



SMART
SAFETY.

Handbuch

HIMax[®]

X-DI 64 01

Digitales Eingangsmodul



Alle in diesem Handbuch genannten HIMA Produkte sind mit dem Warenzeichen geschützt. Dies gilt ebenfalls, soweit nicht anders vermerkt, für weitere genannte Hersteller und deren Produkte.

HIQuad®, HIQuad®X, HIMax®, HIMatrix®, SILworX®, XMR®, HICore® und FlexSILon® sind eingetragene Warenzeichen der HIMA Paul Hildebrandt GmbH.

Alle technischen Angaben und Hinweise in diesem Handbuch wurden mit größter Sorgfalt erarbeitet und unter Einschaltung wirksamer Kontrollmaßnahmen zusammengestellt. Bei Fragen bitte direkt an HIMA wenden. Für Anregungen, z. B. welche Informationen noch in das Handbuch aufgenommen werden sollen, ist HIMA dankbar.

Technische Änderungen vorbehalten. Ferner behält sich HIMA vor, Aktualisierungen des schriftlichen Materials ohne vorherige Ankündigungen vorzunehmen.

Alle aktuellen Handbücher können über die E-Mail-Adresse documentation@hima.com angefragt werden.

© Copyright 2019, HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Alle Rechte vorbehalten.

Kontakt

HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Postfach 1261

68777 Brühl

Tel.: +49 6202 709-0

Fax: +49 6202 709-107

E-Mail: info@hima.com

Revisions- index	Änderungen	Art der Änderung	
		technisch	redaktionell
4.00	Neue Ausgabe zu SILworX V4	X	X
10.00	Aktualisierte Ausgabe zu SILworX V10	X	X

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	5
1.1	Aufbau und Gebrauch des Handbuchs	5
1.2	Zielgruppe	5
1.3	Darstellungskonventionen	6
1.3.1	Sicherheitshinweise	6
1.3.2	Gebrauchshinweise	7
1.4	Safety Lifecycle Services	8
2	Sicherheit	9
2.1	Bestimmungsgemäßer Einsatz	9
2.1.1	Umgebungsbedingungen	9
2.1.2	ESD-Schutzmaßnahmen	9
2.2	Restrisiken	9
2.3	Sicherheitsvorkehrungen	9
2.4	Notfallinformationen	9
3	Produktbeschreibung	10
3.1	Sicherheitsfunktion	10
3.1.1	Reaktion im Fehlerfall	10
3.2	Lieferumfang	10
3.3	Zertifizierung X-DI 64 01	10
3.4	Typenschild	11
3.5	Aufbau	12
3.5.1	Blockschaltbild	12
3.5.2	Anzeige	13
3.5.3	Modul-Statusanzeige	15
3.5.4	Systembusanzeige	16
3.5.5	E/A-Anzeige	16
3.6	Produktdaten	17
3.7	Connector Boards	19
3.7.1	Mechanische Codierung von Connector Boards	19
3.7.2	Codierung Connector Boards X-CB 006 0X	20
3.7.3	Connector Boards mit Schraubklemmen	21
3.7.4	Klemmenbelegung Connector Boards mit Schraubklemmen	22
3.7.5	Connector Boards mit Kabelstecker	24
3.7.6	Steckerbelegung Connector Boards mit Kabelstecker	25
3.8	Systemkabel X-CA 003	26
3.8.1	Codierung Kabelstecker	27
4	Inbetriebnahme	28
4.1	Montage	28
4.1.1	Beschaltung nicht benutzter Eingänge	28
4.2	Einbau und Ausbau des Moduls	29
4.2.1	Montage eines Connector Boards	29
4.2.2	Modul einbauen und ausbauen	31
4.3	Konfiguration des Moduls in SILworX	33

4.3.1	Register Modul	34
4.3.2	Register E/A-Submodul DI64_01	35
4.3.3	Register E/A-Submodul DI64_01: Kanäle	36
4.3.4	Beschreibung <i>Submodul-Status [DWORD]</i>	38
4.3.5	Beschreibung <i>Diagnose-Status [DWORD]</i>	39
4.4	Anschlussvarianten	40
4.4.1	Eingangsverschaltungen	40
4.4.2	Anschluss von Transmitter über Field Termination Assembly	42
4.4.3	Ex-Schutz mit Zener-Barrieren	43
4.4.4	Ex-Schutz mit Trennverstärker	43
5	Betrieb	44
5.1	Bedienung	44
5.2	Diagnose	44
6	Instandhaltung	45
6.1	Instandhaltungsmaßnahmen	45
6.1.1	Wiederholungsprüfung (Proof-Test)	45
6.1.2	Laden weiterentwickelter Betriebssysteme	45
7	Außerbetriebnahme	46
8	Transport	47
9	Entsorgung	48
	Anhang	49
	Glossar	49
	Abbildungsverzeichnis	50
	Tabellenverzeichnis	51
	Index	52

1 Einleitung

Das vorliegende Handbuch beschreibt die technischen Eigenschaften des Moduls und seine Verwendung. Das Handbuch enthält Informationen über die Installation, die Inbetriebnahme und die Konfiguration in SILworX.

1.1 Aufbau und Gebrauch des Handbuchs

Der Inhalt dieses Handbuchs ist Teil der Hardware-Beschreibung des programmierbaren elektronischen Systems HIMax.

Das Handbuch ist in folgende Hauptkapitel gegliedert:

- Einleitung
- Sicherheit
- Produktbeschreibung
- Inbetriebnahme
- Betrieb
- Instandhaltung
- Außerbetriebnahme
- Transport
- Entsorgung

Zusätzlich sind die folgenden Dokumente zu beachten:

Dokument	Inhalt	Dokumenten-Nr.
HIMax Systemhandbuch	Hardware-Beschreibung HIMax System	HI 801 000 D
HIMax Sicherheitshandbuch	Sicherheitsfunktionen des HIMax Systems	HI 801 002 D
Kommunikationshandbuch	Beschreibung der Kommunikation und Protokolle	HI 801 100 D
SILworX Online-Hilfe (OLH)	SILworX Bedienung	-
SILworX Erste Schritte Handbuch	Einführung in SILworX	HI 801 102 D

Tabelle 1: Zusätzlich geltende Handbücher

Die aktuellen Handbücher können über die E-Mail-Adresse documentation@hima.com angefragt werden. Für registrierte Kunden stellt HIMA die Produktdokumentationen unter <https://www.hima.com/de/downloads/> bereit.

1.2 Zielgruppe

Dieses Dokument wendet sich an Planer, Projektoren und Programmierer von Automatisierungsanlagen sowie Personen, die zu Inbetriebnahme, Betrieb und Wartung der Anlagen und Systeme berechtigt sind. Vorausgesetzt werden spezielle Kenntnisse auf dem Gebiet der sicherheitsbezogenen Automatisierungssysteme.

1.3 Darstellungskonventionen

Zur besseren Lesbarkeit und zur Verdeutlichung gelten in diesem Dokument folgende Schreibweisen:

Fett	Hervorhebung wichtiger Textteile. Bezeichnungen von Schaltflächen, Menüpunkten und Registern im Programmierwerkzeug, die angeklickt werden können.
<i>Kursiv</i>	Parameter und Systemvariablen, Referenzen.
<code>Courier</code>	Wörtliche Benutzereingaben.
RUN	Bezeichnungen von Betriebszuständen (Großbuchstaben).
Kap. 1.2.3	Querverweise sind Hyperlinks, auch wenn sie nicht besonders gekennzeichnet sind. Im elektronischen Dokument (PDF): Wird der Mauszeiger auf einen Hyperlink positioniert, verändert er seine Gestalt. Bei einem Klick springt das Dokument zur betreffenden Stelle.

Sicherheits- und Gebrauchshinweise sind besonders gekennzeichnet.

1.3.1 Sicherheitshinweise

Um ein möglichst geringes Risiko zu gewährleisten, sind die Sicherheitshinweise unbedingt zu befolgen.

Die Sicherheitshinweise im Dokument sind wie folgt dargestellt.

- Signalwort: Warnung, Vorsicht, Hinweis.
- Art und Quelle des Risikos.
- Folgen bei Nichtbeachtung.
- Vermeidung des Risikos.

Die Bedeutung der Signalworte ist:

- Warnung: Bei Missachtung droht schwere Körperverletzung bis Tod.
- Vorsicht: Bei Missachtung droht leichte Körperverletzung.
- Hinweis: Bei Missachtung droht Sachschaden.

SIGNALWORT



Art und Quelle des Risikos!
Folgen bei Nichtbeachtung.
Vermeidung des Risikos.

HINWEIS



Art und Quelle des Schadens!
Vermeidung des Schadens.

1.3.2 Gebrauchshinweise

Zusatzinformationen sind nach folgendem Beispiel aufgebaut:

i

An dieser Stelle steht der Text der Zusatzinformation.

Nützliche Tipps und Tricks erscheinen in der Form:

TIPP

An dieser Stelle steht der Text des Tipps.

1.4 Safety Lifecycle Services

HIMA unterstützt Sie in allen Phasen des Sicherheitslebenszyklus der Anlage: Von der Planung, der Projektierung, über die Inbetriebnahme, bis zur Aufrechterhaltung der Sicherheit.

Für Informationen und Fragen zu unseren Produkten, zu Funktionaler Sicherheit und zu Automation Security stehen Ihnen die Experten des HIMA Support zur Verfügung.

Für die geforderte Qualifizierung gemäß Sicherheitsstandards, führt HIMA produkt- oder kundenspezifische Seminare in eigenen Trainingszentren, oder bei Ihnen vor Ort durch. Das aktuelle Seminarangebot zu Funktionaler Sicherheit, Automation Security und zu HIMA Produkten finden Sie auf der HIMA Webseite.

Safety Lifecycle Services:

Onsite+ / Vor-Ort-Engineering	In enger Abstimmung mit Ihnen führt HIMA vor Ort Änderungen oder Erweiterungen durch.
Startup+ / Vorbeugende Wartung	HIMA ist verantwortlich für die Planung und Durchführung der vorbeugenden Wartung. Wartungsarbeiten erfolgen gemäß der Herstellervorgabe und werden für den Kunden dokumentiert.
Lifecycle+ / Lifecycle-Management	Im Rahmen des Lifecycle-Managements analysiert HIMA den aktuellen Status aller installierten Systeme und erstellt konkrete Empfehlungen zu Wartung, Upgrade und Migration.
Hotline+ / 24-h-Hotline	HIMA Sicherheitsingenieure stehen Ihnen für Problemlösung rund um die Uhr telefonisch zur Verfügung.
Standby+ / 24-h-Rufbereitschaft	Fehler, die nicht telefonisch gelöst werden können, werden von HIMA Spezialisten innerhalb vertraglich festgelegter Zeitfenster bearbeitet.
Logistic+/ 24-h-Ersatzteilservice	HIMA hält notwendige Ersatzteile vor und garantiert eine schnelle und langfristige Verfügbarkeit.

Ansprechpartner:

Safety Lifecycle Services	https://www.hima.com/de/unternehmen/ansprechpartner-weltweit/
Technischer Support	https://www.hima.com/de/produkte-services/support/
Seminarangebot	https://www.hima.com/de/produkte-services/seminarangebot/

2 Sicherheit

Sicherheitsinformationen, Hinweise und Anweisungen in diesem Dokument unbedingt lesen.
Das Produkt nur unter Beachtung aller Richtlinien und Sicherheitsrichtlinien einsetzen.

Dieses Produkt wird mit SELV oder PELV betrieben. Vom Produkt selbst geht kein Risiko aus.
Einsatz im Ex-Bereich nur mit zusätzlichen Maßnahmen erlaubt.

2.1 Bestimmungsgemäßer Einsatz

HIMax Komponenten sind zum Aufbau von sicherheitsbezogenen Steuerungssystemen vorgesehen.

Für den Einsatz der Komponenten im HIMax System sind die nachfolgenden Bedingungen einzuhalten.

2.1.1 Umgebungsbedingungen

Die in diesem Handbuch genannten Umgebungsbedingungen sind beim Betrieb des HIMax Systems einzuhalten. Die Umgebungsbedingungen sind in den Produktdaten aufgelistet.

2.1.2 ESD-Schutzmaßnahmen

Nur Personal, das Kenntnisse über ESD-Schutzmaßnahmen besitzt, darf Änderungen oder Erweiterungen des Systems oder den Austausch von Komponenten durchführen.

HINWEIS



Schäden am HIMax System durch elektrostatische Entladung!

- Für die Arbeiten einen antistatisch gesicherten Arbeitsplatz benutzen und ein Erdungsband tragen.
- Bei Nichtbenutzung Komponente elektrostatisch geschützt aufbewahren, z. B. in der Verpackung.

2.2 Restrisiken

Von einem HIMA System selbst geht kein Risiko aus.

Restrisiken können ausgehen von:

- Fehlern in der Projektierung
- Fehlern im Anwenderprogramm
- Fehlern in der Verdrahtung

2.3 Sicherheitsvorkehrungen

Am Einsatzort geltende Sicherheitsbestimmungen beachten und vorgeschriebene Schutzausrüstung tragen.

2.4 Notfallinformationen

Ein HIMA System ist Teil der Sicherheitstechnik einer Anlage. Der Ausfall einer Steuerung bringt die Anlage in den sicheren Zustand.

Im Notfall ist jeder Eingriff, der die Sicherheitsfunktion des HIMA Systems verhindert, verboten.

