

# HIMatrix

Sicherheitsgerichtete Steuerung

Handbuch F3 DIO 8/8 01



HIMA Paul Hildebrandt GmbH  
Industrie-Automatisierung

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.

HIMax<sup>®</sup>, HIMatrix<sup>®</sup>, SILworX<sup>®</sup>, XMR<sup>®</sup> und FlexSILon<sup>®</sup> 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.

Weitere Informationen sind in der Dokumentation auf der HIMA DVD und auf unserer Webseite unter <http://www.hima.de> und <http://www.hima.com> zu finden.

© Copyright 2013, HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Alle Rechte vorbehalten.

## Kontakt

HIMA Adresse:

HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Postfach 1261

68777 Brühl

Tel.: +49 6202 709-0

Fax: +49 6202 709-107

E-Mail: [info@hima.com](mailto:info@hima.com)

Revisions- index	Änderungen	Art der Änderung	
		technisch	redaktionell
1.00	Hinzugefügt: Konfiguration mit SILworX	X	X
1.01	Gelöscht: Kapitel <i>Überwachung des Temperaturzustandes</i> in Systemhandbuch verschoben		X
2.00	Geändert: Kapitel 3.4.1 und 3.4.2.1 Hinzugefügt: F3 DIO 8/8 014 und SIL 4 zertifiziert nach EN 50126, EN 50128 und EN 50129, Kapitel 4.1.4	X	X

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>5</b>
1.1	Aufbau und Gebrauch des Handbuchs	5
1.2	Zielgruppe	6
1.3	Darstellungskonventionen	7
1.3.1	Sicherheitshinweise	7
1.3.2	Gebrauchshinweise	8
<b>2</b>	<b>Sicherheit</b>	<b>9</b>
2.1	Bestimmungsgemäßer Einsatz	9
2.1.1	Umgebungsbedingungen	9
2.1.2	ESD-Schutzmaßnahmen	9
2.2	Restrisiken	10
2.3	Sicherheitsvorkehrungen	10
2.4	Notfallinformationen	10
<b>3</b>	<b>Produktbeschreibung</b>	<b>11</b>
3.1	Sicherheitsfunktion	11
3.1.1	Sicherheitsgerichtete digitale Eingänge	11
3.1.1.1	Reaktion im Fehlerfall	12
3.1.1.2	Line Control	12
3.1.2	Sicherheitsgerichtete digitale Ausgänge	13
3.1.2.1	Leitungsdiagnose	14
3.1.2.2	Reaktion im Fehlerfall	15
3.1.3	Taktausgänge	15
3.2	Ausstattung und Lieferumfang	16
3.2.1	IP-Adresse und System-ID (SRS)	16
3.3	Typenschild	17
3.4	Aufbau	18
3.4.1	LED-Anzeigen	19
3.4.1.1	Betriebsspannungs-LED	19
3.4.1.2	System-LEDs	19
3.4.1.3	Kommunikations-LEDs	20
3.4.1.4	E/A-LEDs	20
3.4.2	Kommunikation	21
3.4.2.1	Anschlüsse für Ethernet-Kommunikation	21
3.4.2.2	Verwendete Netzwerkports für Ethernet-Kommunikation	21
3.4.3	Reset-Taster	22
3.5	Produktdaten	23
3.5.1	Produktdaten F3 DIO 8/8 014	25
3.6	HIMatrix F3 DIO 8/8 01 zertifiziert	25
<b>4</b>	<b>Inbetriebnahme</b>	<b>26</b>
4.1	Installation und Montage	26
4.1.1	Anschluss der digitalen Eingänge	26
4.1.1.1	Surge auf digitalen Eingängen	26
4.1.2	Anschluss der digitalen Ausgänge	27

