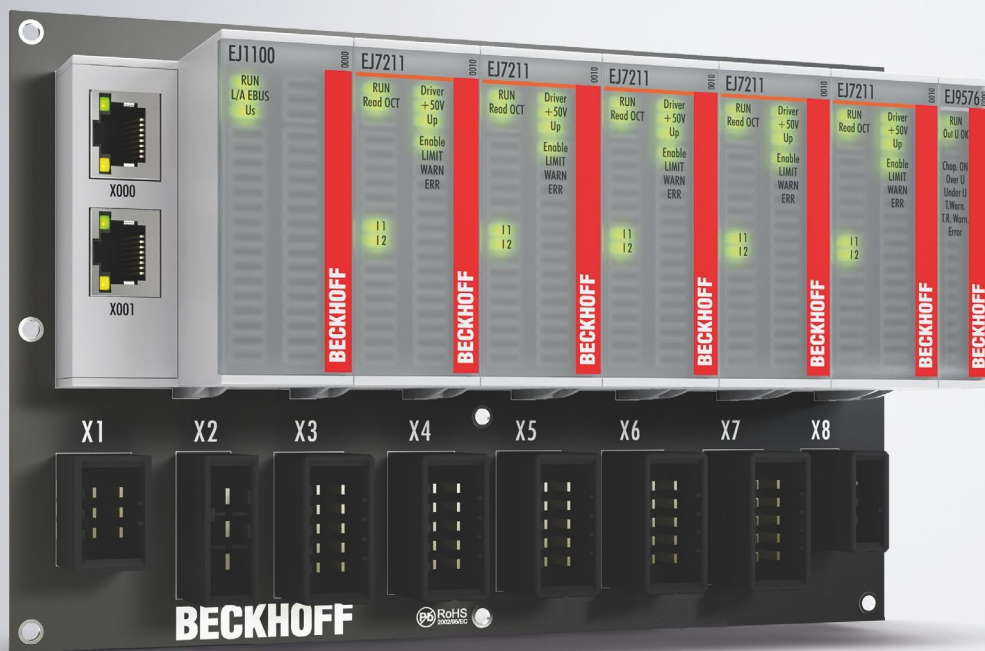


Dokumentation | DE

EJ6002

2-Kanal serielle Schnittstelle RS232, RS422 oder RS485



Inhaltsverzeichnis

1	Vorwort	5
1.1	Hinweise zur Dokumentation	5
1.2	Sicherheitshinweise	6
1.3	Bestimmungsgemäße Verwendung	7
1.4	Signal-Distribution-Board	7
1.5	Ausgabestände der Dokumentation	7
1.6	Wegweiser durch die Dokumentation	8
1.7	Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen	9
1.7.1	Beckhoff Identification Code (BIC)	11
1.7.2	Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC)	13
1.7.3	Zertifikate	15
2	Systemübersicht	16
3	EJ6002 - Produktbeschreibung	17
3.1	Einführung	17
3.2	Technische Daten	18
3.3	Kontaktbelegung RS232	19
3.4	Kontaktbelegung RS422	20
3.5	Kontaktbelegung RS485	21
3.6	LEDs	22
4	Installation von EJ-Modulen	23
4.1	Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule	23
4.2	EJxxxx - Abmessungen	25
4.3	Einbaulagen und Mindestabstände	26
4.3.1	Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit	26
4.3.2	Einbaulagen	27
4.4	Kodierungen	29
4.4.1	Farbkodierung	29
4.4.2	Mechanische Positionskodierung	30
4.5	Montage auf dem Signal-Distribution-Board	31
4.6	Erweiterungsmöglichkeiten	33
4.6.1	Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule	33
4.6.2	Verknüpfung mit EtherCAT-Klemmen und EtherCAT-Box-Modulen über eine Ethernet/ EtherCAT-Verbindung	34
4.7	IPC Integration	35
4.8	Demontage vom Signal-Distribution-Board	37
4.9	Entsorgung	37
5	EtherCAT-Grundlagen	38
6	Inbetriebnahme	39
6.1	Hinweis auf Dokumentation EL600x	39
6.2	EJ6002 - Objektbeschreibung und Parametrierung	39
6.2.1	Restore Objekt	40
6.2.2	Konfigurationsdaten	40
6.2.3	Eingangsdaten	43

6.2.4	Ausgangsdaten	44
6.2.5	Informations-und Diagnostikdaten	45
6.2.6	Standardobjekte (0x1000-0x1FFF)	45
6.2.7	Command-Objekt (0xFB00)	57
7	Anhang	58
7.1	Support und Service	58

1 Vorwort

1.1 Hinweise zur Dokumentation

Zielgruppe

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

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

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

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

Disclaimer

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

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

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

Marken

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

Patente

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



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

Copyright

© Beckhoff Automation GmbH & Co. KG, Deutschland.

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

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

1.2 Sicherheitshinweise

Sicherheitsbestimmungen

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

Haftungsausschluss

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

Qualifikation des Personals

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

Erklärung der Hinweise

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

GEFAHR

Akute Verletzungsgefahr!

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

WARNUNG

Verletzungsgefahr!

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

VORSICHT

Schädigung von Personen!

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

HINWEIS

Schädigung von Umwelt/Geräten oder Datenverlust

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



Tipp oder Fingerzeig

Dieses Symbol kennzeichnet Informationen, die zum besseren Verständnis beitragen.

1.3 Bestimmungsgemäße Verwendung

⚠️ WARNUNG

Vorsicht Verletzungsgefahr!

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

1.4 Signal-Distribution-Board

HINWEIS

Signal-Distribution-Board

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

1.5 Ausgabestände der Dokumentation

Version	Kommentar
1.5	<ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> • Update Technische Daten • Update Kapitel <i>Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule</i> • Update Kapitel <i>EJ6002 - Objektbeschreibung und Parametrierung</i>
1.4	<ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> • Update Technische Daten • Kapitel <i>Entsorgung</i> hinzugefügt • Update Struktur
1.3	<ul style="list-style-type: none"> • Update Kapitel <i>Konfigurationsdaten</i>
1.2	<ul style="list-style-type: none"> • Neue Titelseite • Update Technische Daten • Update Kapitel <i>EJ6002 - Kontaktbelegung</i> • Kapitel <i>Grundlagen der Kommunikation, TwinCAT Quickstart, TwinCAT Entwicklungsumgebung</i> und <i>Allgemeine Inbetriebnahmehinweise des EtherCAT Slaves</i> ersetzt durch Verweise im Kapitel <i>Wegweiser durch die Dokumentation</i> • Kapitel <i>EJ6002 - Objektbeschreibung und Parametrierung</i> hinzugefügt • Update Revisionsstand • Update Struktur
1.1	<ul style="list-style-type: none"> • Hinweis <i>Signal-Distribution-Board</i> eingefügt • Kapitel <i>Versionsidentifikation von EtherCAT-Geräten</i> ersetzt durch <i>Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen</i> • Update Technische Daten • Update Kapitel <i>Kontaktbelegung</i>
1.0	<ul style="list-style-type: none"> • 1. Veröffentlichung EJ6002

1.6 Wegweiser durch die Dokumentation

HINWEIS



Weitere Bestandteile der Dokumentation

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

Nr.	Titel	Beschreibung
[1]	<u>EtherCAT System-Dokumentation</u>	<ul style="list-style-type: none"> • Systemübersicht • EtherCAT-Grundlagen • Kabel-Redundanz • Hot Connect • Konfiguration von EtherCAT-Geräten
[2]	<u>Infrastruktur für EtherCAT/ Ethernet</u>	<ul style="list-style-type: none"> • Technische Empfehlungen und Hinweise zur Auslegung, Ausfertigung und Prüfung
[3]	<u>Design Guide EJ8xxx - Signal-Distribution-Board für Standard EtherCAT-Steckmodule</u>	<p>Hinweise zum Design eines EJ-Distribution-Boards für Standard EtherCAT-Steckmodule</p> <ul style="list-style-type: none"> • Anforderungen an das Signal-Distribution-Board, • Montagerichtlinie für die Leiterplatte, • Modul Platzierung • Routing-Richtlinie
[4]	Dokumentation der zugehörigen ELxxx EtherCAT-Klemme	<ul style="list-style-type: none"> • Hinweise zum Funktionsprinzip und • Beschreibungen zur Konfiguration und Parametrierung sind übertragbar auf die jeweiligen EtherCAT-Steckmodule (s. <u>Hinweis auf Dokumentation ELxxx</u>) [▶ 39].

1.7 Kennzeichnung von EtherCAT-Steckmodulen

Bezeichnung

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

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

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

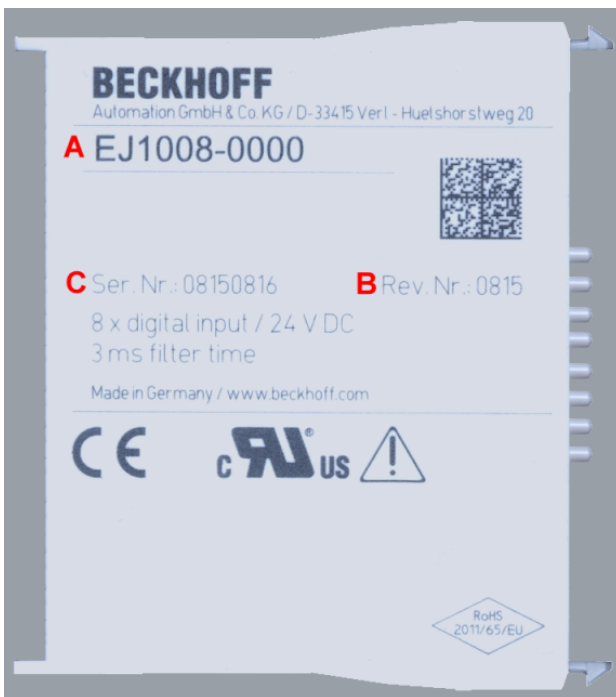


Abb. 1: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

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

Hinweise

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

Seriennummer

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

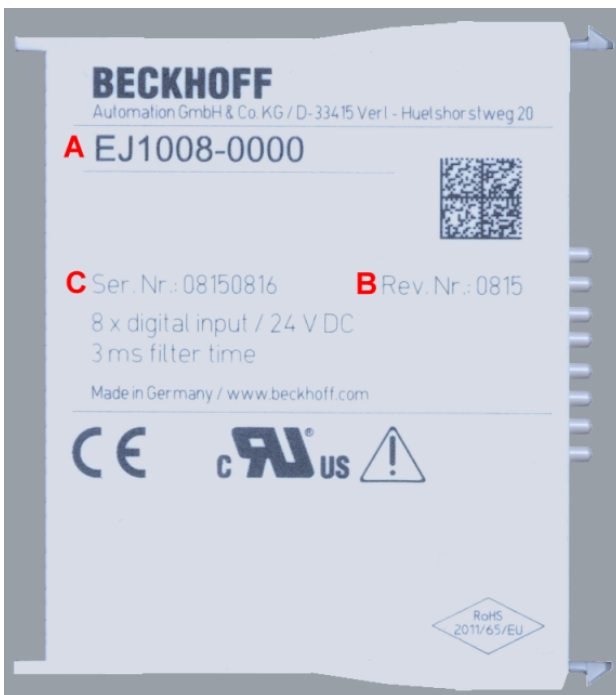


Abb. 2: Bestellbezeichnung (A), Revisionsnummer (B) und Seriennummer (C) am Beispiel EJ1008

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

1.7.1 Beckhoff Identification Code (BIC)

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



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

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

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

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

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

Folgende Informationen sind enthalten:

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

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

Aufbau des BICs

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

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

Entsprechend als DMC:



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

BTN

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

HINWEIS

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

1.7.2 Elektronischer Zugriff auf den BIC (eBIC)

Elektronischer BIC (eBIC)

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

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

K-Bus Geräte (IP20, IP67)

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

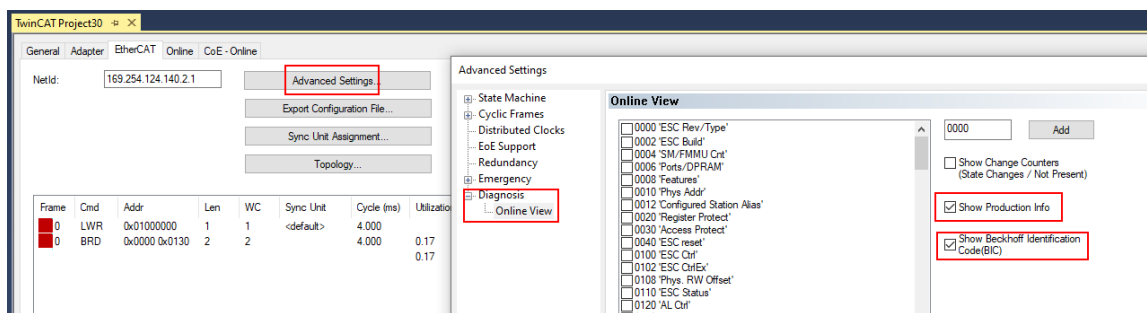
EtherCAT-Geräte (P20, IP67)

