

Handleiding S7-1200 functieblokken voor Groschopp BV RBD-S

INHOUDSOPGAVE

<u>1</u>	<u>Revisie overzicht</u>	2
<u>2</u>	<u>Inleiding</u>	2
<u>3</u>	<u>Functie blok positioneren</u>	3
<u>4</u>	<u>Functie blok toerenregeling</u>	6
<u>5</u>	<u>Profibus adressering</u>	9

1. Revisie log

Revisie log			
Uitgever: S. Rommen		Groschopp BV, Drives & More	
Application note: S7-1200		„ Handleiding functieblokken“	
Bestand naam: vertalingen		Handleiding functieblokken voor RBD-S	
File location: RBD-S software		Omschrijving RBD-S met Profibus	
Serie no.	Omschrijving	Revisie-Index	Datum nieuw
001	Rev. 1.0 Vrijgave voor distributie	1.0	01.06.2012 SR

2. Inleiding

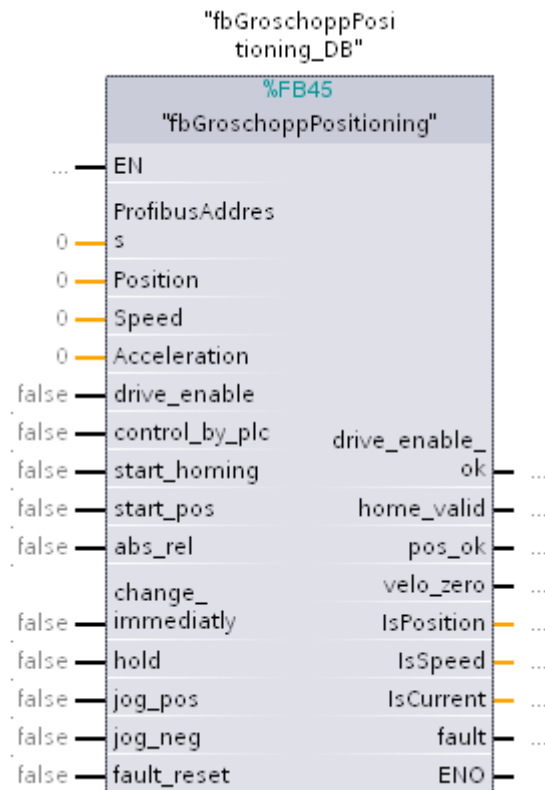
Dit document beschrijft de werking van de S7-1200 functieblokken voor de RBD-S Servo drive.
Er zijn 2 functieblokken mogelijk voor de aansturing. Waarvan 1 voor de positionering en 1 voor een toerental regeling. Deze blokken worden beiden omschreven.

! OPMERKING

Door een mogelijke bug in TIA portal van Siemens kan het zijn dat de know-how-protected blokken niet goed functioneren!

3. Functieblok voor positionering

Het blok wat gebruikt kan worden voor positionering heet "fbGroschoppPositioning". Deze kan aan een S7-1200 project worden toegevoegd. Het blok zal er als volgt uit zien nadat deze is toegevoegd.



Figuur 1 - Functieblok positionering

Bij het toevoegen van het functieblok zal er worden gevraagd om een DB. Het DB nummer en de DB naam maken niet uit voor de werking van het blok.

In Tabel 1 - Ingangen functieblok voor positionering de ingangen met de daarbij behorende types en waarden.

Tabel 1 - Ingangen functieblok voor positionering

Naam	Type	Waarde
ProfibusAddress	Int	Begin adres van de in- en uitgangen van profibus
Position	Dint	Positie in 3 decimaal achter de komma (1000 = 1,000)
Speed	Dint	Snelheid in omw/min
Acceleration	Dint	Acceleratie snelheid in omw/min/s
Drive_enable	Bool	1 = drive vrijgeven
Control_by_plc	Bool	1 = control door plc
Start_homing	Bool	1 = start refereren
Start_Positioning	Bool	0 -> 1 start positioneren.
Abs_rel	Bool	0 = absoluut, 1 =relatief. Geldt bij starten van een positionering.
Change_immediatly	Bool	0 = Voeg nieuwe positie toe na de vorige taak 1 = verander direct bij nieuwe taak Geldt bij starten van een positionering.
Hold	Bool	0 = vrij om te positioneren, 1 = stop positioneren
Jog_pos	Bool	1 = Jog positieve richting
Jog_neg	Bool	1 = Jog negatieve richting
Fault_reset	Bool	1 = Reset fout in drive

Het “ProfibusAddress” staat voor de waarden die ingesteld worden in de hardware configuratie van de S7-1200. De in- en output adressen moeten bij hetzelfde adres beginnen. Voor het instellen van de adressen zie hoofdstuk 5.

De “position” ingang wordt gebruikt om de gewenste positie mee te geven. Wanneer men het positioneren start, zal de regelaar proberen om naar deze positie te gaan.

De “speed” ingang is de gewenste snelheid in omwentelingen per minuut, waarmee de regelaar zal positioneren.

De acceleration ingang is de gewenste acceleratie omwentelingen per minuut per seconde, waarmee de servo naar de gewenste snelheid zal gaan. Dit is tevens ook decelleratie van de regelaar.

“Drive_enable” wordt gebruikt voor het vrijgeven van de regelaar. Als er geen storingen zijn vanuit de regelaar, zal de enable ook terug komen vanuit de regelaar. Om de regelaar te laten positioneren, refereren of joggen zal de ingang hoog moeten zijn.

“Control_by_PLC” ingang geeft door aan de regelaar, dat de PLC de regelaar vrijgeeft. Als deze ingang niet hoog is, zal de regelaar niet reageren op andere acties vanuit de PLC.

“Start_homing” ingang start het refereren van de regelaar indien mogelijk. Als de ingang laag gemaakt wordt, wordt het refereren gestopt. In deze situatie zal de regelaar aangeven dat deze geen geldige refereerpositie meer heeft.