4.1.3	Anschluss der Taktausgänge	27
4.1.4	Klemmenstecker	28
4.1.5	Einbau der F3 DIO 8/8 01 in die Zone 2	29
<b>4.2</b>	<b>Konfiguration</b>	<b>30</b>
<b>4.3</b>	<b>Konfiguration mit SILworX</b>	<b>30</b>
4.3.1	Parameter und Fehlercodes der Eingänge und Ausgänge	30
4.3.2	Digitale Eingänge F3 DIO 8/8 01	31
4.3.2.1	Register <b>Modul</b>	31
4.3.2.2	Register <b>DI 8 LC: Kanäle</b>	32
4.3.3	Digitale Ausgänge F3 DIO 8/8 01: DO 2 02	33
4.3.3.1	Register <b>Modul</b>	33
4.3.3.2	Register <b>DO 2 02: DO1-Kanäle</b>	34
4.3.3.3	Register <b>DO 2 02: DO2-Kanäle</b>	34
4.3.4	Digitale Ausgänge F3 DIO 8/8 01: DO 2 01	35
4.3.4.1	Register <b>Modul</b>	35
4.3.4.2	Register <b>DO 2 01: DO1-Kanäle</b>	36
<b>4.4</b>	<b>Konfiguration mit ELOP II Factory</b>	<b>37</b>
4.4.1	Konfiguration der Eingänge und Ausgänge	37
4.4.2	Signale und Fehlercodes der Eingänge und Ausgänge	37
4.4.3	Digitale Eingänge F3 DIO 8/8 01	38
4.4.4	Digitale Ausgänge F3 DIO 8/8 01, DO+ (DO1), DO- (DO2)	39
4.4.5	Taktausgänge F3 DIO 8/8 01	40
<b>5</b>	<b>Betrieb</b>	<b>41</b>
<b>5.1</b>	<b>Bedienung</b>	<b>41</b>
<b>5.2</b>	<b>Diagnose</b>	<b>41</b>
<b>6</b>	<b>Instandhaltung</b>	<b>42</b>
<b>6.1</b>	<b>Fehler</b>	<b>42</b>
<b>6.2</b>	<b>Instandhaltungsmaßnahmen</b>	<b>42</b>
6.2.1	Betriebssystem laden	42
6.2.2	Wiederholungsprüfung	42
<b>7</b>	<b>Außerbetriebnahme</b>	<b>43</b>
<b>8</b>	<b>Transport</b>	<b>44</b>
<b>9</b>	<b>Entsorgung</b>	<b>45</b>
	<b>Anhang</b>	<b>47</b>
	<b>Glossar</b>	<b>47</b>
	<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>48</b>
	<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>49</b>
	<b>Index</b>	<b>50</b>

# 1 Einleitung

Dieses Handbuch beschreibt die technischen Eigenschaften des Geräts und seine Verwendung. Das Handbuch enthält Informationen über die Installation, die Inbetriebnahme und die Konfiguration.

## 1.1 Aufbau und Gebrauch des Handbuchs

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

Das Handbuch ist in folgende Hauptkapitel gegliedert:

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

HIMatrix Remote I/Os sind für die Programmierwerkzeuge SILworX und ELOP II Factory verfügbar. Welches Programmierwerkzeug eingesetzt werden kann, hängt vom Prozessor-Betriebssystem der HIMatrix Remote I/O ab, siehe nachfolgende Tabelle:

Programmierwerkzeug	Prozessor-Betriebssystem
SILworX	Ab CPU BS V7
ELOP II Factory	Bis CPU BS V6.x

Tabelle 1: Programmierwerkzeuge für HIMatrix Remote I/Os

Die Unterschiede werden im Handbuch beschrieben durch:

- Getrennte Unterkapitel
- Tabellen, mit Unterscheidung der Versionen

---

**i**

**Mit ELOP II Factory erstellte Projekte können in SILworX nicht bearbeitet werden, und umgekehrt!**

---

---

**i**

Kompaktsteuerungen und Remote I/Os werden als *Gerät* bezeichnet.

---

Zusätzlich sind die folgenden Dokumente zu beachten:

Name	Inhalt	Dokumentennummer
HIMatrix Systemhandbuch Kompaktsysteme	Hardware-Beschreibung HIMatrix Kompaktsysteme	HI 800 140 D
HIMatrix Systemhandbuch modulares System F60	Hardware-Beschreibung HIMatrix modulares System	HI 800 190 D
HIMatrix Sicherheitshandbuch	Sicherheitsfunktionen des HIMatrix Systems	HI 800 022 D
HIMatrix Sicherheitshandbuch für Bahnanwendungen	Sicherheitsfunktionen des HIMatrix Systems für den Einsatz der HIMatrix in Bahnanwendungen	HI 800 436 D
SILworX Online-Hilfe	SILworX-Bedienung	-
ELOP II Factory Online-Hilfe	ELOP II Factory Bedienung, Ethernet IP-Protokoll	-
SILworX Erste Schritte	Einführung in SILworX am Beispiel des HIMax Systems	HI 801 102 D
ELOP II Factory Erste Schritte	Einführung in ELOP II Factory	HI 800 005 D

Tabelle 2: Zusätzlich geltende Dokumente

Die aktuellen Handbücher befinden sich auf der HIMA Webseite [www.hima.de](http://www.hima.de). Anhand des Revisionsindex in der Fußzeile kann die Aktualität eventuell vorhandener Handbücher mit der Internetausgabe verglichen werden.