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

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

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

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



- Die BTN und Inhalte daraus werden dann angezeigt:

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

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

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

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

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

Profibus/Profinet/DeviceNet... Geräte

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

1.7.3 Zertifikate

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



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

2 Systemübersicht

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

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

Eine Erweiterung der Maschinenkomplexität kann folgende Maßnahmen erreicht werden:

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

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

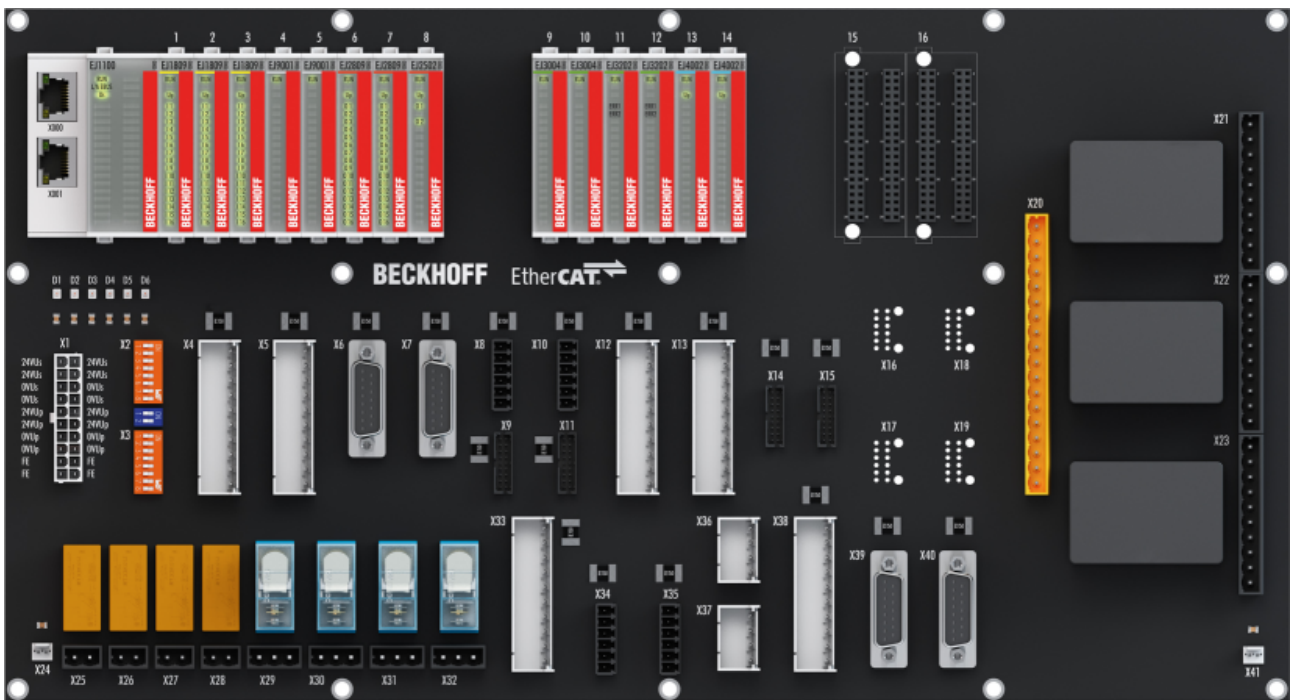


Abb. 6: EJ-System Beispiel

Signal-Distribution-Board

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

EtherCAT - Steckmodule

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

3 EJ6002 - Produktbeschreibung

3.1 Einführung

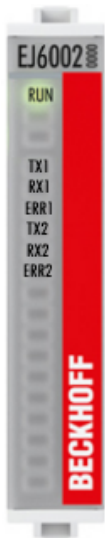


Abb. 7: EJ6002

2-Kanal serielle Schnittstelle RS232, RS422 oder RS485

Die serielle Schnittstelle EJ6002 ermöglicht den Anschluss von bis zu zwei Geräten mit RS232-, RS422- oder RS485-Schnittstellen. Die Schnittstellen sind zum EtherCAT und untereinander galvanisch getrennt.

Unterschiedliche Betriebsarten (RS232, RS422 und RS485), Baudraten und Modi (z. B. Terminierung, BIAS-Failsafe) können über Software konfiguriert werden.

Die an das EtherCAT-Steckmodul EJ6002 angeschlossenen Geräte kommunizieren über den Koppler untereinander galvanisch getrennt mit dem Automatisierungsgerät und garantieren dadurch eine hohe Störsicherheit.

Der aktive Kommunikationskanal arbeitet unabhängig vom überlagerten EtherCAT-System im Vollduplexbetrieb mit 300 Baud bis zu 256 kBaud.

In Verbindung mit dem TwinCAT Virtual Serial COM Driver kann die EJ6002 als normale Windows-COM-Schnittstelle genutzt werden.

3.2 Technische Daten

Technische Daten	EJ6002
Technik	serielle Schnittstelle
Schnittstellen	Individuell auswählbar RS232, RS422 oder RS485 Terminierungseinstellungen über Softwarekonfiguration
Übertragungskanäle	2
Übertragungsrate	300 ... 256000 Baud (frei konfigurierbar)
Distributed Clocks	-
Datenpuffer	864 Byte Empfangspuffer, 128 Byte Sendepuffer je Kanal
Potenzialtrennung	500 V (E-Bus/Feldspannung)
Stromaufnahme aus dem E-Bus	190 mA
zulässiger Umgebungstemperaturbereich im Betrieb	-25°C ... +60°C
zulässiger Umgebungstemperaturbereich bei Lagerung	-40°C ... +85°C
zulässige relative Luftfeuchtigkeit	95 %, keine Betauung
Betriebshöhe	max. 2.000 m
Abmessungen (B x H x T)	ca. 12 mm x 66 mm x 55 mm
Gewicht	ca. 30 g
Montage	auf Signal-Distribution-Board
Verschmutzungsgrad	2
Einbaulage	Standard [▶ 27]
Position der Kodierstifte [▶ 30]	2 und 5
Farbkodierung	grau
Vibrations-/Schockfestigkeit	gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board)
EMV-Festigkeit/Aussendung	gemäß EN 61000-6-2 / EN 61000-6-4 (mit entsprechendem Signal-Distribution-Board)
Schutzart	EJ-Modul: IP20 EJ-System: abhängig von Signal-Distribution-Board und Gehäuse
Zulassungen/ Kennzeichnungen*	CE, EAC, UKCA, UL

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

i CE-Zulassung

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

3.3 Kontaktbelegung RS232

EJ6002 RS232			
Pin#		Signal	
1	2	U _{EBUS}	U _{EBUS}
3	4	GND	GND
5	6	RX0+	TX1+
7	8	RX0-	TX1-
9	10	GND	GND
11	12	TX0+	RX1+
13	14	TX0-	RX1-
15	16	GND	GND
17	18	RTS_1	RX_1
19	20	TX_1	CTS_1
21	22	NC	NC
23	24	NC	GND_Sensor1
25	26	RTS_2	RX_2
27	28	TX_2	CTS_2
29	30	NC	NC
31	32	NC	GND_Sensor2
33	34	NC	NC
35	36	NC	NC
37	38	NC	NC
39	40	SGND	SGND

E-Bus Kontakte

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

Signale

U_P-Kontakte


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

Signal	Beschreibung
U _{EBUS}	Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V
GND	E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden!
RXn+	Positives E-Bus Receive Signal
RXn-	Negatives E-Bus Receive Signal
TXn+	Positives E-Bus Transmit Signal
TXn-	Negatives E-Bus Transmit Signal
RTS_1	Request to send Signal (Kanal 1)
TX_1	Transmit Signal (Kanal 1)
RTS_2	Request to send Signal (Kanal 2)
TX_2	Transmit Signal (Kanal 2)
RX_1	Receive Signal (Kanal 1)
CTS_1	Clear to send Signal (Kanal 1)
GND_Sensor1	0 V Spannungsversorgung (Sensor1)
RX_2	Receive Signal (Kanal 2)
CTS_2	Clear to send Signal (Kanal 2)
GND_Sensor2	0 V Spannungsversorgung (Sensor2)
NC	Nicht belegen
SGND	Schirm Masse

Abb. 8: EJ6002 - Kontaktbelegung RS232

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

HINWEIS



Schädigung von Geräten möglich!

- Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden.
- Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel [Installation von EJ-Modulen](#) | 23] und [Inbetriebnahme](#) | 39]!


3.4 Kontaktbelegung RS422

EJ6002 RS422					
Pin#		Signal			
1	2	U _{EBUS}	U _{EBUS}	E-Bus Kontakte Die Spannungsversorgung U _{EBUS} wird vom Koppler zur Verfügung gestellt und aus der Versorgungsspannung U _S des EtherCAT-Kopplers versorgt.	
3	4	GND	GND		
5	6	RX0+	TX1+		
7	8	RX0-	TX1-		
9	10	GND	GND		
11	12	TX0+	RX1+		
13	14	TX0-	RX1-		
15	16	GND	GND		
17	18	TX_1+	RX_1+		Signale
19	20	TX_1-	RX_1-		
21	22	NC	NC		
23	24	NC	GND_Sensor1		
25	26	TX_2+	RX_2+		
27	28	TX_2-	RX_2-		
29	30	NC	NC		
31	32	NC	GND_Sensor2		
33	34	NC	NC	U_P-Kontakte Das Modul verfügt über keine U _P -Kontakte. Die Versorgung erfolgt ausschließlich über U _{EBUS} .	
35	36	NC	NC		
37	38	NC	NC		
39	40	SGND	SGND		

Signal	Beschreibung
U _{EBUS}	Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V
GND	E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden!
RXn+	Positives E-Bus Receive Signal
RXn-	Negatives E-Bus Receive Signal
TXn+	Positives E-Bus Transmit Signal
TXn-	Negatives E-Bus Transmit Signal
TX_1+	Positives Transmit Signal (Kanal 1)
TX_1-	Negatives Transmit Signal (Kanal 1)
TX_2+	Positives Transmit Signal (Kanal 2)
TX_2-	Negatives Transmit Signal (Kanal 2)
RX_1+	Positives Receive Signal (Kanal 1)
RX_1-	Negatives Receive Signal (Kanal 1)
GND_Sensor1	0 V Spannungsversorgung (Sensor1)
RX_2+	Positives Signal (Kanal 2)
RX_2-	Negatives Receive Signal (Kanal 2)
GND_Sensor2	0 V Spannungsversorgung (Sensor2)
NC	Nicht belegen
SGND	Schirm Masse

Abb. 9: EJ6002 - Kontaktbelegung RS422

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

HINWEIS	
	<p>Schädigung von Geräten möglich!</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden. • Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel Installation von EJ-Modulen [▶ 23] und Inbetriebnahme [▶ 39]!

3.5 Kontaktbelegung RS485

EJ6002 RS485			
Pin#		Signal	
1	2	U_{EBUS}	U_{EBUS}
3	4	GND	GND
5	6	RX0+	TX1+
7	8	RX0-	TX1-
9	10	GND	GND
11	12	TX0+	RX1+
13	14	TX0-	RX1-
15	16	GND	GND
17	18	DATA_1+	NC
19	20	DATA_1-	NC
21	22	NC	NC
23	24	NC	GND Sensor1
25	26	DATA_2+	NC
27	28	DATA_2-	NC
29	30	NC	NC
31	32	NC	GND Sensor2
33	34	NC	NC
35	36	NC	NC
37	38	NC	NC
39	40	SGND	SGND

E-Bus Kontakte

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

Signale

U_P-Kontakte


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

Signal	Beschreibung
U _{EBUS}	Spannungsversorgung E-Bus 3,3 V
GND	E-Bus Signalmasse Nicht mit 0V Up verbinden!
RXn+	Positives E-Bus Receive Signal
RXn-	Negatives E-Bus Receive Signal
TXn+	Positives E-Bus Transmit Signal
TXn-	Negatives E-Bus Transmit Signal
DATA_1+	Positives DATA Signal (Kanal 1)
DATA_1-	Negatives DATA Signal (Kanal 1)
DATA_2+	Positives DATA Signal (Kanal 2)
DATA_2-	Negatives DATA Signal (Kanal 2)
GND Sensor1	0 V Spannungsversorgung (Sensor1)
GND Sensor2	0 V Spannungsversorgung (Sensor2)
NC	Nicht belegen
SGND	Schirm Masse

Abb. 10: EJ6002 - Kontaktbelegung RS485

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

HINWEIS



Schädigung von Geräten möglich!

- Die mit „NC“ benannten Pins dürfen nicht kontaktiert werden.
- Vor der Montage und Inbetriebnahme lesen Sie auch die Kapitel [Installation von EJ-Modulen](#) [▶ 23] und [Inbetriebnahme](#) [▶ 39]!