“Start_positioning” moet worden hoog gemaakt (reageert dus alleen op een flank) om het positioneren te starten. Hiermee zal de regelaar, de servo naar de meegegeven positie proberen te krijgen.

“Abs_rel” ingang wordt gebruikt om te bepalen welke manier van positioneren gebruikt moet worden. Hierbij is 0 absoluut en 1 relatief. Deze ingang wordt bij starten van een positionering gecontroleerd.

Bij een laag signaal op “Change_immediatly” ingang wordt, een nieuwe positioneringstaak achter de huidige taak geplaatst. Bij een hoog signaal, wordt de huidige taak onderbroken bij een nieuwe taak. Deze ingang wordt alleen gecontroleerd voordat een taak wordt uitgevoerd.

Bij een hoog signaal op de “Hold” wordt het positioneren en joggen gestopt en geannuleerd.

“Jog_pos” en “jog_neg” geven kunnen hoog worden gemaakt om de servo in respectievelijke positieve en negatieve richting te laten joggen. Bij beide hoog signaal gebeurt er niets.

Wanneer de regelaar een fout aangeeft kan deze worden gereset met de “Fault_reset” ingang. Wanneer deze hoog is, zal de fout worden gereset. Echter als de fout nog steeds waar is, zal deze niet gereset kunnen worden.

Tabel 2- uitgangen functieblok voor positionering

Naam	Type	Waarde
Drive_enabled	Bool	1 = regelaar vrijgegeven
Home_valid	Bool	1 = refereerpositie van servo geldig
Pos_ok	Bool	1 = servo op positie
Velo_zero	Bool	1 = servo is aan het bewegen
IsPosition	Dint	Huidige positie
IsSpeed	Dint	Huidige snelheid in omw/min
IsCurrent	Dint	Huidige stroomverbruik
Fault	Bool	1 = regelaar heeft storing

Om de positionering via profibus te laten verlopen, moet men ook de PNU's in de regelaar instellen. Voor het positioneren moet in ontvangst telegram 0 met de volgende PNU's in de juiste volgorde gevuld zijn:

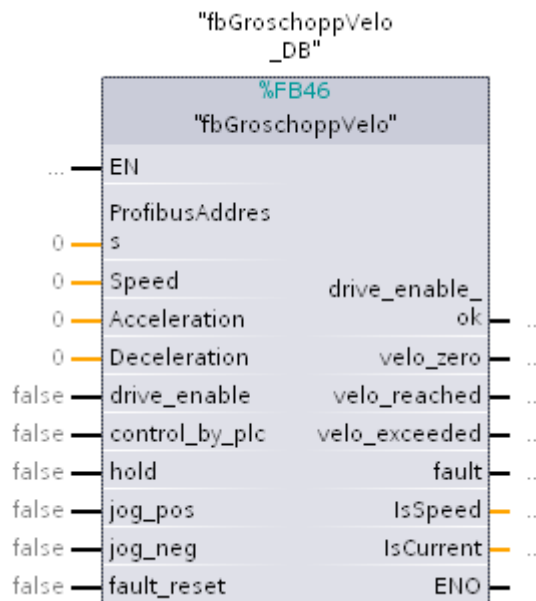
- PNU 2010.0
- PNU 967.0
- PNU 1001.0
- PNU 1001.1
- PNU 1001.5

Voor het positioneren moet in verstuur telegram 0 met de volgende PNU's in de juiste volgorde gevuld zijn:

- PNU 1500.0
- PNU 968.0
- PNU 1100.0
- PNU 1101.0
- PNU 1102.0
- PNU 1141.0

4. Functieblok voor toerentalregeling

Het blok wat gebruikt kan worden voor positionering heet "fbGroschoppVelo". Deze kan aan een S7-1200 project worden toegevoegd. Het block zal er als volgt uit zien nadat deze is toegevoegd.



Figuur 2 - Functieblok toerentalregeling

Bij het toevoegen van het functieblok zal er worden gevraagd om een DB. Het DB nummer en de DB naam maken niet uit voor de werking van het blok.

Tabel 3- Ingangen functieblok voor toerentalregeling

Naam	Type	Waarde
ProfibusAddress	Int	Begin adres van de in- en uitgangen van profibus
Speed	Dint	Snelheid in omw/min
Acceleration	Dint	Acceleratie snelheid in omw/min/s
Deceleration	Dint	Deceleratie snelheid in omw/min/s
Drive_enable	Bool	1 = drive vrijgeven
Control_by_plc	Bool	1 = control door plc
Hold	Bool	0 = vrij om te positioneren, 1 = stop positioneren
Jog_pos	Bool	1 = Jog positieve richting
Jog_neg	Bool	1 = Jog negatieve richting
Fault_reset	Bool	1 = Reset fout in drive

Het "ProfibusAddress" staat voor de waarden die ingesteld worden in de hardware configuratie van de S7-1200. De in- en output adressen moeten bij hetzelfde adres beginnen. Voor het instellen van de adressen zie hoofdstuk 4.

De "Speed" ingang is de gewenste snelheid in omwentelingen per minuut, waarmee de regelaar de snelheid zal sturen.

De "Acceleration" ingang is de gewenste acceleratie omwentelingen per minuut per seconde, waarmee de servo naar de gewenste snelheid zal gaan.

De "Deceleration" ingang is de gewenste deceleratie omwentelingen per minuut per seconde, waarmee de servo naar de gewenste snelheid zal gaan.

“Drive_enable” wordt gebruikt voor het vrijgeven van de regelaar. Als er geen storingen zijn vanuit de regelaar, zal de enable ook terug komen vanuit de regelaar. Om de regelaar te laten positioneren, refereren of joggen zal de ingang hoog moeten zijn.