## 1.2 Zielgruppe

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

## 1.3 Darstellungskonventionen

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

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

Sicherheits- und Gebrauchshinweise sind besonders gekennzeichnet.

### 1.3.1 Sicherheitshinweise

Die Sicherheitshinweise im Dokument sind wie folgend beschrieben dargestellt. Um ein möglichst geringes Risiko zu gewährleisten, sind sie unbedingt zu befolgen. Der inhaltliche Aufbau ist

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

#### **SIGNALWORT**



**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

#### **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.

---



## 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

HIMatrix Komponenten sind zum Aufbau von sicherheitsgerichteten Steuerungssystemen vorgesehen.

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

#### 2.1.1 Umgebungsbedingungen

Art der Bedingung	Wertebereich <sup>1)</sup>
Schutzklasse	Schutzklasse III nach IEC/EN 61131-2
Umgebungstemperatur	0...+60 °C
Lagertemperatur	-40...+85 °C
Verschmutzung	Verschmutzungsgrad II nach IEC/EN 61131-2
Aufstellhöhe	< 2000 m
Gehäuse	Standard: IP20
Versorgungsspannung	24 VDC
<sup>1)</sup> Für Geräte mit erweiterten Umgebungsbedingungen sind die Werte in den technischen Daten maßgebend.	

Tabelle 3: Umgebungsbedingungen

Andere als die in diesem Handbuch genannten Umgebungsbedingungen können zu Betriebsstörungen des HIMatrix Systems führen.

#### 2.1.2 ESD-Schutzmaßnahmen

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

### HINWEIS



#### Geräteschaden durch elektrostatische Entladung!

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

## 2.2 Restrisiken

Von einem HIMatrix 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 HIMatrix System ist Teil der Sicherheitstechnik einer Anlage. Der Ausfall eines Geräts oder einer Baugruppe bringt die Anlage in den sicheren Zustand.

Im Notfall ist jeder Eingriff, der die Sicherheitsfunktion der HIMatrix Systeme verhindert, verboten.

### 3 Produktbeschreibung

Die sicherheitsgerichtete Remote I/O **F3 DIO 8/8 01** ist ein Kompaktsystem im Metallgehäuse mit 8 digitalen Eingängen, 8 digitalen DO+ Ausgängen (L- Bezugspotenzial), 2 digitalen DO- Ausgängen (S+ Bezugspotenzial) und 2 Taktausgängen. Die digitalen Ausgänge DO4+, DO8+, DO4- und DO8- können auch 2-polig angeschlossen werden.

Die Remote I/O ist in verschiedenen Modellvarianten für die Programmierwerkzeuge SILworX und ELOP II Factory verfügbar, siehe Tabelle 4.

Die Remote I/Os werden jeweils mit einer HIMax oder HIMatrix Steuerung über **safeethernet** verbunden. Die Remote I/Os dienen der Erweiterung der E/A-Ebene und führen selbst kein Anwenderprogramm aus.

Die Remote I/O ist geeignet zum Einbau in die Ex-Zone 2, siehe Kapitel 4.1.5.

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

Weitere Sicherheitsnormen, Anwendungsnormen und Prüfgrundlagen können den Zertifikaten auf der HIMA Webseite entnommen werden.