3.6 LEDs

LED Nr.	EJ6002
A	RUN
B	
C	
1	TX1
2	RX1
3	ERR 1
4	TX2
5	RX2
6	ERR 2
7	
8	
9	
10	
11	
12	
13	
14	
15	
16	

Abb. 11: EJ6002 - LEDs

LED	Farbe	Anzeige	Zustand	Beschreibung
RUN	grün	aus	Init	Zustand der EtherCAT State Machine: INIT = Initialisierung des Steckmoduls
		blinkend	Pre-Operational	Zustand der EtherCAT State Machine: PREOP = Funktion für Mailbox-Kommunikation und abweichende Standard-Einstellungen gesetzt
		Einzelblitz	Safe-Operational	Zustand der EtherCAT State Machine: SAFEOP = Überprüfung der Kanäle des Sync-Managers und der Distributed Clocks. Ausgänge bleiben im sicheren Zustand
		an	Operational	Zustand der EtherCAT State Machine: OP = normaler Betriebszustand; Mailbox- und Prozessdatenkommunikation ist möglich
		flimmernd	Bootstrap	Zustand der EtherCAT State Machine: BOOTSTRAP = Funktion für Firmware-Updates des Steckmoduls
TX1, TX2	grün	an	-	Daten werden über die jeweilige Signalleitung gesendet (Kanal 1, Kanal2)
		aus	-	Keine Aktivität auf der Sendeleitung
RX1, RX2	grün	an	-	Daten werden über die jeweilige Signalleitung empfangen (Kanal 1, Kanal2)
		aus	-	Keine Aktivität auf der Empfangsleitung
ERR1 ERR2	rot	aus	-	Kein Fehler
		an	-	Ein Fehler ist aufgetreten.

4 Installation von EJ-Modulen

4.1 Spannungsversorgung der EtherCAT-Steckmodule

⚠️ WARNUNG

Spannungsversorgung aus SELV/PELV-Netzteil!

Zur Versorgung dieses Geräts müssen SELV/PELV-Stromkreise (Schutzkleinspannung, Sicherheitskleinspannung) nach IEC 61010-2-201 verwendet werden.

Hinweise:

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

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

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

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

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

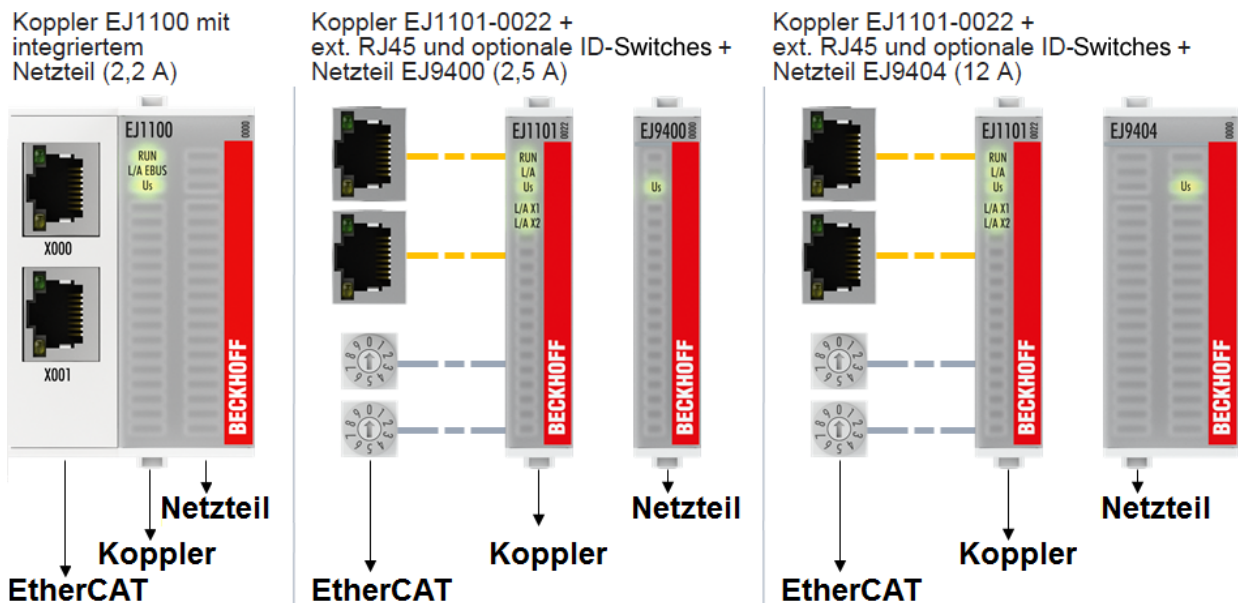


Abb. 12: E-Bus-Spannungsversorgung mit EJ1100 oder EJ1101-0022 + EJ940x

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

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

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

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

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

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

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

an das Signal-Distribution-Board weiter.



Abb. 13: Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043

4.2 EJxxxx - Abmessungen

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

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

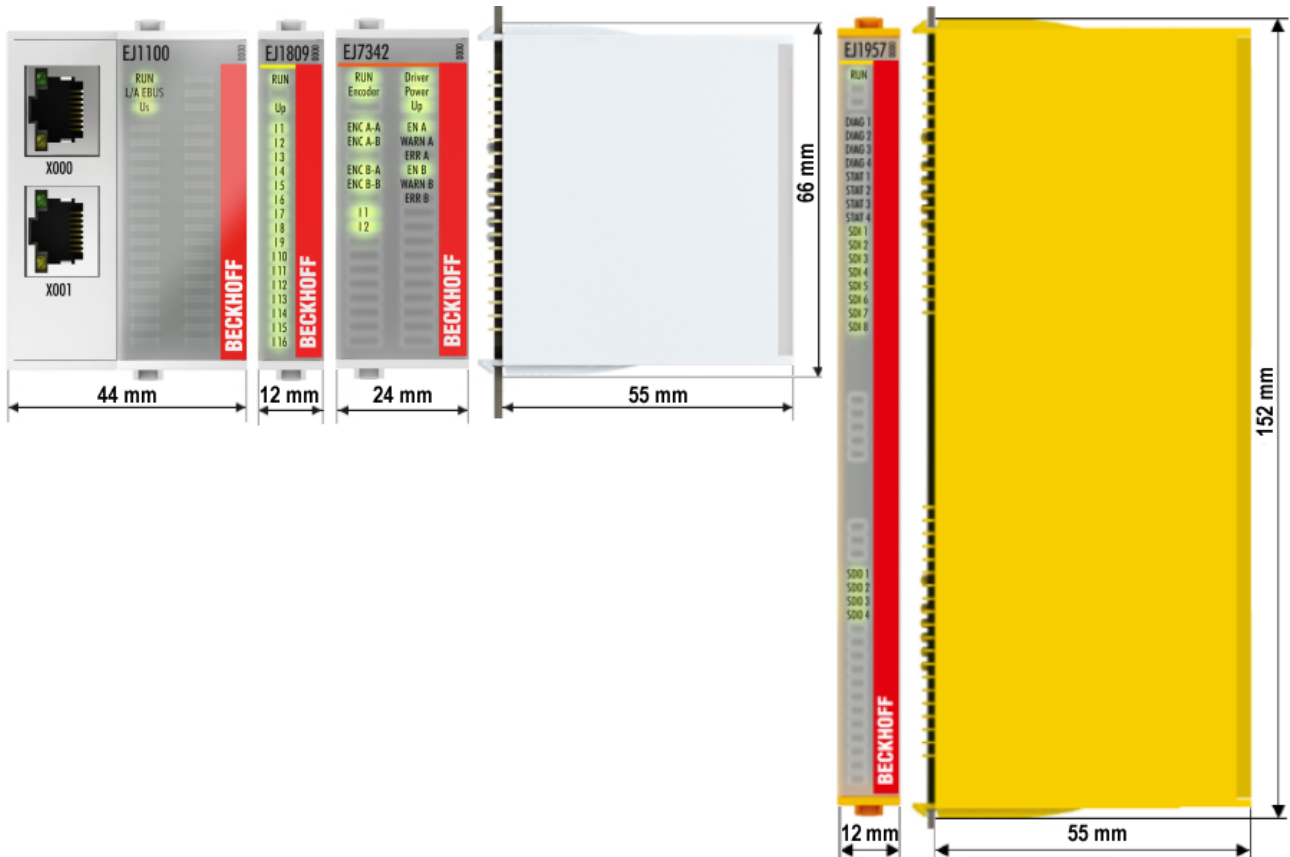


Abb. 14: EJxxxx - Abmessungen

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

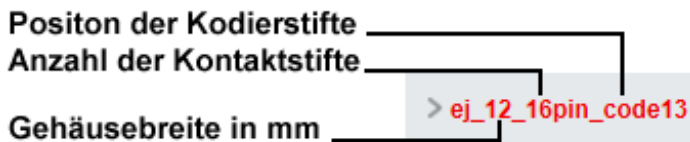


Abb. 15: Benennung der Zeichnungen

4.3 Einbaulagen und Mindestabstände

4.3.1 Mindestabstände zur Sicherung der Montagefähigkeit

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

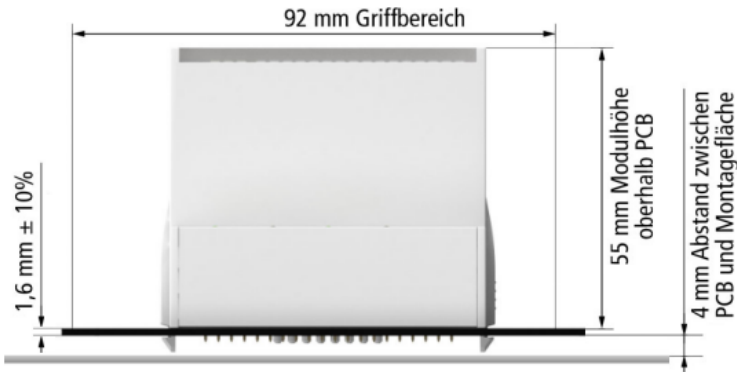


Abb. 16: Montageabstände EJ-Modul - PCB

i Einhalten des Griffbereichs

Es wird zur Montage / Demontage ein Griffbereich von mindestens 92 mm benötigt, um die Montageschrauben mit den Fingern erreichen zu können. Die Einhaltung der empfohlenen Mindestabstände zur Belüftung (s. Kapitel [Einbaulage](#) [▶ 27]) gewährleistet einen ausreichend großen Griffbereich.

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

4.3.2 Einbaulagen

HINWEIS

Einschränkung von Einbaulage und Betriebstemperaturbereich

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

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

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

Optimale Einbaulage (Standard)

