



# Integrationsleitfaden iJaw

Integration von 8 iJaw Spannbacken über einen TigoMaster 2TH in eine Siemens Steuerung mit TIA Portal V18

Version: 1.0

Stand: 23.06.2023 Autor: Lukasz Moisa

Prüfer: Sebastian Gottschalk

Projektnummer: 2706

# Änderungshistorie

Version	Änderung	Geändert durch	Datum
1.0	Erstausgabe	Moisa	23.06.2023





# **Inhaltsverzeichnis**

1	HA	RDWAREAUFBAU	3
2	INS	TALLATION DER GSD-DATEI IM TIA PORTAL V18	4
	2.1	GSD-Datei installieren	4
3	INT	EGRATION IN DIE HARDWAREKONFIGURATION (SPS)	6
	3.1	HARDWARE / PROJEKT VORAUSSETZUNGEN	6
	3.2	EINBINDEN DER GSD-DATEI IN DIE OFFLINE HARDWAREKONFIGURATION	6
	3.3	ProfiNet-Schnittstelle Geräteanpassung	7
	3.4	SUBMODUL GERÄTEANPASSUNG	9
	3.5	E/A-Adressen Geräteanpassung	10
	3.6	GERÄTENAMEN ZUWEISEN	11
4	INT	EGRATION IN DIE SOFTWARE (SPS)	12
	4.1	GLOBALE BIBLIOTHEK ÖFFNEN	12
	4.2	EINFÜGEN DER RELEVANTEN <fhnby<dn<< td=""><td>14</td></fhnby<dn<<>	14
	4.2	.1 Einfügen der relevanten Datentypen und Programmbausteine ins TIA-Projekt	14
	4.2		
	4.2	.3 Beispiel Aufruf FB SendRcv_iJaw / Kopiervorlage	16
	4.3	AUFRUF DES FB SENDRCV_IJAW	17
	4.3		
	4.3	.2 Schnittstellenbeschreibung der Eingänge	18
	4.3	.3 Schnittstellenbeschreibung UDT_iJawDataSendUser	19
	4.3		
	4.3		
	4.4	VERHALTEN AM PROFINET	21
	45	FRIÄLITERLING PROZESSWERTE	22



# HEITEC engineering solutions

#### 1 Hardwareaufbau

#### Lieferumfang:

- TigoMaster 2TH

Die Verdrahtung der Geräte erfolgt wie in Abbildung 1-1: Hardwareaufbau gezeigt.

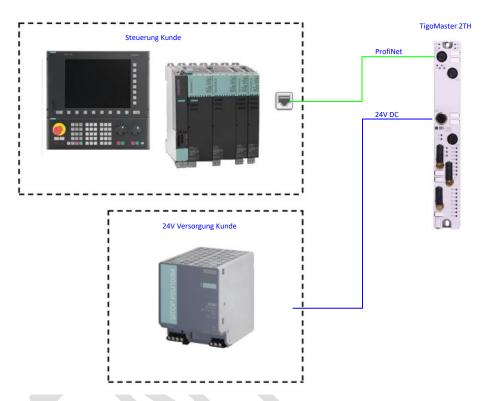


Abbildung 1-1: Hardwareaufbau





#### 2 Installation der GSD-Datei im TIA Portal V18

Um die Feldgeräte (ProfiNet) eines Herstellers in der Gerätekonfiguration von STEP 7 (TIA Portal V18) zu projektieren, müssen Sie zuvor die GSD-Datei installieren.

GSD-Dateien verwenden Sie üblicherweise, um normkonforme Feldgeräte von "Fremdherstellern" in STEP 7 (TIA Portal) zu integrieren. In diesen Textdateien sind die spezifischen Eigenschaften des Feldgeräts enthalten.