“Control_by_PLC” ingang geeft door aan de regelaar, dat de PLC de regelaar vrijgeeft. Als deze ingang niet hoog is, zal de regelaar niet reageren op andere acties vanuit de PLC.

Bij een hoog signaal op de “Hold” wordt het joggen gestopt en geannuleerd.

“Jog_pos” en “jog_neg” geven kunnen hoog worden gemaakt om de servo in respectievelijke positieve en negatieve richting te laten joggen. Bij beide hoog signaal gebeurt er niets. Omdat de toerentalregeling heeft zullen deze 2 ingangen moeten worden gebruikt om de servo aan te sturen.

Wanneer de regelaar een fout aangeeft kan deze worden gereset met de “Fault_reset” ingang. Wanneer deze hoog is, zal de fout worden gereset. Echter als de fout nog steeds waar is, zal deze niet gereset kunnen worden.

Tabel 4 - Uitgangen functieblok voor toerentalregeling

Naam	Type	Waarde
Drive_enabled	Bool	1 = regelaar vrijgegeven
Velo_zero	Bool	1 = servo is aan het bewegen
Velo_reached	Bool	1 = gewenste snelheid bereikt
Velo_exceeded	Bool	1 = voorbij de gewenste snelheid geschoten
Fault	Bool	1 = regelaar heeft storing
IsSpeed	Dint	Huidige snelheid in omw/min
IsCurrent	Dint	Huidige stroomverbruik

Om het toerental via Profibus te laten verlopen, moet men ook de PNU's in de regelaar instellen. Voor de toerenregeling moet het ontvangst telegram 1 met de volgende PNU's in de juiste volgorde gevuld zijn:

- PNU 2010.0
- PNU 967.0
- PNU 1010.0
- PNU 1011.0
- PNU 1011.1

In verzend telegram 1 met de volgende PNU's in de juiste volgorde gevuld zijn:

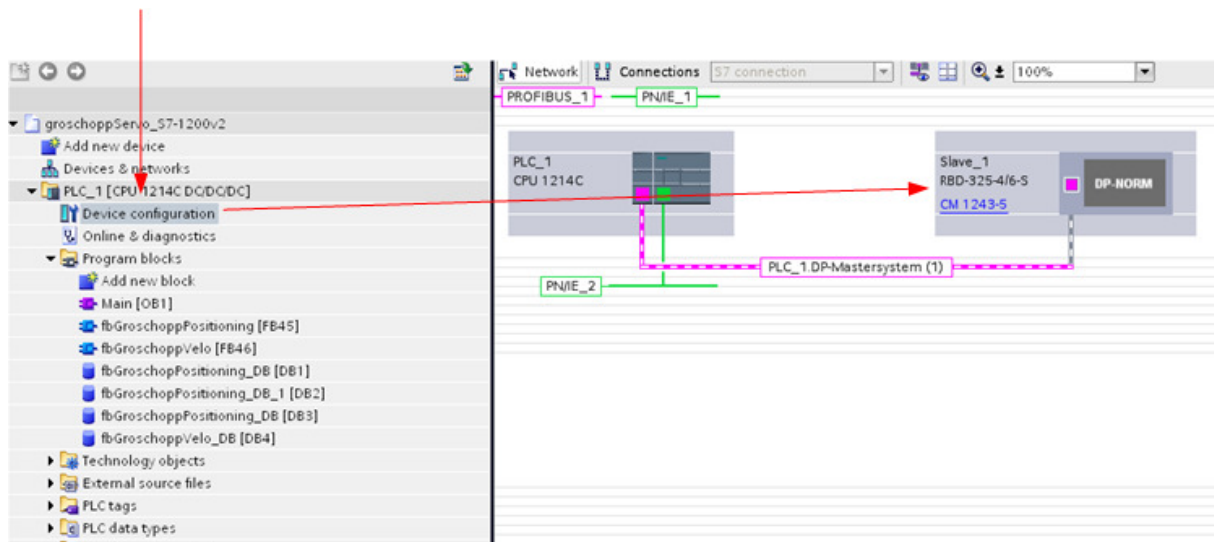
- PNU 1500.0
- PNU 968.0
- PNU 1100.0
- PNU 1101.0
- PNU 1102.0
- PNU 1141.0

5. Profibus adressering

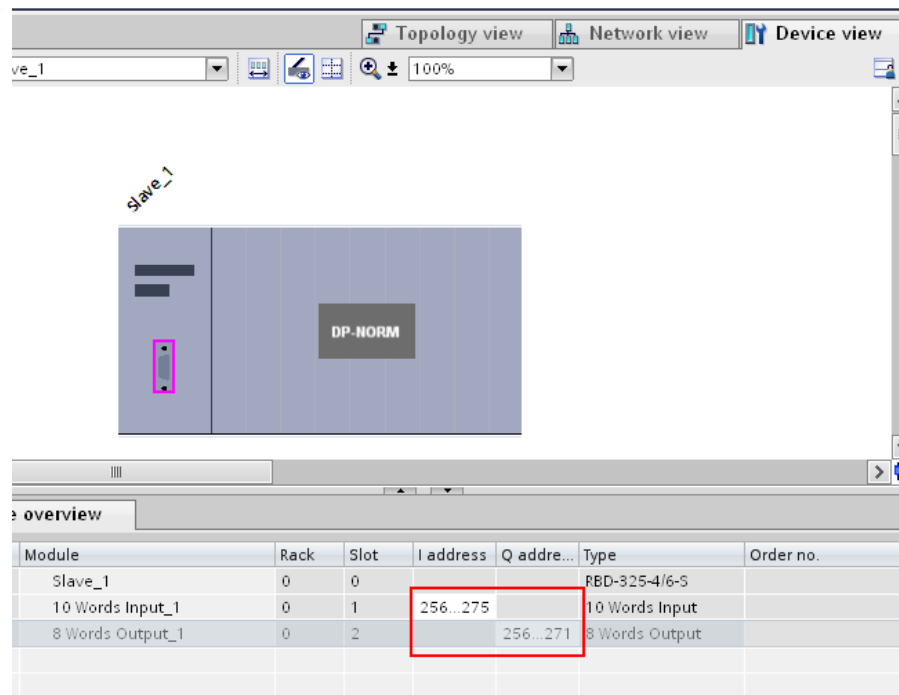
Het adres moet worden ingesteld zoals hieronder wordt weergegeven. Hierbij wordt wel van uitgegaan dat de drive al is toegevoegd aan de “device configuration”.