3 Produktbeschreibung

Das digitale Eingangsmodul X-DI 64 01 ist für den Einsatz im programmierbaren elektronischen System (PES) HIMax bestimmt.

Das Modul dient zur Auswertung von bis zu 64 digitalen Eingangssignalen. Die digitalen Eingänge sind stromziehende Eingänge für 24 VDC Signale gemäß Typ 3 der IEC 61131-2.

Das Modul ist auf allen Steckplätzen im Basisträger einsetzbar, ausgenommen auf den Steckplätzen für die Systembusmodule, näheres im Systemhandbuch HI 801 000 D.

Das Modul ist rückwirkungsfrei. Dies beinhaltet speziell EMV, elektrische Sicherheit, Kommunikation zu X-SB und X-CPU, und das Anwenderprogramm.

Das Modul ist TÜV zertifiziert für sicherheitsbezogene Anwendungen bis SIL 3 (IEC 61508, IEC 61511, IEC 62061 und EN 50156), Kat. 4 und PL e (EN ISO 13849-1) und SIL 4 (EN 50126, EN 50128 und EN 50129).

3.1 Sicherheitsfunktion

Das Modul wertet die digitalen Eingangssignale aus und stellt diese dem Anwenderprogramm zur Verfügung.

Die Sicherheitsfunktion ist gemäß SIL 3 ausgeführt.

3.1.1 Reaktion im Fehlerfall

Bei Fehlern nimmt das Modul den sicheren Zustand ein und die zugewiesenen Eingangsvariablen liefern den Initialwert (Standardwert = 0) an das Anwenderprogramm.

Damit im Fehlerfall die Eingangsvariablen den Wert 0 an das Anwenderprogramm liefern, müssen die Initialwerte auf 0 gesetzt werden.

Das Modul aktiviert die LED *Error* auf der Frontplatte.

3.2 Lieferumfang

Das Modul benötigt zum Betrieb ein passendes Connector Board. Bei Verwendung eines Field Termination Assembly (FTA) wird ein Systemkabel benötigt, um das Connector Board mit dem FTA zu verbinden. Die Connector Boards, Systemkabel und FTAs gehören nicht zum Lieferumfang des Moduls.

Die Beschreibung der Connector Boards erfolgt in Kapitel 3.7, die der Systemkabel in Kapitel 3.8. Die FTAs sind in eigenen Handbüchern beschrieben.

3.3 Zertifizierung X-DI 64 01

Die Normen, nach denen das Modul und das HIMax System geprüft und zertifiziert sind, können dem HIMax Sicherheitshandbuch HI 801 002 D entnommen werden.

Die Zertifikate und die EU-Baumusterprüfbescheinigung befinden sich auf der HIMA Webseite.

3.4 Typenschild

Das Typenschild enthält folgende wichtige Angaben:

- Produktname
- Prüfzeichen
- Barcode (2D-Code oder Strichcode)
- Teilenummer (Part-No.)
- Hardware-Revisionsindex (HW-Rev.)
- Betriebssystem-Revisionsindex (OS-Rev.)
- Versorgungsspannung (Power)
- Ex-Angaben (wenn zutreffend)
- Produktionsjahr (Prod-Year:)



Bild 1: Typenschild exemplarisch

3.5 Aufbau

Das Modul ist mit 64 sicherheitsbezogenen digitalen Eingängen (24 V) für digitale Signale von elektromechanischen Schaltgeräten (Kontaktgeber) und Näherungsschaltern (2-Draht) ausgestattet. Zur sicheren Erkennung eines High-Pegels am digitalen Eingang muss die Spannungs- und die Stromschwelle (siehe Tabelle 7) überschritten werden.

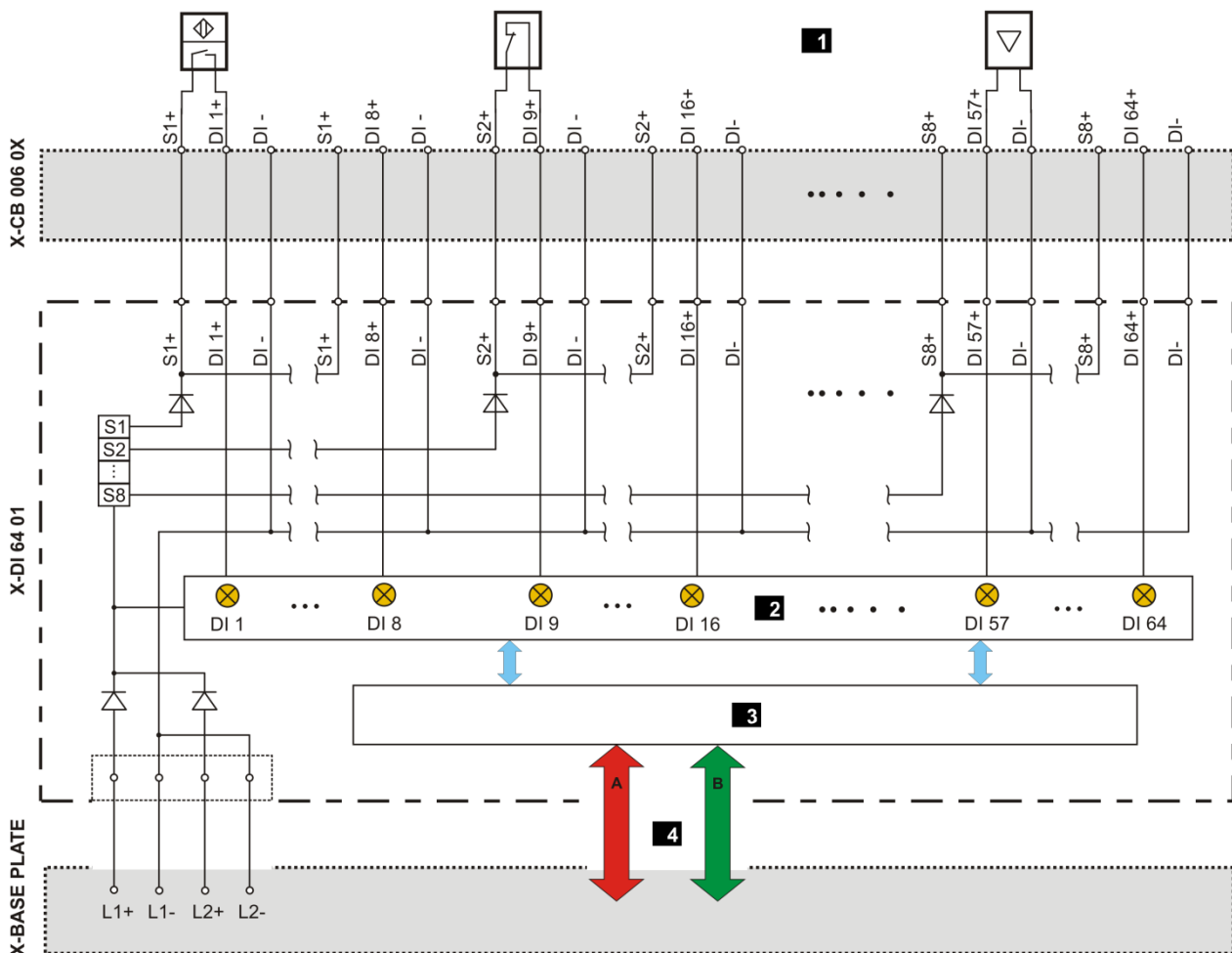
Die acht kurzschlussfesten Speisungen (S1+ bis S8+) versorgen je acht Speiseausgänge. Jedem digitalen Eingang ist ein Speiseausgang zugeordnet.

Das sicherheitsbezogene 1oo2-Prozessorsystem des E/A-Moduls steuert und überwacht die E/A-Ebene. Die Daten und Zustände des E/A-Moduls werden über den redundanten Systembus den Prozessormodulen übermittelt. Der Systembus ist aus Gründen der Verfügbarkeit redundant ausgeführt. Die Redundanz ist nur gewährleistet, wenn beide Systembusmodule in den Basisträger gesteckt und in SILworX konfiguriert wurden.

LEDs zeigen den Status der digitalen Eingänge auf der Anzeige an, siehe Kapitel 3.5.2.

3.5.1 Blockschaltbild

Nachfolgendes Blockschaltbild zeigt die Struktur des Moduls:



- | | |
|--|---|
| 1 Feldseite: Näherungsschalter und Schaltgeräte | 3 Sicherheitsbezogenes Prozessorsystem |
| 2 Interface | 4 Systembusse |

Bild 2: Blockschaltbild

3.5.2 Anzeige

Nachfolgende Abbildung zeigt die Frontansicht des Moduls mit den LEDs:

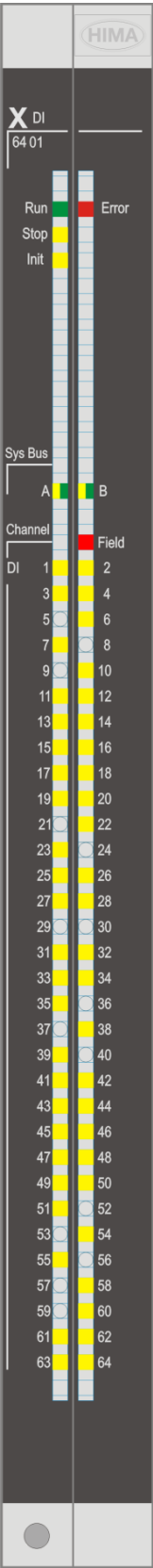


Bild 3: Frontansicht

Die LEDs zeigen den Betriebszustand des Moduls an. Dabei sind alle LEDs im Zusammenhang zu betrachten. Die LEDs des Moduls sind in folgende Kategorien unterteilt:

- Modul-Statusanzeige (Run, Error, Stop, Init)
- Systembusanzeige (A, B)
- E/A-Anzeige (DI 1 ... 64, Field)

Nach dem Zuschalten der Versorgungsspannung erfolgt immer ein LED-Test, bei dem alle LEDs für mindestens 2 s leuchten. Bei zweifarbigen LEDs erfolgt während des Tests einmalig ein Farbwechsel.

Definition der Blinkfrequenzen

In der folgenden Tabelle sind die Blinkfrequenzen definiert:

Definition	Blinkfrequenz
Blinken1	Lang (600 ms) an, lang (600 ms) aus.
Blinken2	Kurz (200 ms) an, kurz (200 ms) aus, kurz (200 ms) an, lang (600 ms) aus.
Blinken-x	Ethernet-Kommunikation: Aufblitzen im Takt der Datenübertragung.

Tabelle 2: Blinkfrequenzen der LEDs

Einige LEDs signalisieren Warnungen (Ein) und Fehler (Blinken1), siehe nachfolgende Tabellen. Die Anzeige von Fehlern hat Priorität gegenüber der Anzeige von Warnungen. Bei der Anzeige von Fehlern können Warnungen nicht angezeigt werden.

3.5.3 Modul-Statusanzeige

Diese LEDs sind oben auf der Frontplatte angeordnet.

LED	Farbe	Status	Bedeutung
Run	Grün	Ein	Modul im Zustand RUN, Normalbetrieb.
		Blinken1	Modul im Zustand STOPP / BS WIRD GELADEN
		Aus	Modul nicht im Zustand RUN, weitere Status LEDs beachten.
Error	Rot	Ein	Systemwarnung, z. B.: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Fehlende Lizenz für Zusatzfunktionen (Kommunikationsprotokolle), Testbetrieb. ▪ Temperaturwarnung
		Blinken1	Systemfehler, z. B.: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Durch Selbsttest festgestellter interner Modulfehler, z. B. Hardware-Fehler oder Fehler der Spannungsversorgung. ▪ Fehler beim Laden des Betriebssystems
		Aus	Kein Fehler festgestellt
Stop	Gelb	Ein	Modul im Zustand STOPP / GÜLTIGE KONFIGURATION
		Blinken1	Modul in einem der folgenden Zustände: <ul style="list-style-type: none"> ▪ STOPP / FEHLERHAFTE KONFIGURATION ▪ STOPP / BS WIRD GELADEN
		Aus	Modul nicht im Zustand STOPP, weitere Status LEDs beachten.
Init	Gelb	Ein	Modul im Zustand INIT
		Blinken1	Modul in einem der folgenden Zustände: <ul style="list-style-type: none"> ▪ LOCKED ▪ STOPP / BS WIRD GELADEN
		Aus	Modul in keinem der beschriebenen Zustände, weitere Status LEDs beachten.

Tabelle 3: Modul-Statusanzeige

3.5.4 Systembusanzeige

Die LEDs für die Systembusanzeige sind mit *Sys Bus* gekennzeichnet.

LED	Farbe	Status	Bedeutung
A	Grün	Ein	Physikalische und logische Verbindung zum Systembusmodul in Steckplatz 1
		Blinken1	Keine Verbindung zum Systembusmodul in Steckplatz 1
	Gelb	Blinken1	Physikalische Verbindung zum Systembusmodul in Steckplatz 1 hergestellt Keine Verbindung zu einem (redundanten) Prozessormodul im Systembetrieb
B	Grün	Ein	Physikalische und logische Verbindung zum Systembusmodul in Steckplatz 2
		Blinken1	Keine Verbindung zum Systembusmodul in Steckplatz 2
	Gelb	Blinken1	Physikalische Verbindung zum Systembusmodul in Steckplatz 2 hergestellt Keine Verbindung zu einem (redundanten) Prozessormodul im Systembetrieb
A+B	Aus	Aus	Keine physikalische und keine logische Verbindung zu den Systembusmodulen in Steckplatz 1 und 2.