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

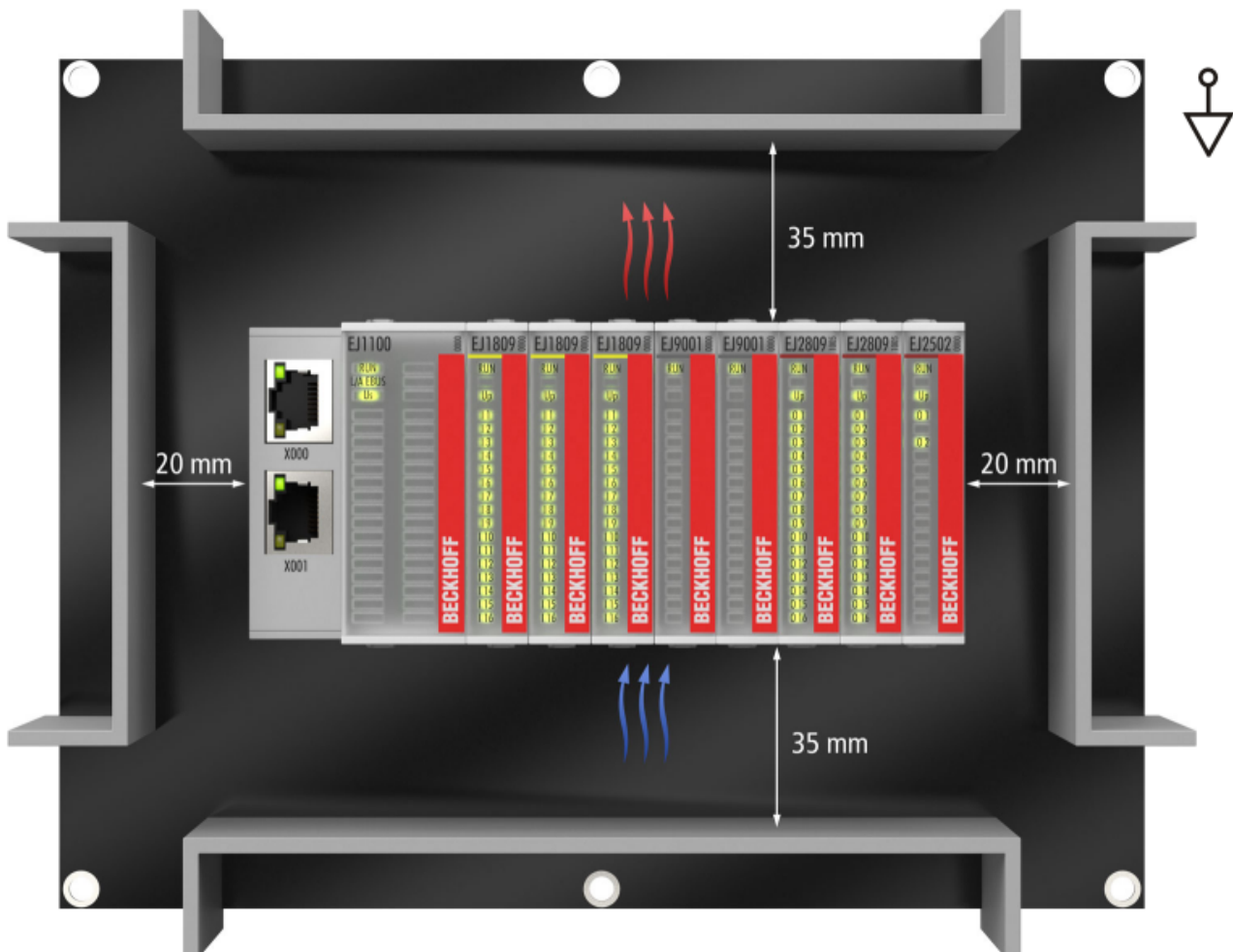


Abb. 17: Empfohlene Abstände bei Standard Einbaulage

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

Weitere Einbaulagen

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

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

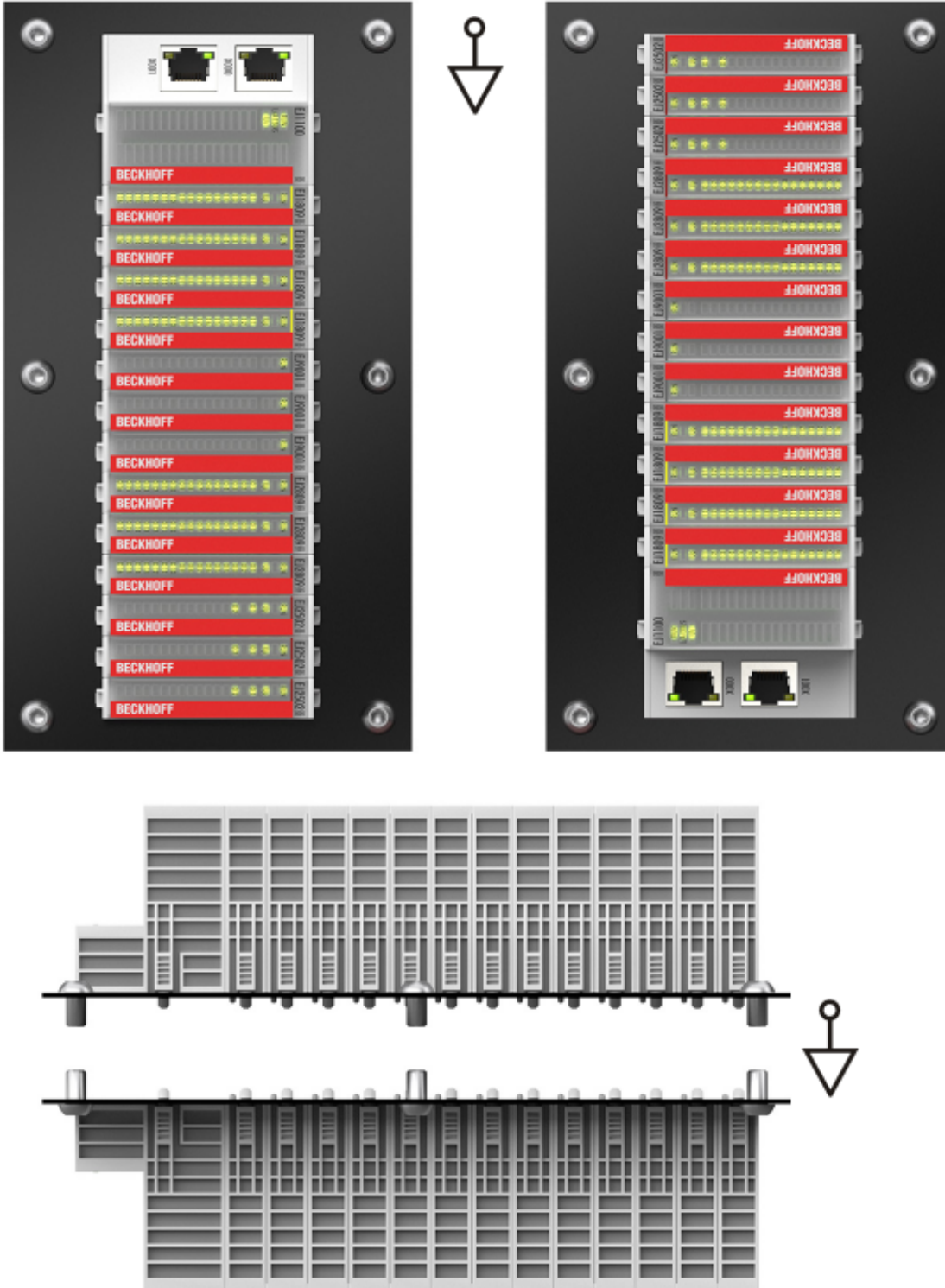


Abb. 18: Weitere Einbaulagen

4.4 Kodierungen

4.4.1 Farbkodierung

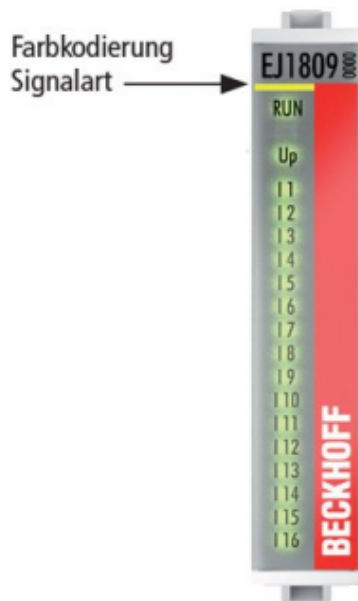


Abb. 19: EJ-Module Farbcodierung am Beispiel EJ1809

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

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

4.4.2 Mechanische Positionskodierung

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

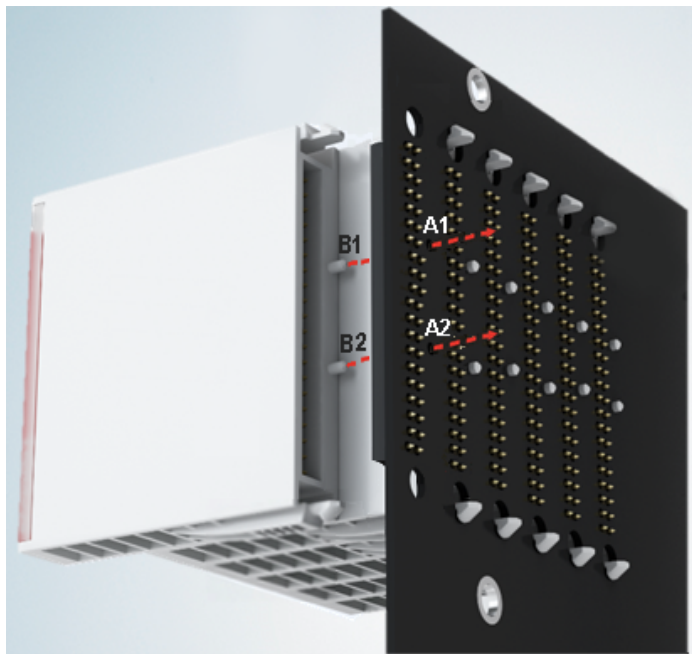


Abb. 20: Mechanische Positionskodierung mit Kodierstiften (B1 u. B2) und Kodierlöchern (A1 u. A2)

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

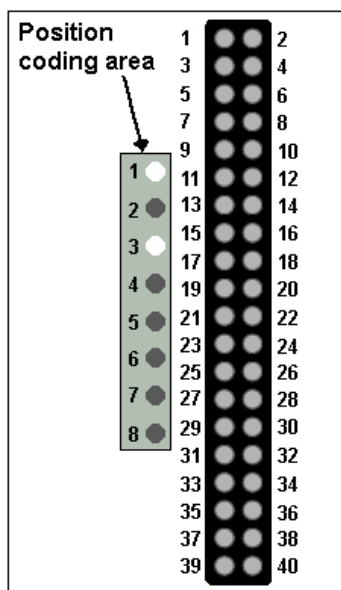


Abb. 21: Pin-Kodierung am Beispiel digitaler Eingangsmodule

4.5 Montage auf dem Signal-Distribution-Board

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

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

⚠️ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

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

HINWEIS

Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!