#### 2.1 GSD-Datei installieren

Die GSD-Datei können Sie mit einem geöffneten Projekt oder ohne ein geöffnetes Projekt in STEP 7 (TIA Portal V18) installieren

- 1. Extrahieren Sie die ZIP-Datei des Geräte-Herstellers in ein separates Verzeichnis auf Ihrer Festplatte.
- 2. Öffnen Sie mit STEP 7 (TIA Portal V18) Ihr Projekt, in welches die GSD-Datei installiert werden soll
- 3. Öffnen Sie STEP 7 (TIA Portal) in der Projektansicht und wählen Sie in der Menüleiste den Menübefehl "Extras > Gerätebeschreibungsdateien (GSD) verwalten".
- 4. Wählen Sie in der Menüleiste den Menübefehl "Extras > Gerätebeschreibungsdateien (GSD) verwalten".
- 5. Im Dialog "Gerätebeschreibungsdateien (GSD) verwalten "ist der Quellpfad voreingestellt, aus dem die letzte GSD-Datei installiert wurde.

  Über die Schaltfläche "[Durchsuchen...]" (rechts neben dem Quellpfad) navigieren Sie zum Verzeichnis, in das Sie die ZIP-Datei extrahiert haben.
- 6. Für den gewählten Quellpfad erscheint die GSD-Datei in der Tabelle unterhalb. Wählen Sie die GSD-Datei, die Sie installieren möchten, aus.
- 7. Klicken Sie auf die Schaltfläche "Installieren". Der Installationsfortschritt erscheint in einem eigenen Fenster.





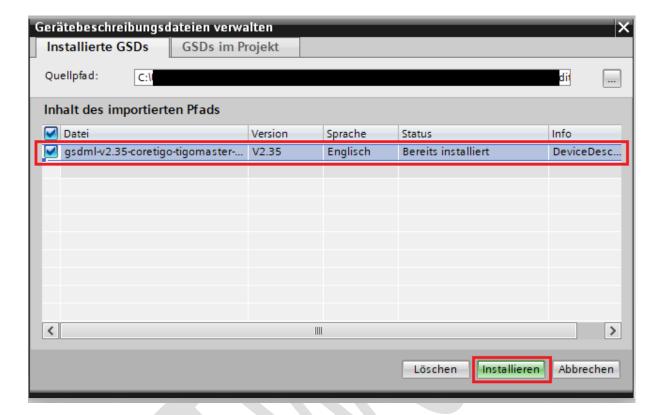


Abbildung 2-1: Installation GSD-Datei

Nach erfolgreicher Installation erhalten Sie eine entsprechende Meldung. Klicken Sie auf "Schließen", um den Dialog zu beenden. Im Anschluss wird der Hardwarekatalog aktualisiert.





# 3 Integration in die Hardwarekonfiguration (SPS)

Um die im vorherigen Abschnitt installierte GSD-Datei in Ihr bestehendes Projekt einbinden zu können, müssen Sie ihr Projekt im TIA Portal V18 öffnen und anschließend die Hardwarekonfiguration der betreffenden CPU starten.

#### 3.1 Hardware / Projekt Voraussetzungen

- Bestehendes TIA-Projekt
- Im TIA Portal V18 projektierte Steuerung (S7-1500 / Sinumerik One) mit ProfiNet-Schnittstelle
- Projektiertes ProfiNet

#### 3.2 Einbinden der GSD-Datei in die offline Hardwarekonfiguration

- 1. Öffnen Sie ihr bestehendes Projekt in STEP 7 (TIA Portal V18)
- 2. Wählen Sie, falls mehrere Steuerungen im Projekt vorhanden sind, die entsprechende aus, in der des TigoMasters eingebunden werden soll.
- 3. Öffnen Sie die Gerätekonfiguration der vorher ausgewählten Steuerung.
- 4. Suchen Sie nun im Hardware-Katalog den TigoMaster2TH und ziehen Sie diese in Ihr bestehendes ProfiNet-System hinein.
- Pfad der GSD-Datei: "Weitere FELDGERÄTE > PROFINET I/O > I/O > CoreTigo Ltd > TigoMaster 2TH > Kopfmodul > TigoMaster 2TH-PNT