Tabelle 4: Systembusanzeige

3.5.5 E/A-Anzeige

Die LEDs der E/A-Anzeige sind mit *Channel* überschrieben.

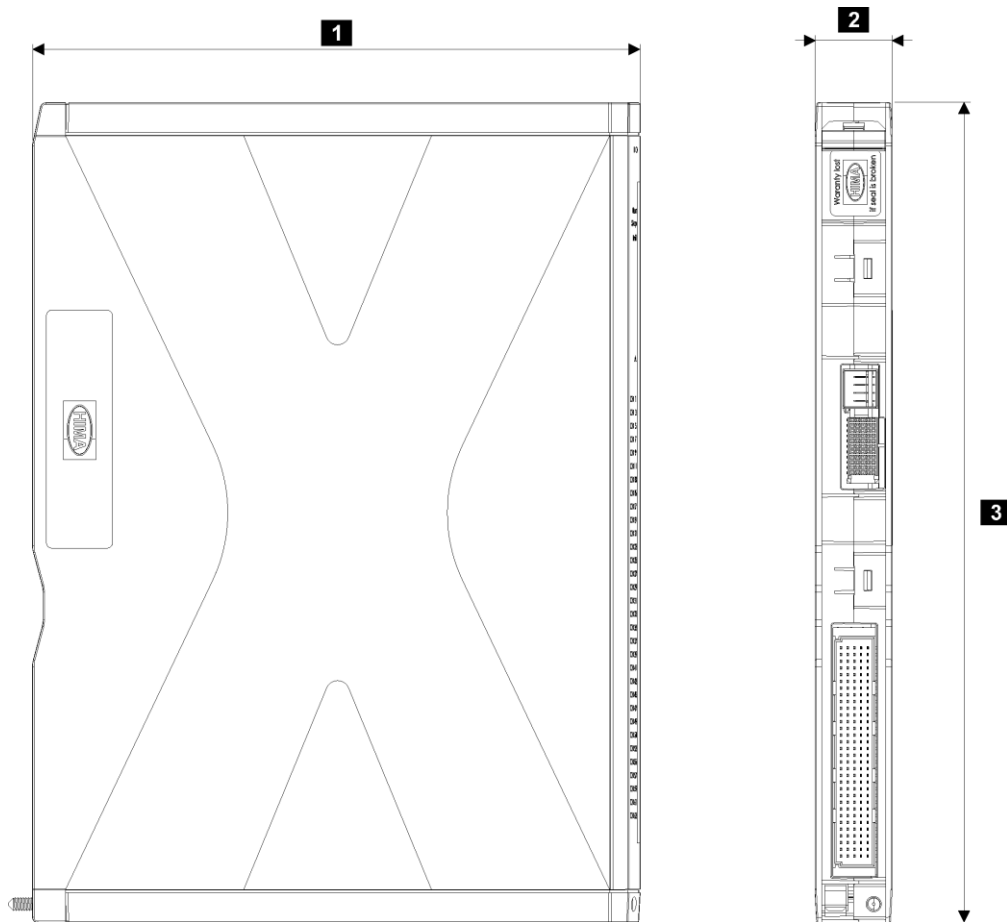
LED	Farbe	Status	Bedeutung
DI 1 ... 64	Gelb	Ein	High-Pegel liegt an
		Blinken2	Kanalfehler
		Aus	Low-Pegel liegt an
Field	Rot	Blinken2	Unterspannung bei mindestens einer Speisung durch feldseitigen Kurzschluss oder Ausfall einer Speisung.
		Aus	Speisung fehlerfrei

Tabelle 5: E/A-Anzeige

3.6 Produktdaten

Allgemein	
Versorgungsspannung	24 VDC, -15 ... +20 %, $w_s \leq 5$ %, SELV, PELV
Stromaufnahme	400 mA bei 24 VDC (ohne Kanäle und Speisungen) Max. 1,5 A (bei max. Ausgangsstrom der Speisungen)
Zykluszeit des Moduls	2 ms
Schutzklasse	Schutzklasse III nach IEC/EN 61131-2
Betriebstemperatur	0 ... +60 °C
Transport- und Lagertemperatur	-40 ... +85 °C
Feuchtigkeit	Max. 95 % relative Feuchte, nicht kondensierend
Verschmutzung	Verschmutzungsgrad II nach IEC/EN 60664-1
Aufstellhöhe	< 2000 m
Schutzart	IP20
Abmessungen (H x B x T) in mm	310 x 29,2 x 230
Masse	Ca. 1,1 kg

Tabelle 6: Produktdaten



1 Tiefe: 230 mm

3 Höhe: 310 mm

2 Breite: 29,2 mm

Bild 4: Ansichten

Digitale Eingänge	
Anzahl der Eingänge (Kanalzahl)	64 unipolar mit Bezugspol DI- / L-, voneinander nicht galvanisch getrennt
Eingangsart	Stromziehend, 24 VDC, Typ 3 nach IEC 61131-2
Nenneingangsspannung	0 ... 24 V
Gebrauchsbereich Eingangsspannung	-3 ... 30 V, Strombegrenzung: 2,3 ... 2,9 mA (temperaturabhängig)
Schaltpunkt	Typ. 9,4 V \pm 0,8 V (2,1 mA \pm 0,3 mA)

Tabelle 7: Technische Daten der digitalen Eingänge

Speisung	
Anzahl Speisungen	8 mit jeweils 8 Ausgängen
Ausgangsspannung Speisung	Versorgungsspannung - 2,5 VDC
Ausgangsstrom Speisung	100 mA pro Gruppe Kurzschlussfest
Unterspannungserkennung	Das Modul überwacht die Speisungen auf Unterspannung (< 17 VDC). Bei einem Fehler setzt es den zugehörigen Status <i>Speisung X OK</i> auf FALSE.
Kurzschluss einer Speisung	Unterspannungserkennung spricht an. Der Ausgangsstrom wird gepulst < 250 mA, solange die Speisung kurzgeschlossen ist.
Zuordnung der Speiseausgänge	
Zur Speisung muss der jeweils dem Eingang zugeordnete Speiseausgang verwendet werden!	
Speisung S1+	DI1+ ... DI8+
Speisung S2+	DI9+ ... DI16+
Speisung S3+	DI17+ ... DI24+
Speisung S4+	DI25+ ... DI32+
Speisung S5+	DI33+ ... DI40+
Speisung S6+	DI41+ ... DI48+
Speisung S7+	DI49+ ... DI56+
Speisung S8+	DI57+ ... DI64+

Tabelle 8: Technische Daten der Speisung

3.7 Connector Boards

Ein Connector Board verbindet das Modul mit der Feldebene. Modul und Connector Board bilden zusammen eine funktionale Einheit. Vor dem Einbau des Moduls Connector Board auf dem vorgesehenen Steckplatz montieren.

Folgende Connector Boards sind für das Modul verfügbar:

Connector Board	Beschreibung
X-CB 006 01	Mono Connector Board mit Schraubklemmen
X-CB 006 02	Redundantes Connector Board mit Schraubklemmen
X-CB 006 03	Mono Connector Board mit Kabelstecker
X-CB 006 04	Redundantes Connector Board mit Kabelstecker

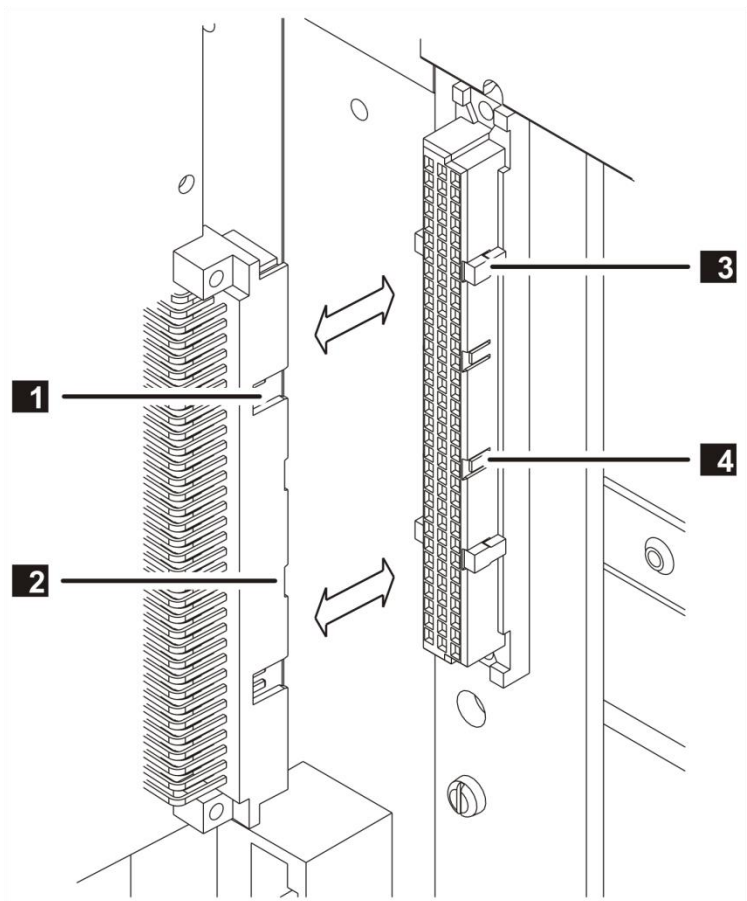
Tabelle 9: Verfügbare Connector Boards

3.7.1 Mechanische Codierung von Connector Boards

E/A-Module und Connector Boards sind ab Hardware-Revisionsindex (HW-Rev.) 10 mechanisch codiert. Durch die Codierung werden fehlerhafte Bestückungen ausgeschlossen und damit Rückwirkungen auf redundante Module und das Feld verhindert. Zusätzlich dazu hat eine fehlerhafte Bestückung keinen Einfluss auf das HIMax System, da nur in SILworX korrekt konfigurierte Module in RUN gehen.

E/A-Module und die zugehörigen Connector Boards sind mit einer mechanischen Codierung in Form von Keilen versehen. Die Codierkeile in der Federleiste des Connector Boards greifen in Aussparungen der Messerleiste des E/A-Modulsteckers ein, siehe Bild 5.

Codierte E/A-Module können nur auf die zugehörigen Connector Boards aufgesteckt werden.



- 1** Aussparung Messerleiste
- 2** Vorbereitete Aussparung Messerleiste
- 3** Codierkeil
- 4** Führung für Codierkeil

Bild 5: Beispiel einer Codierung

Codierte E/A-Module können auf uncodierte Connector Boards gesteckt werden. Uncodierte E/A-Module können nicht auf codierte Connector Boards gesteckt werden.

3.7.2 Codierung Connector Boards X-CB 006 0X

Folgende Tabelle zeigt die Position der Codierkeile am E/A-Modulstecker:

a7	a13	a20	a26	e7	e13	e20	e26
	X			X	X		

Tabelle 10: Position der Codierkeile

3.7.3 Connector Boards mit Schraubklemmen

Mono

X-CB 006 01

Redundant

X-CB 006 02

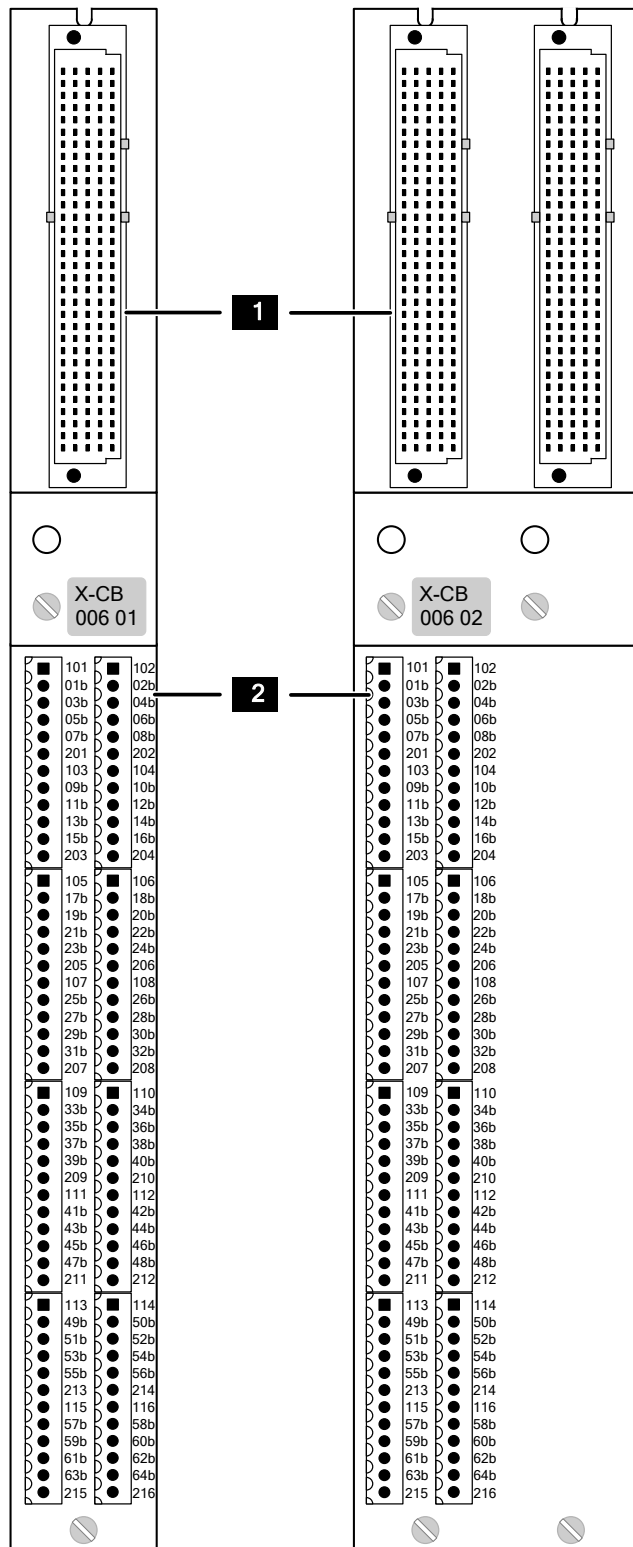
**1** E/A-Modulstecker**2** Anschluss Feldseite (Schraubklemmen)

