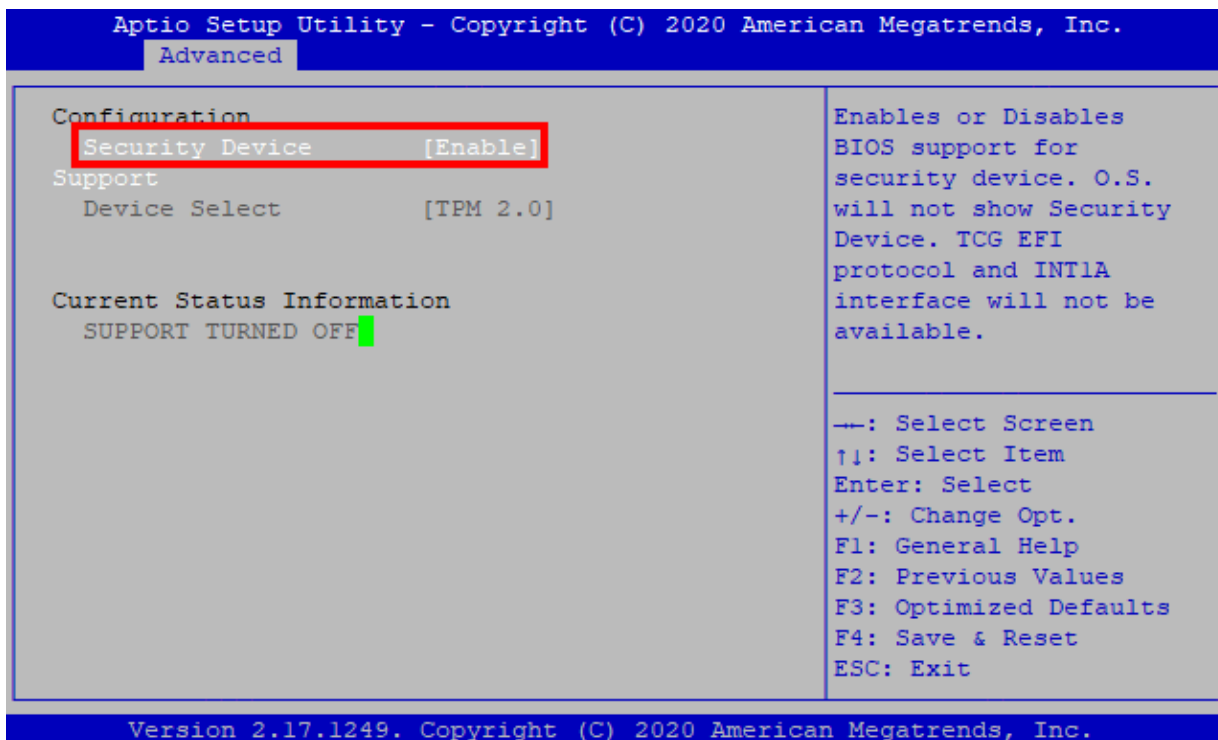
TPM 默认为禁用，必须在 BIOS 中启用后才能使用。关于在倍福工业 PC 上使用 TPM 的更多信息，请参阅：[倍福工业 PC 上的 TPM](#)

要求：

- UEFI BIOS。
- 需要 64 位 Windows 10 1809 或更高版本。

请按以下步骤操作：

1. 重新启动工业 PC，按下 [Del] 开始 BIOS 设置。
出现 BIOS 设置窗口。
2. 在启动 (Boot) > 选择启动模式 (Boot mode select) 下，选择 UEFI 选项。
3. 在高级 (Advanced) > 可信计算 (Trusted Computing) 下，将安全设备支持 (Security Device Support) 选项设为启用 (Enable)。



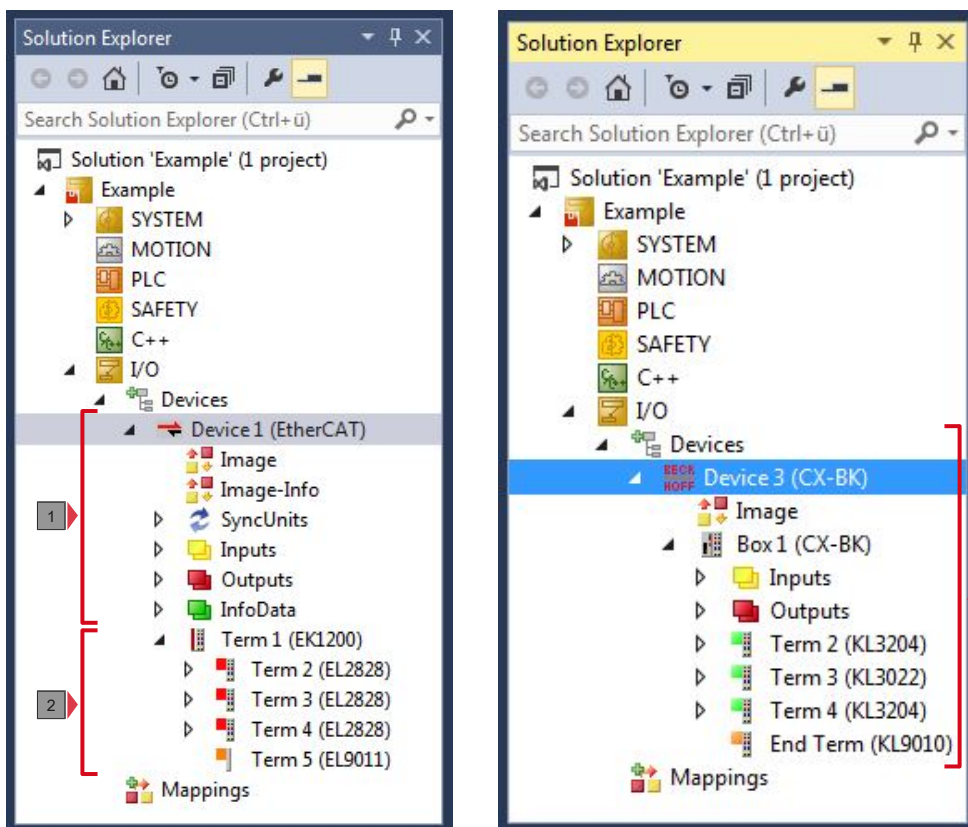
4. 按下 [F4]，保存设置并退出 BIOS 设置。
设备重新启动。
- ⇒ 如果先前在 TPM 中存储了密钥，建议将 TPM 重置为出厂默认设置，该操作将删除所有现有密钥。启用 TPM 并重新启动 PC 后，BIOS 中就会提供所需的选项。

7.6 TwinCAT

7.6.1 树状视图

树状视图章节可作为创建一个没有实际硬件的项目的示例。嵌入式 PC 的所有设备和组件都必须在 TwinCAT 3 中手动添加。

在 TwinCAT 3 下的树状视图中，CX51x0 嵌入式 PC 的最小配置创建如下：



附图 29: 在 TwinCAT 3 的树状视图中的 CX51x0 嵌入式 PC, 附有 EtherCAT 端子模块 (左) 或总线端子模块 (右)。

树状视图中的配置根据 EtherCAT 端子或总线端子是否接入嵌入式 PC 而有所不同。

表 30: 树状视图的图例。

| 编号 | 描述 |
|----|--|
| 1 | 带 EtherCAT 端子的 CX51x0 嵌入式 PC 添加为 EtherCAT 主站。用于诊断的变量被列在输入或输出下。 |
| 2 | 在树状视图中, EtherCAT 端子 (E-bus) 显示在 EK1200 总线耦合器下面。 |
| 3 | 如果总线端子模块 (K-bus) 与嵌入式 PC 一起使用, 则总线耦合器 (CX-BK) 与总线端子模块一起添加。 |

7.6.2 搜索目标系统

在可以使用这些设备之前，必须将你的本地计算机连接到目标设备。然后，可以通过 IP 地址或主机名称搜索设备。

本地 PC 和目标设备必须连接到同一个网络，或通过以太网电缆直接连接到对方。在 TwinCAT 中，可以通过这种方式对所有设备进行搜索，随后进行项目规划。

本步骤的前提条件：

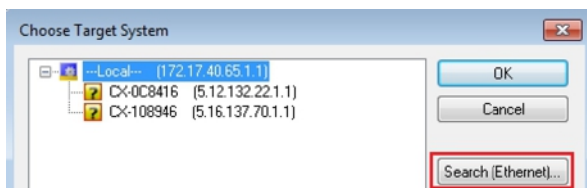
- TwinCAT 3 必须处于配置模式。
- 设备的 IP 地址或主机名称。

搜索设备的方法如下：

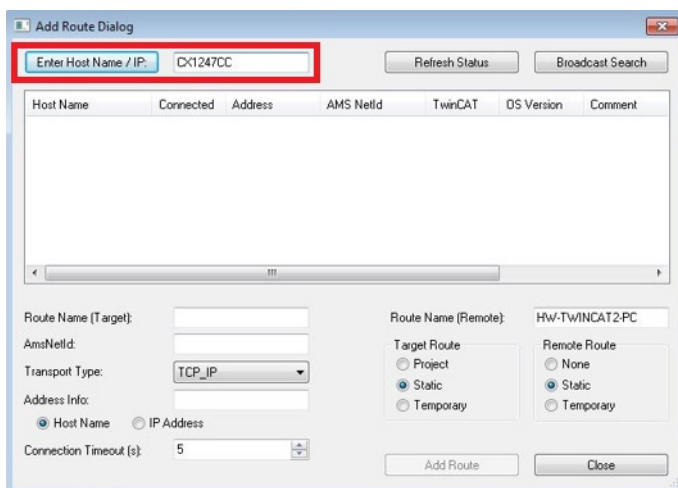
1. 在顶部的菜单中，点击文件 > 新建 > 项目，创建一个新的 TwinCAT XAE 项目。
2. 在左边的树状视图中，点击系统，然后选择目标。



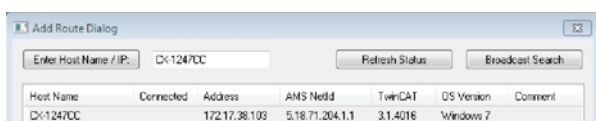
3. 点击搜索（以太网）。



4. 在输入主机名称/IP框中输入设备的主机名称或 IP 地址，然后按 [Enter]。

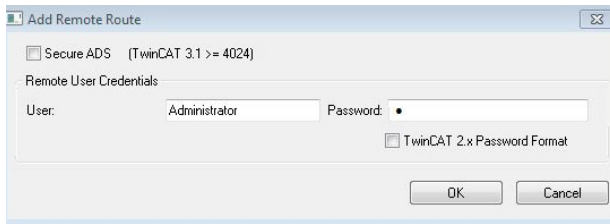


5. 标记找到的设备，并点击添加路由。



出现“登录信息”窗口。

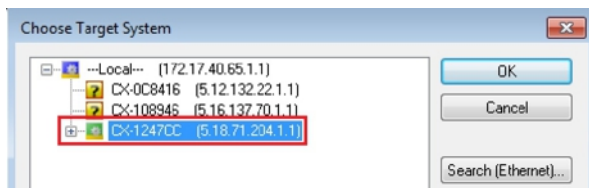
在用户名和密码字段中输入 CX 的用户名和密码，然后单击确定。



以下信息在 CX 设备中被设置为标准信息：

用户名：Administrator 密码：1

6. 如果您不希望再搜索任何设备，请点击**关闭**，关闭“添加路由”对话框。新的设备会显示在“选择目标系统”窗口中。
7. 选择想要指定为目标系统的设备，然后点击**确定**。