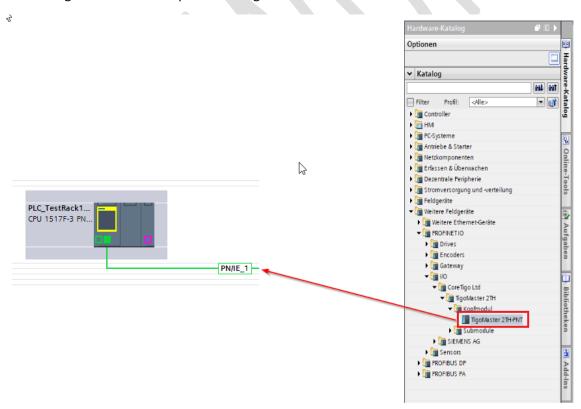


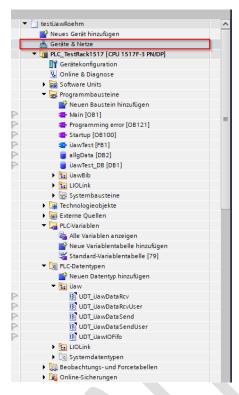
Abbildung 3-1: Integration GSD-Datei in das Projekt





#### 3.3 ProfiNet-Schnittstelle Geräteanpassung

Über den Punkt "Geräte & Netze" unter Eigenschaften kann man den Gerätenamen, die Gerätenummer und die IP-Adresse des TigoMasters festlegen.



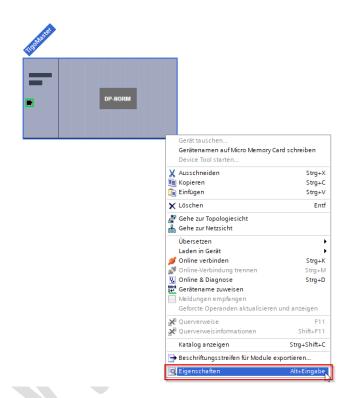


Abbildung 3-2: Anpassen allg. Geräteeigenschaften



Abbildung 3-3: Anpassen allg. Geräteeigenschaften





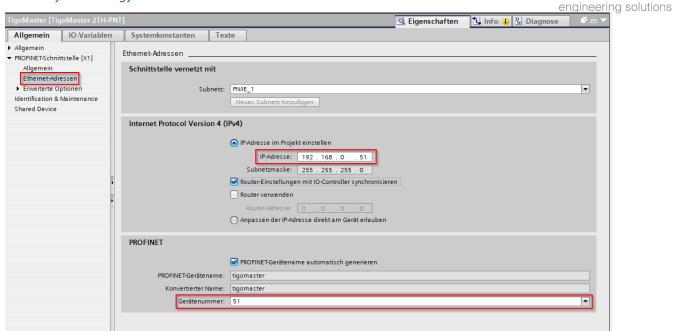


Abbildung 3-4: Anpassen allg. Geräteeigenschaften





#### 3.4 Submodul Geräteanpassung

Nach Festlegen der allgemeinen Geräteeigenschaften können nun die Submodule hinzugefügt werden. Pro verwendeter iJaw Backe wird ein Submodul "IO-Link Wireless Device with 32 I/ 32 O + PQI" benötigt. Maximal können 8 Backen an einem TigoMaster verwendet werden.

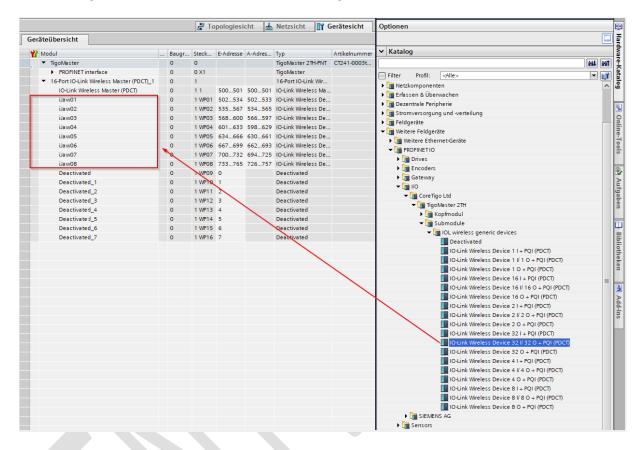


Abbildung 3-5: Hinzufügen Submodule

Sitz der Gesellschaft: Erlangen, Deutschland





#### 3.5 E/A-Adressen Geräteanpassung

Wenn alle benötigten Submodule hinzugefügt wurden, können die E/A-Adressen vergeben werden. Ein Submodul belegt 32 + 1 (PQI) Byte Eingangsdaten und 32 Byte Ausgangsdaten. Hinzu kommen noch 2 Byte Eingangsdaten und 2 Byte Ausgangsdaten für den IO-Link Wireless Master.