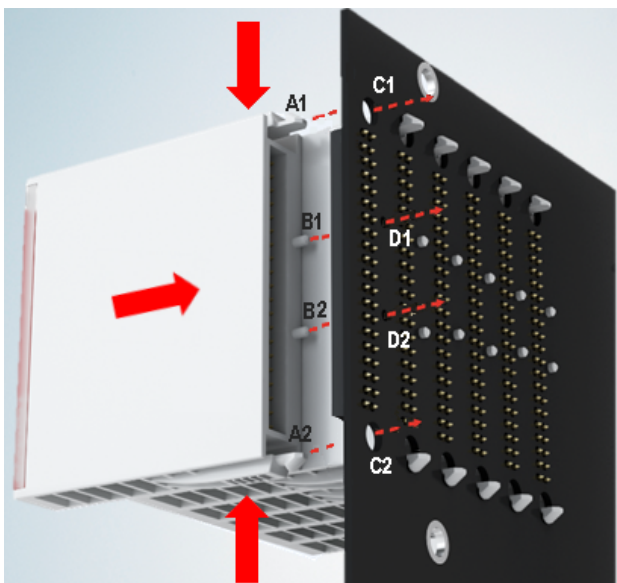


Abb. 22: Montage EJ-Module

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

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

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

HINWEIS

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

4.6 Erweiterungsmöglichkeiten

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

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

4.6.1 Belegung ungenutzter Slots durch Platzhaltermodule

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

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

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

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

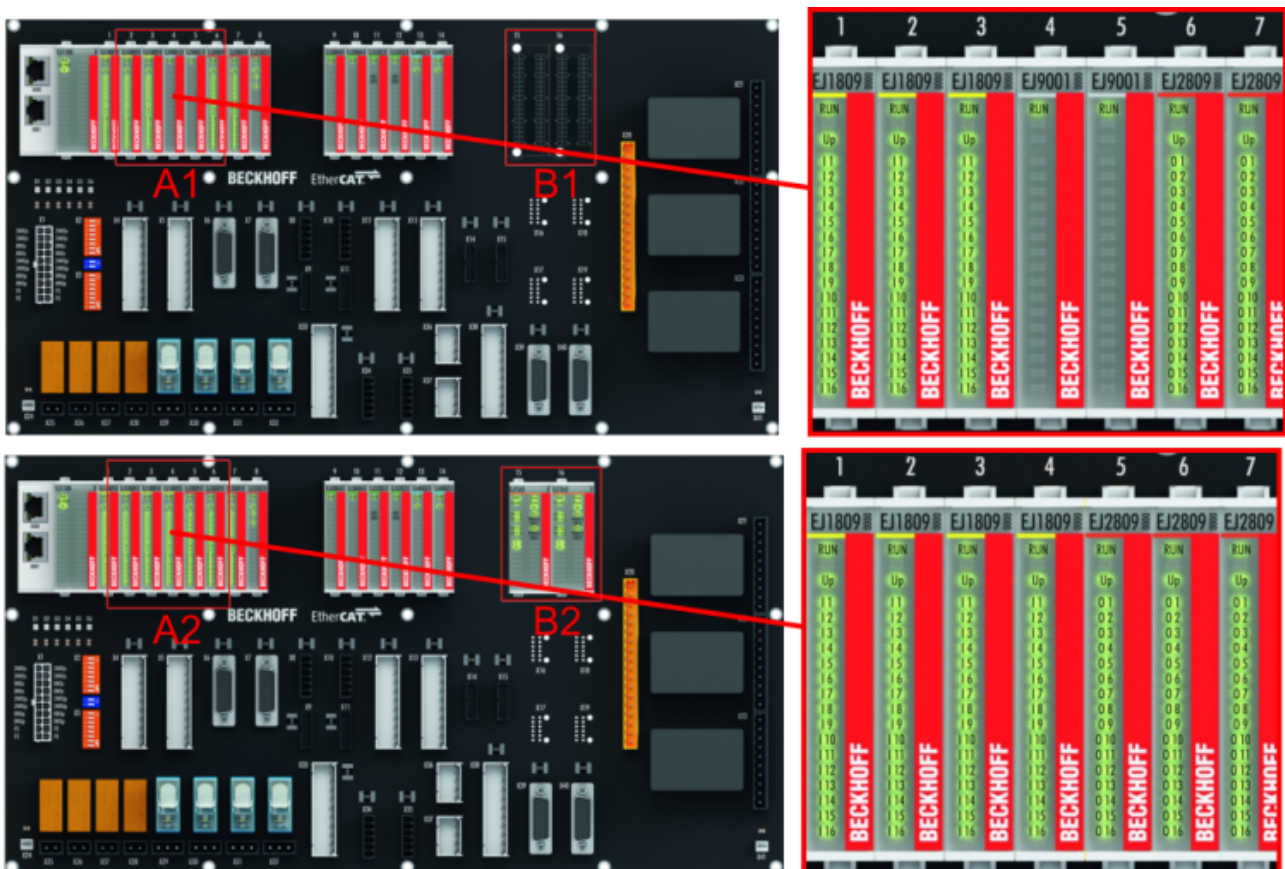


Abb. 23: Beispiel Austausch Platzhaltermodule u. Belegung Reserveslots

i E-Bus - Versorgung

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

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

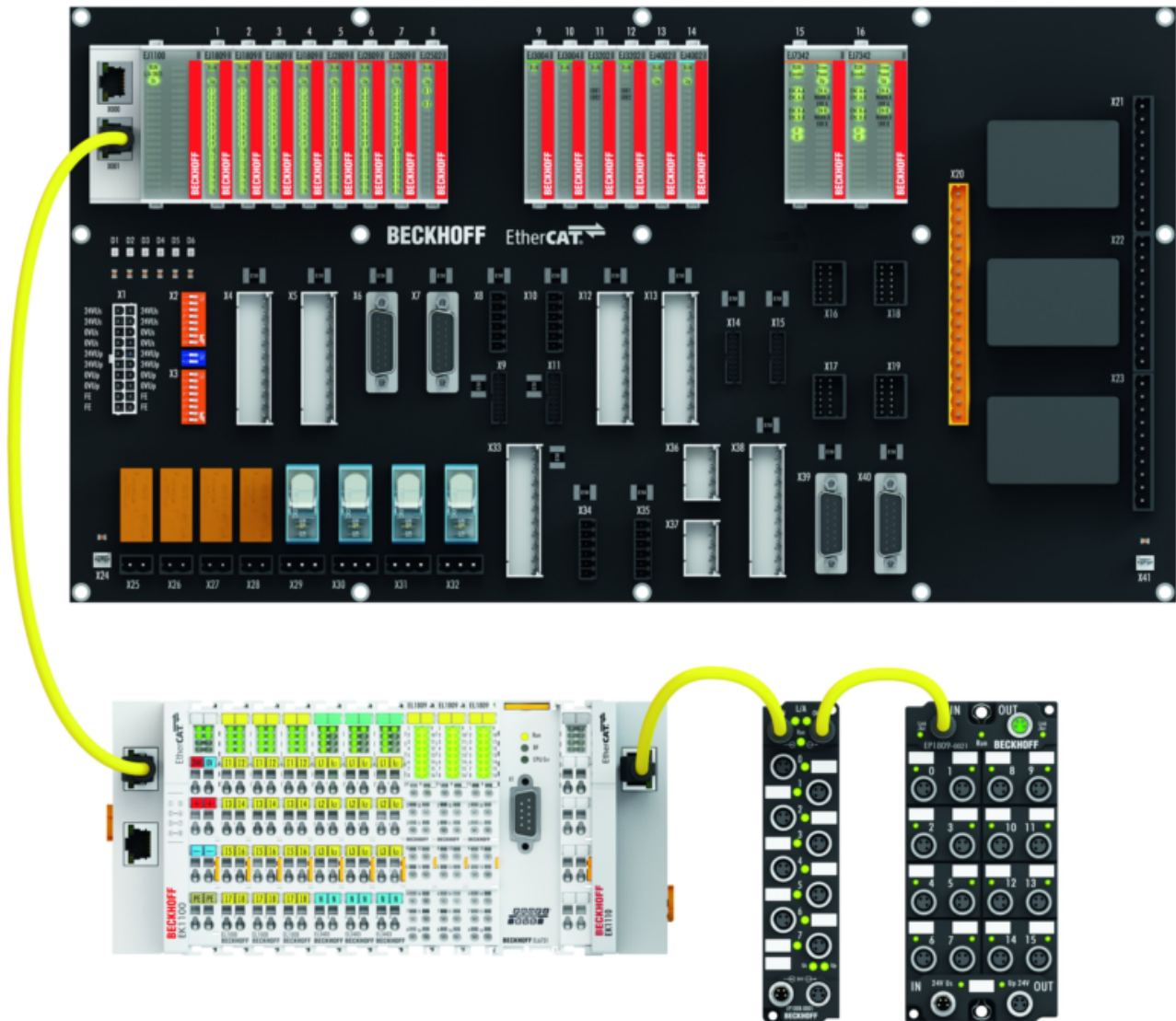


Abb. 24: Beispiel Erweiterung über eine Ethernet/EtherCAT-Verbindung

4.7 IPC Integration

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

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

Die Spannungsversorgung der EK1110-004x erfolgt aus dem Netzteil des Embedded-PCs.

Die E-Bus-Signale und die Versorgungsspannung der Feldseite U_P werden über einen Steckverbinder auf der Rückseite des EtherCAT-EJ-Kopplers direkt auf die Leiterkarte weitergeleitet.

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

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



Abb. 25: Beispiel Leiterkarte mit Embedded PC, EK1110-0043 und EJxxxx, Rückansicht EK1110-0043

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

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

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

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

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

HINWEIS



Platzierung auf dem Signal-Distribution-Board

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

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

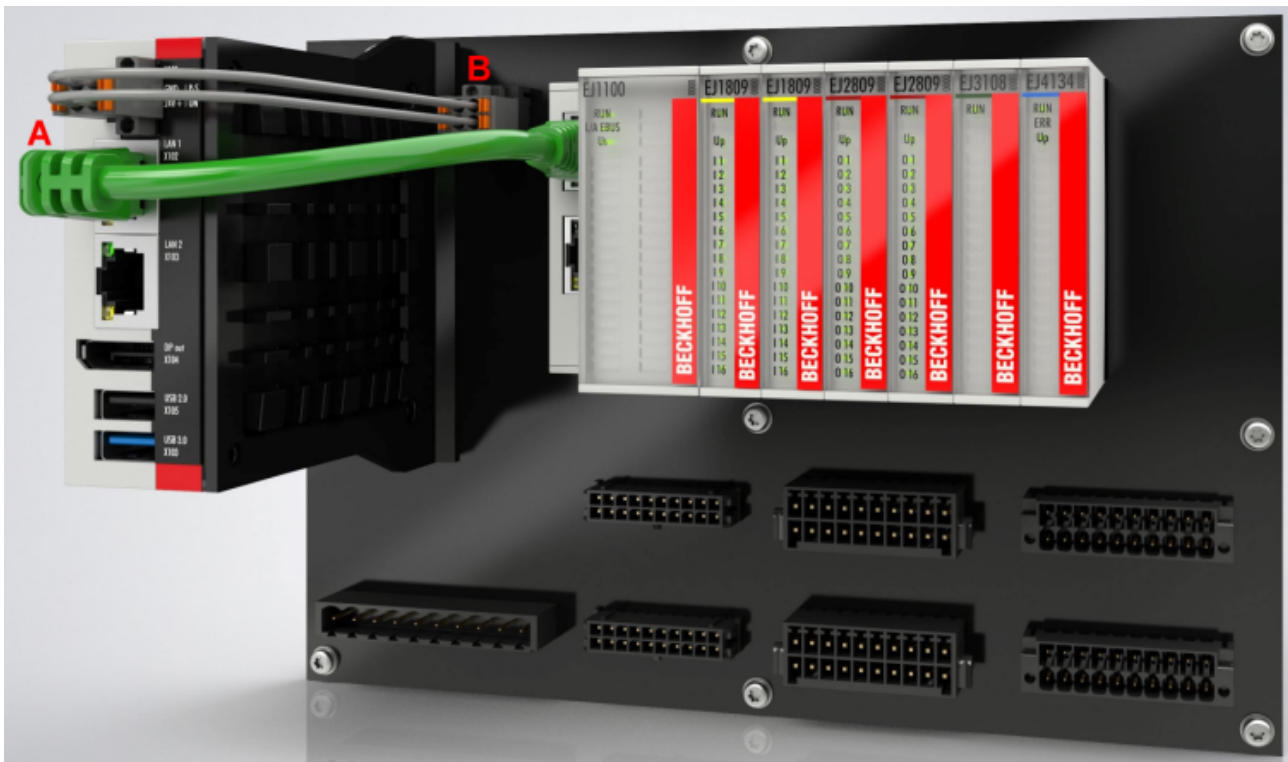


Abb. 26: Beispiel für die Anbindung des IPC C6015 an ein EJ-System

4.8 Demontage vom Signal-Distribution-Board

⚠️ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

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

HINWEIS

Beschädigung von Komponenten durch Elektrostatische Entladung möglich!

Beachten Sie die Vorschriften zum ESD-Schutz!

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

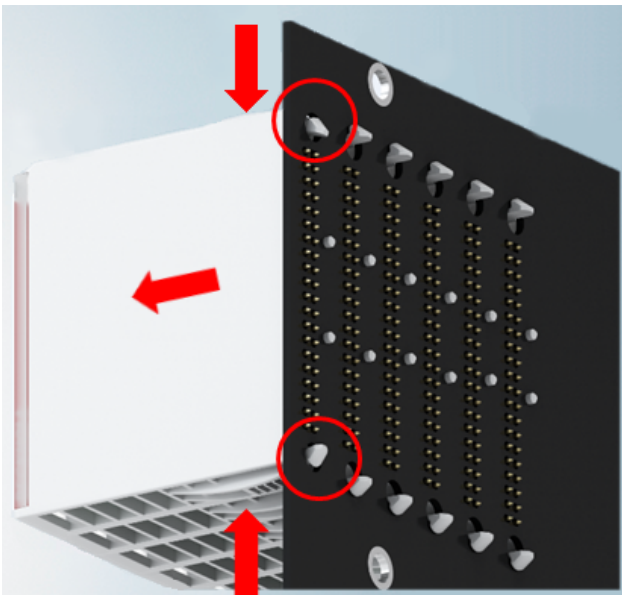


Abb. 27: Demontage EJ - Module

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

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

4.9 Entsorgung



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

5 EtherCAT-Grundlagen

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

6 Inbetriebnahme

6.1 Hinweis auf Dokumentation EL600x

Eine ausführliche Dokumentation zur Inbetriebnahme des EJ6002 Moduls ist in Vorbereitung.

HINWEIS



Schädigung von Geräten oder Datenverlust

Die Beschreibungen und Hinweise zur Inbetriebnahme der EtherCAT-Klemmen EL600x sind übertragbar auf das EtherCAT-Steckmodul EJ6002.

Lesen Sie vor der Inbetriebnahme die ausführliche Beschreibung der Prozessdaten, Betriebsmodi und Parametrierung der EL600x Dokumentation.