- ⇒ 您已经成功地在 TwinCAT 中搜索到了一个设备，并将该设备作为目标系统插入。新的目标系统和主机名称会显示在菜单栏中。



通过这个程序，可以搜索所有可用的设备，也可随时在目标系统之间切换。之后，可以将设备追加到 TwinCAT 的树状视图中。

7.6.3 扫描嵌入式 PC

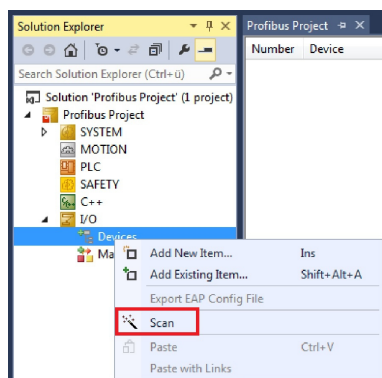
这一步展示了如何在 TwinCAT 中扫描一台嵌入式 PC，然后进一步对其进行配置。

本步骤的前提条件：

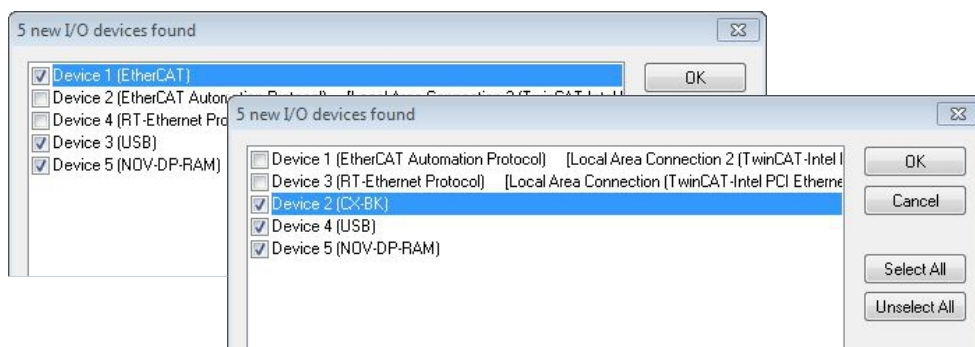
- 选定的目标设备。

按以下方法添加嵌入式 PC：

1. 启动 TwinCAT 并打开一个空项目。
2. 在左边的树状视图中，右键点击 I/O 设备。
3. 在上下文菜单中点击**扫描**。



4. 选择想要使用的设备，并按下**确定**确认选择。
仅实际可用的设备才会提供给您选择。



对于连接了总线端子模块（K-bus）的嵌入式 PC，会显示一个总线耦合器设备（CX-BK）。
对于 EtherCAT 端子模块（E-bus），会自动添加 EtherCAT 耦合器。

5. 按下**是**确认请求，以便寻找箱子。
 6. 按下**是**确认是否启用 FreeRun 的请求。
- ⇒ 嵌入式 PC 在 TwinCAT 中被成功扫描，并在树状视图中显示输入和输出。
树状视图章中说明了如何显示连接有总线或 EtherCAT 端子的嵌入式 PC。

7.6.4 配置串行接口（N03x）

本章介绍了如何在 TwinCAT 中配置一个带串行接口（N03x）的 CX51x0。

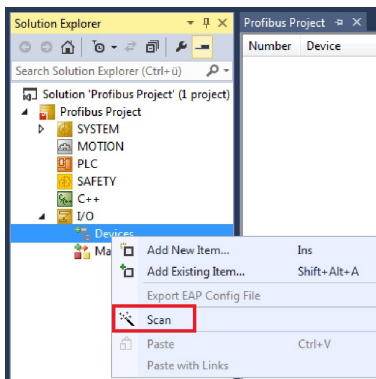
在 TwinCAT 下调试带串行接口的 CX51x0-N03x 的程序与其他嵌入式 PC 的程序不同。为了避免配置错误，下面描述了在 TwinCAT 中添加和配置 CX51x0 的过程。

本步骤的前提条件：

- 一个经过扫描和选择的目标系统。
- 该描述适用于 TC2.11.2248 以上的 TwinCAT2 和 TC3.1.4018 以上的 TwinCAT 3

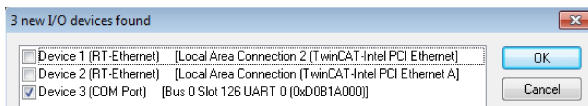
按照以下方法配置 CX51x0-N03x：

1. 在左边的树状视图中，右键点击**设备**。
2. 在上下文菜单中点击**扫描**。



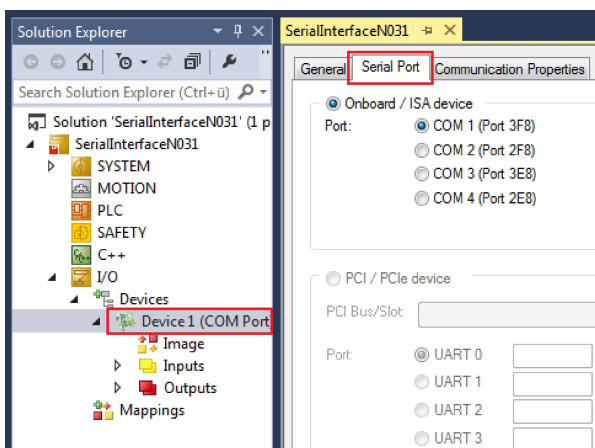
出现窗口**找到新的 I/O 设备**。

3. 选择带有 COM 端口的设备，并按**确定**确认选择。

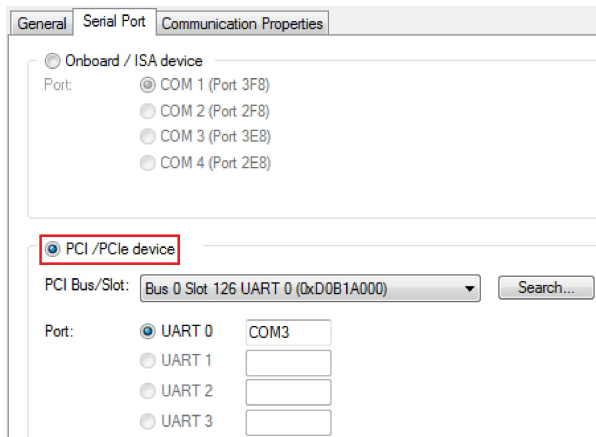


在左边的树状视图中，CX51x0-N03x 作为**设备（COM端口）**被添加到 TwinCAT 中。

4. 点击**设备（COM端口）**，然后点击**串行端口**选项卡。



5. 在**串行端口**选项卡，选择选项**PCI/PCIe 设备**。



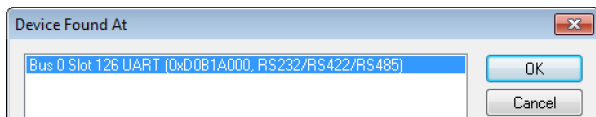
CX51x0 的串行接口显示在**端口：**下。

如果已经选择了板载/ISA 设备选项，则 PCI/PCIe 设备选项为灰色，且无法选择。



选项 PCI/PCIe 设备可以按以下方式重新启用：

6. 点击**搜索**。
出现窗口**查找的设备**。

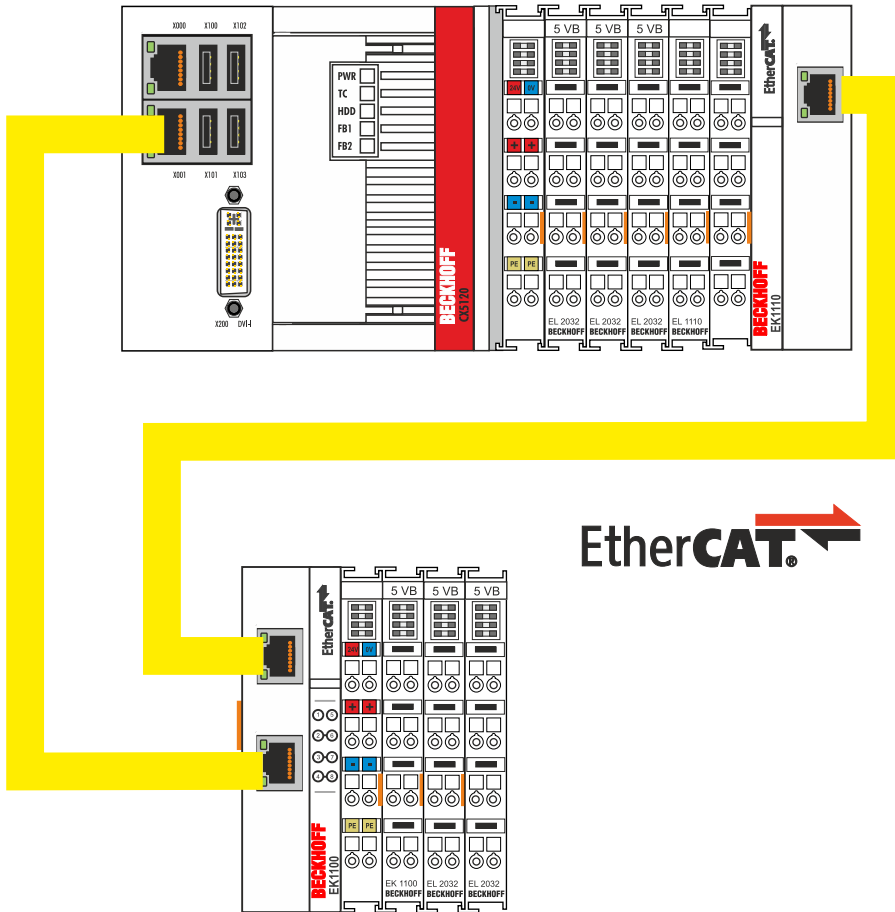


7. 点击 COM 端口，然后点击**确定**。
选项 PCI/PCIe 设备再次被启用。

⇒ 您已经在 TwinCAT 中成功添加并配置了带串行接口 (N031x) 的 CX51x0。现在您可以向该目标系统添加更多的设备，并继续进行配置。

7.6.5 配置 EtherCAT 电缆冗余。

嵌入式 PC 配有两个独立的以太网接口，可用于 EtherCAT 电缆冗余。电缆冗余为布线提供了弹性空间。避免了由于断线或拔掉 LAN 电缆而导致的 EtherCAT 通信中断的情况。



附图 30: 为 EtherCAT 电缆冗余提供最小的配置。

电缆冗余无法拦截来自单个终端的干扰。

表 31: 电缆冗余，示例中配置的硬件。

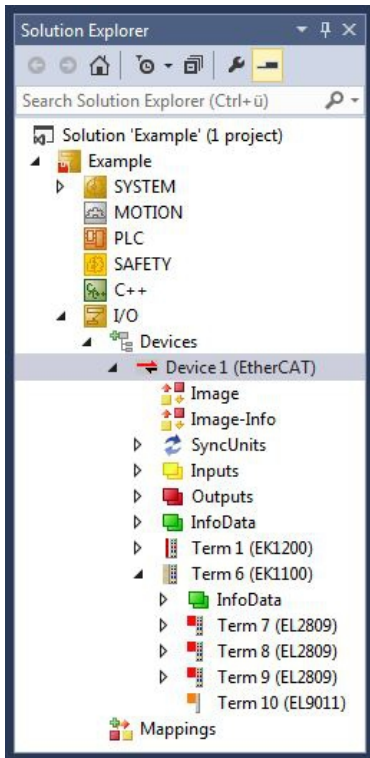
| 类型 | 描述 |
|---------------|---|
| CX51x0 嵌入式 PC | 是示例中的 EtherCAT 主站。 |
| 总线耦合器 EK1110 | 可以用来扩展一个 EtherCAT 网段，最长可达 100 米。 |
| EK1100 总线耦合器 | 总线耦合器将 EtherCAT 信号传递给连接的 EtherCAT 端子。 |
| EtherCAT 端子模块 | 任何数量的 EtherCAT 端子模块都可以连接到 CX51x0 嵌入式 PC 和总线耦合器。 |

要求:

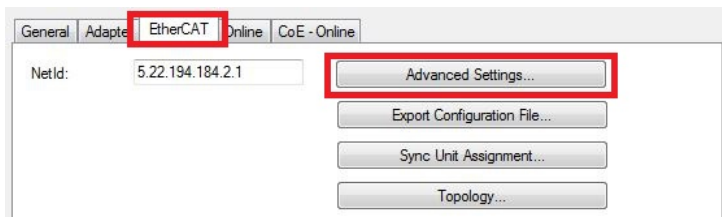
- 对于 TwinCAT 2，必须在嵌入式 PC 上安装并授权 TS622x | TwinCAT EtherCAT 冗余：
<https://www.beckhoff.com/TS622x>
- 在 TwinCAT 3 中，该补充程序已经包含在内，只需获得许可即可。
- 硬件布线为 EtherCAT 环（见图：EtherCAT 电缆冗余的最小配置），并在 TwinCAT 中添加。

按照以下方式配置 EtherCAT 电缆冗余：

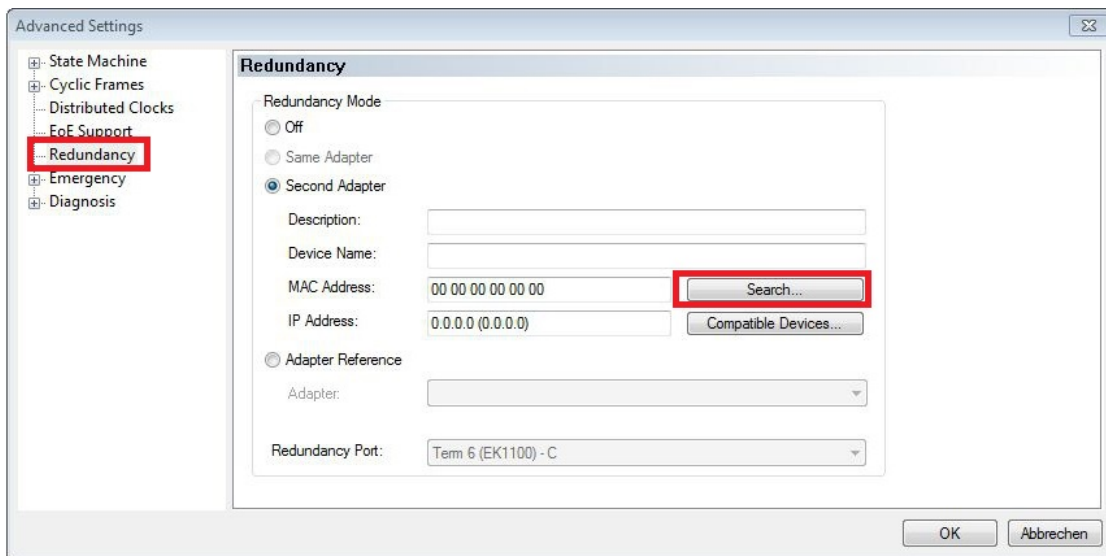
1. 在树状视图中，点击 EtherCAT 主站。



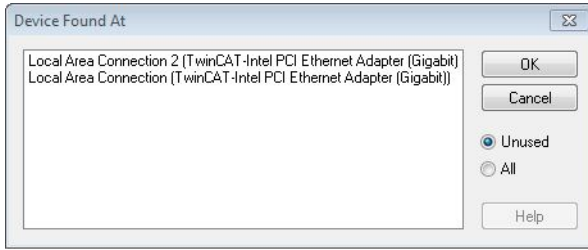
2. 点击EtherCAT选项卡，然后点击高级设置。



3. 点击左侧树状结构中的冗余。
4. 点击选项第二适配器，然后点击搜索按钮。



5. 根据嵌入式 PC 上的布线，选择适当的LAN连接。



6. 按下**确定**确认设置。

⇒ 你已经成功配置了电缆冗余。在**在线**选项卡下显示配置了电缆冗余的 EtherCAT 从站。

在**状态**下，显示各个 EtherCAT 从站的状态。例如，如果 EK1100 和 EK1110 总线耦合器之间的电缆连接中断，总线耦合器的状态就会改变。状态下出现“LINK_MIS B”和“LINK_MIS A”信息。

| No | Addr | Name | State | CRC |
|----|------|-----------------|--------------|-------|
| 1 | 1001 | Term 2 (EL2828) | OP | 0,0 |
| 2 | 1002 | Term 3 (EL2828) | OP | 0,0 |
| 3 | 1003 | Term 4 (EL2828) | OP | 0,0 |
| 4 | 1004 | Term 5 (EK1110) | OP LNK_MIS B | 0 |
| 5 | 1005 | Term 6 (EK1100) | OP LNK_MIS A | 0,0,0 |
| 6 | 1006 | Term 7 (EL2809) | OP | 0,0 |
| 7 | 1007 | Term 8 (EL2809) | OP | 0,0 |
| 8 | 1008 | Term 9 (EL2809) | OP | 0 |

尽管总线耦合器之间的连接中断，但与 EK1100 总线耦合器相连的 EtherCAT 端子模块没有显示故障。

如果电缆连接中断，而同一位置没有电缆冗余，则在状态下端子显示故障。

| No | Addr | Name | State | CRC |
|----|------|-----------------|--------------|-----|
| 1 | 1001 | Term 2 (EL2828) | OP | 0,0 |
| 2 | 1002 | Term 3 (EL2828) | OP | 0,0 |
| 3 | 1003 | Term 4 (EL2828) | OP | 0,0 |
| 4 | 1004 | Term 5 (EK1110) | OP LNK_MIS B | 0 |
| 5 | 1005 | Term 6 (EK1100) | INIT NO_COMM | 0,0 |
| 6 | 1006 | Term 7 (EL2809) | INIT NO_COMM | 0,0 |
| 7 | 1007 | Term 8 (EL2809) | INIT NO_COMM | 0,0 |
| 8 | 1008 | Term 9 (EL2809) | INIT NO_COMM | 0 |

7.6.6 使用一个硬件看门狗

功能块FB_PcWatchdog_BAPI在嵌入式 PC 上激活硬件看门狗。看门狗可以用于自动重新启动已进入无限循环的系统或 PLC 已经停止的系统。

bExecute= TRUE 且nWatchdogTimeS>= 1s 时，看门狗被激活。

一旦看门狗被激活，该功能块必须循环调用，并且间隔时间要比 nWatchdogTimeS 短，因为如果设定的时间小于 nWatchdogTimeS，嵌入式 PC 会自动重新启动。

注意

不需要的重新启动

一旦为 nWatchdogTimeS 设置的时间超时，看门狗就会重新启动嵌入式 PC。

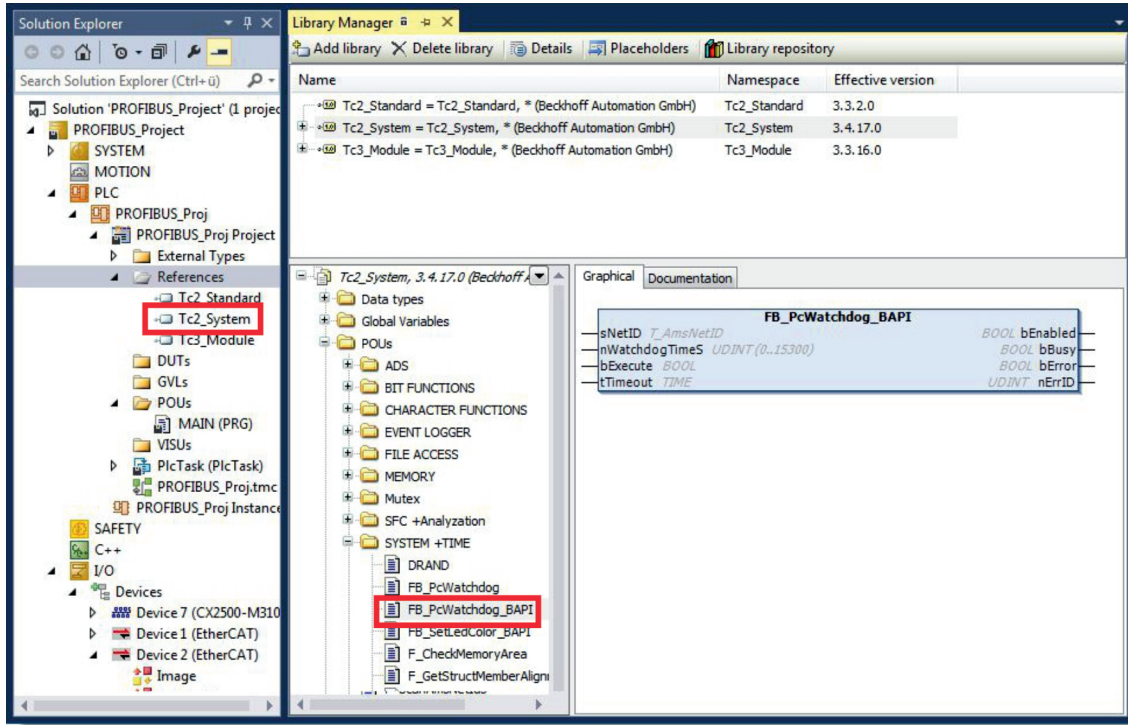
请注意这种行为。如果您使用断点，进行 PLC 复位或整体复位，停止 TwinCAT，切换到配置模式或激活配置，请禁用看门狗。

要求:

- Tc2_System 库。
- TwinCAT v3.1.0
- 一个先前在 TwinCAT 中创建的 PLC 项目。

在 TwinCAT 中定位功能块:

1. 在树状视图的 PLC > PLC 项目 > 引用下双击 Tc2_System。出现库管理器。



2. 在 Tc2_System > POU 下 > SYSTEM +TIME 下，点击功能块 FB_PcWatchdog_BAPI。

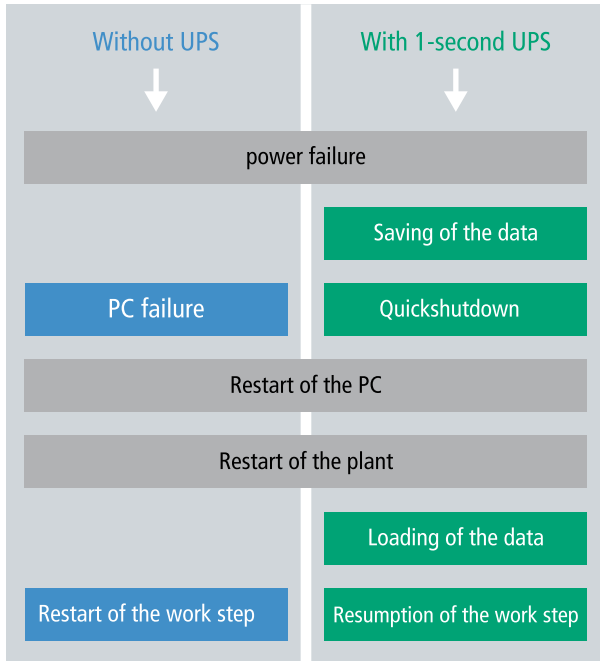
⇒ 之后，功能块的描述可以在文件选项卡下找到，或者在库描述中找到：。如有必要，可在稍后阶段通过库管理器中的添加库按钮安装 Tc2_System 库。

8 1 秒 UPS（持久性变量）

● 数据丢失

请仅使用 TwinCAT 控制 1 秒 UPS，且仅保存持久性数据，最大 1MB。如果超过这个范围，可能导致数据丢失或数据损坏。

1 秒 UPS 是一个 UltraCap 电容，在发生电源故障时继续为处理器供电。在此期间，可以保存持久性数据，在再次开机时可以使用。



附图 31: 在未配备和配备 1 秒 UPS 的情况下系统的行为。

由于 1 秒 UPS 是为整个使用寿命而设计，所以新设备的保持时间要长得多。电容器会随着时间推移而老化，且保持时间减少。因此，在整个使用寿命中，最多可以可靠地保存 1MB 的持久性数据。不要保存任何其他数据，且不要使用任何其他应用程序来控制 1 秒 UPS。