Eerst opent men de “device configuration”. Selecteer de “network view” tab zodat de RBD-S zichtbaar wordt in de “device configuration”. Het scherm wat nou zichtbaar is, zou er ongeveer uit moeten zien zoals hieronder getoond wordt in **Fout! Verwijzingsbron niet gevonden..**

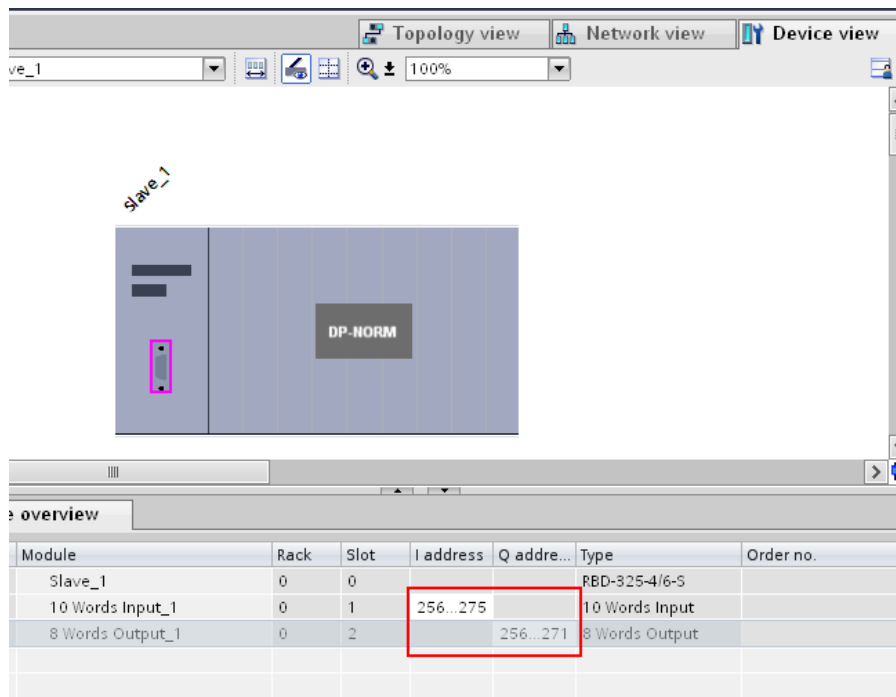
Figuur 3- Device configuration, network view



Selecteer nu RBD-S in de configuratie en druk op “Device view”. De “device view” zal overeen komen met Figuur 4 - I/O adresseren van Profibus



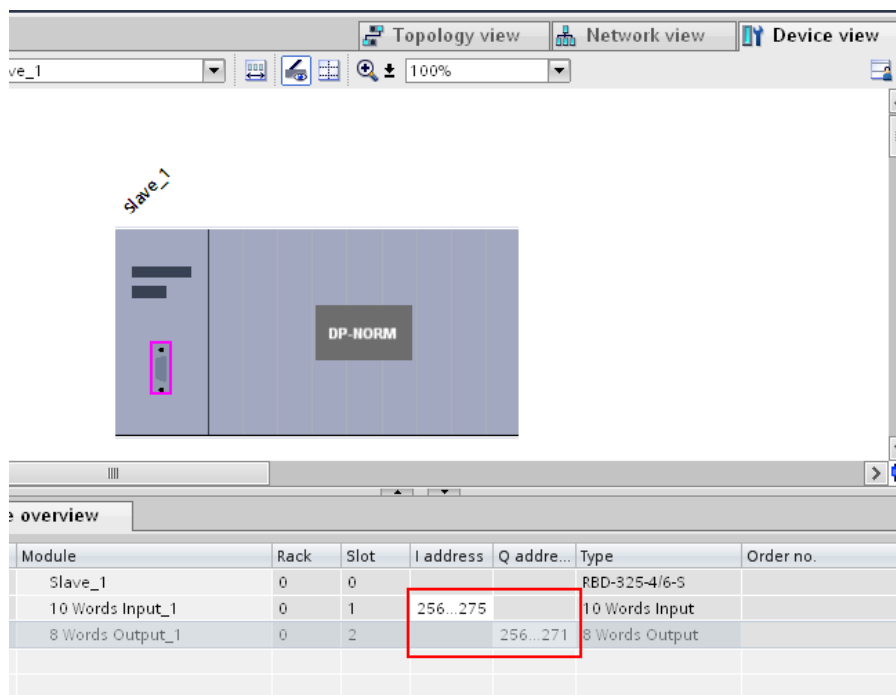
Module	Rack	Slot	I address	Q address	Type	Order no.
Slave_1	0	0			RBD-325-4/6-S	
10 Words Input_1	0	1	256...275		10 Words Input	
8 Words Output_1	0	2		256...271	8 Words Output	



De RBD-S zal geconfigureerd moeten worden. Hierbij moet, voor de werking van het functieblok, het aantal input woorden op 10 en het aantal output woorden op 8 moeten staan.

Indien deze nog niet geconfigureerd staan in de regelaar, zullen deze moeten worden toegevoegd van uit de catalogus. Na het toevoegen worden er automatisch adressen aan de in- en output woorden worden toegevoegd. Deze adressen moeten mogelijk worden gewijzigd, zodat deze bij dezelfde waarde beginnen.