6.2 EJ6002 - Objektbeschreibung und Parametrierung

● EtherCAT XML Device Description

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

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

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

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

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

Einführung

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

- Objekte die zur Parametrierung bei der Inbetriebnahme nötig sind:
 - Restore Objekt [▶ 40] Index 0x1011
 - Konfigurationsdaten [▶ 40] Index 0x80n0
- Profilspezifische Objekte:
 - Eingangsdaten [▶ 43] Index 0x60n0, 0x60n1
 - Ausgangsdaten [▶ 44] Index 0x70n0, 0x70n1
 - Informations- und Diagnostikdaten [▶ 45] Index 0xA0n0, 0xF000, 0xF008, 0xF010
- Standardobjekte [▶ 45]

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

6.2.1 Restore Objekt

Index 1011 Restore default parameters

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

6.2.2 Konfigurationsdaten

Index 80n0 COM Settings Ch.1 (n = 0), Ch.2 (n = 1)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80n0:0	COM Settings Ch.(n+1)	Max. Subindex (hex)	UINT8	RO	0x1D (29 _{dez})
80n0:01	Enable RTS/CTS	FALSE: RTS/CTS nicht freigeschaltet TRUE: freigeschaltet	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})
80n0:02	Enable XON/XOFF supported tx data	FALSE: XON/XOFF wird für Sendedaten nicht unterstützt TRUE: XON/XOFF wird für Sendedaten unterstützt	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:03	Enable XON/XOFF supported rx data	FALSE: XON/XOFF wird für Eingangsdaten nicht unterstützt TRUE: XON/XOFF wird für Eingangsdaten unterstützt	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:04	Enable send FIFO data continuous	FALSE: Kein kontinuierliches Senden der Daten aus dem FIFO TRUE: Kontinuierliches Senden der Daten aus dem FIFO freigeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> Über die Steuerung wird der Sendebuffer gefüllt (bis zu 128 Byte). Mit steigender Flanke des Bits "Send continuous" (0x70n0:04) wird der gefüllte Buffer-Inhalt gesendet. Sind die Daten übertragen, so wird dies durch das Setzen des Bits "Init accepted" (0x60n0:03) vom Modul an die Steuerung quittiert. "Init accepted" wird mit "Send continuous" zurückgesetzt. 	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})
80n0:05	Enable transfer rate optimization	FALSE: Transferraten-Optimierung ausgeschaltet TRUE: Transferraten-Optimierung eingeschaltet: Der Inhalt des Eingangspuffers wird automatisch ins Prozessabbild übernommen, wenn <ul style="list-style-type: none"> nach dem Empfang von Daten für ca. 16-Bit-Zeiten (die Zeit, die der Empfang von 2 Bytes gedauert hätte) kein weiteres Byte empfangen wurde. das Prozessabbild gefüllt ist 	BOOLEAN	RW	0x01 (1 _{dez})
80n0:06	Enable half duplex	FALSE: Voll duplex-Modus TRUE: Halbduplex-Modus	BOOLEAN	RW	0x00 (0 _{dez})

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
80n0:11	Baud rate	Einstellbare Baudrate: 1 _{dez} : 300 Baud 2 _{dez} : 600 Baud 3 _{dez} : 1200 Baud 4 _{dez} : 2400 Baud 5 _{dez} : 4800 Baud 6 _{dez} : 9600 Baud (Default) 7 _{dez} : 19,2 kBaud 8 _{dez} : 38,4 kBaud 9 _{dez} : 57,6 kBaud 10 _{dez} : 115,2 kBaud	BIT4	RW	0x06 (6 _{dez})
80n0:15	Data frame	Verfügbare Kodierung 1 _{dez} : 7E1 2 _{dez} : 701 3 _{dez} : 8N1 (Default) 4 _{dez} : 8E1 5 _{dez} : 801 8 _{dez} : 7N2 9 _{dez} : 7E2 10 _{dez} : 702 11 _{dez} : 8N2 12 _{dez} : 8E2 13 _{dez} : 802	BIT4	RW	0x03 (3 _{dez})
80n0:1A	Rx buffer full notification	Der Wert legt die Anzahl der Daten im Empfangs-FIFO fest, ab der das Bit in Index 0x60n0:04 "Buffer full" gesetzt wird.	UINT16	RW	0x0360 (864 _{dez})
80n0:1B	Explicit baudrate	Hier kann die gewünschte Baudrate als Zahl eingegeben werden Unterstützt werden nur die in Index 0x80n0:11 genannten Baudraten. Die Einstellungen in diesem Index werden auch in 0x80n0:11 übernommen.	UINT32	RW	0x00000384 (9600 _{dez})
80n0:1D	Mode of operation	Auswahl des Kommunikationsstandards: 16 _{dez} <i>RS232 (Default)</i> Rx, Tx, RTS, CTs werden automatisch gesteuert. 17 _{dez} <i>RS232, manual operation</i> Die Eingänge Rx und CTS können vom ext. Status (0x60n1 [▶ 43]) gelesen werden. Die Ausgänge Tx und RTS können über das ext. Controlword (0x70n1 [▶ 44]) geschrieben werden. Das Senden und Empfangen von Daten wird nicht von der Firmware behandelt. 18 _{dez} <i>RS232, manual flow control</i> Das Senden und Empfangen von Daten wird von der Firmware gesteuert. Der Eingangszustand von CTS kann aus dem ext. Status (0x60n1 [▶ 43]) gelesen werden. Der Zustand des RTS-Ausgangs kann im ext. Controlword (0x70n1 [▶ 44]) gesetzt werden. 32 _{dez} <i>RS422 (Busdevice)</i> RS422 wird typischerweise als Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen zwei Geräten verwendet. In diesem Modus kann dieses Modul eines der Geräte „mitzuhören“. Das Senden von Daten ist möglich, wird aber nicht empfohlen. Dadurch könnte eine laufende Kommunikation gestört werden. Die Terminierung und die BIAS/Failsafe-Widerstände sollten von den beiden Hauptgeräten übernommen werden. Daher sind sie in diesem Modus deaktiviert. 33 _{dez} <i>RS422, Terminated RX</i> Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen zwei Geräten. Der Abschlusswiderstand am Empfänger ist aktiviert.	UINT32	RW	0x00000010 (16 _{dez})

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default	
80n0:1D	Mode of operation	34 _{dez}	<i>RS422, BIAS/Failsafe RX</i> Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen zwei Geräten. Die BIAS/Failsafe-Widerstände am Empfänger sind aktiviert.	UINT32	RW	0x00000010 (16 _{dez})
		35 _{dez}	<i>RS422, Terminated and BIAS/Failsafe RX (Enddevice)</i> Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen zwei Geräten. Der Abschlusswiderstand und die BIAS/Failsafe-Widerstände am Empfänger sind aktiviert. Dies sollte der Standardmodus für eine RS422-Konfiguration sein.			
		64 _{dez}	<i>RS485 (Busdevice)</i> Bei dieser Konfiguration werden weder die Terminierung noch die BIAS/Failsafe-Widerstände aktiviert. Sie ist für Geräte gedacht, die zwischen den beiden Abschlussgeräten angeschlossen sind.			
		65 _{dez}	<i>RS485, Terminated</i> RS485-Konfiguration mit aktiviertem Abschlusswiderstand			
		66 _{dez}	<i>RS485, BIAS/Failsafe</i> RS485-Konfiguration mit aktivierten BIAS/Failsafe-Widerständen			
		67 _{dez}	<i>RS485, Terminated and BIAS/Failsafe (Enddevice)</i> RS485-Konfiguration mit aktiviertem Abschlusswiderstand und aktivierten BIAS/Failsafe-Widerständen. Dies sollte die Standardkonfiguration für die beiden Endpunkte des RS485-Netzwerks sein			

6.2.3 Eingangsdaten

Index 60n0 COM Inputs Ch. 1 (n = 0), Ch. 2 (n = 1)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
60n0:0	COM Inputs Ch. (n+1)	Länge dieses Objekts	UINT8	RO	0x26 (38 _{dez})
60n0:01	Transmit accepted	Das Modul quittiert die Entgegennahme von Daten mit einer Zustandsänderung dieses Bits. Erst danach werden neue Daten von der Steuerung zum Modul übertragen.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:02	Receive request	Über eine Zustandsänderung dieses Bits teilt das Modul der Steuerung mit, dass sich die in Index 0x60n0:09) "Input length" angezeigte Anzahl von Bytes in den DataIn-Bytes befinden. Die Steuerung muss die Entgegennahme der Daten mit einer Zustandsänderung des "Receive accepted"-Bits (Index 0x70n0:02) quittieren. Erst danach werden neue Daten vom Modul zur Steuerung übertragen.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:03	Init accepted	FALSE: Das Modul ist wieder für den seriellen Datenaustausch bereit. TRUE: Die Initialisierung wurde vom Modul ausgeführt.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:04	Buffer full	Das Empfangs-FIFO ist voll. Hinweis Ab diesem Zeitpunkt gehen alle eingehenden Daten verloren!	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:05	Parity error	Es ist ein Parity-Fehler aufgetreten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:06	Framing error	Es ist ein Framing-Fehler aufgetreten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:07	Overrun error	Es ist ein Overrun-Fehler aufgetreten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:09	Input length	Anzahl der Eingangs-Bytes, die für die Übertragung vom Modul zur Steuerung bereit stehen.	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})
60n0:11	Data In 0	Eingangs-Byte 0	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})
...
60n0:26	Data In 21	Eingangs-Byte 21	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})

Index 60n1 Com Ext. Inputs Ch. 1 (n = 0), Ch.2 (n = 1)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
60n1:0	Com Ext. Inputs Ch.(n+1)	Länge dieses Objekts	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
60n1:01	Rx	Im Modus "RS232, manual operation" (CoE 0x80n0:1D [► 40] = 17 _{dez}) oder "RS232, manual flow control" (CoE 0x80n0:1D [► 40] = 18 _{dez}) wird hier der Pegel des Rx-Eingangs angezeigt.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
60n1:02	CTS	Im Modus "RS232, manual operation" (CoE 0x80n0:1D [► 40] = 17 _{dez}) oder "RS232, manual flow control" (CoE 0x80n0:1D [► 40] = 18 _{dez}) wird hier der Pegel des CTS-Eingangs angezeigt.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})

6.2.4 Ausgangsdaten

Index 0x70n0 COM Outputs Ch. 1 (n = 0), Ch. 2 (n = 1)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
70n0:0	COM Outputs Ch. 1 + Ch. 2	Max. SubIndex (hex)	UINT8	RO	0x26 (38 _{dez})
70n0:01	Transmit request	Über eine Zustandsänderung dieses Bits teilt die Steuerung dem Modul mit, dass sich die in Index 0x70n0:09 "Output length" angezeigte Anzahl von Bytes in den DataOut-Bytes befinden. Das Modul quittiert die Entgegennahme der Daten mit der Zustandsänderung des Bits in Index 0x60n0:01 " TransmitAccepted [43]". Erst daraufhin werden neue Daten von der Steuerung zum Modul übertragen.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
70n0:02	Receive accepted	Die Steuerung quittiert die Entgegennahme von Daten mit der Zustandsänderung dieses Bits. Erst daraufhin werden neue Daten vom Modul zur Steuerung übertragen.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
70n0:03	Init request	0: Die Steuerung fordert vom Modul wieder die Bereitschaft für den seriellen Datenaustausch. 1: Die Steuerung fordert das Modul zur Initialisierung auf. Die Sende- und Empfangsfunktionen werden gesperrt. Die FIFO-Zeiger werden zurückgesetzt und die Schnittstelle wird mit den Werten des zuständigen Settings-Objektes initialisiert. Die Ausführung der Initialisierung wird vom Modul mit dem Bit in Index 0x60n0:03 " Init accepted [43]" quittiert.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
70n0:04	Send continuous	Kontinuierliches Senden der Daten aus dem FIFO. Über die Steuerung wird der Sendebuffer gefüllt (bis zu 128 Byte). Mit steigender Flanke des Bits wird der gefüllte Buffer-Inhalt gesendet. Sind die Daten übertragen, so wird dies durch das Setzen des Bits in Index 0x60n0:03 " Init accepted [43]" vom Modul an die Steuerung quittiert. Index 0x60n0:03 " Init accepted [43]" wird mit "SendContinuous" zurückgenommen.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
70n0:09	Output length	Anzahl der Ausgangs-Bytes, die für die Übertragung von der Steuerung um Modul bereitstehen.	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})
70n0:11	Data Out 0	Ausgangs-Byte 0	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})
...
70n0:26	Data Out 21	Ausgangs-Byte 21	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})

Index 0x70n1 COM Ext. Outputs Ch. 1 (n = 0), Ch. 2 (n = 1)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
70n1:0	COM Ext. Outputs. 1 + Ch. 2	Max. SubIndex (hex)	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
70n1:01	Tx	Transmit Signal Im Modus "RS232, manual operation" (CoE 0x80n0:1D [40] = 17 _{dez}) kann hier der Pegel des Tx-Ausgangs manuell eingestellt werden. Das Senden und Empfangen von Daten wird in dieser Betriebsart nicht von der Firmware behandelt.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
70n1:02	RTS	Request to send Signal Im Modus "RS232, manual operation" (CoE 0x80n0:1D [40] = 17 _{dez}) oder "RS232, manual flow control" (CoE 0x80n0:1D [40] = 18 _{dez}) kann hier der Pegel des RTS-Ausgangs manuell eingestellt werden. Das Senden und Empfangen von Daten wird im "RS232, manual operation" Modus nicht von der Firmware behandelt.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})

6.2.5 Informations-und Diagnostikdaten

Index 0xA0n0 COM Diag data Ch. 1 (n = 0), Ch. 2 (n = 1)

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
A0n0:0	COM Diag data Ch. 1 + Ch. 2	Max. SubIndex (hex)	UINT8	RO	0x21 (33 _{dez})
A0n0:01	Buffer overflow	Es ist ein Buffer-Overflow aufgetreten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
A0n0:02	Parity error	Es ist ein Parity-Error aufgetreten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
A0n0:03	Framing error	Es ist ein Framing-Error aufgetreten	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
A0n0:04	Overrun error	Es ist ein Overrun-Error aufgetreten.	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
A0n0:05	Buffer full	Das Empfangs-FIFO ist voll. Hinweis Ab diesem Zeitpunkt gehen alle eingehenden Daten verloren!	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
A0n0:06	Power supply overload	Überlastung des internen Netzteils	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})
A0n0:11	Data bytes in send buffer	Anzahl der Datenbytes im Sende-FIFO	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
A0n0:21	Data bytes in receive buffer	Anzahl der Datenbytes im Empfangs-FIFO	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})