请注意，1 秒 UPS 不向 K-bus 或 E-bus 供电，且当 1 秒 UPS 启动时，其数据可能已经失效。另外，一旦 1 秒 UPS 被激活，现场总线系统（或以太网）可能不工作或不能正常工作。

表 32: 文件的存储位置和名称取决于 TwinCAT 版本。

| 开发环境 | 文件路径 | 文件名称 |
|-----------|------------------------|---|
| TwinCAT 2 | \\TwinCat\Boot\ | TCPLC_T_x.wbp TCPLC_T_x.wb~ (备份) 文件名中的 x 代表了运行时系统的编号。 |
| TwinCAT 3 | \\TwinCat\3.1\Boot\Plc | Port_85x.bootdata Port_85x.bootdata-old (备份) 文件名中的 x 代表了运行时系统的编号。 |

1 秒 UPS 的配置

- 对于 CX51x0, 检查 1 秒 UPS 在 BIOS 中是否激活或停用 (参见: [BIOS 设置 \[▶ 72\]](#))。
- 配置 Windows 写入过滤器, 并发出相应的写入权限, 以便能够保存持久性数据 (参见: [Windows 写入过滤器 \[▶ 73\]](#))。
- 将重要的数据 (如 PLC 中的计数器值) 声明为 VAR PERSISTENT。然后在 TwinCAT 中循环调用功能块 FB_S_UPS_CX51x0, 以控制 1 秒 UPS (参见: [FB S UPS CX51x0 \[▶ 73\]](#))。
- 在功能块中选择模式, 以便指定在电源故障的情况下应该如何应对。例如, 指定是否保存持久性数据和执行快速关机 (参见: [数据类型 \[▶ 75\]](#))。
- 随后, 可以检查变量的有效性, 并监测持久性变量是否被无误加载 (参见: [检查变量的有效性 \[▶ 75\]](#))。

示例项目:

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/CX51x0_HW/Resources/1937303563/.pro。

保存和加载持久性数据

持久性数据保存在存储卡上的 Port_85x.bootdata 文件中。在启动 PLC 时, Port_85x.bootdata 文件会从存储卡中加载, 在那里备份为 Port_85x.bootdata_old (备份), 然后再被删除。

直到系统关闭或 1 秒 UPS 被激活后, 才会写入另一个当前 Port_85x.bootdata 文件。

如果在启动嵌入式控制器时 Port_85x.bootdata 文件不存在, 则持久性数据无效, 将被删除 (标准设置)。因为 1 秒 UPS 是在嵌入式控制器启动期间激活的, 在那之后 TwinCAT PLC 才启动。在这种情况下, 不保存持久性数据, 因为系统无法确保有足够的缓冲时间来保存数据。

始终从 PLC 调用功能块, 并始终使用最快的任务来调用。在电源故障的情况下, 倍福建议不要调用应用程序的其余部分, 以确保有足够的时间来写入数据。

```
IF NOT FB_S_UPS_CX51x0.bPowerFailDetect THEN
    ;//Call programs and function blocks
END_IF
```

应用程序的其余部分会影响 CPU 负载, 而 CPU 负载反过来又影响着持久性数据的写入时间。

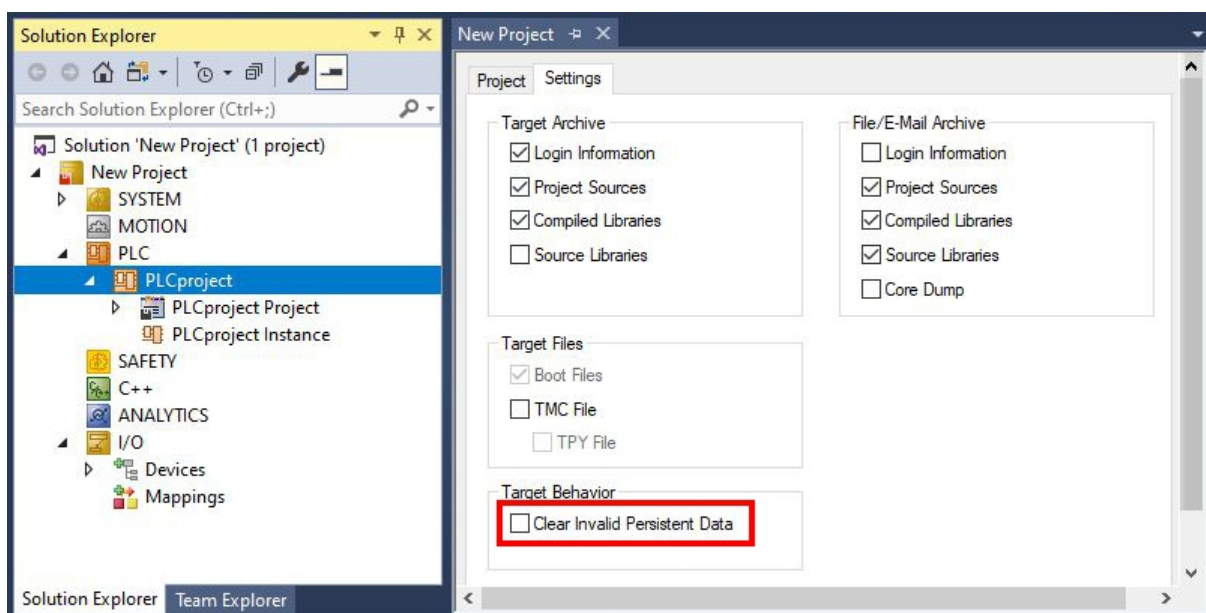
加载持久性数据备份

注册表设置可用于决定删除或使用备份文件。默认使用备份文件 (设置 0) :

```
[HKEY_LOCAL_MACHINE\SOFTWARE\Beckhoff\TwinCAT\Plc]"ClearInvalidPersistentData"= 0
```

如要删除备份文件, 注册表中 “ClearInvalidPersistentData” 的值必须设置为 1。

在 TwinCAT 中, 还可以在树状视图中左侧的 PLC 下指定是否使用备份文件。



附图 32: 加载持久性数据备份。TwinCAT 3 中的设置。

如果激活了清除无效持久性数据 (Clear Invalid Persistent Data) 选项, 备份文件将被删除。该设置对应于注册表项 1。

8.1 BIOS 设置

1 秒 UPS 可以通过 BIOS 开启或关闭。1 秒 UPS 的参数显示在以下菜单中, 必要时可以进行调整:

高级 > 电源控制器选项

| | | |
|-----------------|-----------------|--|
| 高级 | | |
| 引导器版本 | 1.00-23 | 启用/停用 UPS |
| 固件版本 | 1.00-77 | |
| 主板序列号 | 120003414250178 | |
| 主板制造时间 日期 (周.年) | 44.14 | |
| 主板启动计数 | 4711 | |
| 主板运行时间 | 1224 分钟 (20 小时) | |
| 电压 (最小/最大) | 5.00 V / 5.20 V | |
| 温度 (最小/最大) | 15 °C / 63 °C | |
| USB-端口电压 | [在 S3-5 中关闭] | |
| 看门狗定时器模式 | [兼容性模式] | |
| 1 秒不间断电源 (SUPS) | | |
| 启用 SUPS | [启用] | → ←: 选择屏幕 ↑ ↓: 选择项目 输入: 选择 +/-: 更改选项 F1: 一般帮助 F2: 之前数值 F3: 优化默认值 F4: 保存并退出 ESC: 退出 |
| 保持 Usb | [启用] | |
| 延迟 | 0 | |
| SUPS 固件版本 | | |
| 当前电源 | 线路 | |
| 电池负载水平 | 100% | |
| 电源故障计数器 | 42 | |

SUPS 启用

选项: 启用/停用

切换 1 秒 UPS 的开启或关闭。

保持 USB

选项: 启用/停用

在 UPS 模式下, 关闭 USB 端口的电源。

延迟

选项: 0...255秒

1 秒 UPS 充电的开始延迟。

SUPS 固件版本

固件版本

当前电源

电源的状态: 在线/电池

电池负载水平

充电状态百分比 (n% cap. (n={0...100})) 描述了 1 秒 UPS 的电量)

电源故障计数器

电压故障的次数

8.2 Windows 写入过滤器

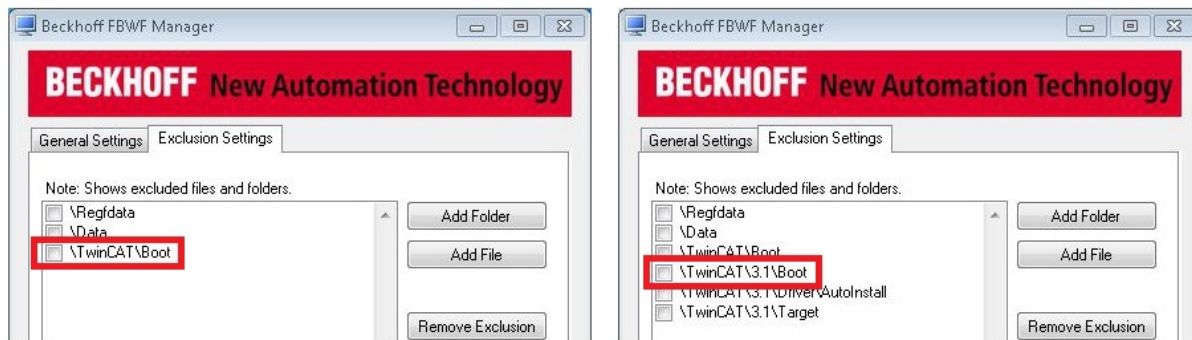
由于持久性数据存储在一个存储介质上，文件和路径必须可写入。如果使用 Windows 写入过滤器，Windows 分区会受到保护以防止写入访问操作，且持久性数据不会保存。

- 如果想要保存持久性数据，请关闭 EWF。
- FBWF 和 UWF 不必关闭，因为可以为目录 \Boot 定义一个例外。

对于 Windows CE 和 Windows Embedded Compact 7，没有使用 Windows 写入过滤器。

FBWF 例外列表

在默认情况下，当 FBWF 开启时，会自动创建一个例外列表。在这个列表中已经输入了 \Boot 目录。如果对例外列表进行了修改，请检查 FBWF 的配置。



附图 33: FBWF 例外列表，在 TwinCAT 2 (左侧) 和 TwinCAT 3 下。

持久性数据在 TwinCAT 2 中默认保存在 \TwinCAT\Boot 下，而在 TwinCAT 3 中默认保存在 \TwinCAT\3.1\Boot 下。

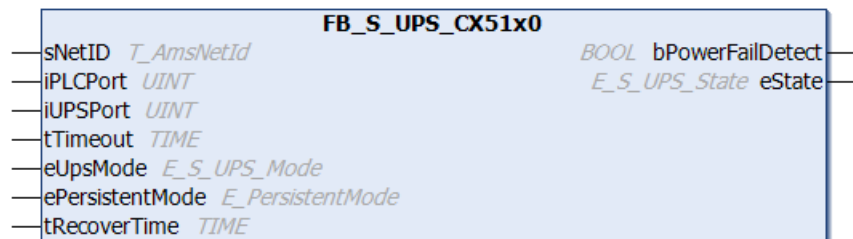
FBWF 可以通过倍福 FBWF 管理器进行配置。

8.3 FB_S_UPS_CX51x0

注意

数据丢失

在 1 秒 UPS 关闭控制器时，如果其他应用程序或 PLC 继续保持文件打开或写入文件，可能会发生文件错误。



对于 CX51x0，功能块 FB_S_UPS_CX51x0 用于从 PLC 控制 1 秒 UPS。如果可能，使用 FB_S_UPS_CX51x0 的默认值，并在 PLC 中循环调用该功能块。