Im Beispiel wurden ein Bereich für die Ein- u. Ausgangsbytes von 500 bis 765 verwendet.

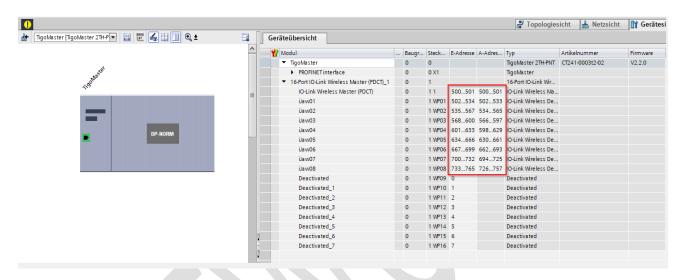


Abbildung 3-6: Anpassung Ein-/Ausgangsadressen





#### 3.6 Gerätenamen zuweisen

Zum Schluss muss dem Gerät noch der ProfiNet-Gerätename zugewiesen werden, welcher in der Offline-Konfiguration festgelegt wurde. (Punkt 3.3 "ProfiNet-Schnittstelle Geräteanpassung ) Zum Vergeben des ProfiNet-Namens ist eine Online-Verbindung zur PLC zwingend notwendig.

Über den Punkt "Online & Diagnose> Funktionen > PROFINET-Gerätename vergeben " können Sie dem TigoMaster den entsprechenden PROFINET-Gerätname zuweisen.

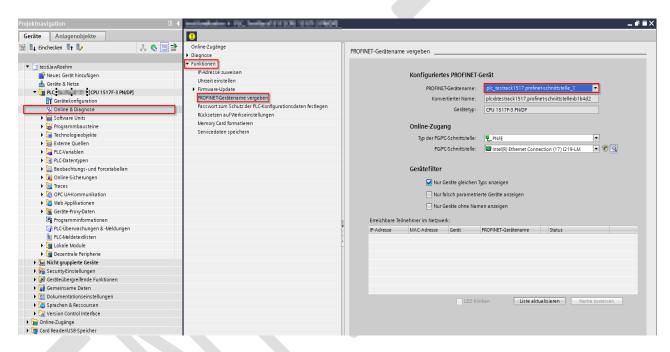


Abbildung 3-7: Aufruf Gerätename zuweisen

Sitz der Gesellschaft: Erlangen, Deutschland





# 4 Integration in die Software (SPS)

#### 4.1 Globale Bibliothek öffnen

Um eine globale Bibliothek im TIA Portal V18 zu öffnen, gehen Sie wie folgt vor:

- 1. Extrahieren Sie die ZIP-Datei der Bibliothek in ein separates Verzeichnis auf Ihrer Festplatte.
- 2. Öffnen Sie den Reiter "Bibliotheken" und anschließen den Button "Globale Bibliothek öffnen"

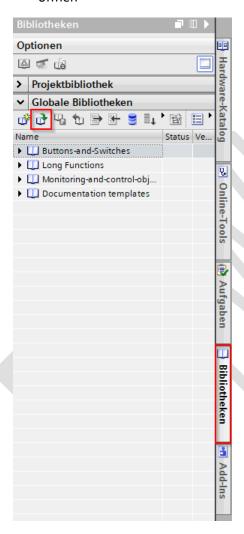


Abbildung 4-1: Globale Bibliothek öffnen

HRB 7754, AG Fürth

Steuernummer: 216/115/60483 Ust.ID.-Nr./VAT.ID.-No.: DE 132497053





- 1. Navigieren Sie im Verzeichnisbaum auf die extrahierte ZIP-Datei der Bibliothek
- 2. Wählen Sie im linken Feld die Bibliothek aus und bestätigen Sie mit "Öffnen"