Bijvoorbeeld, in



zijn de beginwaarde van zowel de input als output op adres 256 gezet. Bij het aansturen, met behulp van het functieblok, zal men bij de ingang ProfibusAddress van het functieblok 256 moeten meegeven.

Kurzanleitung S7-1200 Funktion blocken vor Groschopp BV RBD-S

Inhaltverzeichnis

<u>1</u>	<u>Revisions übersicht</u>	2
<u>2</u>	<u>Grundlegende information</u>	2
<u>3</u>	<u>Funktions blok Positionieren</u>	3
<u>4</u>	<u>Functions blok Drehzahlreglung</u>	6
<u>5</u>	<u>Profibus adressierung</u>	9

1. Revisie log

Revisie log			
Uitgever: S. Rommen		Groschopp BV, Drives & More	
Application note: S7-1200		„ Handleiding functieblokken“	
Bestand naam: vertalingen		Handleiding functieblokken voor RBD-S	
File location: RBD-S software		Omschrijving RBD-S met Profibus	
Serie no.	Omschrijving	Revisie-Index	Datum nieuw
001	Rev. 1.0 Freigabe für Verteilung	1.0	01.06.2012 SR

2. Grundlegende Information

Das Dokument beschreibt den Wirkung vom S7-1200 Funktionsblocken vor den RBD-S Servo Regler. Zwei Functionsblocken sind verfügbar zum ansteuern. Wobei 1 vor Positionierung und 1 vor Drehzahl Regelung. Beide Blocken würden nachher Umschrieben.

! AUFMERKUNG

Durch einem mögliche Fehler im TIA portal vom Siemens könnte es spazieren das know-how-protected blocken nicht richtig Funktion fähig sein.

3. Funktionsblock vor Positionierung

Das Block zum Anwendung vor Positionierung ist genannt "fbGroschoppPositioning". Dieser kann im einem S7-1200 Projekt eingespielt werden. Das Block sieht folgendes aus nach einspielen.

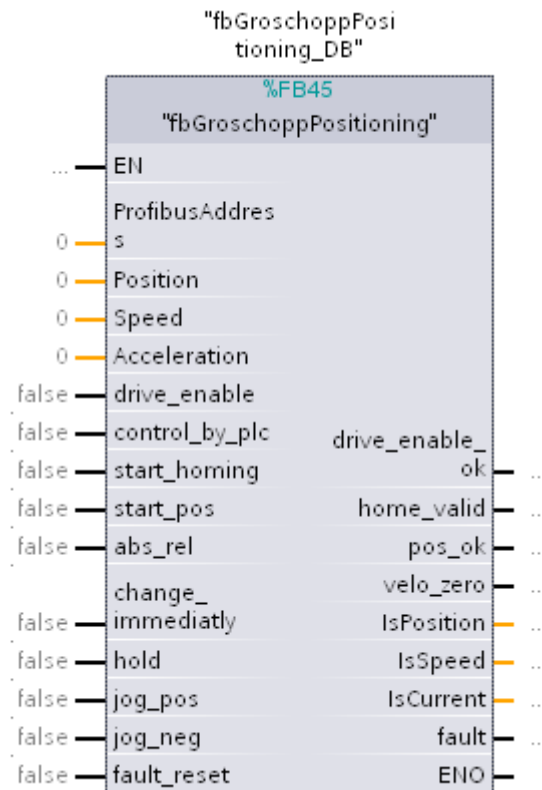


Abbildung 5 - Functionblock Positionierung

Nach einspielen vom Funktionsblock würde nachfrage gemacht vor einem DB. Das DB Nummer und die DB nähme ist nicht wichtig vor den Wirkung vom Funktionsblock.

Im Tabel 1 - Ingangen functieblok voor positionering mit dazu gehörende type und Werten.

Tabelle 1 - Eingängen Functionblock vor Positionierung

Nahm	Type	Werte
ProfibusAddress	Int	Anfang Adresse von Ein-und Ausgängen von Profibus
Position	Dint	Position in 3 dezimalhinter den Komma (1000 = 1,000 UPM)
Speed	Dint	Geschwindigkeit im UPM
Acceleration	Dint	Beschleunigung Geschwindigkeit in UPM/min/s
Drive_enable	Bool	1 = Freigabe Regler
Control_by_plc	Bool	1 = Control durch SPS
Start_homing	Bool	1 = Start referenzieren
Start_Positioning	Bool	0 -> 1 Start Positionierung.
Abs_rel	Bool	0 = absolut, 1 =relative. Gültig beim starten von einem Positionierung.
Change_immediatly	Bool	0 = Einfügen neu Position nach vorige Auftrag 1 = änder direkt beim Neue Auftrag Gültig beim starten von einem Positionierung.
Hold	Bool	0 = Frei zum Positionieren, 1 = stopp Positionieren
Jog_pos	Bool	1 = Tipp positive Richtung
Jog_neg	Bool	1 = Tipp negative Richtung
Fault_reset	Bool	1 = Quittieren Fehler im Regler

Das „ProfibusAddress“ steht vor den Wert welche ist eingespielt im Hardware Konfiguration vom S7-1200. Der Ein- und Ausgangsadresse müssen beim gleiche Adresse Anfangen. Vor Einstellung Adresse siehe Kapitel 5.

Die „Position“ Eingang würde gebraucht zum Eingabe gewünschten Positionen. Wann man das Positionieren Start, Sollte den Regler probieren nach dieser Position zu fahren.

Der „Speed“ Eingang ist der gewünschte Geschwindigkeit in Umdrehungen pro Minute, wo mit den Regler seinem Positionierung macht.

Der „Acceleration“ Eingang ist der gewünschte Beschleunigung in UPM pro Minute pro Sekunde, womit der servo nach der gewünschte Geschwindigkeit Fahrt. Dieser Wert ist vor Beschleunigung und Bremsbeschleunigung gleich.