Index F000 Modular device profile

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F000:0	Modular device profile	Allgemeine Informationen des Modular Device Profiles	UINT8	RO	0x02 (2 _{dez})
F000:01	Module index distance	Index-Abstand der Objekte der einzelnen Kanäle	UINT16	RO	0x0010 (16 _{dez})
F000:02	Maximum number of modules	Anzahl der Kanäle	UINT16	RO	0x0002 (2 _{dez})

Index F008 Code word

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

Index F010 Module list

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F010:0	Module list	Länge dieses Objekts	UINT8	RW	0x02 (2 _{dez})
F010:01	SubIndex 001	Revision	UINT32	RW	0x00000258 (600 _{dez})
F010:02	SubIndex 002	-	UINT32	RW	0x00000258 (600 _{dez})

Index F081 Download revision

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
F010:0	Module list	Max. Subindex	UINT8	RW	0x01 (1 _{dez})
F010:01	SubIndex 001	Konfigurierte Revision des Moduls	UINT32	RW	0x00000258 (600 _{dez})

6.2.6 Standardobjekte (0x1000-0x1FFF)

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

Index 1000 Device type

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1000:0	Device type	Geräte-Typ des EtherCAT-Slaves: Das Lo-Word enthält das verwendete CoE Profil (5001). Das Hi-Word enthält das Modul Profil entsprechend des Modular Device Profile.	UINT32	RO	0x02581389 (39326601 _{dez})

Index 1008 Device name

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1008:0	Device name	Geräte-Name des EtherCAT-Slave	STRING	RO	EJ6002

Index 1009 Hardware version

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

Index 100A Software version

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

Index 1018 Identity

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1018:0	Identity	Informationen, um den Slave zu identifizieren	UINT8	RO	0x04 (4 _{dez})
1018:01	Vendor ID	Hersteller-ID des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x00000002 (2 _{dez})
1018:02	Product code	Produkt-Code des EtherCAT-Slaves	UINT32	RO	0x177222852 (393357394 _{dez})
1018:03	Revision	Revisionsnummer des EtherCAT-Slaves, das Low-Word (Bit 0-15) kennzeichnet die Sonderklemmennummer, das High-Word (Bit 16-31) verweist auf die Gerätebeschreibung	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1018:04	Serial number	Seriennummer des EtherCAT-Slaves, das Low-Byte (Bit 0-7) des Low-Words enthält das Produktionsjahr, das High-Byte (Bit 8-15) des Low-Words enthält die Produktionswoche, das High-Word (Bit 16-31) ist 0	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})

Index 10F0 Backup parameter handling

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

Index 1600 COM RxPDO-Map Outputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1600:0	COM RxPDO-Map Outputs Ch.1	PDO Mapping RxPDO 1	UINT8	RO	0x1C (28 _{dez})
1600:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1), entry 0x01 (Transmit request))	UINT32	RO	0x7000:01, 1
1600:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1), entry 0x02 (Receive accepted))	UINT32	RO	0x7000:02, 1
1600:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1), entry 0x03 (Init request))	UINT32	RO	0x7000:03, 1
1600:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1), entry 0x04 (Send continuous))	UINT32	RO	0x7000:04, 1
1600:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (4 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 4
1600:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x09 (Output length))	UINT32	RO	0x7000:09, 8
1600:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x11 (Data Out 0))	UINT32	RO	0x7000:11, 8
1600:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x12 (Data Out 1))	UINT32	RO	0x7000:12, 8
1600:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x13 (Data Out 2))	UINT32	RO	0x7000:13, 8
1600:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x14 (Data Out 3))	UINT32	RO	0x7000:14, 8
1600:0B	SubIndex 011	11. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x15 (Data Out 4))	UINT32	RO	0x7000:15, 8
1600:0C	SubIndex 012	12. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x16 (Data Out 5))	UINT32	RO	0x7000:16, 8
1600:0D	SubIndex 013	13. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x17 (Data Out 6))	UINT32	RO	0x7000:17, 8
1600:0E	SubIndex 014	14. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x18 (Data Out 7))	UINT32	RO	0x7000:18, 8
1600:0F	SubIndex 015	15. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x19 (Data Out 8))	UINT32	RO	0x7000:19, 8
1600:10	SubIndex 016	16. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x1A (Data Out 9))	UINT32	RO	0x7000:1A, 8
1600:11	SubIndex 017	17. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x1B (Data Out 10))	UINT32	RO	0x7000:1B, 8
1600:12	SubIndex 018	18. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x1C (Data Out 11))	UINT32	RO	0x7000:1C, 8
1600:13	SubIndex 019	19. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x1D (Data Out 12))	UINT32	RO	0x7000:1D, 8
1600:14	SubIndex 020	20. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x1E (Data Out 13))	UINT32	RO	0x7000:1E, 8
1600:15	SubIndex 021	21. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x1F (Data Out 14))	UINT32	RO	0x7000:1F, 8
1600:16	SubIndex 022	22. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x20 (Data Out 15))	UINT32	RO	0x7000:20, 8
1600:17	SubIndex 023	23. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x21 (Data Out 16))	UINT32	RO	0x7000:21, 8
1600:18	SubIndex 024	24. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x22 (Data Out 17))	UINT32	RO	0x7000:22, 8
1600:19	SubIndex 025	25. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x23 (Data Out 18))	UINT32	RO	0x7000:23, 8
1600:1A	SubIndex 026	26. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x24 (Data Out 19))	UINT32	RO	0x7000:24, 8
1600:1B	SubIndex 027	27. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x25 (Data Out 20))	UINT32	RO	0x7000:25, 8
1600:1C	SubIndex 028	28. PDO Mapping entry (object 0x7000 (COM Outputs Ch.1) entry 0x26 (Data Out 21))	UINT32	RO	0x7000:26, 8

Index 1601 COM RxPDO-Map Ext. Outputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1601:0	COM RxPDO-Map Ext. Outputs Ch.1	PDO Mapping RxPDO 2	UINT8	RO	0x03 (03 _{dez})
1601:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x7001 (COM Ext. Outputs Ch.1), entry 0x01 (Tx))	UINT32	RO	0x7001:01, 1
1601:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x7001 (COM Ext. Outputs Ch.1), entry 0x02 (RTS))	UINT32	RO	0x7001:02, 1
1601:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (14 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 14

Index 1602 COM RxPDO-Map Outputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1602:0	COM RxPDO-Map Outputs Ch.2	PDO Mapping RxPDO 3	UINT8	RO	0x1C (28 _{dez})
1602:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2), entry 0x01 (Transmit request))	UINT32	RO	0x7010:01, 1
1602:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2), entry 0x02 (Receive accepted))	UINT32	RO	0x7010:02, 1
1602:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2), entry 0x03 (Init request))	UINT32	RO	0x7010:03, 1
1602:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2), entry 0x04 (Send continuous))	UINT32	RO	0x7010:04, 1
1602:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (4 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 4
1602:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x09 (Output length))	UINT32	RO	0x7010:09, 8
1602:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x11 (Data Out 0))	UINT32	RO	0x7010:11, 8
1602:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x12 (Data Out 1))	UINT32	RO	0x7010:12, 8
1602:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x13 (Data Out 2))	UINT32	RO	0x7010:13, 8
1602:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x14 (Data Out 3))	UINT32	RO	0x7010:14, 8
1602:0B	SubIndex 011	11. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x15 (Data Out 4))	UINT32	RO	0x7010:15, 8
1602:0C	SubIndex 012	12. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x16 (Data Out 5))	UINT32	RO	0x7010:16, 8
1602:0D	SubIndex 013	13. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x17 (Data Out 6))	UINT32	RO	0x7010:17, 8
1602:0E	SubIndex 014	14. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x18 (Data Out 7))	UINT32	RO	0x7010:18, 8
1602:0F	SubIndex 015	15. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x19 (Data Out 8))	UINT32	RO	0x7010:19, 8
1602:10	SubIndex 016	16. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x1A (Data Out 9))	UINT32	RO	0x7010:1A, 8
1602:11	SubIndex 017	17. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x1B (Data Out 10))	UINT32	RO	0x7010:1B, 8
1602:12	SubIndex 018	18. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x1C (Data Out 11))	UINT32	RO	0x7010:1C, 8
1602:13	SubIndex 019	19. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x1D (Data Out 12))	UINT32	RO	0x7010:1D, 8
1602:14	SubIndex 020	20. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x1E (Data Out 13))	UINT32	RO	0x7010:1E, 8
1602:15	SubIndex 021	21. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x1F (Data Out 14))	UINT32	RO	0x7010:1F, 8
1602:16	SubIndex 022	22. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x20 (Data Out 15))	UINT32	RO	0x7010:20, 8
1602:17	SubIndex 023	23. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x21 (Data Out 16))	UINT32	RO	0x7010:21, 8
1602:18	SubIndex 024	24. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x22 (Data Out 17))	UINT32	RO	0x7010:22, 8
1602:19	SubIndex 025	25. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x23 (Data Out 18))	UINT32	RO	0x7010:23, 8
1602:1A	SubIndex 026	26. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x24 (Data Out 19))	UINT32	RO	0x7010:24, 8
1602:1B	SubIndex 027	27. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x25 (Data Out 20))	UINT32	RO	0x7010:25, 8
1602:1C	SubIndex 028	28. PDO Mapping entry (object 0x7010 (COM Outputs Ch.2) entry 0x26 (Data Out 21))	UINT32	RO	0x7010:26, 8

Index 1603 COM RxPDO-Map Ext. Outputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1603:0	COM RxPDO-Map Ext. Outputs Ch.2	PDO Mapping RxPDO 4	UINT8	RO	0x03 (03 _{dez})
1603:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x7011 (COM Ext. Outputs Ch.2), entry 0x01 (Tx))	UINT32	RO	0x7011:01, 1
1603:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x7011 (COM Ext. Outputs Ch.2), entry 0x02 (RTS))	UINT32	RO	0x7011:02, 1
1603:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (14 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 14

Index 1A00 COM TxPDO-Map Inputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A00:0	COM TxPDO-Map Inputs Ch.1	PDO Mapping TxPDO 1	UINT8	RO	0x1F (31 _{dez})
1A00:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x01 (Transmit accepted))	UINT32	RO	06000:01, 1
1A00:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x02 (Receive request))	UINT32	RO	06000:02, 1
1A00:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x03 (Init accepted))	UINT32	RO	06000:03, 1
1A00:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x04 (Buffer full))	UINT32	RO	06000:04, 1
1A00:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x05 (Parity error))	UINT32	RO	06000:05, 1
1A00:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x06 (Framing error))	UINT32	RO	06000:06, 1
1A00:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x07 (Overrun error))	UINT32	RO	06000:07, 1
1A00:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (1 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A00:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x09 (Input length))	UINT32	RO	06000:09, 8
1A00:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x11 (Data In 0))	UINT32	RO	06000:11, 8
1A00:0B	SubIndex 011	11. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x12 (Data In 1))	UINT32	RO	06000:12, 8
1A00:0C	SubIndex 012	12. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x13 (Data In 2))	UINT32	RO	06000:13, 8
1A00:0D	SubIndex 013	13. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x14 (Data In 3))	UINT32	RO	06000:14, 8
1A00:0E	SubIndex 014	14. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x15 (Data In 4))	UINT32	RO	06000:15, 8
1A00:0F	SubIndex 015	15. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x16 (Data In 5))	UINT32	RO	06000:16, 8
1A00:10	SubIndex 016	16. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x17 (Data In 6))	UINT32	RO	06000:17, 8
1A00:11	SubIndex 017	17. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x18 (Data In 7))	UINT32	RO	06000:18, 8
1A00:12	SubIndex 018	18. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x19 (Data In 8))	UINT32	RO	06000:19, 8
1A00:13	SubIndex 019	19. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x1A (Data In 9))	UINT32	RO	06000:1A, 8
1A00:14	SubIndex 020	20. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x1B (Data In 10))	UINT32	RO	06000:1B, 8
1A00:15	SubIndex 021	21. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x1C (Data In 11))	UINT32	RO	06000:1C, 8
1A00:16	SubIndex 022	22. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x1D (Data In 12))	UINT32	RO	06000:1D, 8
1A00:17	SubIndex 023	23. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x1E (Data In 13))	UINT32	RO	06000:1E, 8
1A00:18	SubIndex 024	24. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x1F (Data In 14))	UINT32	RO	06000:1F, 8
1A00:19	SubIndex 025	25. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x20 (Data In 15))	UINT32	RO	06000:20, 8
1A00:1A	SubIndex 026	26. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x21 (Data In 16))	UINT32	RO	06000:21, 8
1A00:1B	SubIndex 027	27. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x22 (Data In 17))	UINT32	RO	06000:22, 8
1A00:1C	SubIndex 028	28. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x23 (Data In 18))	UINT32	RO	06000:23, 8
1A00:1D	SubIndex 029	29. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x24 (Data In 19))	UINT32	RO	06000:24, 8
1A00:1E	SubIndex 030	30. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x25 (Data In 20))	UINT32	RO	06000:25, 8
1A00:1F	SubIndex 031	31. PDO Mapping entry (object 0x0x6000 (COM Inputs Ch.1), entry 0x26 (Data In 21))	UINT32	RO	06000:26, 8