Bild 6: Connector Boards mit Schraubklemmen

3.7.4 Klemmenbelegung Connector Boards mit Schraubklemmen

Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal	Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal
1	101	S1+	1	102	S1+
2	01b	DI1+	2	02b	DI2+
3	03b	DI3+	3	04b	DI4+
4	05b	DI5+	4	06b	DI6+
5	07b	DI7+	5	08b	DI8+
6	201	DI-	6	202	DI-
7	103	S2+	7	104	S2+
8	09b	DI9+	8	10b	DI10+
9	11b	DI11+	9	12b	DI12+
10	13b	DI13+	10	14b	DI14+
11	15b	DI15+	11	16b	DI16+
12	203	DI-	12	204	DI-
Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal	Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal
1	105	S3+	1	106	S3+
2	17b	DI17+	2	18b	DI18+
3	19b	DI19+	3	20b	DI20+
4	21b	DI21+	4	22b	DI22+
5	23b	DI23+	5	24b	DI24+
6	205	DI-	6	206	DI-
7	107	S4+	7	108	S4+
8	25b	DI25+	8	26b	DI26+
9	27b	DI27+	9	28b	DI28+
10	29b	DI29+	10	30b	DI30+
11	31b	DI31+	11	32b	DI32+
12	207	DI-	12	208	DI-
Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal	Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal
1	109	S5+	1	110	S5+
2	33b	DI33+	2	34b	DI34+
3	35b	DI35+	3	36b	DI36+
4	37b	DI37+	4	38b	DI38+
5	39b	DI39+	5	40b	DI40+
6	209	DI-	6	210	DI-
7	111	S6+	7	112	S6+
8	41b	DI41+	8	42b	DI42+
9	43b	DI43+	9	44b	DI44+
10	45b	DI45+	10	46b	DI46+
11	47b	DI47+	11	48b	DI48+
12	211	DI-	12	212	DI-

Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal	Pin-Nr.	Bezeichnung	Signal
1	113	S7+	1	114	S7+
2	49b	DI49+	2	50b	DI50+
3	51b	DI51+	3	52b	DI52+
4	53b	DI53+	4	54b	DI54+
5	55b	DI55+	5	56b	DI56+
6	213	DI-	6	214	DI-
7	115	S8+	7	116	S8+
8	57b	DI57+	8	58b	DI58+
9	59b	DI59+	9	60b	DI60+
10	61b	DI61+	10	62b	DI62+
11	63b	DI63+	11	64b	DI64+
12	215	DI-	12	216	DI-

Tabelle 11: Klemmenbelegung Connector Boards mit Schraubklemmen

Der Anschluss der Feldseite erfolgt mit Klemmensteckern, die auf die Stiftleisten des Connector Boards aufgesteckt werden.

Die Klemmenstecker besitzen folgende Eigenschaften:

Anschluss Feldseite	
Klemmenstecker	8 Stück, 12-polig
Leiterquerschnitt	0,2 ... 1,5 mm ² (eindrätig) 0,2 ... 1,5 mm ² (feindrätig) 0,2 ... 1,5 mm ² (mit Aderendhülse)
Abisolierlänge	6 mm
Schraubendreher	Schlitz 0,4 x 2,5 mm
Anzugsdrehmoment	0,2 ... 0,25 Nm

Tabelle 12: Eigenschaften der Klemmenstecker

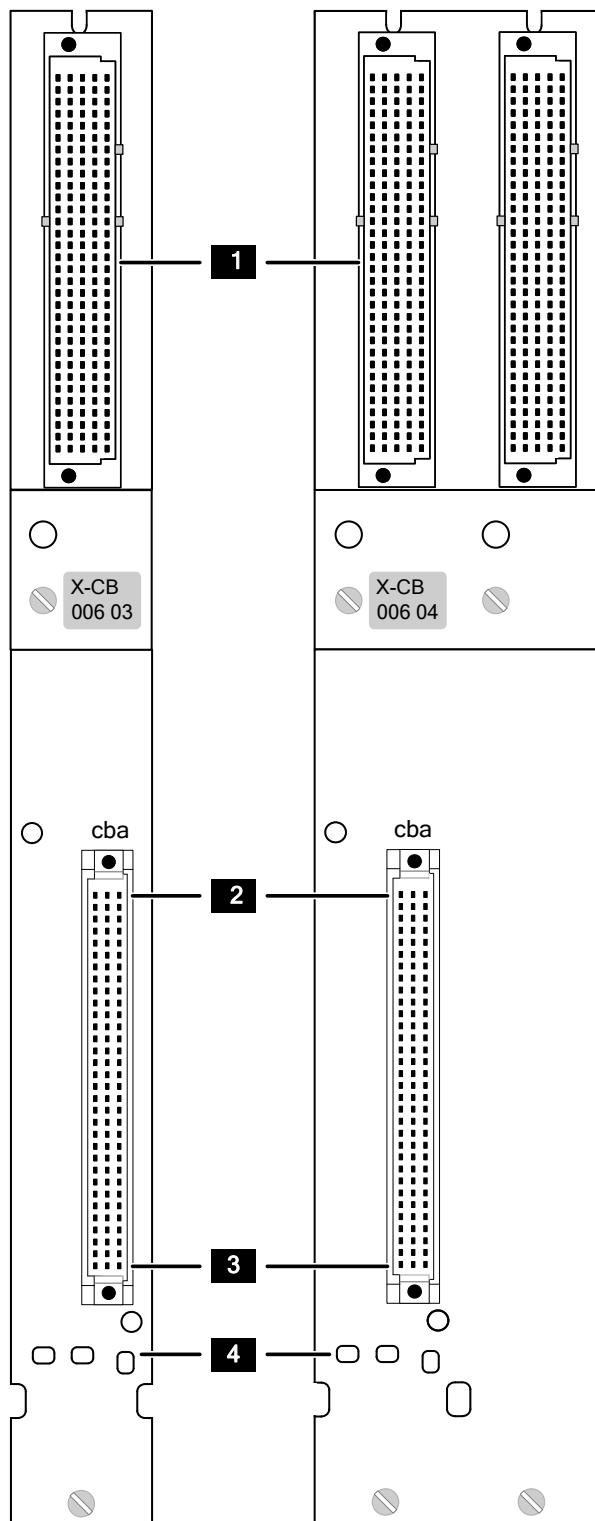
3.7.5 Connector Boards mit Kabelstecker

Mono

X-CB 006 03

Redundant

X-CB 006 04

**1** E/A-Modulstecker**2** Anschluss Feldseite
(Kabelstecker Reihe 1)**3** Anschluss Feldseite

(Kabelstecker Reihe 32)

4 Codierung für Kabelstecker

Bild 7: Connector Boards mit Kabelstecker

3.7.6 Steckerbelegung Connector Boards mit Kabelstecker

Zu diesen Connector Boards stellt HIMA vorgefertigte Systemkabel bereit, siehe Kapitel 3.8. Die Kabelstecker und Connector Boards sind codiert.

i

Steckerbelegung!

Die folgende Tabelle beschreibt die Steckerbelegung der Kabelstecker des Systemkabels.

Die Adernkennzeichnung ist gemäß IEC 60304 ausgeführt. Es werden die Farbkurzzeichen gemäß IEC 60757 verwendet.

Reihe	c		b		a	
	Signal	Farbe	Signal	Farbe	Signal	Farbe
1	DI64+	YEBU ¹⁾	DI32+	YEBU	Interne Verwend- ung ³⁾	YE ²⁾
2	DI63+	GNBU ¹⁾	DI31+	GNBU		GN ²⁾
3	DI62+	YEPK ¹⁾	DI30+	YEPK		BN ²⁾
4	DI61+	PKGN ¹⁾	DI29+	PKGN		WH ²⁾
5	DI60+	YEGY ¹⁾	DI28+	YEGY		
6	DI59+	GYGN ¹⁾	DI27+	GYGN		
7	DI58+	BNBK ¹⁾	DI26+	BNBK		
8	DI57+	WHBK ¹⁾	DI25+	WHBK		
9	DI56+	BNRD ¹⁾	DI24+	BNRD		
10	DI55+	WHRD ¹⁾	DI23+	WHRD		
11	DI54+	BNBU ¹⁾	DI22+	BNBU		
12	DI53+	WHBU ¹⁾	DI21+	WHBU		
13	DI52+	PKBN ¹⁾	DI20+	PKBN		
14	DI51+	WHPK ¹⁾	DI19+	WHPK		
15	DI50+	GYBN ¹⁾	DI18+	GYBN		
16	DI49+	WHGY ¹⁾	DI17+	WHGY		
17	DI48+	YEBN ¹⁾	DI16+	YEBN	DI-	RDBK
18	DI47+	WHYE ¹⁾	DI15+	WHYE	DI-	BUBK
19	DI46+	BNGN ¹⁾	DI14+	BNGN	DI-	PKBK
20	DI45+	WHGN ¹⁾	DI13+	WHGN	DI-	GYBK
21	DI44+	RDBU ¹⁾	DI12+	RDBU	DI-	PKRD
22	DI43+	GYPK ¹⁾	DI11+	GYPK	DI-	GYRD
23	DI42+	VT ¹⁾	DI10+	VT	DI-	PKBU
24	DI41+	BK ¹⁾	DI9+	BK	DI-	GYBU
25	DI40+	RD ¹⁾	DI8+	RD	S8+	YEBK ¹⁾
26	DI39+	BU ¹⁾	DI7+	BU	S7+	GNBK ¹⁾
27	DI38+	PK ¹⁾	DI6+	PK	S6+	YERD ¹⁾
28	DI37+	GY ¹⁾	DI5+	GY	S5+	GNRD ¹⁾
29	DI36+	YE ¹⁾	DI4+	YE	S4+	YEBK
30	DI35+	GN ¹⁾	DI3+	GN	S3+	GNBK
31	DI34+	BN ¹⁾	DI2+	BN	S2+	YERD
32	DI33+	WH ¹⁾	DI1+	WH	S1+	GNRD

¹⁾ Zusätzlicher orangefarbener Ring bei Farbwiederholung der Adernkennzeichnung.
²⁾ Zusätzlicher violetter Ring bei zweiter Farbwiederholung der Adernkennzeichnung.
³⁾ Die Adern müssen einzeln isoliert werden! Eine weitere Verwendung ist verboten!

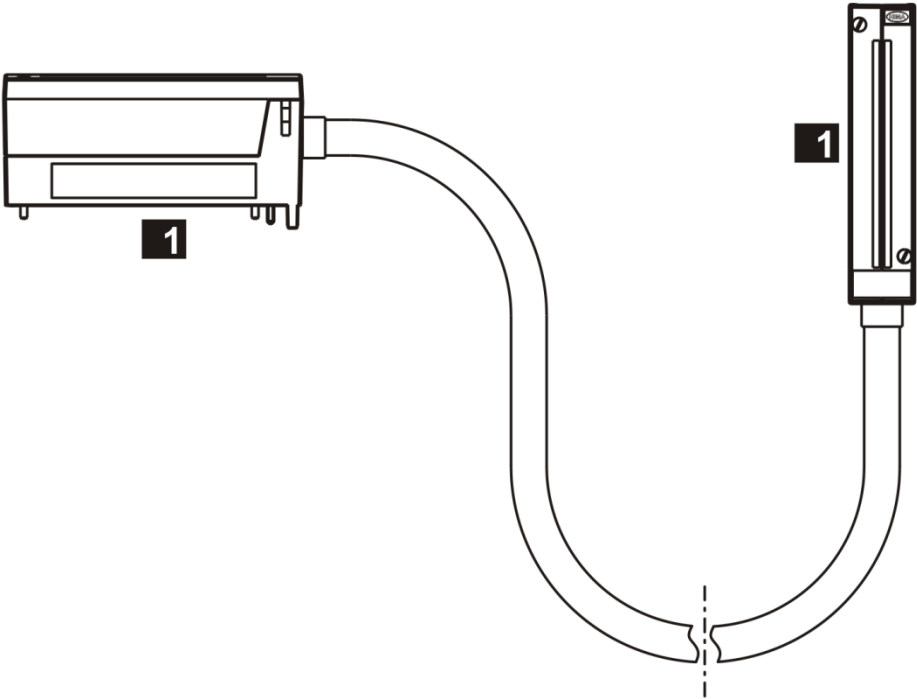
Tabelle 13: Steckerbelegung der Kabelstecker des Systemkabels

3.8 Systemkabel X-CA 003

Das Systemkabel X-CA 003 verbindet die Connector Boards X-CB 006 03/04 mit dem Field Termination Assembly.