在电源故障的情况下，1 秒 UPS 只能使用几秒钟，以保存持久的数据。数据必须以快速“持久模式”“SPDM_2PASS”来保存，尽管这可能会破坏实时性能。确保你配置了足够的路由器内存来保存持久性数据。

无论何种模式，无论是否保存了数据或执行了快速关机，在电容器完成放电后，1 秒 UPS 会关闭主板。

功能块模式

在存储持久性数据后，在 eSUPS_WrPersistData_Shutdown 模式 (标准设置) 中自动执行快速关机。

在 eSUPS_WrPersistData_NoShutdown 模式下，只保存持久性数据，不执行快速关机。

在 eSUPS_ImmediateShutdown模式下，立即执行快速关机，不保存数据。

在 eSUPS_CheckPowerStatus模式中，只对是否发生了电源故障进行检查。如果是这种情况，该功能块只有在 tRecoverTime (10s) 到期后才会切换回 PowerOK 状态。

输入

```
VAR_INPUT
  sNetID      : T_AmsNetId:= ''; (* '' = local netid *)
  iPLCPort    : UINT; (* PLC Runtime System for writing persistent data *)
  iUPSPort    : UINT := 16#588; (* Port for reading Power State of UPS *)
  tTimeout    : TIME := DEFAULT_ADS_TIMEOUT; (* ADS Timeout *)
  eUpsMode    : E_S_UPS_Mode := eSUPS_WrPersistData_Shutdown; (* UPS mode (w/
  wo writing persistent data, w/wo shutdown) *)
  ePersistentMode : E_PersistentMode := SPDM_2PASS; (* mode for writing persistent data *)
  tRecoverTime : TIME := T#10s; (* ON time to recover from short power failure in mode eSUPS_Wr
  PersistData_NoShutdown/eSUPS_CheckPowerStatus *)
END_VAR
```

| 名称 | 类型 | 描述 |
|-----------------|------------------|---|
| sNetID | T_AmsNetId | 控制器的 AmsNetID |
| iPLCPort | UINT | PLC 运行系统的端口号（第一个 PLC 运行时为 851，第二个 PLC 运行时为 852...）。如果没有指定端口号，该功能块随后自动确定 PLC 运行时的端口。 |
| iUPSPort | UINT | 读取 UPS 状态的端口号。默认值为 16#588 |
| tTimeout | TIME | 写入持久性数据或快速关机超时。 |
| eUpsMode | E_S_UPS_Mode | eUpsMode 定义了是否要写入持久性数据以及是否要进行快速关机。默认值为 eSUPS_WrPersistData_Shutdown，即保存持久性数据后，立即自动执行快速关机。 |
| ePersistentMode | E_PersistentMode | 写入持久性数据的模式。默认值为 SPDM_2PASS。 |
| tRecoverTime | TIME | 在不发生快速关机的 UPS 模式下，UPS 恢复到 PowerOK 状态的时间。tRecoverTime 必须大于 UPS 的最大充电时间，否则在短时连续电源故障的情况下，UPS 可能会放电过多，这可能导致充电量不足以存储持久性数据。 |

输出

```
VAR_OUTPUT
  bPowerFailDetect : BOOL; (* TRUE while powerfailure is detected *)
  eState           : E_S_UPS_State := eSUPS_PowerOK; (* current ups state *)
END_VAR
```

| 名称 | 类型 | 描述 |
|------------------|---------------|--------------------------------|
| bPowerFailDetect | BOOL | 电源故障时为 TRUE。如果电源电压存在，则为 FALSE。 |
| eState | E_S_UPS_State | 功能块的内部状态 |

全局变量

```
VAR_GLOBAL
  eGlobalSupState : E_S_UPS_State; (*current ups state*)
END_VAR
```

| 名称 | 类型 | 描述 |
|-----------------|---------------|-----------------------------|
| eGlobalSupState | E_S_UPS_State | 作为 VAR_OUTPUT 全局副本的功能块的内部状态 |
| eState | E_S_UPS_State | 关于数值，参见 E_S_UPS_State |

要求

| 开发环境 | 目标平台 | 硬件 | 要包括的 PLC 库 |
|--------------------|--------|---------|------------|
| TwinCAT v3.1 B4016 | CX51x0 | 1 秒 UPS | Tc2_SUPS |

8.4 数据类型

E_S_UPS_Mode

通过在功能块中选择的模式，可以指定在电源故障的情况下应该如何应对。

```
eSUPS_WrPersistData_Shutdown: Writing of persistent data and then a QuickShutdown
eSUPS_WrPersistData_NoShutdown: Only writing of the persistent data (no QuickShutdown)
eSUPS_ImmediateShutdown: Only QuickShutdown (no writing of persistent data)
eSUPS_CheckPowerStatus: Only check status (neither writing of persistent data nor a QuickShutdown)
```

E_S_UPS_State

可以用 E_S_UPS_State 读取功能块的内部状态。

```
eSUPS_PowerOK:
in all modes: Power supply is OK

eSUPS_PowerFailure:
in all modes: Power supply is faulty (only shown for one PLC cycle)

eSUPS_WritePersistentData:
in mode eSUPS_WrPersistData_Shutdown: Writing of persistent data is active
in mode eSUPS_WrPersistData_NoShutdown: Writing of persistent data is active

eSUPS_QuickShutdown:
in mode eSUPS_WrPersistData_Shutdown: QuickShutdown ist active
in Mode eSUPS_ImmediateShutdown: QuickShutdown is active

eSUPS_WaitForRecover:
in mode eSUPS_WrPersistData_NoShutdown: Wait for the reestablishment of the power supply
in mode eSUPS_CheckPowerStatus: Wait for the reestablishment of the power supply

eSUPS_WaitForPowerOFF:
in mode eSUPS_WrPersistData_Shutdown: Wait for switching off of the PC by the UPS
in mode eSUPS_ImmediateShutdown: Wait for switching off of the PC by the UPS
```

8.5 检查变量的有效性

对于 TwinCAT 2，可以读取隐式结构 SystemInfoType.bootDataFlags，以确定持久性数据的有效性（参见：[系统信息类型 \[175\]](#)）。

对于 TwinCAT 3，隐含变量 PlcAppSystemInfo.BootDataLoaded 和 PlcAppSystemInfo.OldBootData 可用于确定持久性数据的有效性（参见：）。

8.5.1 系统信息类型

```
TYPE SYSTEMINFOTYPE
STRUCT
runTimeNo :BYTE;
projectName :STRING(32);
numberOfTasks :BYTE;
onlineChangeCount :UINT;
bootDataFlags :BYTE;
systemStateFlags :WORD;
END_STRUCT
END_TYPE
```

runTimeNo: 指定运行时系统的编号 (1...4)。

projectName: 项目名称为 STRING。

numberOfTasks: 运行时系统中包含的任务数量 (最多 4 个)。

onlineChangeCount: 自上次完整下载以来的在线变化数量。

bootDataFlags: 加载后引导数据的状态 (RETAIN 和 PERSISTENT)。上面四位表示持久性数据的状态，而下面四位表示保留数据的状态。

| 位号 | 描述 |
|----|--|
| 0 | RETAIN 变量: LOADED (无错误) |
| 1 | RETAIN 变量: INVALID (因为没有有效的数据, 所以加载了备份副本) |
| 2 | RETAIN 变量: REQUESTED (应加载 RETAIN 变量, TwinCAT 系统控制中的一个设置) |
| 3 | 保留 |
| 4 | PERSISTENT 变量: LOADED (无错误) |
| 5 | PERSISTENT 变量: INVALID (因为没有有效的数据, 所以加载了备份副本) |
| 6 | 保留 |
| 7 | 保留 |

systemStateFlags: 保留。

当关闭 TwinCAT 时, PERSISTENT 和 RETAIN 数据被写入硬盘上的两个文件中。该路径可以在 TwinCAT 系统控制中通过 TwinCAT 系统属性 (PLC 选项卡) 来指定。标准设置是 “<Drive>:\TwinCAT\Boot”。这些文件都有一个固定的名称和固定的扩展:

| 文件名称 | 描述 |
|---------------|---------------------------------|
| TCPLC_P_x.wbp | 启动项目 (x=运行时系统的编号) |
| TCPLC_S_x.wbp | 打包的源代码 (x=运行时系统的编号) |
| TCPLC_R_x.wbp | RETAIN 变量 (x=运行时系统的编号) |
| TCPLC_T_x.wbp | PERSISTENT 变量 (x=运行时系统的编号) |
| TCPLC_R_x.wb~ | RETAIN 变量的备份副本 (x=运行时系统的编号) |
| TCPLC_T_x.wb~ | PERSISTENT 变量的备份副本 (x=运行时系统的编号) |

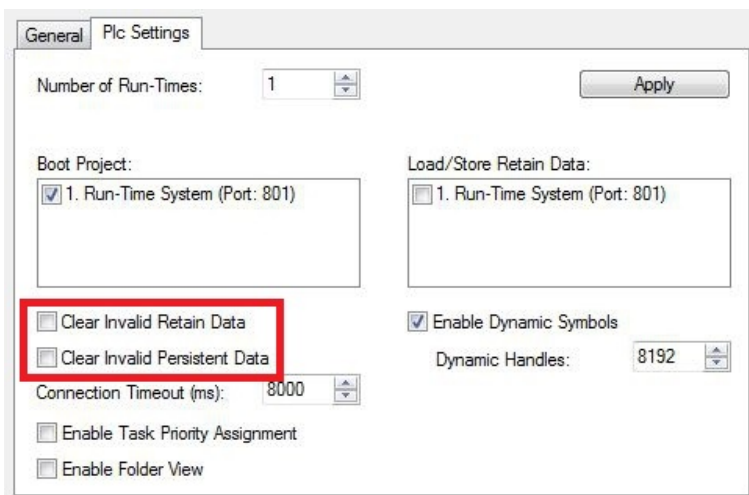
如果持久变量或保留变量未加载, 例如因为变量无效, 则默认加载备份文件。在这种情况下, PLC 中 bootDataFlags 的第 1 位 (用于 RETAIN 变量) 和/或第 5 位 (用于 PERSISTENT 变量) 被设置。

注册表设置可用于决定删除或使用备份文件。默认使用备份文件 (设置 0)。如果要删除备份文件, “ClearInvalidRetainData” 或 “ClearInvalidPersistentData” 的值必须在注册表中设置为 1:

```
[HKEY_LOCAL_MACHINE\SOFTWARE\Beckhoff\TwinCAT\Plc]
"ClearInvalidRetainData"=dword:00000000
"ClearInvalidPersistentData"=dword:00000000
```

“ClearInvalidRetainData” 或 “ClearInvalidPersistentData” 的值必须设置为 1。

是否使用备份文件也可以在 TwinCAT 系统管理器左侧树状结构中的 PLC > PLC 下设置:



如果在系统管理器中设置了清除无效的保留数据或清除无效的持久性数据选项, 备份文件将被删除。对应于注册表项 1。

| 开发环境 | 目标平台 | 要链接的 PLC 库 |
|-------------------------------|---------------|---------------|
| TwinCAT v2.7.0 | PC 或 CX (x86) | PLCSystem.Lib |
| TwinCAT v2.8.0 | PC 或 CX (x86) | TcSystem.Lib |
| TwinCAT v2.10.0 Build >= 1301 | CX (ARM) | TcSystem.Lib |