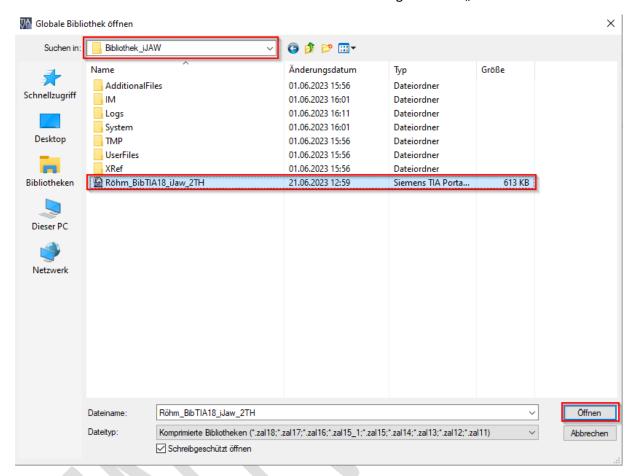


Abbildung 4-2: Globale Bibliothek öffnen





### 4.2 Einfügen der relevanten <fhnby<dn<

#### 4.2.1 Einfügen der relevanten Datentypen und Programmbausteine ins TIA-Projekt

Kopieren Sie die Datentypen und Programmbausteine aus der Globale Bibliothek in ihr Projekt.

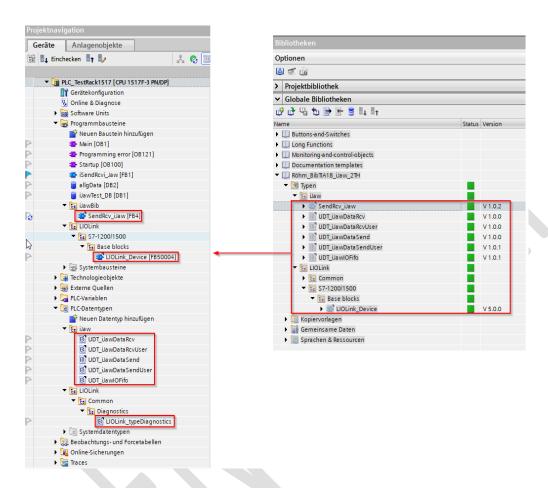


Abbildung 4-3: Kopieren der Datentypen und Programmbausteine





#### Hinweis:

Bei allen Bausteinen ist das Attribut "Optimierter Bausteinzugriff" und die automatische Nummerierung aktiv.

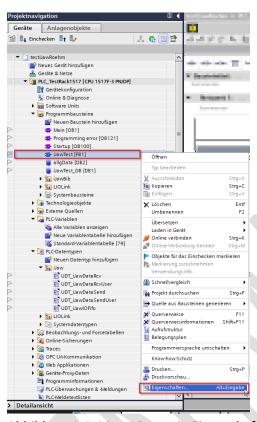


Abbildung 4-4: Menu Baustein Eigenschaften

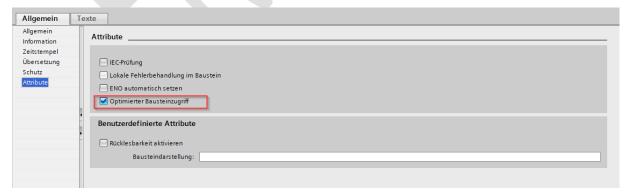


Abbildung 4-5: Optimierter Bausteinzugriff





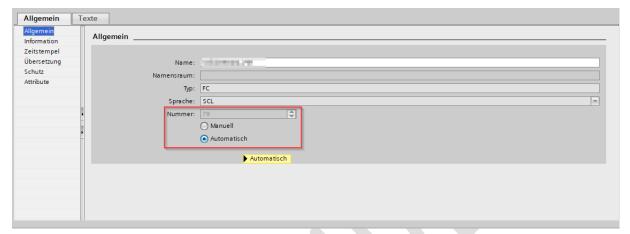


Abbildung 4-6: Automatische Nummerierung

#### 4.2.2 Aktualisieren der Bibliotheksbaustein im Projekt

.....t.b.d.