Allgemein	
Kabel	LIYY 80 x 0,25 mm² + 2 x 2 x 0,25 mm²
Leiter	Feindrähtig
Mittlerer Außendurchmesser (d)	Ca. 15,3 mm, max. 20 mm für alle Systemkabel-Typen
Mindestbiegeradius fest verlegt frei beweglich	5 x d 10 x d
Brennverhalten	Flammwidrig und selbstverlöschend nach IEC 60332-1-2, -2-2
Länge	8 ... 30 m
Farbcodierung	In Anlehnung an DIN 47100, siehe Tabelle 13.

Tabelle 14: Kabeldaten



1 Identische Kabelstecker

Bild 8: Systemkabel X-CA 003 01 n

Das Systemkabel ist in folgenden Standardlängen lieferbar:

Systemkabel	Beschreibung	Länge	Gewicht
X-CA 003 01 8	Codierte Kabelstecker beidseitig.	8 m	3,75 kg
X-CA 003 01 15		15 m	7 kg
X-CA 003 01 30		30 m	14 kg

Tabelle 15: Verfügbare Systemkabel

3.8.1 Codierung Kabelstecker

Die Kabelstecker sind mit drei Codierstiften ausgerüstet. Damit passen die Kabelstecker nur in Connector Boards und FTAs mit der entsprechenden Codierung, siehe Bild 7.

4 Inbetriebnahme

Dieses Kapitel beschreibt die Installation und die Konfiguration des Moduls, sowie dessen Anschlussvarianten. Für weitere Informationen siehe HIMax Systemhandbuch HI 801 000 D.

i

Die sicherheitsbezogene Anwendung (SIL 3 nach IEC 61508) der Eingänge muss einschließlich der angeschlossenen Näherungsschalter den Sicherheitsanforderungen entsprechen. Näheres im Sicherheitshandbuch HI 801 002 D.

4.1 Montage

Bei der Montage sind folgende Punkte zu beachten:

- Betrieb nur mit zugehörigen Lüfterkomponenten, siehe Systemhandbuch HI 801 000 D.
- Betrieb nur mit zugehörigem Connector Board, siehe Kapitel 3.7.
- Das Modul einschließlich seiner Anschlussteile ist so zu errichten, dass die Anforderungen der EN 60529:1991 + A1:2000 mit der Schutzart IP20 oder besser erfüllt werden.

HINWEIS



Beschädigung durch falsche Beschaltung!

Nichtbeachtung kann zu Schäden an elektronischen Bauelementen führen.

Die folgenden Punkte sind zu beachten.

- Feldseitige Stecker und Klemmen
 - Bei Anschluss der Stecker und Klemmen an die Feldseite auf geeignete Erdungsmaßnahmen achten.
 - Zum Anschluss der Näherungsschalter und Schaltgeräte an die digitalen Eingänge ist ein ungeschirmtes Kabel zugelassen.
 - HIMA empfiehlt, bei mehrdrahtigen Leitungen die Leitungsenden mit Aderendhülsen zu versehen. Die Anschlussklemmen müssen zum Unterklemmen der verwendeten Leitungsquerschnitte geeignet sein.
- Bei Verwendung der Speisung den jeweils dem Eingang zugeordneten Speiseausgang verwendet werden, siehe Tabelle 8.

HIMA empfiehlt, die Speisung des Moduls zu verwenden.
Bei Fehlfunktionen einer externen Stromquelle kann der betroffene digitale Eingang des Moduls überlastet und beschädigt werden. Bei Einsatz einer externen Stromquelle sind nach einer nichttransienten Überlast an den digitalen Eingängen die Schaltschwellen zu überprüfen.
- Redundante Verschaltung der Eingänge über die entsprechenden Connector Boards realisieren, siehe Kapitel 3.7 und 4.4.

4.1.1 Beschaltung nicht benutzter Eingänge

Nicht benutzte Eingänge dürfen offen bleiben und müssen nicht abgeschlossen werden. Zur Vermeidung von Kurzschlüssen und Funken im Feld ist es nicht zulässig, Leitungen mit auf der Feldseite offenen Enden an den Connector Boards anzuschließen.

4.2 Einbau und Ausbau des Moduls

Dieses Kapitel beschreibt den Austausch eines vorhandenen oder das Einsetzen eines neuen Moduls.

Beim Ausbau des Moduls verbleibt das Connector Board im HIMax Basisträger. Dies vermeidet zusätzlichen Verdrahtungsaufwand an den Anschlussklemmen, da alle Feldanschlüsse über das Connector Board des Moduls angeschlossen werden.

4.2.1 Montage eines Connector Boards

Werkzeuge und Hilfsmittel:

- Schraubendreher Kreuz PH 1 oder Schlitz 0,8 x 4,0 mm.
- Passendes Connector Board.

Connector Board einbauen:

1. Connector Board mit der Nut nach oben in die Führungsschiene einsetzen (siehe hierzu nachfolgende Zeichnung). Die Nut am Stift der Führungsschiene einpassen.
2. Connector Board auf der Kabelschirmschiene auflegen.
3. Mit den unverlierbaren Schrauben am Basisträger festschrauben. Zuerst die unteren, dann die oberen Schrauben eindrehen.

Connector Board ausbauen:

1. Unverlierbare Schrauben vom Basisträger losschrauben.
2. Connector Board unten von der Kabelschirmschiene vorsichtig anheben.
3. Connector Board aus der Führungsschiene herausziehen.

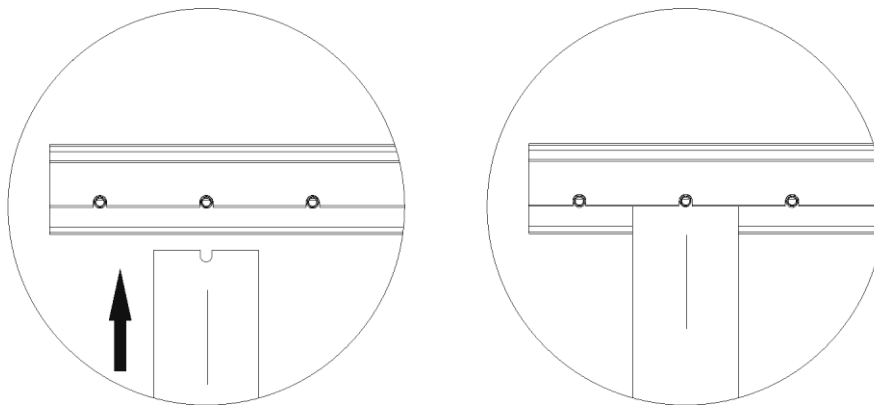


Bild 9: Einsetzen des Mono Connector Boards, exemplarisch

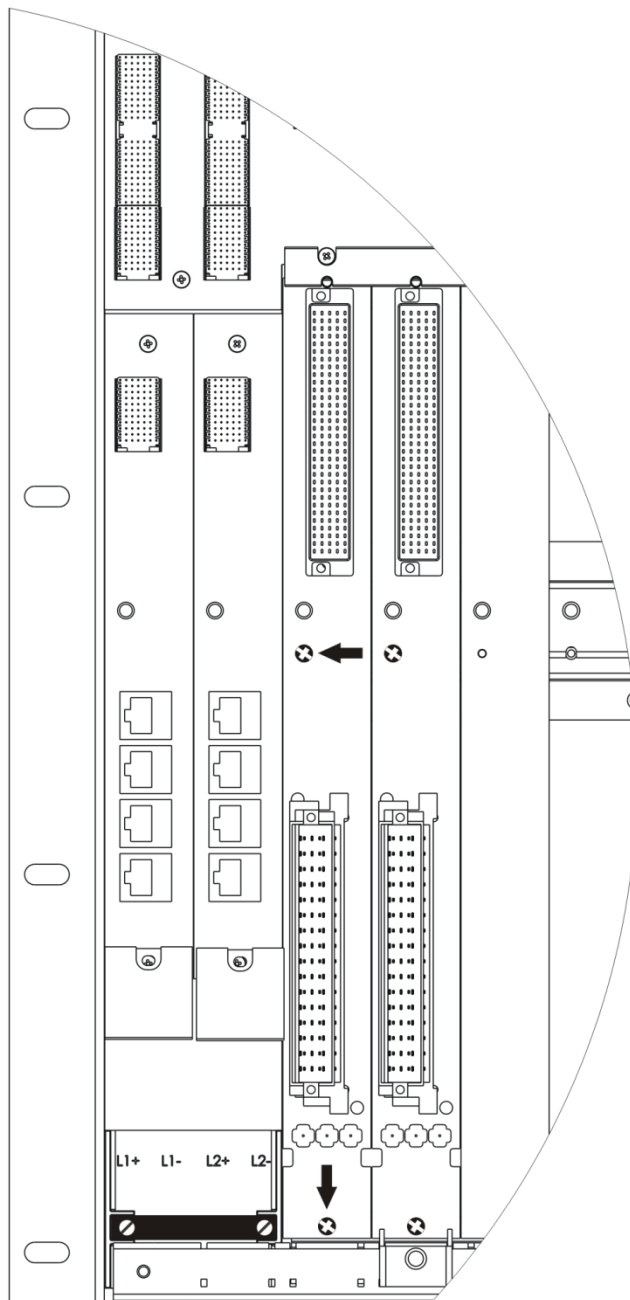


Bild 10: Festschrauben des Mono Connector Boards, exemplarisch

i

Montageanleitung gilt ebenso für redundante Connector Boards. Je nach Typ des Connector Boards wird eine entsprechende Anzahl von Steckplätzen belegt. Die Anzahl der unverlierbaren Schrauben ist vom Typ des Connector Boards abhängig.

4.2.2 Modul einbauen und ausbauen

Dieses Kapitel beschreibt den Einbau und Ausbau eines HlMax Moduls. Ein Modul kann eingebaut und ausgebaut werden, während das HlMax System in Betrieb ist.

HINWEIS



Beschädigung von Steckverbindern durch Verkanten!

Nichtbeachtung kann zu Schäden an der Steuerung führen.

Modul stets behutsam in den Basisträger einsetzen.

Werkzeuge und Hilfsmittel:

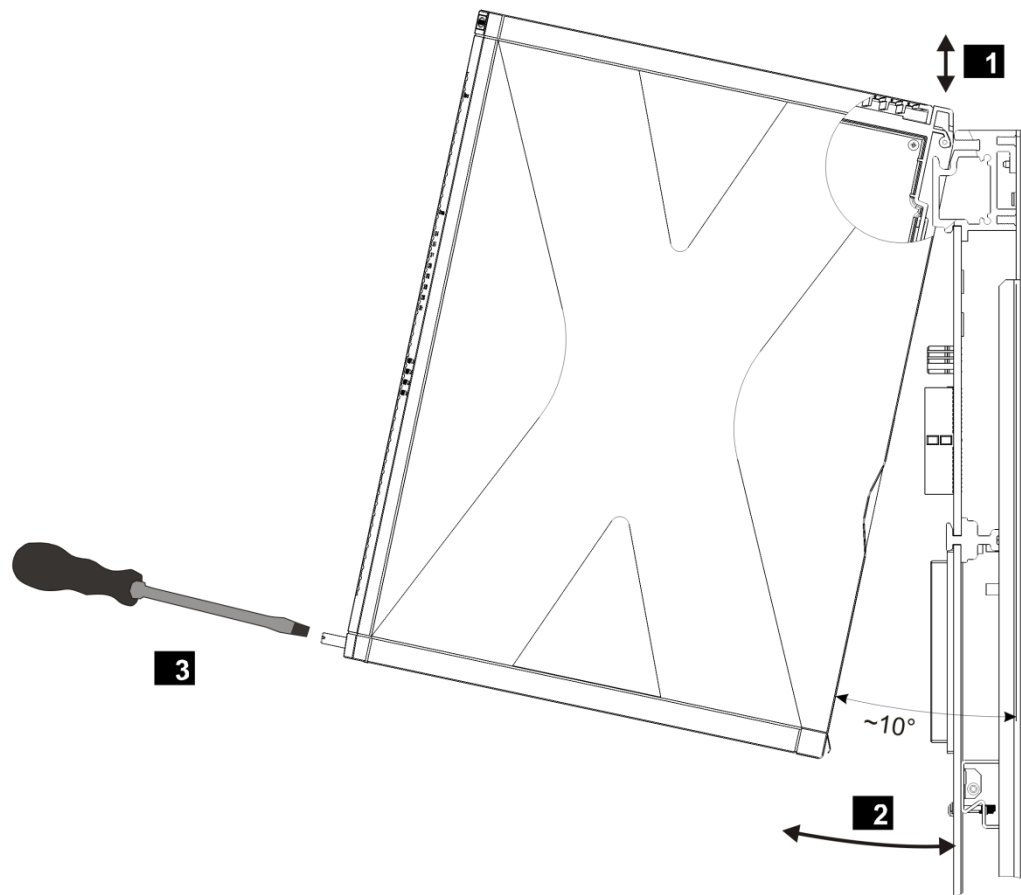
- Schraubendreher, Schlitz 0,8 x 4,0 mm.
- Schraubendreher, Schlitz 1,2 x 8,0 mm.

Module einbauen:

1. Abdeckblech des Lüftereinschubs öffnen:
 - ☒ Verriegelungen auf Position *open* stellen.
 - ☒ Abdeckblech nach oben klappen und in Lüftereinschub einschieben.
2. Modul an Oberseite in Einhängeprofil einsetzen, siehe **1**.
3. Modul an Unterseite in Basisträger schwenken und mit leichtem Druck einrasten lassen, siehe **2**.
4. Modul festschrauben, siehe **3**.
5. Abdeckblech des Lüftereinschubs herausziehen und nach unten klappen.
6. Abdeckblech verriegeln.