8.5.2 PlcAppSystemInfo

每个 PLC 都包含一个类型为 ‘PlcAppSystemInfo’ 的实例，名称为 ‘_AppInfo’。

相应的命名空间是 ‘TwinCAT_SystemInfoVarList’。例如，在库中使用时，必须指定这一点。

```

TYPE PlcAppSystemInfo
STRUCT
  ObjId          : OTCID;
  TaskCnt        : UDINT;
  OnlineChangeCnt : UDINT;
  Flags          : DWORD;
  AdsPort        : UINT;
  BootDataLoaded : BOOL;
  OldBootData    : BOOL;
  AppTimestamp   : DT;
  KeepOutputsOnBP : BOOL;
  ShutdownInProgress : BOOL;
  LicensesPending : BOOL;
  BSODOccured    : BOOL;

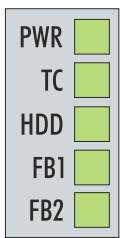
  TComSrvPtr     : ITCOMObjectServer;

  AppName        : STRING(63);
  ProjectName    : STRING(63);
END_STRUCT
END_TYPE
    
```

| | |
|---------------------------|---|
| ObjId | PLC 项目实例的对象 ID |
| TaskCnt | 运行时系统中的任务数 |
| OnlineChangeCnt | 自上次完整下载以来的在线修改次数 |
| 标记 | 保留 |
| AdsPort | PLC 应用程序的 ADS 端口 |
| BootDataLoaded | PERSISTENT 变量: LOADED (无错误) |
| OldBootData | PERSISTENT 变量: INVALID (由于没有有效的文件，所以加载了备份副本) |
| AppTimestamp | 编译 PLC 应用程序的时间 |
| KeepOutputsOnBP | 该标志可以设置，并防止在达到断点时输出被清零。在这种情况下，任务继续运行。只有 PLC 代码的执行被中断。 |
| ShutdownInProgress | 如果 TwinCAT 系统正在关闭，该变量的值为 TRUE。TwinCAT 系统的某些部分可能已经关闭。 |
| LicensesPending | 如果尚未验证所有许可证加密狗提供的许可证，这个变量的值为 TRUE。 |
| BSODOccured | 如果 Windows 处于 BSOD 状态，该变量的值为 TRUE。 |
| TComSrvPtr | 指向 TcCOM 对象服务器的指针 |
| AppName | TwinCAT 生成的名称，其中包含端口。 |
| 项目名称 | 项目名称 |

9 错误处理和诊断

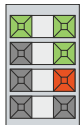
9.1 诊断 LED

| 显示 | LED | 含义 |
|---|-----|---|
|  | PWR | 电源 如果设备连接到电源装置上，并且装置打开，则电源 LED 灯亮起绿色。 Bootloader 启动，且运行无误（红黄两色亮起一秒）。 |
| | TC | TwinCAT 状态 LED TwinCAT 处于运行模式（绿色） TwinCAT 处于停止模式（红色） TwinCAT 处于配置模式（蓝色） PLC 的错误或崩溃（黄色）。仅适用于 TwinCAT 3 |
| | HDD | 读/写 CFast 卡 （红色）表示对 CFast 卡的访问正在进行。 |
| | FB1 | 现场总线的状态 LED1（其功能在现场总线接口下说明） |
| | FB2 | 现场总线的状态 LED2（其功能在现场总线接口下说明） |

9.1.1 K-bus

电源单元检查所连接的总线端子是否有错误。如果没有错误，红色 LED “K-bus ERR” 熄灭。如果存在总线终端错误，红色 LED “K-bus ERR” 会闪烁。

表 33: K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。

| 显示 | LED | 含义 |
|---|-----------|--|
|  | Us 24V | 基本 CPU 模块的电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。 |
| | Up 24V | 端子总线电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。 |
| | K-BUS RUN | 诊断 K-bus。绿色 LED 灯亮起，以表示无故障运行。“无错误”意味着与现场总线系统的通信也在运行。 |
| | K-BUS ERR | 诊断 K-bus。红色 LED 灯闪烁，表示出现错误。红色 LED 灯以两种不同的频率闪烁。 |

闪烁的频率和数量可以用来确定错误代码和错误参数。一个错误由 “K-bus ERR” LED 灯按特定顺序显示。

表 34: K-bus ERR LED, 通过 LED 指示故障的序列。

| 顺序 | 含义 |
|---------|------------|
| 快速闪烁 | 启动序列 |
| 第一个慢速序列 | 错误代码 |
| 无显示 | 暂停，LED 灯熄灭 |
| 第二个慢速序列 | 错误代码参数 |

计算红色 LED K-bus ERR 的闪烁频率，以确定错误代码和错误参数。在错误参数中，脉冲数显示错误发生前最后一个总线终端的位置。被动总线终端，如电源馈电终端，不包括在计数中。

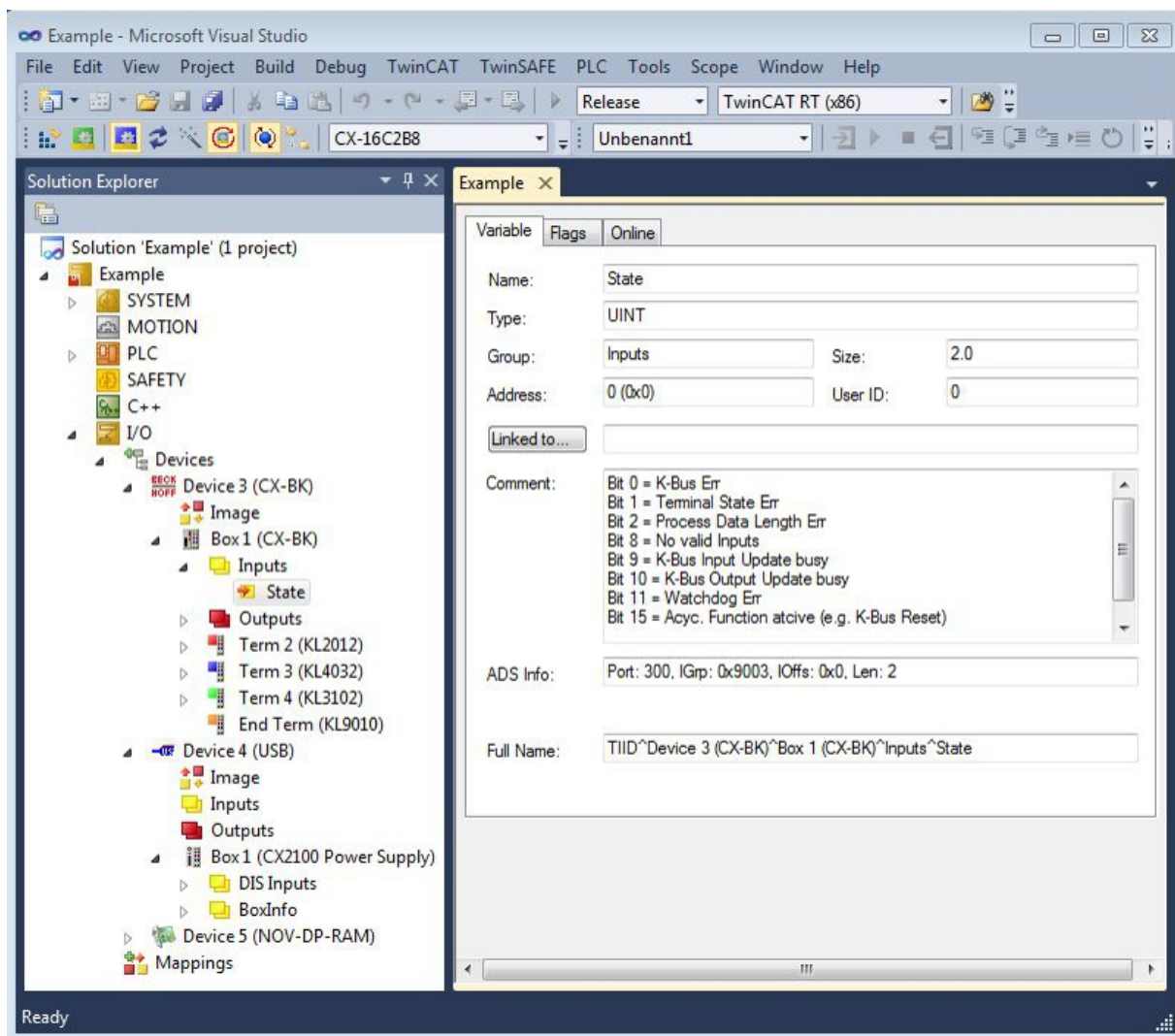
表 35: K-BUS ERR LED, 故障描述和故障排除。

| 错误代码 | 错误代码参数 | 描述 | 补救措施 |
|------------|--------|----------------------------|--|
| 持续性的、连续的闪烁 | | EMC 问题。 | <ul style="list-style-type: none"> 检查电源是否有欠电压或过电压的峰值。 实施 EMC 措施。 如果出现了 K-bus 错误, 可以通过重新启动电源 (通过关闭然后再打开) 来定位 |
| 3 个脉冲 | 0 | K-bus 命令错误。 | <ul style="list-style-type: none"> 未插入总线端子。 其中一个总线端子有问题: 将连接的总线端子数量减半, 检查其余的总线端子是否还存在错误。重复这一程序, 直到找到有问题的总线端子。 |
| 4 个脉冲 | 0 | K-bus 数据错误, 电源装置后面断开。 | 检查总线终端 9010 是否已连接。 |
| | n | 总线终端 n 后面断开 | 检查电源装置后的总线端子 n+1 是否连接正确; 如有必要进行更换。 |
| 5 个脉冲 | n | 与总线终端 n 的寄存器通信中的 K-bus 错误。 | 替换位置 n 处的总线终端。 |
| 6 个脉冲 | 0 | 初始化时出错。 | 替换嵌入式 PC。 |
| | 1 | 内部数据错误。 | 嵌入式 PC 的硬件复位 (关闭并重新开启)。 |
| | 8 | 内部数据错误。 | 嵌入式 PC 的硬件复位 (关闭并重新开启)。 |
| 7 个脉冲 | 0 | 设定的过程数据长度和实际配置不一致。 | 检查配置和总线端子是否一致。 |

对于某些错误, 即使错误已纠正, LED “K-BUS ERR” 也不会熄灭。在错误纠正后, 关闭电源装置的电源, 并再次打开, 以关闭 LED。

状态变量

在 TwinCAT 中，总线耦合器下设有状态变量，用于 K-bus 诊断。



附图 34: 用于 TwinCAT 下的错误处理和诊断的状态变量。

如果该值为“0”，则 K-bus 同步运行，且没有错误。如果数值 <> “0”，可能存在故障，或也可能只是表明 K-bus 周期比任务长。在这种情况下，它将不再与任务同步。任务时间应快于 100 ms。建议任务时间小于 50 ms。K-bus 的更新时间通常在 1 到 5 ms 之间。

表 36: 状态变量值的描述。

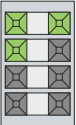
| 位 | 描述 |
|------|-------------------------------|
| 位 0 | K-bus 错误。 |
| 位 1 | 终端配置从启动后已更改。 |
| 位 2 | 过程镜像的长度不匹配。 |
| 位 8 | (仍然) 没有有效的输入。 |
| 位 9 | K-bus 输入更新尚未完成。 |
| 位 10 | K-bus 输出更新尚未完成。 |
| 位 11 | 看门狗。 |
| 位 15 | 非周期性 K-bus 功能激活 (如 K-bus 复位)。 |

如果存在 K-bus 错误，可通过 IOF_DeviceReset 功能块 (在 TcIoFunctions.lib 中) 复位。

9.1.2 E-bus

电源单元检查连接的 EtherCAT 端子。在 E-bus 模式下，“L/A” LED 灯点亮。在数据传输过程中，“L/A” LED 闪烁。

表 37: K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。

| 显示 | LED | 含义 | |
|--|---------|--------------------------------|------------------|
| Us 24 V  Up 24 V L/A | Us 24V | 基本 CPU 模块的电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。 | |
| | Up 24 V | 端子总线电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。 | |
| | L / A | 熄灭 | E-bus 未连接。 |
| | | 点亮 | E-bus 已连接/无数据通信。 |
| 闪烁 | | E-bus 已连接/E-bus 存在数据通信。 | |