# 4.2.3 Beispiel Aufruf FB SendRcv\_iJaw / Kopiervorlage

Die Bibliothek enthält unter Kopie vorlagen einen Beispielaufruf des Bausteins SendRcv\_iJaw.





# 4.3 Aufruf des FB SendRcv\_iJaw

#### 4.3.1 Bausteinaufruf

Der Funktionsbaustein FB\_SendRc\_iJaw muss im Programm aufgerufen werden. Die Schnittstelle wird in Tabelle 1 und Tabelle 2 beschrieben.

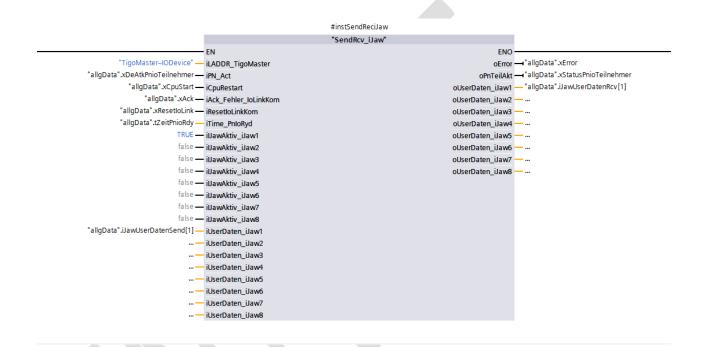


Abbildung 4-7: Aufruf FB\_SendRcv\_iJaw





#### 4.3.2 Schnittstellenbeschreibung der Eingänge

Eingang	Datentyp	Beschreibung
iLADDR_TigoMaster	HW_Device	System-/Hardwarekonstante des Submoduls IO-Link Wireless Master laut Hardwarekonfiguration
		De-/Aktivierung des TigoMAster 2TH als ProfiNetteilnehmer True - Teilenehmer aktivieren
iPN_Act	BOOL	False - Teilnehmer deaktivieren
i_CpuRestart	BOOL	Restartmerker der SPS Wenn keiner vorhanden dann mit False besetzten.
iAck Fehler loLinkKom	BOOL	Quitterung des Kommunikationsfehlers. (Sende-/ Lese Aufträge werden danach erneut gestartet)
iResetloLinkKom	BOOL	Reset der LIO-Link kommunikation (Alle Sende-/ Lese Aufträge werden gelöscht)
INCSCHOLINKOII	BOOL	Zeit zum Hochlauf des Bussystems / des TigoMasters
iTime_PnloRyd	TIME	(Vermeidung von Lesefehlern)
ilJawAktiv_iJaw1	BOOL	iJaw 1 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw2	BOOL	iJaw 2 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw3	BOOL	iJaw 3 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw4	BOOL	iJaw 4 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw5	BOOL	iJaw 5 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw6	BOOL	iJaw 6 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw7	BOOL	iJaw 7 ist aktiv & vorhanden
ilJawAktiv_iJaw8	BOOL	iJaw 8 ist aktiv & vorhanden
iUserDaten_iJaw1	"UDT_iJawDataSendUser"	Sendedaten PLC> iJaw 01
iUserDaten_iJaw2	"UDT_iJawDataSendUser"	Sendedaten PLC> iJaw 02
iUserDaten_iJaw3	"UDT_iJawDataSendUser"	Sendedaten PLC> iJaw 03
iUserDaten_iJaw4	"UDT_iJawDataSendUser"	Sendedaten PLC> iJaw 04
1	"UDT iJawDataSendUser"	Sendedaten PLC> iJaw 05
iUserDaten_iJaw5	OD1_Dawbataschaosci	
iUserDaten_iJaw5 iUserDaten_iJaw6	"UDT_iJawDataSendUser"	Sendedaten PLC> iJaw 06
	_	Sendedaten PLC> iJaw 06 Sendedaten PLC> iJaw 07