Module ausbauen:

1. Abdeckblech des Lüftereinschubs öffnen:
 - ☒ Verriegelungen auf Position *open* stellen
 - ☒ Abdeckblech nach oben klappen und in Lüftereinschub einschieben
2. Schraube lösen, siehe **3**.
3. Modul an Unterseite aus Basisträger schwenken und mit leichtem Druck nach oben aus Einhängeprofil herausdrücken, siehe **2** und **1**.
4. Abdeckblech des Lüftereinschubs herausziehen und nach unten klappen.
5. Abdeckblech verriegeln.



- 1** Einsetzen/Herausschieben
2 Einschwenken/Ausschwenken

- 3** Befestigen/Lösen

Bild 11: Modul einbauen und ausbauen

i

Abdeckblech des Lüftereinschubs während des Betriebs des HiMax Systems nur kurz (< 10 min) öffnen, da dies die Zwangskonvektion beeinträchtigt.

4.3 Konfiguration des Moduls in SILworX

Das Modul wird im Hardware-Editor des Programmierwerkzeugs SILworX konfiguriert.

Bei der Konfiguration folgende Punkte beachten:

- Zur Diagnose des Moduls und der Kanäle können die Systemparameter zusätzlich zum Messwert im Anwenderprogramm ausgewertet werden. Nähere Informationen zu den Systemparametern sind in den nachfolgenden Tabellen zu finden.
- Die Speisung eines Kanals wird überwacht. Bei aktiviertem Parameter *Speis. verw.* führt eine fehlerhafte Speisung zu einem Kanalfehler (-> *Kanal OK* = FALSE). Wird die Speisung eines Kanals nicht verwendet, ist der Parameter *Speis. verw.* zu deaktivieren. Damit hat ein Fehler der Speisung keinen Kanalfehler zur Folge (-> *Kanal OK* = TRUE). Zur Diagnose der verwendeten Speisung kann der Status *Speisung X OK* im Anwenderprogramm ausgewertet werden. Nähere Informationen zum Status *Speisung X OK* sind in Tabelle 17 zu finden.
- Wird eine Redundanzgruppe angelegt, so erfolgt die Konfiguration der Redundanzgruppe in deren Registern. Die Register der Redundanzgruppe unterscheiden sich von denen der einzelnen Module, siehe nachfolgende Tabellen.

Zur Auswertung der Systemparameter im Anwenderprogramm müssen diese mit globalen Variablen zugewiesen werden. Diesen Schritt im Hardware-Editor in der Detailansicht des Moduls durchführen.

Die nachfolgenden Tabellen enthalten die Systemparameter des Moduls in derselben Reihenfolge wie im Hardware-Editor.

TIPP

Zur Umwandlung der Hexadezimalwerte in Bitfolgen eignet sich z. B. der Taschenrechner von Windows® in der entsprechenden Ansicht.

4.3.1 Register **Modul**

Das Register **Modul** enthält die folgenden Systemparameter des Moduls:

Systemparameter	Datentyp	S ¹⁾	R/W	Beschreibung																				
Name	---	---	W	Name des Moduls																				
Reservemodul	BOOL	N	W	Aktiviert: Im Basisträger fehlendes Modul der Redundanzgruppe wird nicht als Fehler gewertet. Deaktiviert: Im Basisträger fehlendes Modul der Redundanzgruppe wird als Fehler gewertet. Standardeinstellung: Deaktiviert Wird nur im Register der Redundanzgruppe angezeigt!																				
Störaustastung	BOOL	N	W	Störaustastung durch Prozessormodul zulassen (Aktiviert/Deaktiviert). Standardeinstellung: Aktiviert Das Prozessormodul verzögert die Fehlerreaktion auf eine transiente Störung bis zur Sicherheitszeit. Der letzte gültige Prozesswert bleibt für das Anwenderprogramm bestehen. Details zur Störaustastung siehe Systemhandbuch HI 801 000 D.																				
Systemparameter	Datentyp	S ¹⁾	R/W	Beschreibung																				
Die folgenden Status und Parameter können globalen Variablen zugewiesen und im Anwenderprogramm verwendet werden.																								
Modul OK	BOOL	J	R	TRUE: Mono-Betrieb: Kein Modulfehler. Redundanz-Betrieb: Mindestens eines der redundanten Module hat keinen Modulfehler (ODER-Logik). FALSE: Modulfehler Kanalfehler eines Kanals (keine externe Fehler) Modul ist nicht gesteckt. Parameter <i>Modul-Status</i> beachten!																				
Modul-Status	DWORD	J	R	Status des Moduls <table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x00000001</td><td>Fehler des Moduls ²⁾</td></tr><tr><td>0x00000002</td><td>Temperaturschwelle 1 überschritten</td></tr><tr><td>0x00000004</td><td>Temperaturschwelle 2 überschritten</td></tr><tr><td>0x00000008</td><td>Temperaturwert fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x00000010</td><td>Spannung L1+ fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x00000020</td><td>Spannung L2+ fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x00000040</td><td>Interne Spannungen fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x80000000</td><td>Keine Verbindung zum Modul ²⁾</td></tr><tr><td colspan="2">²⁾ Diese Fehler haben Auswirkung auf den Status <i>Modul OK</i> und müssen nicht extra im Anwenderprogramm ausgewertet werden</td></tr></table>	Codierung	Beschreibung	0x00000001	Fehler des Moduls ²⁾	0x00000002	Temperaturschwelle 1 überschritten	0x00000004	Temperaturschwelle 2 überschritten	0x00000008	Temperaturwert fehlerhaft	0x00000010	Spannung L1+ fehlerhaft	0x00000020	Spannung L2+ fehlerhaft	0x00000040	Interne Spannungen fehlerhaft	0x80000000	Keine Verbindung zum Modul ²⁾	²⁾ Diese Fehler haben Auswirkung auf den Status <i>Modul OK</i> und müssen nicht extra im Anwenderprogramm ausgewertet werden	
Codierung	Beschreibung																							
0x00000001	Fehler des Moduls ²⁾																							
0x00000002	Temperaturschwelle 1 überschritten																							
0x00000004	Temperaturschwelle 2 überschritten																							
0x00000008	Temperaturwert fehlerhaft																							
0x00000010	Spannung L1+ fehlerhaft																							
0x00000020	Spannung L2+ fehlerhaft																							
0x00000040	Interne Spannungen fehlerhaft																							
0x80000000	Keine Verbindung zum Modul ²⁾																							
²⁾ Diese Fehler haben Auswirkung auf den Status <i>Modul OK</i> und müssen nicht extra im Anwenderprogramm ausgewertet werden																								
Zeitstempel [µs]	DWORD	N	R	Mikrosekunden-Anteil des Zeitstempels. Zeitpunkt der Messung der digitalen Eingänge																				
Zeitstempel [s]	DWORD	N	R	Sekunden-Anteil des Zeitstempels. Zeitpunkt der Messung der digitalen Eingänge																				

¹⁾ Systemparameter wird vom Betriebssystem sicherheitsbezogen behandelt, ja (J) oder nein (N).

¹⁾ Systemparameter wird vom Betriebssystem sicherheitsbezogen behandelt, ja (J) oder nein (N).

Tabelle 16: Register **Modul** im Hardware-Editor

4.3.2 Register **E/A-Submodul DI64_01**

Das Register **E/A-Submodul DI64_01** enthält die folgenden Systemparameter.

Systemparameter	Datentyp	S ¹⁾	R/W	Beschreibung
Dieser Parameter kann nicht geändert werden.				
Name	---	---	W	Name des Moduls
Systemparameter	Datentyp	S ¹⁾	R/W	Beschreibung
Die folgenden Status und Parameter können globalen Variablen zugewiesen und im Anwenderprogramm verwendet werden.				
Diagnose-Anfrage	DINT	N	W	Zur Anforderung eines Diagnosewerts muss über den Parameter <i>Diagnose-Anfrage</i> die entsprechende ID (Codierung siehe 4.3.5) an das Modul gesendet werden.
Diagnose-Antwort	DINT	N	R	Sobald die <i>Diagnose-Antwort</i> die ID der <i>Diagnose-Anfrage</i> (Codierung siehe 4.3.5) zurückliefert, enthält der <i>Diagnose-Status</i> den angeforderten Diagnosewert.
Diagnose-Status	DWORD	N	R	Angeforderter Diagnosewert gemäß <i>Diagnose-Antwort</i> . Im Anwenderprogramm können die IDs der <i>Diagnose-Anfrage</i> und der <i>Diagnose-Antwort</i> ausgewertet werden. Erst wenn beide die gleiche ID enthalten, enthält der <i>Diagnose-Status</i> den angeforderten Diagnosewert.
Hintergrundtest-Fehler	BOOL	N	R	TRUE: Hintergrundtest fehlerhaft FALSE: Hintergrundtest fehlerfrei
Restart bei Fehler	BOOL	J	W	Jedes E/A-Modul, das aufgrund von Fehlern dauerhaft abgeschaltet ist, kann durch den Parameter <i>Restart bei Fehler</i> wieder in den Zustand RUN überführt werden. Dazu den Parameter <i>Restart bei Fehler</i> von FALSE auf TRUE stellen. Das E/A-Modul führt einen vollständigen Selbsttest durch und nimmt nur dann den Zustand RUN ein, wenn kein Fehler entdeckt wurde. Standardeinstellung: FALSE
Speisung 1 OK	BOOL	N	R	Die Speisungen werden auf Unterspannung überwacht. TRUE: Speisung fehlerfrei. FALSE: Speisung fehlerhaft.
Speisung 2 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Speisung 3 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Speisung 4 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Speisung 5 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Speisung 6 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Speisung 7 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Speisung 8 OK	BOOL	N	R	Wie <i>Speisung 1 OK</i>
Submodul OK	BOOL	J	R	TRUE: Kein Submodulfehler, keine Kanalfehler FALSE: Submodulfehler, Kanalfehler (auch externe Fehler) eines Kanals
Submodul-Status	DWORD	N	R	Bitcodierter Status des Submoduls (Codierung siehe 4.3.4)
¹⁾ Systemparameter wird vom Betriebssystem sicherheitsbezogen behandelt, ja (J) oder nein (N).				

Tabelle 17: Register **E/A-Submodul DI64_01** im Hardware-Editor

4.3.3 Register **E/A-Submodul DI64_01: Kanäle**

Das Register **E/A-Submodul DI64_01: Kanäle** enthält die folgenden Systemparameter für jeden digitalen Eingang.

Den Systemparametern mit -> können globale Variablen zugewiesen und im Anwenderprogramm verwendet werden. Die Werte ohne -> müssen direkt eingegeben werden.

Systemparameter	Datentyp	S ¹⁾	R/W	Beschreibung
Kanal-Nr.	---	---	R	Kanalnummer, fest vorgegeben
-> Kanalwert [BOOL]	BOOL	J	R	Boolscher Wert des digitalen Eingangs LOW oder HIGH.
-> Kanal OK [BOOL]	BOOL	J	R	TRUE: Fehlerfreier Kanal. Der Kanalwert ist gültig. FALSE: Fehlerhafter Kanal. Der Eingangswert wird auf FALSE gesetzt.
EV [µs]	UDINT	J	W	Einschaltverzögerung Das Modul zeigt einen Pegelwechsel von LOW nach HIGH erst dann an, wenn der High-Pegel länger als die parametrisierte Zeit EV ansteht. Die Einschaltverzögerung kann sich maximal um die Zykluszeit des Moduls verlängern. Damit verzögert sich auch die Auswertung des Parameters -> <i>Kanalwert [BOOL]</i> . Zum Austasten von Surge-Impulsen nach EN 61000-4-5 muss eine Einschaltverzögerung von 2000 µs eingestellt werden. Wertebereich: 0 ... (2 ³¹ -1) Granularität: 1000 µs, z. B. 0, 1000, 2000, ... Standardeinstellung: 0
AV [µs]	UDINT	J	W	Ausschaltverzögerung Das Modul zeigt einen Pegelwechsel von HIGH nach LOW erst dann an, wenn der Low-Pegel länger als die parametrisierte Zeit AV ansteht. Zum Austasten von Surge-Impulsen nach EN 61000-4-5 muss eine Ausschaltverzögerung von 2000 µs eingestellt werden. Die Ausschaltverzögerung kann sich maximal um die Zykluszeit des Moduls verlängern. Damit verzögert sich auch die Auswertung des Parameters -> <i>Kanalwert [BOOL]</i> . Wertebereich: 0 ... (2 ³¹ -1) Granularität: 1000 µs, z. B. 0, 1000, 2000, ... Standardeinstellung: 0

Systemparameter	Datentyp	S ¹⁾	R/W	Beschreibung
Test-Unterdrück. [µs]	UDINT	J	W	<p>Das digitale Eingangsmodul ist in der Lage externe Testimpulse (kurzfristig von HIGH auf LOW geschaltet) der Dauer $t_{\text{Puls}} < t_{\text{Unterdrückung}}$ auszufiltern.</p> <p>Die Unterdrückungszeit $t_{\text{Unterdrückung}}$ ist durch den Anwender parametrierbar.</p> <p>Die höchste parametrierte Unterdrückungszeit eines Kanals gilt für alle Kanäle dieses Moduls, wenn für diese Kanäle eine Unterdrückungszeit > 0 eingestellt wurde.</p> <p>Dabei ist zu beachten, dass sich der E/A-Zyklus und damit auch der Prozessormodul-Zyklus verlängern.</p> <p>Wertebereich: 0 ... 500 µs</p> <p>Standardeinstellung: 0 (deaktiviert für diesen Kanal)</p>
Speis. verw.	BOOL	N	W	<p>Aktiviert: Die Speisung wird verwendet.</p> <p>Deaktiviert: Die Speisung wird nicht verwendet.</p> <p>Standardeinstellung: Aktiviert</p>
redund.	BOOL	J	W	<p>Voraussetzung: Redundantes Modul muss angelegt sein.</p> <p>Aktiviert: Kanalredundanz für diesen Kanal aktivieren</p> <p>Deaktiviert: Kanalredundanz für diesen Kanal deaktivieren</p> <p>Standardeinstellung: Deaktiviert</p>
Redundanz-Wert	BYTE	J	W	<p>Einstellung, wie der Redundanzwert gebildet wird.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Und ▪ Oder <p>Standardeinstellung: Oder</p> <p>Wird nur im Register der Redundanzgruppe angezeigt!</p>
¹⁾ Systemparameter wird vom Betriebssystem sicherheitsbezogen behandelt, ja (J) oder nein (N).				