9.2 故障

另请参考安全说明部分。

可能出现的故障及其纠正措施

| 故障 | 原因 | 措施 |
|------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|
| 开启嵌入式控制器后未工作 | 嵌入式控制器无电源 其他原因 | 1. 检查保险丝 2. 测量电源电压，检查连接，致电倍福支持部门 |
| 嵌入式控制器不能完全启动 | 硬盘损坏（例如由于软件运行时关机），设置有误，其他原因 | 检查设置，致电倍福支持部门 |
| 计算机启动，软件启动，但控制装置不能正常运行 | 故障原因在于软件或嵌入式控制器以外的装置部件 | 致电设备或软件制造商。 |
| μSD 卡访问错误 | microSD 卡故障，插槽故障 | 使用不同的 microSD 卡检查插槽。 致电倍福支持部门 |
| 嵌入式控制器只能部分或暂时工作 | 嵌入式控制器中存在有缺陷的组件 | 致电倍福支持部门 |

在联系倍福售后或支持部门之前，请记录以下信息：

1. 准确的设备 ID: CXxxxx-xxxx
2. 序列号/BTN
3. 硬件版本
4. 任何接口 (N030、N031、B110...)
5. 所用 TwinCAT 版本
6. 所用任何组件/软件

所在国家的支持/售后部门将以最快速度予以回复。因此，请联系您的区域联系人。关于详细信息，请参考我们的网站：<https://www.beckhoff.com> 或咨询您的分销合作伙伴。

10 维护和保养

10.1 更换电池

注意

爆炸的风险

如果电池插入不正确，可能会发生爆炸并损坏嵌入式 PC。
请仅使用原装电池，并确保正负极正确插入。

电池必须每 5 年更换一次。备用电池可从倍福售后部门订购。在嵌入式 PC 中，使用了 CR2032 电池（3V，225 mAh）。

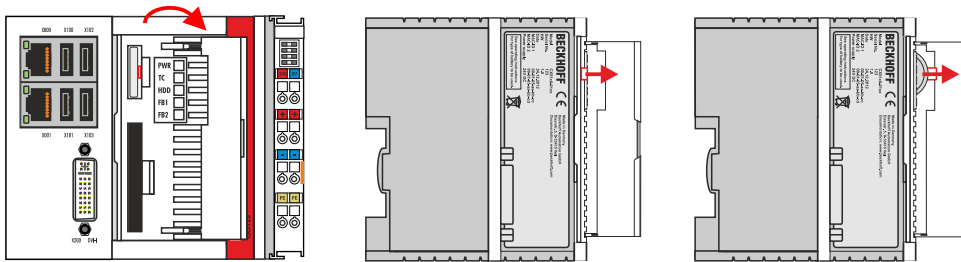
电池仓在前盖板下面。电池储存了时间和日期。如果取出电池，时间和日期将重置。请注意硬件和软件配置的这种特性，并在更换电池后在 BIOS 中重置时间和日期。所有其他的 BIOS 设置保持不变，并被保留。

要求：

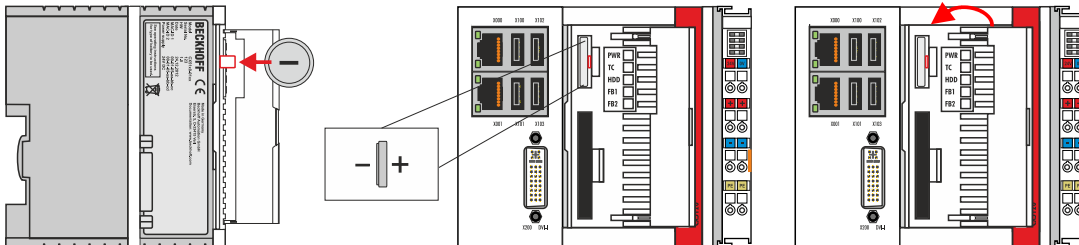
- 嵌入式 PC 关机并断电。

按以下方法更换电池：

1. 打开前盖板。
2. 小心地把电池从托架内拉出。



3. 将新电池推入电池仓。负极指向左侧的 DVI-I 接口。



⇒ 电池更换完成。关闭前盖板，并在 BIOS 中重置日期和时间。

11 拆卸及报废

11.1 拆除电缆

注意

电压

如果在拆卸过程中打开了电源，可能会导致嵌入式 PC 损坏。在拆卸过程中，关闭嵌入式 PC 的电源。

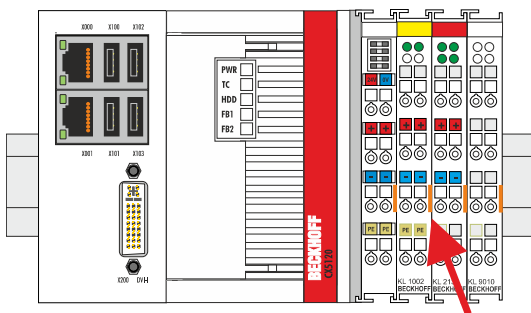
在拆卸嵌入式 PC 之前，请关闭嵌入式 PC 并关闭电源。之后，方可拆除所有电缆。同时，从电源端子之后的第一个端子处拆除所有电缆。

要求：

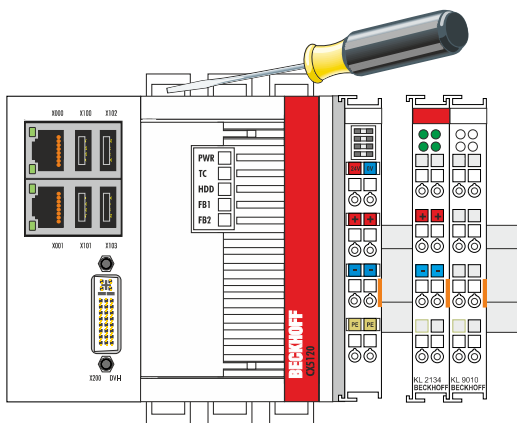
- 关闭软件并关闭嵌入式 PC。
- 关闭电源。

按以下方法拆除电缆：

1. 从嵌入式 PC 上拆下电缆。
2. 从电源端子旁边的第一个端子上拆下接线。
3. 拉动橙色的带子，将电源端子后的第一个端子向前拉，将其拆下。



⇒ 在下一步中，可以将嵌入式 PC 从 DIN 导轨上拆下来，并进行拆卸。



11.2 拆卸嵌入式 PC

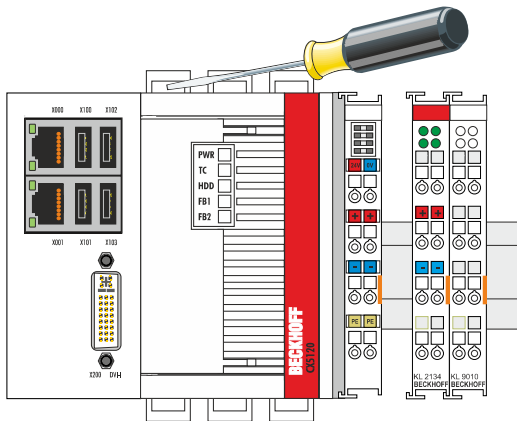
本章介绍了如何拆卸嵌入式 PC 并将其从安装导轨上拆下。

要求：

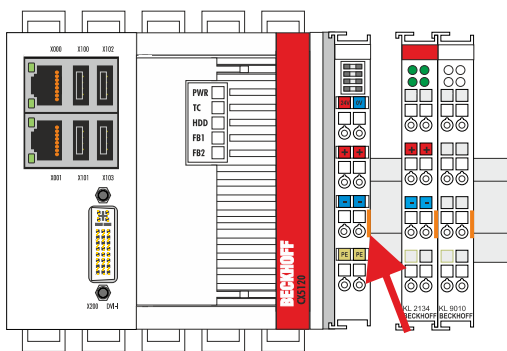
- 所有电缆都已从嵌入式 PC 上拆下。

按以下方法拆卸嵌入式 PC：

1. 用螺丝刀将锁扣向外推，释放 DIN 导轨安装配件。



2. 拉开电源端子上的橙色带子，轻轻地将设备从 DIN 导轨上拆下。



⇒ 已成功地拆下嵌入式 PC。

处理

设备必须完全拆解，以进行处理。电子元件必须按照国家电子废物法规进行处理。

12 技术数据

表 38: 技术数据、外形尺寸和重量。

| | CX5120 | CX5130 | CX5140 |
|------------------|-------------------------|-------------------------|----------|
| 外形尺寸 (W x H x D) | 122 mm x 100 mm x 92 mm | 142 mm x 100 mm x 92 mm | |
| 重量 | 约 975 g | 约 1095 g | 约 1095 g |

表 39: 技术数据, 常规数据。

| 技术数据 | CX5120 | CX5130 | CX5140 |
|------------------|---|--|------------------------------------|
| 处理器 | Intel® Atom™ E3815 1.46 GHz, 单核 | Intel® Atom™ E3827 1.75 GHz, 双核 | Intel® Atom™ E3845 1.91 GHz, 四核 |
| 主内存 | 2 GB DDR3-RAM | 4 GB DDR3-RAM | 4 GB DDR3-RAM |
| 闪存 | CFast 卡插槽 (不含卡) 和 MicroSD 卡插槽 | | |
| 持久性内存 | 集成 1 秒 UPS (CFast 卡上可保存 1 MB 数据) | | |
| 电源 | 24 V DC (-15 %/+20 %) | | |
| 最大功耗 | 11 W | 14 W | 16 W |
| 最大功耗 (包括 UPS 充电) | 18 W | 20 W | 23 W |
| 绝缘强度 | 500 V (电源/内部电子元件) | | |
| 操作系统 | Microsoft Windows Embedded Compact 7 Microsoft Windows Embedded Standard 7 P Microsoft Windows 10 IoT Enterprise LTSB | | |
| 控制软件 | TwinCAT 2 PLC Runtime, NC PTP Runtime, NC I Runtime TwinCAT 3 | | |
| 安全元件 | fTPM 2.0 (需要 UEFI BIOS 和 64 位 Windows 10 1809 或更高版本) | | |
| 诊断 LED | 1 x 电源, 1 x TC 状态, 1 x 闪存存取, 2 x 总线状态 | | |
| 时钟 | 电池供电的内置时钟, 用于显示时间和日期 (电池可更换) | | |
| 认证 | CE、UL, 订购 CX2900-0107 选件后, 可支持: ATEX、IECEX、cFMus | CE、UL、DIN VDE, 订购 CX2900-0107 选件后, 可支持: ATEX、IECEX、cFMus | |

表 40: 技术数据, I/O 端子模块。

| 技术数据 | 描述 |
|------------------|--------------------------------|
| I/O 连接 | 通过电源端子模块 (E-bus 或 K-bus, 自动识别) |
| I/O 端子模块的电源 | 最大 2 A |
| 电源触点电流负载 | 最大 10 A |
| K-bus 上的过程数据 | 最大 2048 字节输入和 2048 字节输出 |
| 端子模块最大数量 (K-bus) | 64 (通过 K-bus 扩展可达 255) |
| 端子模块最大数量 (E-bus) | 最多 65534 个端子模块。 |

表 41: 技术数据, 环境条件。

| 技术数据 | 描述 |
|---------|--|
| 运行环境温度 | -25 °C ... +60 °C |
| 存储环境温度 | -40 °C ... +85 °C 参见注释: |
| 相对湿度 | 95 %, 无冷凝水 |
| 抗振性 | 10 次扫频, 3 轴 10 Hz < f < 58.1 Hz, 位移 0.15 mm, 恒定振幅 58.1 Hz < f < 500 Hz, 加速度 2 g (~ 20 m/s ²), 恒定振幅 符合 EN 60068-2-6 标准 |
| 耐冲击性 | 每个方向 1000 次冲击, 3 轴 15 g, 11 ms 符合 EN 60068-2-27 标准 |
| EMC 抗干扰 | 符合 EN 61000-6-2 标准 |
| EMC 辐射 | 符合 EN 61000-6-4 标准 |
| 防护等级 | IP 20 |