Tabelle 1: Schnittstellenbeschreibung der Eingänge





# 4.3.3 Schnittstellenbeschreibung UDT\_iJawDataSendUser

Eingang	Datentyp	Beschreibung
		Trigger Befehl "System Mode"
		senden (vorher Eingang "bMod" mit
xRelCmdSysMode	BOOL	0x1 oder 0x2 beschreiben)
xRelCmdTara	BOOL	Trigger Befehl "Tara" senden
xReserve1	BOOL	Reserve
xReserve2	BOOL	Reserve
xReserve3	BOOL	Reserve
xReserve4	BOOL	Reserve
xReserve5	BOOL	Reserve
xReserve6	BOOL	Reserve
		Auswahl System Mode
		- 0x1 (continuous mode)
bMode	ВУТЕ	- 0x2 (state dependent mode)
nRotSpeedSpindleAct	INT	Aktuelle Spindeldrehzahl
		tatsächlicher Hydraulikdruck in der
		Betätigungszylinderkammer 1 zur
pHydCylChamber1Act	BYTE	äußeren Klemmung
		tatsächlicher Hydraulikdruck in der
		Betätigungszylinderkammer 2 zur
pHydCylChamber2Act	BYTE	äußeren Klemmung
		Hydraulikbereich der
		Zylinderkammer 1 zur äußeren
AHydCylChamber1Act	BYTE	Klemmung
		Hydraulikbereich der
		Zylinderkammer 2 zur äußeren
AHydCylChamber2Act	BYTE	Klemmung

Tabelle 2: Schnittstellenbeschreibung UDT\_iJawDataSendUser





#### 4.3.4 Schnittstellenbeschreibung der Ausgänge

Ausgang	Datentyp	Beschreibung		
o_Error BOOL		Fehler bei der Abarbeitung des Bausteines		
		Status des TigoMaster 2TH als ProfiNetteilnehmer		
		- TRUE= Teilnehmer aktiv		
o_PnTeilAkt	BOOL	- FALSE= Teilnehmer deaktiviert		
oUserDaten_iJaw1	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 01		
oUserDaten_iJaw2	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 02		
oUserDaten_iJaw3	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 03		
oUserDaten_iJaw4	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 04		
oUserDaten_iJaw5	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 05		
oUserDaten_iJaw6	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 06		
oUserDaten_iJaw7	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 07		
oUserDaten_iJaw8	"UDT_iJawDataRcvUser"	Empfangsdaten PLC < iJaw 08		

Tabelle 3: Schnittstellenbeschreibung der Ausgänge

# 4.3.5 Schnittstellenbeschreibung UDT\_iJawDataRcvUser

Ausgang	Datentyp	Beschreibung		
Gauge1 INT		ADC Eingang der Sensorrohdaten (min.: 0 max.: 4096)		
Gauge2 INT		ADC Eingang der Sensorrohdaten (min.: 0 max.: 4096)		
Battery	INT	Rohsignal aktuelle Batteriespannung (min.: 0 max.: 157) [V]		
Temperature	INT	Rohsignal Temperatursensor (min.: -40 max.: 125) [°C]		
GyroXaxis	INT	Rohsignal Beschleunigungssensor X (min.: -128 max.: 127) [g]		
GyroYaxis	INT	Rohsignal Beschleunigungssensor Y (min.: -128 max.: 127) [g]		
GyroZaxis	INT	Rohsignal Beschleunigungssensor Z (min.: -128 max.: 127) [g]		
		Warnungs-Fehlercode		
		Bit0 - Klemmkraft überschritten		
Warning		Bit1 - Klemmkraft unterschritten		
Force1	DINT	Spannkraft Kanal 1 (min.: 0 max.: 65,535) [N]		
Force2	DINT	Spannkraft Kanal 2 (min.: 0 max.: 65,535) [N]		
Reserve1	BOOL	Reserve		
Reserve2	BOOL	Reserve		
Reserve3	BOOL	Reserve		
Reserve4	BOOL	Reserve		
Reserve5	BOOL	Reserve		
Reserve6	BOOL	Reserve		
Reserve7	BOOL	Reserve		
Reserve8	BOOL	Reserve		
Reserve9	BOOL	Reserve		