„Drive_enable“ ist zum Freigabe von Regler. Wann kein Fehler vorsteht oder Hoch kommt vom Regler, würde auch einem Freigabe Status zurück gegeben werden vom reger aus. Zum Positionieren, referenzieren oder Tippen muss dieser Eingang immer hoch sein.

„Control_by_PLC“ Dieser Eingang ist zum Angabe das der Regler mit den SPS gesteuert wird und Freigabe steuert. Wann dieser Eingang nicht Hoch steht sollte den Regler nicht reagieren auf jeden Auftrag vom SPS.

„Start_homing“ Eingang start das referenzieren vom Regler wann möglich. Beim herunter schalten von dieser Eingang stoppt den referenzieren. In dieser Situation meldet den Regler das die referenzieren nicht richtig abgeschlossen ist.

„Start_positionieren“ muss hoch geschaltet werden (reagiert nur auf einen flank) zum Start Positionierung. Der Regler sollte die servo nach den angegeben Zielposition Fahren.

„Abs_rel“ Eingang ist zum Auswahl ob die Position relative oder absolute gefahren werden muss. Beim Eingabe 0 ist die Positionierung absolut und 1 relative. Dieser Eingang würde beim Start Positionierung kontrolliert.

Beim niedrig stehende eingangs Signal auf “Change_immediatly“ würde, einem neue Positionierung Auftrag hinten den heutige gesetzt. Bei einem Hoch gesetztes Signal, würde den laufende Auftrag unterbrochen beim Starten neue Auftrag. Dieser Eingang würde nur dann kontrolliert wann einem Neue Auftrag gestartet wird.

Beim hoch Signal on „Hold“ würde das positionieren und Tippen gestoppt und storniert.

„Jog_pos“ und „jog_neg“ Eingang ist die Auswahl zum Tippen in Positive oder negative Richtung. Wann gesamten Eingängen hoch stehen spaziert nichts, kein Bewegung.

Wann im Regler ein Fehler befindet könnte dieser gelöscht werden mit „Fault_reset“ Eingang. Wann den Eingang hoch steht würden den Fehler gelöscht. Aber wann den Fehler nicht zu behoben ist könnte das auch nicht gelöscht werden.

Tabelle 2- Ausgangen Functionsblock vor Positionierung

Nahme	Type	Wert
Drive_enabled	Bool	1 = Regler frei gegeben
Home_valid	Bool	1 = Referenzierung gültig
Pos_ok	Bool	1 = servo auf Position
Velo_zero	Bool	1 = servo ist in Bewegung
IsPosition	Dint	Ist Position
IsSpeed	Dint	Ist Geschwindigkeit in UPM
IsCurrent	Dint	ist Motorstrom
Fault	Bool	1 = Quittieren Fehler im regler

Zum richtige Positionierung über Profibus laufen zu lassen, muss man auch die richtige PNU's im Regler einstellen. Vor Positionieren muss im entfangst Telegramm 0 mit nachfolgende PNU's im richtige folge eingegeben werden:

- PNU 2010.0
- PNU 967.0
- PNU 1001.0
- PNU 1001.1
- PNU 1001.5

Auch vor send Telegramm, einem 0, muss mit nach folgende PNU's im richtige folge ein getragen werden:

- PNU 1500.0
- PNU 968.0
- PNU 1100.0
- PNU 1101.0
- PNU 1102.0
- PNU 1141.0

4. Funktionsblock Drehzahl Regelung

Das Block vor drehzahlreglung ist genannt "fbGroschoppVelo". Das lock kann am einem S7-1200 Projekt eingebunden werden. Das Block sieht Folgens aus nach einspielen.

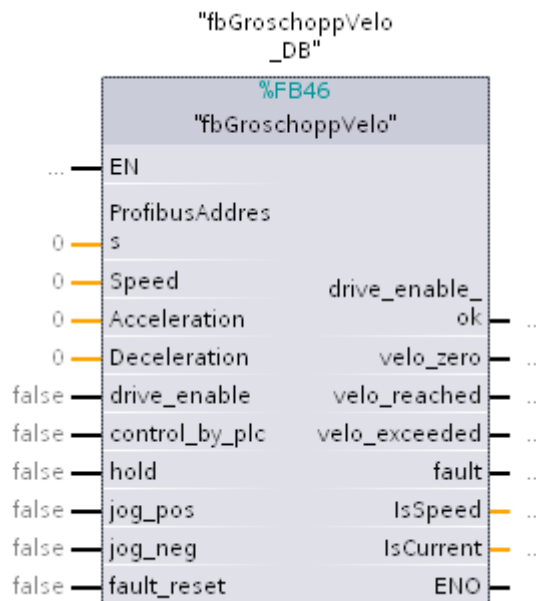


Abbildung 6 - Funktionsblock Drehzahlreglung

Nach einspielen vom dieses Funktionsblock würde nachfrage gemacht zum einem DB Baustein. Das DB Nummer und die DB nähme machen kein unterschied vor die Wirkung vom das Block.

Tabelle 3- Eingängen Funktionsblock vor Drehzahlreglung

Nahme	Type	Werte
ProfibusAddress	Int	Anfang Adresse von Ein- und Ausgängen von Profibus
Speed	Dint	Geschwindigkeit in UPM
Acceleration	Dint	Beschleunigung in UPM/min/s
Deceleration	Dint	Bremsbeschleunigung in UPM/min/s
Drive_enable	Bool	1 = Regler Freigabe
Control_by_plc	Bool	1 = Control durch plc
Hold	Bool	0 = frei zum positionieren, 1 = stopp Positionieren
Jog_pos	Bool	1 = Tipp Positive Richtung
Jog_neg	Bool	1 = Tipp Negative Richtung
Fault_reset	Bool	1 = quittieren Fehler in Regler

Das "ProfibusAddress" steht vor den werte welche eingegeben werden kann im Hardware Konfiguration vom S7-1200. Die ein- und Ausgang Adressen müssen beim gleiche Adressen anfangen. Vor einstellen Adressen sehe Kapitel 4.