表 42: 技术数据, 显卡规格。

| 技术数据 | CX5120 | CX5130 | CX5140 |
|-----------|--------------------|--------------------|--------------------|
| 处理器显卡 | Intel® HD Graphics | Intel® HD Graphics | Intel® HD Graphics |
| 显卡内存 | 256 MB (共享内存) | | |
| 基准时钟频率 | 400 MHz | 542 MHz | 542 MHz |
| 最大突发频率 | 400 MHz | 792 MHz | 792 MHz |
| Shader 型号 | 5.0 | | |
| DirectX | 11 | | |
| OpenGL | 4.0 | | |

表 43: 技术数据, 接口。

| 技术数据 | 描述 |
|-------|---|
| LAN | 2 x RJ 45 接口, 10/100/1000 Mbit/s |
| USB | 4 x USB 2.0 接口, 每个接口额定电流为 500 mA, A 型 |
| DVI-I | 显示器分辨率 (像素): 640 x 480 到 1920 x 1200 |

表 44: 技术数据, 可选接口。

| 技术数据 | 描述 |
|-------------|--|
| DVI-D | 显示器分辨率 (像素): 640 x 480 到 1920 x 1200 |
| DisplayPort | 显示器分辨率 (像素): 最大 2560x1600 |
| RS232 | D-Sub 连接器, 9 针 电气隔离 500V |
| RS422/RS485 | D-Sub 连接器, 9 针 电气隔离 500V |
| EtherCAT 从站 | 2 x RJ 45 接口, EtherCAT IN 和 OUT 100 Mbaud |
| PROFIBUS | D-sub 连接器, 9 针 9.6 kbaud 至 12 Mbaud |
| CANopen | D-sub 连接器, 9 针 10 kbaud 至 1,000 kbaud |
| PROFINET RT | 2 x RJ-45 交换机 |

还请参阅有关此

■ 运输和存储 [▶ 13]

13 附录

13.1 附件

表 45: MicroSD 卡。

| 订单号 | 描述 |
|-------------|------------------|
| CX1900-0122 | 512 MB MicroSD 卡 |
| CX1900-0132 | 16 GB MicroSD 卡 |

表 46: CFast 卡

| 订购号 | 描述 |
|-------------|--------------------------------|
| CX2900-0026 | 20 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围 |
| CX2900-0038 | 40 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围 |
| CX2900-0040 | 80 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围 |
| CX2900-0042 | 160 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围 |

表 47: CX 系统备用电池。

| 订购号 | 描述 |
|-------------|---|
| CX1900-0102 | 备用电池, 适用于 CX10x0、CX50x0、CX51x0、CX5110-01xx-9020、CX52x0、CX56x0、CX90x0、CX20xx 和 CX8100 - CR2032 型扣式锂电池, 3V/225 mAh |

表 48: 其他备件。

| 订购号 | 描述 |
|-------------|--|
| CX2900-0108 | 用于 CX51x0、CX52x0 和 CX56x0 的透明标志条, 可单独贴标, 每包 20 个 |

13.2 认证

美国的 FCC 认证

FCC: 联邦通信委员会无线电频率干扰声明

本设备已经过测试，符合 FCC 规则第 15 部分规定的 A 类数字设备限制。这些限制旨在为设备在商业环境中运行时提供合理的保护，防止有害干扰。本设备会产生、使用并能辐射无线电频率能量，如果不按照说明手册安装和使用，可能会对无线电通信造成有害干扰。在住宅区操作本设备可能会造成有害干扰，在这种情况下，用户将被要求纠正干扰，费用自理。

加拿大的 FCC 认证

FCC: 加拿大通知

本设备没有超过加拿大通信部《无线电干扰条例》中所述的 A 类辐射限制。

13.3 技术支持和服务

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

下载搜索器

我们的下载搜索器包含我们供您下载的所有文件。您可以通过它搜索我们的应用案例、技术文档、技术图纸、配置文件等等。

可供下载的文件格式多种多样。

倍福分公司和代表处

若需要倍福产品的本地支持和服务，请联系倍福分公司或代表处！

倍福遍布世界各地的分公司和代表处地址可在倍福官网上找到：<http://www.beckhoff.com.cn>

该网页还提供更多倍福产品组件的文档。

倍福技术支持

技术支持部门为您提供全面的技术援助，不仅帮助您应用各种倍福产品，还提供其他广泛的服务：

- 技术支持
- 复杂自动化系统的设计、编程和调试
- 以及倍福系统组件的各种培训课程

热线电话： +49 5246 963-157

电子邮箱： support@beckhoff.com

倍福售后服务

倍福服务中心提供所有售后服务：

- 现场服务
- 维修服务
- 备件服务
- 热线服务

热线电话： +49 5246 963-460

电子邮箱： service@beckhoff.com

倍福公司总部

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Huelshorstweg 20

33415 Verl

Germany

电话： +49 5246 963-0

电子邮箱： info@beckhoff.com

网址： www.beckhoff.com

表格列表

| | | |
|------|---|----|
| 表 1 | 单个模块的尺寸和重量。 | 13 |
| 表 2 | CX51x0 可用的可选接口。 | 14 |
| 表 3 | 配置图例。 | 15 |
| 表 4 | 铭牌上的信息。 | 16 |
| 表 5 | CX51x0, 软件的订购信息。 | 17 |
| 表 6 | USB 接口 (X100、X101、X102、X103), 引脚分配。 | 21 |
| 表 7 | 以太网接口 X000 和 X001, 引脚分配。 | 22 |
| 表 8 | DVI-I 接口 X200, 引脚分配。 | 23 |
| 表 9 | DVI-I 交叉接口, 引脚分配。 | 23 |
| 表 10 | DVI-I 接口 X200, 显示器分辨率。 | 23 |
| 表 11 | DVI-D 接口 X300, 引脚分配。 | 24 |
| 表 12 | DVI-D 接口 X300, 显示器的分辨率。 | 24 |
| 表 13 | DisplayPort, 引脚分配。 | 25 |
| 表 14 | DisplayPort X300, 显示器的分辨率。 | 25 |
| 表 15 | 线路输入/线路输出插孔插头, 引脚分配。 | 26 |
| 表 16 | RS232 接口 X300, 引脚分配。 | 27 |
| 表 17 | RS422/485 接口, 引脚分配。 | 28 |
| 表 18 | 默认设置, RS485 无回音, 有终点 (端接)。 | 28 |
| 表 19 | EtherCAT 主站接口 X300, 引脚分配。 | 29 |
| 表 20 | EtherCAT 从站接口 X300, 引脚分配。 | 30 |
| 表 21 | PROFIBUS 接口 X310, 引脚分配。 | 31 |
| 表 22 | PROFIBUS 线路的线缆颜色。 | 31 |
| 表 23 | CANopen 接口 X510, 引脚分配。 | 32 |
| 表 24 | PROFINET RT 接口, 引脚分配。 | 33 |
| 表 25 | 连接示例的图例 | 40 |
| 表 26 | 所需线缆截面和剥线长度。 | 40 |
| 表 27 | 操作 N030 和 N031 串行接口的系统要求。 | 54 |
| 表 28 | 倍福 Device Manager 的出厂默认访问数据。 | 56 |
| 表 29 | 倍福 Device Manager 的出厂默认访问数据。 | 57 |
| 表 30 | 树状视图的图例。 | 60 |
| 表 31 | 电缆冗余, 示例中配置的硬件。 | 66 |
| 表 32 | 文件的存储位置和名称取决于 TwinCAT 版本。 | 70 |
| 表 33 | K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。 | 78 |
| 表 34 | K-bus ERR LED, 通过 LED 指示故障的序列。 | 78 |
| 表 35 | K-BUS ERR LED, 故障描述和故障排除。 | 79 |
| 表 36 | 状态变量值的描述。 | 80 |
| 表 37 | K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。 | 81 |
| 表 38 | 技术数据、外形尺寸和重量。 | 86 |
| 表 39 | 技术数据, 常规数据。 | 86 |
| 表 40 | 技术数据, I/O 端子模块。 | 86 |
| 表 41 | 技术数据, 环境条件。 | 87 |
| 表 42 | 技术数据, 显卡规格。 | 87 |
| 表 43 | 技术数据, 接口。 | 87 |
| 表 44 | 技术数据, 可选接口。 | 87 |

| | | |
|------|------------------|----|
| 表 45 | MicroSD 卡。 | 88 |
| 表 46 | CFast 卡 | 88 |
| 表 47 | CX 系统备用电池。 | 88 |
| 表 48 | 其他备件。 | 88 |

数字列表

| | | |
|-------|--|----|
| 附图 1 | 示例: CX5140 嵌入式 PC。 | 15 |
| 附图 2 | 铭牌示例。 | 16 |
| 附图 3 | CX51x0 嵌入式 PC 的命名方法。 | 17 |
| 附图 4 | USB 接口 (X100、X101、X102、X103)。 | 21 |
| 附图 5 | 以太网接口 X000、X001。 | 21 |
| 附图 6 | DVI-I 接口 X200。 | 23 |
| 附图 7 | DVI-D 接口 X300。 | 24 |
| 附图 8 | DisplayPort X300。 | 25 |
| 附图 9 | 音频接口 X300、X301、X302。 | 26 |
| 附图 10 | 线路输入/线路输出 X300, X302 插孔插头。 | 26 |
| 附图 11 | 麦克风输入 X301 插孔插头。 | 26 |
| 附图 12 | RS232 接口 X300。 | 27 |
| 附图 13 | RS485 接口 X300。 | 28 |
| 附图 14 | EtherCAT 主站接口 X300。 | 29 |
| 附图 15 | EtherCAT 从站接口 X300。 | 30 |
| 附图 16 | PROFIBUS 接口 X310。 | 31 |
| 附图 17 | CANopen 接口 X510。 | 32 |
| 附图 18 | PROFINET RT 接口 X300。 | 33 |
| 附图 19 | CX51x0 嵌入式 PC, 允许的安装位置。 | 34 |
| 附图 20 | CX51x0 嵌入式 PC, 不正确的安装位置。 | 35 |
| 附图 21 | 在 TwinCAT 中识别被动 EtherCAT 端子。 | 39 |
| 附图 22 | 被动 EtherCAT 端子, 允许的安装位置。 | 39 |
| 附图 23 | 被动 EtherCAT 端子, 无效安装位置。 | 39 |
| 附图 24 | CX51x0 嵌入式 PC 的 UL 标签。 | 41 |
| 附图 25 | Windows 7, 在网络和共享中心识别以太网接口 (X000, X001)。 | 44 |
| 附图 26 | Windows 7, 在设备管理器中识别以太网接口 (X000, X001)。 | 44 |
| 附图 27 | Windows 10, 在网络和共享中心识别以太网接口 (X000, X001)。 | 49 |
| 附图 28 | Windows 10, 在设备管理器中识别以太网接口 (X000, X001)。 | 49 |
| 附图 29 | 在 TwinCAT 3 的树状视图中的 CX51x0 嵌入式 PC, 附有 EtherCAT 端子模块 (左) 或总线端子模块 (右)。 | 60 |
| 附图 30 | 为 EtherCAT 电缆冗余提供最小的配置。 | 66 |
| 附图 31 | 在未配备和配备 1 秒 UPS 的情况下系统的行为。 | 70 |
| 附图 32 | 加载持久性数据备份。TwinCAT 3 中的设置。 | 71 |
| 附图 33 | FBWF 例外列表, 在 TwinCAT 2 (左侧) 和 TwinCAT 3 下。 | 73 |
| 附图 34 | 用于 TwinCAT 下的错误处理和诊断的状态变量。 | 80 |

更多信息:

www.beckhoff.com/CX5100

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