Index 1A01 COM TxPDO-Map Ext. Inputs Ch.1

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A01:0	COM TxPDO-Map Ext. Inputs Ch.1	PDO Mapping TxPDO 2	UINT8	RO	0x03 (3 _{dez})
1A01:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6001 (COM Ext. Inputs Ch.1), entry 0x01 (Rx))	UINT32	RO	0x6001:01, 1
1A01:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6001 (COM Ext. Inputs Ch.1), entry 0x02 (CTS))	UINT32	RO	0x6001:02, 1
1A01:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (14 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 14

Index 1A02 COM TxPDO-Map Inputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A02:0	COM TxPDO-Map Inputs Ch.2	PDO Mapping TxPDO 3	UINT8	RO	0x1F (31 _{dez})
1A02:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x01 (Transmit accepted))	UINT32	RO	06010:01, 1
1A02:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x02 (Receive request))	UINT32	RO	06010:02, 1
1A02:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (object 0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x03 (Init accepted))	UINT32	RO	06010:03, 1
1A02:04	SubIndex 004	4. PDO Mapping entry (object 0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x04 (Buffer full))	UINT32	RO	06010:04, 1
1A02:05	SubIndex 005	5. PDO Mapping entry (object 0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x05 (Parity error))	UINT32	RO	06010:05, 1
1A02:06	SubIndex 006	6. PDO Mapping entry (object 0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x06 (Framing error))	UINT32	RO	06010:06, 1
1A02:07	SubIndex 007	7. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x07 (Overrun error))	UINT32	RO	06010:07, 1
1A02:08	SubIndex 008	8. PDO Mapping entry (1 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 1
1A02:09	SubIndex 009	9. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x09 (Input length))	UINT32	RO	06010:09, 8
1A02:0A	SubIndex 010	10. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x11 (Data In 0))	UINT32	RO	06010:11, 8
1A02:0B	SubIndex 011	11. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x12 (Data In 1))	UINT32	RO	06010:12, 8
1A02:0C	SubIndex 012	12. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x13 (Data In 2))	UINT32	RO	06010:13, 8
1A02:0D	SubIndex 013	13. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x14 (Data In 3))	UINT32	RO	06010:14, 8
1A02:0E	SubIndex 014	14. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x15 (Data In 4))	UINT32	RO	06010:15, 8
1A02:0F	SubIndex 015	15. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x16 (Data In 5))	UINT32	RO	06010:16, 8
1A02:10	SubIndex 016	16. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x17 (Data In 6))	UINT32	RO	06010:17, 8
1A02:11	SubIndex 017	17. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x18 (Data In 7))	UINT32	RO	06010:18, 8
1A02:12	SubIndex 018	18. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x19 (Data In 8))	UINT32	RO	06010:19, 8
1A02:13	SubIndex 019	19. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x1A (Data In 9))	UINT32	RO	06010:1A, 8
1A02:14	SubIndex 020	20. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x1B (Data In 10))	UINT32	RO	06010:1B, 8
1A02:15	SubIndex 021	21. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x1C (Data In 11))	UINT32	RO	06010:1C, 8
1A02:16	SubIndex 022	22. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x1D (Data In 12))	UINT32	RO	06010:1D, 8
1A02:17	SubIndex 023	23. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x1E (Data In 13))	UINT32	RO	06010:1E, 8
1A02:18	SubIndex 024	24. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x1F (Data In 14))	UINT32	RO	06010:1F, 8
1A02:19	SubIndex 025	25. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x20 (Data In 15))	UINT32	RO	06010:20, 8
1A02:1A	SubIndex 026	26. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x21 (Data In 16))	UINT32	RO	06010:21, 8
1A02:1B	SubIndex 027	27. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x22 (Data In 17))	UINT32	RO	06010:22, 8
1A02:1C	SubIndex 028	28. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x23 (Data In 18))	UINT32	RO	06010:23, 8
1A02:1D	SubIndex 029	29. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x24 (Data In 19))	UINT32	RO	06010:24, 8
1A02:1E	SubIndex 030	30. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x25 (Data In 20))	UINT32	RO	06010:25, 8
1A02:1F	SubIndex 031	31. PDO Mapping entry (object 0x0x6010 (COM Inputs Ch.2), entry 0x26 (Data In 21))	UINT32	RO	06010:26, 8

Index 1A03 COM TxPDO-Map Ext. Inputs Ch.2

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1A03:0	COM TxPDO-Map Ext. Inputs Ch.2	PDO Mapping TxPDO 2	UINT8	RO	0x03 (3 _{dez})
1A03:01	SubIndex 001	1. PDO Mapping entry (object 0x6011 (COM Ext. Inputs Ch.2), entry 0x01 (Rx))	UINT32	RO	0x6011:01, 1
1A03:02	SubIndex 002	2. PDO Mapping entry (object 0x6011 (COM Ext. Inputs Ch.2), entry 0x02 (CTS))	UINT32	RO	0x6011:02, 1
1A03:03	SubIndex 003	3. PDO Mapping entry (14 bits align)	UINT32	RO	0x0000:00, 14

Index 1C00 Sync manager type

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

Index 1C12 RxPDO assign

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C12:0	RxPDO assign	PDO Assign Outputs	UINT8	RW	0x00 (0 _{dez})

Index 1C13 TxPDO assign

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C13:0	TxPDO assign	PDO Assign Inputs	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})

Index 1C32 SM output parameter

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C32:0	SM output parameter	Synchronisierungsparameter der Inputs	UINT8	RO	0x20 (32 _{dez})
1C32:01	Sync mode	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> • 0: Free Run • 1: Synchron with SM 3 Event (keine Outputs vorhanden) • 2: DC - Synchron with SYNC0 Event • 3: DC - Synchron with SYNC1 Event • 34: Synchron with SM 2 Event (Outputs vorhanden) 	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
1C32:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> • Free Run: Zykluszeit des lokalen Timers • Synchron with SM 2 Event: Zykluszeit des Masters • DC-Mode: SYNC0/SYNC1 Cycle Time 	UINT32	RW	0x0003D090 (250000 _{dez})
1C32:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0-Event und Einlesen der Inputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000384 (900 _{dez})
1C32:04	Sync modes supported	Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> • Bit 0: Free Run wird unterstützt • Bit 1: Synchron with SM 2 Event wird unterstützt (Outputs vorhanden) • Bit 1: Synchron with SM 3 Event wird unterstützt (keine Outputs vorhanden) • Bit 2-3 = 01: DC-Mode wird unterstützt • Bit 4-5 = 01: Input Shift durch lokales Ereignis (Outputs vorhanden) • Bit 4-5 = 10: Input Shift mit SYNC1 Event (keine Outputs vorhanden) • Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C33:08) 	UINT16	RO	0x0001 (1 _{dez})
1C32:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x00002710 (10000 _{dez})
1C32:06	Calc and copy time	Zeit zwischen Einlesen der Eingänge und Verfügbarkeit der Eingänge für den Master (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C32:07	Minimum delay time	Min. Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000384 (900 _{dez})
1C32:08	Command	Mit diesem Eintrag kann eine Messung der real benötigten Prozessdatenbereitstellungszeit durchgeführt werden. <ul style="list-style-type: none"> • 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt • 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet Die Entries 0x1C33:03, 0x1C33:06, 0x1C33:09 werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert. Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
1C32:09	Maximum Delay time	Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000384 (900 _{dez})
1C32:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C32:0C	Cycle exceeded counter	Anzahl der Zykluszeitverletzungen im OPERATIONAL (Zyklus wurde nicht rechtzeitig fertig bzw. der nächste Zyklus kam zu früh)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C32:0D	Shift too short counter	Anzahl der zu kurzen Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C32:20	Sync error	Im letzten Zyklus war die Synchronisierung nicht korrekt (Ausgänge wurden zu spät ausgegeben, nur im DC Mode)	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})

Index 1C33 SM input parameter

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
1C33:0	SM input parameter	Synchronisierungsparameter der Inputs	UINT8	RO	0x20 (32 _{dez})
1C33:01	Sync mode	Aktuelle Synchronisierungsbetriebsart: <ul style="list-style-type: none"> • 0: Free Run • 1: Synchron with SM 3 Event (keine Outputs vorhanden) • 2: DC - Synchron with SYNC0 Event • 3: DC - Synchron with SYNC1 Event • 34: Synchron with SM 2 Event (Outputs vorhanden) 	UINT16	RW	0x0022 (34 _{dez})
1C33:02	Cycle time	Zykluszeit (in ns): <ul style="list-style-type: none"> • Free Run: Zykluszeit des lokalen Timers • Synchron with SM 2 Event: Zykluszeit des Masters • DC-Mode: SYNC0/SYNC1 Cycle Time 	UINT32	RW	0x0003D090 (250000 _{dez})
1C33:03	Shift time	Zeit zwischen SYNC0-Event und Einlesen der Inputs (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000384 (900 _{dez})
1C33:04	Sync modes supported	Unterstützte Synchronisierungsbetriebsarten: <ul style="list-style-type: none"> • Bit 0: Free Run wird unterstützt • Bit 1: Synchron with SM 2 Event wird unterstützt (Outputs vorhanden) • Bit 1: Synchron with SM 3 Event wird unterstützt (keine Outputs vorhanden) • Bit 2-3 = 01: DC-Mode wird unterstützt • Bit 4-5 = 01: Input Shift durch lokales Ereignis (Outputs vorhanden) • Bit 4-5 = 10: Input Shift mit SYNC1 Event (keine Outputs vorhanden) • Bit 14 = 1: dynamische Zeiten (Messen durch Beschreiben von 0x1C33:08) 	UINT16	RO	0x0001 (1 _{dez})
1C33:05	Minimum cycle time	Minimale Zykluszeit (in ns)	UINT32	RO	0x00002710 (10000 _{dez})
1C33:06	Calc and copy time	Zeit zwischen Einlesen der Eingänge und Verfügbarkeit der Eingänge für den Master (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000000 (0 _{dez})
1C33:07	Minimum delay time	Min. Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000384 (900 _{dez})
1C33:08	Command	Mit diesem Eintrag kann eine Messung der real benötigten Prozessdatenbereitstellungszeit durchgeführt werden. <ul style="list-style-type: none"> • 0: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestoppt • 1: Messung der lokalen Zykluszeit wird gestartet Die Entries 0x1C33:03, 0x1C33:06, 0x1C33:09 werden mit den maximal gemessenen Werten aktualisiert. Wenn erneut gemessen wird, werden die Messwerte zurückgesetzt	UINT16	RW	0x0000 (0 _{dez})
1C33:09	Maximum Delay time	Zeit zwischen SYNC1-Event und Einlesen der Eingänge (in ns, nur DC-Mode)	UINT32	RO	0x00000384 (900 _{dez})
1C33:0B	SM event missed counter	Anzahl der ausgefallenen SM-Events im OPERATIONAL (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C33:0C	Cycle exceeded counter	Anzahl der Zykluszeitverletzungen im OPERATIONAL (Zyklus wurde nicht rechtzeitig fertig bzw. der nächste Zyklus kam zu früh)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C33:0D	Shift too short counter	Anzahl der zu kurzen Abstände zwischen SYNC0 und SYNC1 Event (nur im DC Mode)	UINT16	RO	0x0000 (0 _{dez})
1C33:20	Sync error	Im letzten Zyklus war die Synchronisierung nicht korrekt (Ausgänge wurden zu spät ausgegeben, nur im DC Mode)	BOOLEAN	RO	0x00 (0 _{dez})

6.2.7 Command-Objekt (0xFB00)

Index FB00 CMD Command

Index (hex)	Name	Bedeutung	Datentyp	Flags	Default
FB00:0	CMD Command	Max. Subindex (hex)	UINT8	RO	0x03 (03 _{dez})
FB00:01	Request	Mit dem Kommando Objekt können verschiedene Aktionen ausgelöst werden. Zurzeit stehen keine Kommandos zur Verfügung.	OCTET-STRING[16 Bit]	RW	
FB00:02	Status	Status des aktuell ausgeführten Kommandos 0: Kommando fehlerfrei und ohne Response ausgeführt 1: Kommando fehlerfrei und mit Response ausgeführt 2: Kommando mit Fehler und ohne Response ausgeführt 3: Kommando mit Fehler und mit Response ausgeführt 255: Kommando wird ausgeführt	UINT8	RO	0x00 (0 _{dez})
FB00:03	Response	Optionaler Rückgabewert des Kommandos Response: bis 48 Bit	OCTET-STRING[48 Bit]	RO	

7 Anhang

7.1 Support und Service

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

Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen

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

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

Dort finden Sie auch weitere Dokumentationen zu Beckhoff Komponenten.

Beckhoff Support

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

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

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

Beckhoff Service

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

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

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

Beckhoff Firmenzentrale

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20
33415 Verl
Deutschland

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

Mehr Informationen:
www.beckhoff.de/EJ6002

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