Der „Speed“ Eingang ist der gewünschten Istwert Geschwindigkeit in Umdrehungen pro Minute, wo mit der Regler den Motor Drehen last.

Der „Acceleration“ Eingang ist der gewünschten Beschleunigung in UPM. Mit dieser Rampe geht den Motor nach seinem Geschwindigkeit.

Der „Deceleration“ Eingang ist der gewünschten Bremsbeschleunigung in UPM. Mit dieser Rampe geht den Motor nach seinem stillstand Geschwindigkeit.

„Drive_enable“ ist zum Freigabe von Regler. Wann kein Fehler vorhanden sind im Regler, sollte den Regler auch den Ruckmeldung geben. Zum steuern vom Geschwindigkeit muss den Freigabe Hoch stehen.

„Control_by_PLC“ Eingang meldet den Regler, das der SPS den Regler Frei schaltet. Wann dieser Eingang nicht Hoch ist überarbeitet de Regler kein auftrage vom SPS.

Beim Hoch schalten vom „Hold“ würde das Tippen beendet und annulliert.

„Jog_pos“ und „Jog_neg“ ist zum Tippen im Positive wie Negative Richtung. Wann beide Eingänge Hoch sind macht den Regler nichts.

Wegen den Drehzahlsteuerung müssen dieser zwei Eingänge gebraucht werden um die Motor drehen zu lassen.

Wann der Regler einem Fehler hat könnte dieser quittiert werden mit den „Fault_reset“ Eingang. Wann dieser Hoch geschaltet wird sollte dieser Fehler quittiert werden. Aber wann de Regler immer im Fehler steht ist es nicht möglich den Regler zum quittieren. Bitte untersuchen Sie die Ursache.

Tabelle 4 - Ausgängen Funktionsblock Drehzahl Regelung,

Nahme	Type	Wert
Drive_enabled	Bool	1 = Regler Freigabe
Velo_zero	Bool	1 = servo ist im Bewegung
Velo_reached	Bool	1 = gewünschte Geschwindigkeit erreicht
Velo_exceeded	Bool	1 = über den gewünschte Geschwindigkeit gefahren
Fault	Bool	1 = Regler im Störung
IsSpeed	Dint	Ist Geschwindigkeit in UPM
IsCurrent	Dint	Ist Strom

Zum Ansteuerung vom Drehzahl über Profibus muss man den richtige PNU's im Regler Einstellen. Vor Drehzahl Regelung muss das entrangst Telegramm auf 1 gestellt werden 0 mit die folgendes PNU's im richtige folge:

- PNU 2010.0
- PNU 967.0
- PNU 1010.0
- PNU 1011.0
- PNU 1011.1

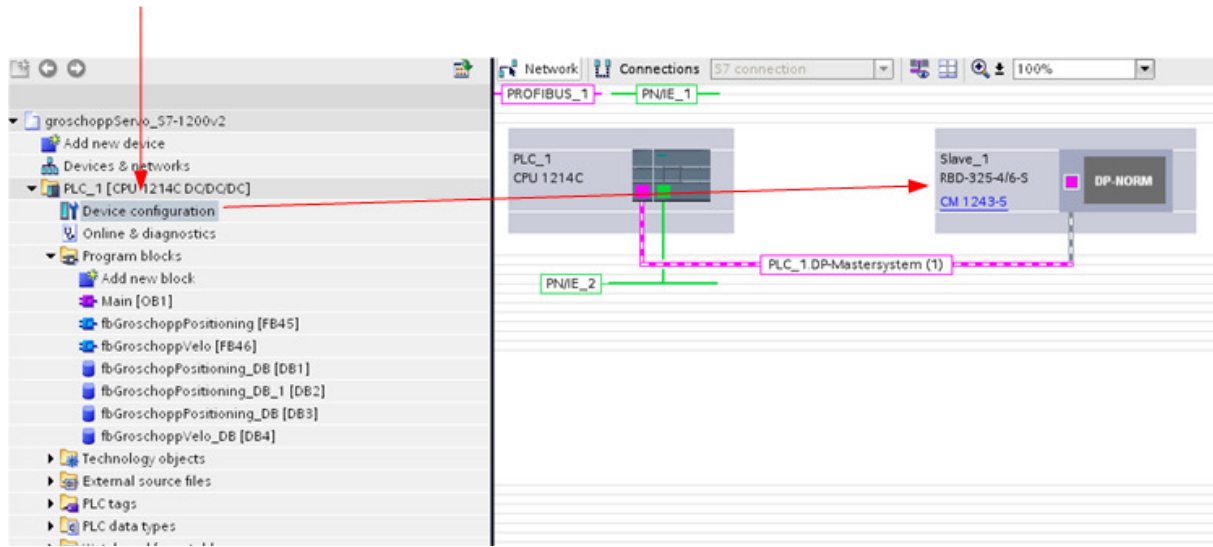
- Vor Drehzahl Regelung muss das send Telegramm auf 1 gestellt werden 0 mit die folgendes PNU's im richtige folge:
- PNU 1500.0
- PNU 968.0
- PNU 1100.0
- PNU 1101.0
- PNU 1102.0
- PNU 1141.0

5. Profibus Adressierung

Das Adresse muss wie im Abbildung 8 eingestellt werden. Ausgang vom Einstellung ist das die Konfiguration ist eingespielt zum “device configuration”.