Reserve10	BOOL	Reserve
Reserve11	BOOL	Reserve
Reserve12	BOOL	Reserve

Tabelle 4: Schnittstellenbeschreibung UDT\_iJawDataRcvUser

#### 4.4 Verhalten am ProfiNet

Werden beim TigoMaster 2TH neue iJaw angelernt, muss dieser dazu resettet werden. Dabei wird die ProfiNet-Schnittstelle und die des TigoMasters Funktion als ProfiNet-Slave deaktiviert. Dies erzeugt ein ähnliches Verhalten wie bei einem Verbindungsabbruch zwischen SPS und TigoMaster 2TH wie bspw. bei einem Kabelbruch am Netzwerkkabel.

Daher sollte der TigoMaster 2TH vor einem Reset in der SPS als ProfiNet-Slave deaktiviert werden. Dies kann durch Setzen des Eingangs "i\_PN\_Act" am Baustein "SendRcv\_iJaw" mit dem Wert "false" abgearbeitet werden. Der Ausgang "o\_PnTeilAkt" meldet bei deaktiviertem TigoMaster 2TH ebenfalls das Signal "false".

Alternativ kann bspw. der OB86 (Baugruppenträgerausfall) geladen werden, um einen Stopp der CPU bei Ausfall des TigoMaster 2TH zu verhindern.





# 4.5 Erläuterung Prozesswerte

			min.	max.	
Kanal	Bedeutung	Einheit	Werte	Werte	Auflösung
	ADC Eingang				
Gauge 1	der				
Gauge 2	Sensorrohdaten	LSB	0	4096	0.8mV
	Rohsignal				
	aktuelle				
	Batteriespannu	[0.023]			
Battery	ng	V	0	157	23.56mV
	Rohsignal				
	Temperatursen				
Temperature	sor	°C	-40	125	1°
	Rohsignal				
Gyro X	Beschleunigung				
Gyro Y	ssensor	[1/8]g			
Gyro Z			-128	127	0.125g
	Umrechnung				
	gemäß				
	Kennlinie der				
	Kanäle Gauge 1				
	u. 2 in eine				
	physikalische				
Force 1	Kraft mit der				
Force 2	Einheit N	[1/2]N	0	65,535	N
					Bit 0 –
					Klemmkraft überschritten
					Bit 1 –
					Klemmkraft unterschritten
					Bit 2 –
					Kritische Temperatur erreicht
	Warnungs-				Bit 3 —
Warning	/Fehlercode		0	255	Akkumulatorspannung zu niedrig

Tabelle 5: Erläuterung Prozesswerte





# Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1-1: Hardwareaufbau	3
Abbildung 2-1: Installation GSD-Datei	5
Abbildung 3-1: Integration GSD-Datei in das Projekt	6
Abbildung 3-2: Anpassen allg. Geräteeigenschaften	7
Abbildung 3-3: Anpassen allg. Geräteeigenschaften	7
Abbildung 3-4: Anpassen allg. Geräteeigenschaften	
Abbildung 3-5: Hinzufügen Submodule	9
Abbildung 3-6: Anpassung Ein-/Ausgangsadressen	10
Abbildung 3-7: Aufruf Gerätename zuweisen	11
Abbildung 4-1: Globale Bibliothek öffnen	12
Abbildung 4-2: Globale Bibliothek öffnen	13
Abbildung 4-3: Kopieren der Datentypen und Programmbausteine	14
Abbildung 4-4: Menu Baustein Eigenschaften	15
Abbildung 4-5: Optimierter Bausteinzugriff	15
Abbildung 4-6: Automatische Nummerierung	
Abbildung 4-7: Aufruf FB_SendRcv_iJaw	17
Tabellenverzeichnis	
Tabelle 1: Schnittstellenbeschreibung der Eingänge	18
Tabelle 1: Schnittstellenbeschreibung UDT_iJawDataSendUser	
Tabelle 3: Schnittstellenbeschreibung der Ausgänge	
Tabelle 3: Schnittstellenbeschreibung UDT_iJawDataRcvUser	
Tabelle 5: Erläuterung Prozesswerte	