Tabelle 18: Register **E/A-Submodul DI64_01: Kanäle** im Hardware-Editor

4.3.4 Beschreibung *Submodul-Status [DWORD]*

Folgende Tabelle beschreibt die Codierung des Parameters *Submodul-Status*:

Codierung	Beschreibung
0x00000001	Fehler der Hardware-Einheit (Submodul)
0x00000002	Reset eines E/A-Busses
0x00000004	Fehler bei der Initialisierung der Hardware
0x00000008	Fehler bei der Überprüfung der Koeffizienten
0x00800000	Modulfehler Referenzspannung A
0x01000000	Fehler Referenzspannung A (Überspannung)
0x02000000	Fehler Referenzspannung B (Unterspannung)
0x04000000	Modulfehler Referenzspannung B
0x08000000	Fehler Hilfsspannung
0x10000000	Fehler Referenzspannung A (Unterspannung)
0x20000000	Fehler Referenzspannung B (Überspannung)
0x40000000	Fehler Chip-Select Überwachungen A
0x80000000	Fehler Chip-Select Überwachungen B

Tabelle 19: Codierung *Submodul-Status [DWORD]*

4.3.5 Beschreibung *Diagnose-Status* [DWORD]

Folgende Tabelle beschreibt die Codierung des Parameters *Diagnose-Status*:

ID	Beschreibung														
0	Diagnosewerte werden nacheinander angezeigt.														
100	Bitcodierter Temperaturstatus 0 = normal Bit0 = 1 : Temperaturschwelle 1 überschritten Bit1 = 1 : Temperaturschwelle 2 überschritten Bit2 = 1 : Temperaturmessung fehlerhaft														
101	Gemessene Temperatur (10 000 Digit/ °C)														
200	Bitcodierter Spannungsstatus 0 = normal Bit0 = 1 : L1+ (24 V) fehlerhaft Bit1 = 1 : L2+ (24 V) fehlerhaft														
201	Nicht verwendet!														
202	Ist-Wert der internen Betriebsspannung 3V3														
203	Ist-Wert der internen Core-Spannung														
204 ... 207	Nicht verwendet!														
300	Komparator 24 V Unterspannung (BOOL)														
1001 ... 1064	Kanalstatus der Kanäle 1 ... 64 <table border="1"> <thead> <tr> <th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0x0001</td><td>Fehler der Hardware-Einheit (Submodul) aufgetreten</td></tr> <tr> <td>0x0002</td><td>Kanalfehler wegen internem Fehler</td></tr> <tr> <td>0x1000</td><td>Anbindungsfehler E/A-Bus A</td></tr> <tr> <td>0x2000</td><td>Anbindungsfehler E/A-Bus B</td></tr> <tr> <td>0x4000</td><td>Kanalfehler bei Test der digitalen Eingangsschaltung A</td></tr> <tr> <td>0x8000</td><td>Kanalfehler bei Test der digitalen Eingangsschaltung B</td></tr> </tbody> </table>	Codierung	Beschreibung	0x0001	Fehler der Hardware-Einheit (Submodul) aufgetreten	0x0002	Kanalfehler wegen internem Fehler	0x1000	Anbindungsfehler E/A-Bus A	0x2000	Anbindungsfehler E/A-Bus B	0x4000	Kanalfehler bei Test der digitalen Eingangsschaltung A	0x8000	Kanalfehler bei Test der digitalen Eingangsschaltung B
Codierung	Beschreibung														
0x0001	Fehler der Hardware-Einheit (Submodul) aufgetreten														
0x0002	Kanalfehler wegen internem Fehler														
0x1000	Anbindungsfehler E/A-Bus A														
0x2000	Anbindungsfehler E/A-Bus B														
0x4000	Kanalfehler bei Test der digitalen Eingangsschaltung A														
0x8000	Kanalfehler bei Test der digitalen Eingangsschaltung B														
2001 ... 2008	Fehlerstatus der Speisequellen 1 ... 8 (Speisungen) <table border="1"> <thead> <tr> <th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0x0001</td><td>Modulfehler</td></tr> <tr> <td>0x8000</td><td>Unterspannung der Speisungen</td></tr> </tbody> </table>	Codierung	Beschreibung	0x0001	Modulfehler	0x8000	Unterspannung der Speisungen								
Codierung	Beschreibung														
0x0001	Modulfehler														
0x8000	Unterspannung der Speisungen														

Tabelle 20: Codierung *Diagnose-Status* [DWORD]

4.4 Anschlussvarianten

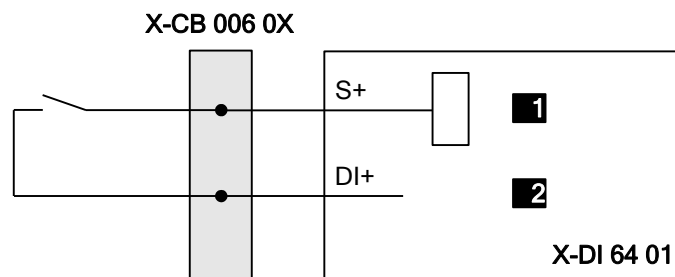
Dieses Kapitel beschreibt die sicherheitstechnisch richtige Beschaltung des Moduls. Die folgenden aufgeführten Anschlussvarianten sind zulässig.

4.4.1 Eingangsverschaltungen

Die Verschaltung der Eingänge erfolgt über Connector Boards. Für die redundante Verschaltung stehen spezielle Connector Boards zur Verfügung, siehe Kapitel 3.7.

Die Speisung ist über Dioden entkoppelt, so können bei Modul-Redundanz die Speisungen zweier Module einen Näherungsschalter versorgen.

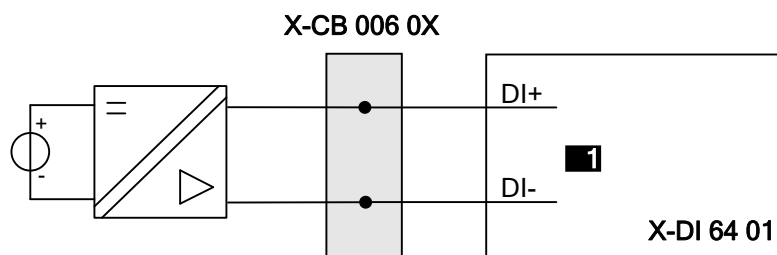
Für die Verschaltungen nach Bild 12, Bild 13 und Bild 14 können die Connector Boards X-CB 006 01 (mit Schraubklemmen) oder X-CB 006 03 (mit Kabelstecker) verwendet werden.



1 Transmitterspeisung

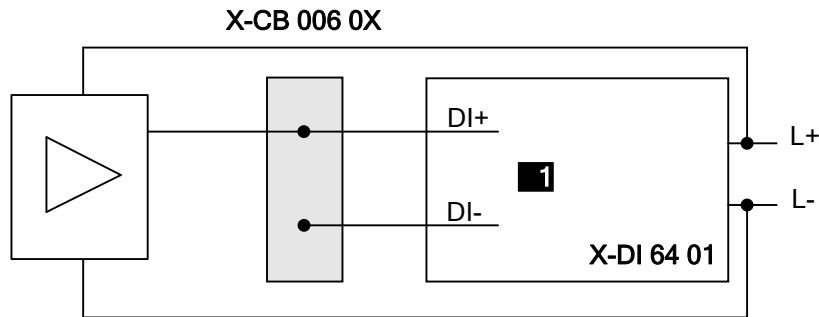
2 Digitaler Eingang

Bild 12: Verschaltung mit Kontaktgeber oder 2-Draht-Näherungsschalter



1 Digitaler Eingang

Bild 13: Verschaltung einer digitalen Signalquelle mit galvanisch getrennter Versorgung



1 Digitaler Eingang

Bild 14: Verschaltung einer digitalen Signalquelle mit nicht galvanisch getrennter Versorgung

HINWEIS



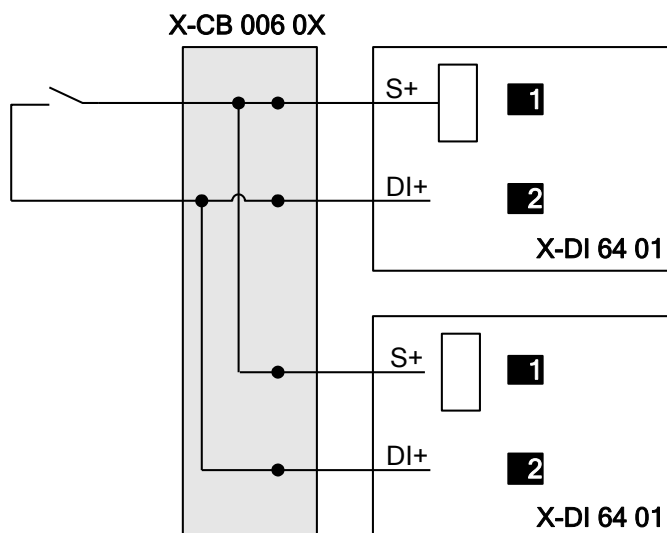
Überstrom durch falsche Beschaltung!

Nichtbeachtung kann zu Schäden an elektronischen Bauelementen führen.

Masse einer digitalen Signalquelle mit nicht galvanisch getrennter Versorgung nicht mit dem DI- des Moduls verbinden.

Bei den redundanten Verschaltungen nach Bild 15 und Bild 16 stecken die Module nebeneinander im Basisträger auf einem gemeinsamen Connector Board.

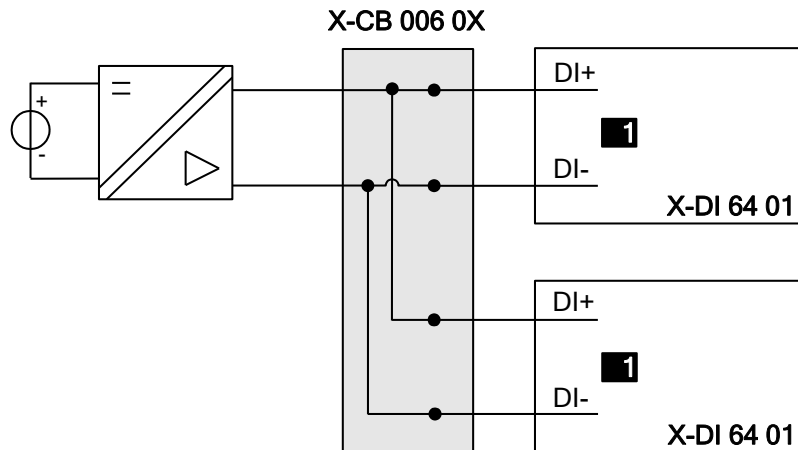
Es können die Connector Boards X-CB 006 02 (mit Schraubklemmen) oder X-CB 006 04 (mit Kabelstecker) verwendet werden.



1 Transmitterspeisung

2 Digitaler Eingang

Bild 15: Redundante Verschaltung mit Schaltgeräten oder 2-Draht-Näherungsschalter



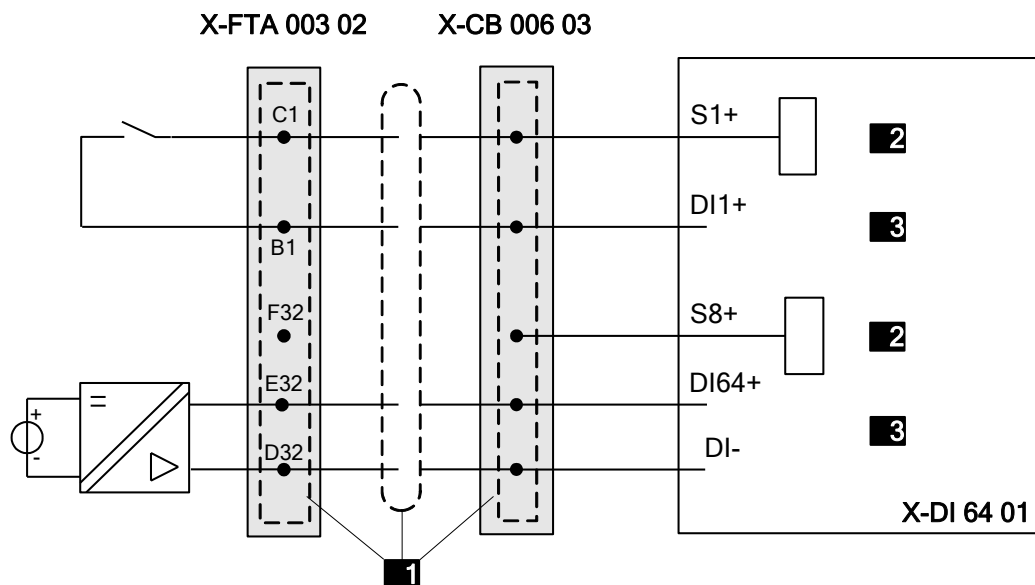
1 Digitaler Eingang

Bild 16: Redundante Verschaltung einer digitalen Signalquelle mit galvanisch getrennter Versorgung

4.4.2 Anschluss von Transmitter über Field Termination Assembly

Der Anschluss von Kontaktgebern und Transmitter über das Field Termination Assembly X-FTA 003 02 erfolgt wie in Bild 17 dargestellt. Für weitere Informationen siehe X-FTA 003 02 Handbuch HI 801 120 D.