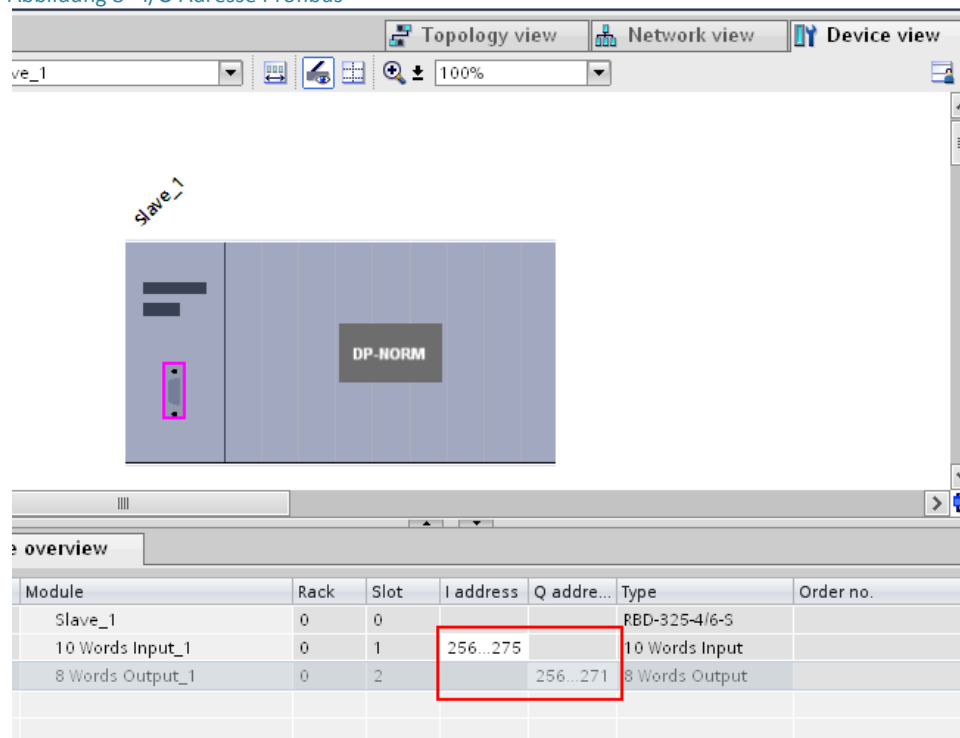
Zum Anfang öffnet man der “device configuration”. Select der “network view” tab zum Ansehen der RBD-S im “device configuration”. Das Übersicht schirm was gezeichnet wird muss wie folgendes Abbildung aussehen.

Abbildung 7- Device configuration, network view



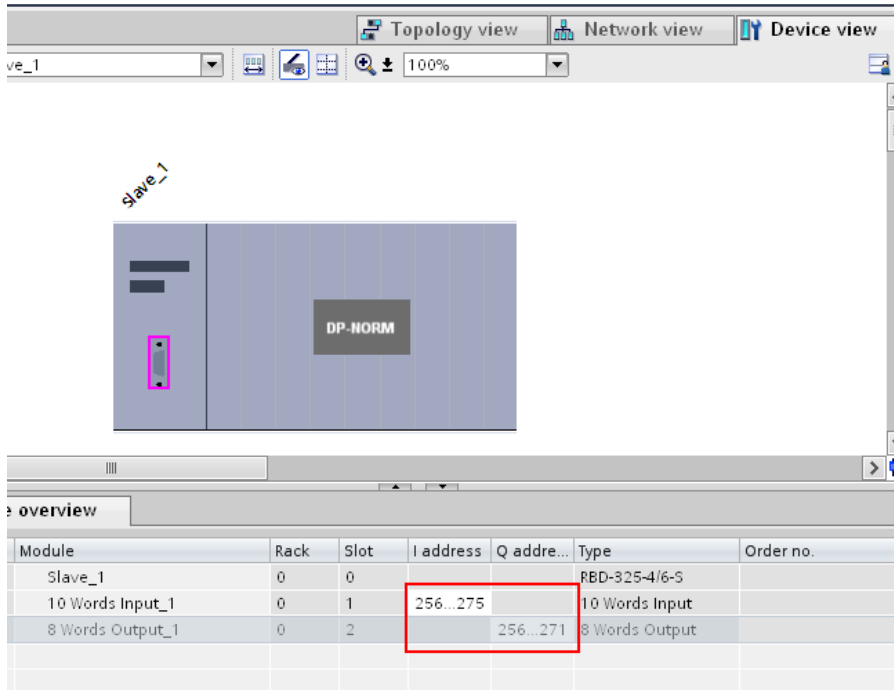
Wahl jetzt der RBD-S aus im Konfiguration und Druck auf “Device view”. Der “device view” zollte übereinstimmen mit Abbildung 8 – I/O Adressen von Profibus.

Abbildung 8 - I/O Adresse Profibus



Module	Rack	Slot	I address	Q address	Type	Order no.
Slave_1	0	0			RBD-325-4/6-S	
10 Words Input_1	0	1	256...275		10 Words Input	
8 Words Output_1	0	2		256...271	8 Words Output	

Der RBD-S sollte eingestellt werden müssen. Auch ist es vor die Wirkung der funktionsblock wichtig das der Anzahl Eingangs Wörter auf 10 ein gestellt wird und das Anzahl ausgangs Wörter auf 8. Wann dieser nicht eingestellt sind im Regler, sollte dieser zugefügt werden müssen von aus das Katalog. Nach einfügen werden Standard massig die Adressen an Ein-und Ausgängen verknüpft. Dieser Adresse müssen vielleicht geändert werden so dieser mit gleiche Werte anfangen. Beispiel,



Module	Rack	Slot	I address	Q address...	Type	Order no.
Slave_1	0	0			RBD-325-4/6-S	
10 Words Input_1	0	1	256...275		10 Words Input	
8 Words Output_1	0	2		256...271	8 Words Output	

sind die Anfang Werte von Ein wie Ausgängen auf Adresse 256 eingestellt. Beim ansteuern, mit Hilfe von funktionsblock, sollte man beim der Eingang ProfibusAddress von Funktionsblock 256 eingeben müssen.