Es wird das Connector Board X-CB 006 03 verwendet.



1 Systemkabel mit Kabelstecker

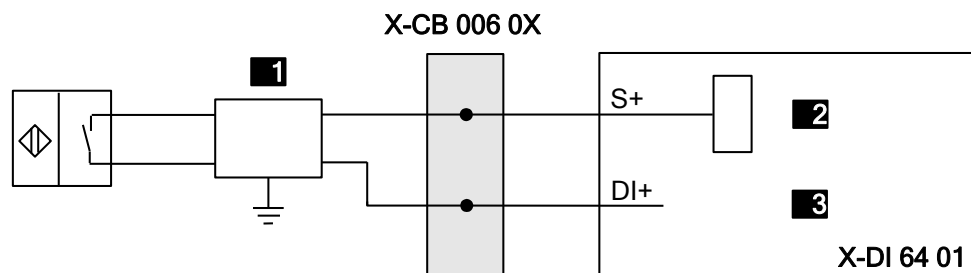
2 Transmitterspeisung

3 Digitaler Eingang

Bild 17: Anschluss über Field Termination Assembly

4.4.3 Ex-Schutz mit Zener-Barrieren

Für den Ex-Schutz sind Zener-Barrieren verwendbar, z. B. Barrieren von MTL, Typ 7787+ oder Pepperl+Fuchs, Typ Z787.

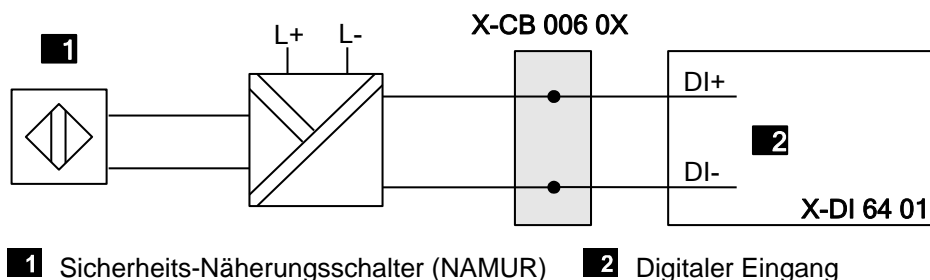


- 1 Barriere
 - 2 Transmitterspeisung
 - 3 Digitaler Eingang

Bild 18: Einkanaliger Näherungsschalter-Anschluss mit Barriere

4.4.4 Ex-Schutz mit Trennverstärker

Für den Ex-Schutz sind Trennverstärker verwendbar, z. B. die Trennverstärker H 4011 und H 4012 von HIMA. Bei der Verschaltung eines Speisetrenners wird die Näherungsschalter-Versorgung nicht genutzt.



- 1** Sicherheits-Näherungsschalter (NAMUR) **2** Digitaler Eingang

Bild 19: Einkanaliger Anschluss eines Trennverstärkers

5 Betrieb

Das Modul wird in einem HIMax Basisträger betrieben und erfordert keine besondere Überwachung.

5.1 Bedienung

Eine Bedienung an dem Modul selbst ist nicht vorgesehen.

Eine Bedienung z. B. Forcen der digitalen Eingänge, erfolgt vom PADT aus. Einzelheiten hierzu in der Dokumentation von SILworX.

5.2 Diagnose

Der Zustand des Moduls wird über die LEDs auf der Frontseite des Moduls angezeigt, siehe Kapitel 3.5.2.

Die Diagnosehistorie des Moduls kann zusätzlich mit dem Programmierwerkzeug SILworX ausgelesen werden. In den Kapiteln 4.3.4 und 4.3.5 sind die wichtigsten Diagnosestatus beschrieben.

i

Wird ein Modul in einen Basisträger gesteckt, erzeugt es während der Initialisierung Diagnosemeldungen, die auf Fehlfunktionen wie falsche Spannungswerte hinweisen. Diese Meldungen deuten nur dann auf einen Fehler des Moduls hin, wenn sie nach dem Übergang in den Systembetrieb auftreten.

6 Instandhaltung

Defekte Module sind gegen Module des gleichen Typs oder eines zugelassenen Ersatztyps auszutauschen.

Beim Austausch von Modulen sind die Angaben im Systemhandbuch HI 801 000 D und Sicherheitshandbuch HI 801 002 D zu beachten.

6.1 Instandhaltungsmaßnahmen

Für Module sind folgende Instandhaltungsmaßnahmen durchzuführen:

- Wiederholungsprüfung (Proof-Test).
- Laden weiterentwickelter Betriebssysteme.

6.1.1 Wiederholungsprüfung (Proof-Test)

Für HIMax Module muss die Wiederholungsprüfung (Proof-Test) in einem Intervall erfolgen, welches dem applikationsspezifisch notwendigen Safety Integrity Level (SIL) entspricht. Für weitere Informationen siehe Sicherheitshandbuch HI 801 002 D.

6.1.2 Laden weiterentwickelter Betriebssysteme

Im Zuge der Produktpflege entwickelt HIMA die Betriebssysteme von Modulen weiter. HIMA empfiehlt, geplante Anlagenstillstände zu nutzen, um aktuelle Betriebssystemversionen auf die Module zu laden.

i

Die Betriebssystemversionen von Modulen werden im SILworX Control Panel angezeigt. Die Typenschilder zeigen die Version des ausgelieferten Stands, siehe Kapitel 3.4.

Bevor Betriebssysteme auf Module geladen werden, müssen die Kompatibilitäten und Einschränkungen der Betriebssystemversionen auf das System geprüft werden. Dazu sind die jeweils gültigen Release-Notes zu beachten. Betriebssysteme werden mit SILworX auf Module geladen, die sich dazu im Zustand STOPP befinden müssen.

7 Außerbetriebnahme

Das Modul durch Ziehen aus dem Basisträger außer Betrieb nehmen. Einzelheiten dazu im Kapitel *Einbau und Ausbau des Moduls*.

8 Transport

Zum Schutz vor mechanischen Beschädigungen die Komponenten in Verpackungen transportieren.

Die Komponenten immer in den originalen Produktverpackungen lagern. Diese sind gleichzeitig ESD-Schutz. Die Produktverpackung allein ist für den Transport nicht ausreichend.

9 Entsorgung

Industriekunden sind selbst für die Entsorgung außer Dienst gestellter Hardware verantwortlich.
Auf Wunsch kann mit HIMA eine Entsorgungsvereinbarung getroffen werden.

Alle Materialien einer umweltgerechten Entsorgung zuführen.



Anhang

Glossar

Begriff	Beschreibung
AI	Analog Input: Analoger Eingang
AO	Analog Output: Analoger Ausgang
ARP	Address Resolution Protocol: Netzwerkprotokoll zur Zuordnung von Netzwerkadressen zu Hardwareadressen
COM	Kommunikation (-modul)
CRC	Cyclic Redundancy Check: Prüfsumme
DI	Digital Input: Digitaler Eingang
DO	Digital Output: Digitaler Ausgang
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
EN	Europäische Normen
ESD	Electrostatic Discharge: Elektrostatische Entladung
FB	Feldbus
FBS	Funktionsbausteinsprache
HW	Hardware
ICMP	Internet Control Message Protocol: Netzwerkprotokoll für Status- und Fehlermeldungen
IEC	Internationale Normen für die Elektrotechnik
LS/LB	Leitungsschluss/Leitungsbruch
MAC	Media Access Control: Hardware-Adresse eines Netzwerkanschlusses
PADT	Programming and Debugging Tool (nach IEC 61131-3): PC mit SILworX
PELV	Protective Extra Low Voltage: Funktionskleinspannung mit sicherer Trennung
PES	Programmable Electronic System: Programmierbares Elektronisches System
R	Read: Auslesen einer Variablen
Rack-ID	Identifikation eines Basisträgers (Nummer)
rückwirkungsfrei	Eingänge sind für rückwirkungsfreien Betrieb ausgelegt und können in Schaltungen mit Sicherheitsfunktionen eingesetzt werden.
R/W	Read/Write: Spaltenüberschrift für Art von Systemvariable
SB	Systembus (-modul)
SELV	Safety Extra Low Voltage: Schutzkleinspannung
SFF	Safe Failure Fraction: Anteil der sicher beherrschbaren Fehler
SIL	Safety Integrity Level (nach IEC 61508)
SILworX	Programmierwerkzeug
SNTP	Simple Network Time Protocol (RFC 1769)
SRS	System.Rack.Slot: Adressierung eines Moduls
SW	Software
TMO	Timeout
W	Write: Variable wird mit Wert versorgt, z. B. vom Anwenderprogramm
WD	Watchdog: Funktionsüberwachung für Systeme. Signal für fehlerfreien Prozess
WDZ	Watchdog-Zeit
w _s	Scheitelwert der Gesamt-Wechselspannungskomponente

Abbildungsverzeichnis

Bild 1:	Typenschild exemplarisch	11
Bild 2:	Blockschaltbild	12
Bild 3:	Frontansicht	13
Bild 4:	Ansichten	17
Bild 5:	Beispiel einer Codierung	20
Bild 6:	Connector Boards mit Schraubklemmen	21
Bild 7:	Connector Boards mit Kabelstecker	24
Bild 8:	Systemkabel X-CA 003 01 n	26
Bild 9:	Einsetzen des Mono Connector Boards, exemplarisch	29
Bild 10:	Festschrauben des Mono Connector Boards, exemplarisch	30
Bild 11:	Modul einbauen und ausbauen	32
Bild 12:	Verschaltung mit Kontaktgeber oder 2-Draht-Näherungsschalter	40
Bild 13:	Verschaltung einer Digitalen Signalquelle mit galvanisch getrennter Versorgung	40
Bild 14:	Verschaltung einer digitalen Signalquelle mit nicht galvanisch getrennter Versorgung	41
Bild 15:	Redundante Verschaltung mit Schaltgeräten oder 2-Draht-Näherungsschalter	41
Bild 16:	Redundante Verschaltung einer digitalen Signalquelle mit galvanisch getrennter Versorgung	42
Bild 17:	Anschluss über Field Termination Assembly	42
Bild 18:	Einkanaliger Näherungsschalter-Anschluss mit Barriere	43
Bild 19:	Einkanaliger Anschluss eines Trennverstärkers	43

Tabellenverzeichnis

Tabelle 1:	Zusätzlich geltende Handbücher	5
Tabelle 2:	Blinkfrequenzen der LEDs	14
Tabelle 3:	Modul-Statusanzeige	15
Tabelle 4:	Systembusanzeige	16
Tabelle 5:	E/A-Anzeige	16
Tabelle 6:	Produktdaten	17
Tabelle 7:	Technische Daten der digitalen Eingänge	18
Tabelle 8:	Technische Daten der Speisung	18
Tabelle 9:	Verfügbare Connector Boards	19
Tabelle 10:	Position der Codierkeile	20
Tabelle 11:	Klemmenbelegung Connector Boards mit Schraubklemmen	23
Tabelle 12:	Eigenschaften der Klemmenstecker	23
Tabelle 13:	Steckerbelegung der Kabelstecker des Systemkabels	25
Tabelle 14:	Kabeldaten	26
Tabelle 15:	Verfügbare Systemkabel	26
Tabelle 16:	Register Modul im Hardware-Editor	34
Tabelle 17:	Register E/A-Submodul DI64_01 im Hardware-Editor	35
Tabelle 18:	Register E/A-Submodul DI64_01: Kanäle im Hardware-Editor	37
Tabelle 19:	Codierung <i>Submodul-Status</i> [DWORD]	38
Tabelle 20:	Codierung <i>Diagnose-Status</i> [DWORD]	39

Index

Anschlussvarianten.....	40	Systembusanzeige	16
Blockschaltbild	12	Leuchtdioden, LED	14
Connector Board.....	19	Modul-Statusanzeige.....	15
mit Kabelstecker.....	24	Technische Daten	
mit Schraubklemmen.....	21	Eingänge.....	18
Diagnose.....	44	Modul	17
E/A-Anzeige	16	Näherungsschalter-Speisung	18

Für weitere Informationen kontaktieren Sie:

HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Albert-Bassermann-Str. 28
68782 Brühl, Germany

Telefon: +49 6202 709-0
Fax +49 6202 709-107
E-Mail: info@hima.com

Erfahren Sie online mehr über HIMax:

 www.hima.com/de/produkte-services/himax/