#### 3.1 Sicherheitsfunktion

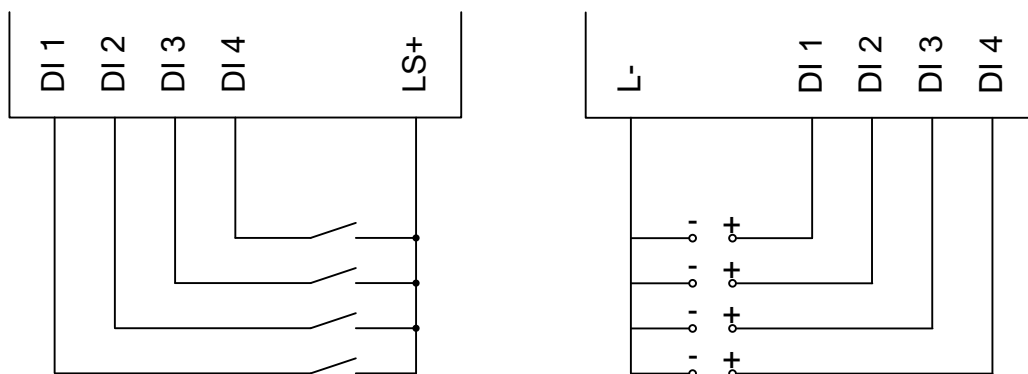
Die Remote I/O ist mit sicherheitsgerichteten digitalen Eingängen und Ausgängen ausgestattet. Eingangswerte an den Eingängen werden sicher über **safeethernet** an die angeschlossene Steuerung übertragen. Die Ausgänge erhalten ihre Werte sicher über **safeethernet** von der angeschlossenen Steuerung.

##### 3.1.1 Sicherheitsgerichtete digitale Eingänge

Die Remote I/O ist mit 8 digitalen Eingängen ausgestattet. Je eine LED signalisiert den Zustand (HIGH, LOW) eines Eingangs.

An die Eingänge können Kontaktgeber ohne eigene Spannungsversorgung oder Signal-Spannungsquellen angeschlossen werden. Potenzialfreie Kontaktgeber ohne eigene Spannungsversorgung werden über die internen kurzschlussfesten 24-V-Spannungsquellen (LS+) versorgt. Jede davon versorgt eine Gruppe von 4 Kontaktgebern. Der Anschluss erfolgt wie in Bild 1 beschrieben.

Bei Signal-Spannungsquellen muss deren Bezugspotenzial mit dem des Eingangs (L-) verbunden werden, siehe Bild 1.



Anschluss von potenzialfreien Kontaktgeber

Anschluss von Signal-Spannungsquellen

Bild 1: Anschlüsse an sicherheitsgerichteten digitalen Eingängen

Bei der externen Verdrahtung und dem Anschluss von Sensoren ist das Ruhestromprinzip anzuwenden. Als sicherer Zustand im Fehlerfall wird damit bei Eingangssignalen der energielose Zustand (Low-Pegel) eingenommen.

Wird die externe Leitung nicht überwacht, dann wird ein Drahtbruch als sicherer Low-Pegel gewertet.

### 3.1.1.1 Reaktion im Fehlerfall

Stellt das Gerät an einem digitalen Eingang einen Fehler fest, verarbeitet das Anwenderprogramm entsprechend dem Ruhestromprinzip einen Low-Pegel.

Das Gerät aktiviert die LED *FAULT*.

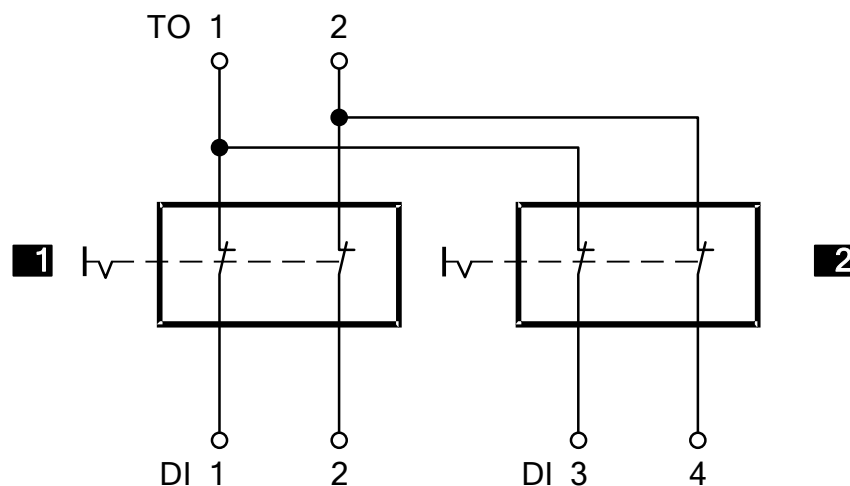
Das Anwenderprogramm muss zusätzlich zum Signalwert des Kanals den entsprechenden Fehlercode berücksichtigen.

Durch Verwendung des Fehlercodes bestehen zusätzliche Möglichkeiten, Fehlerreaktionen im Anwenderprogramm zu konfigurieren.

### 3.1.1.2 Line Control

Line Control ist eine Leitungsschluss- und Leitungsbruch-Erkennung, z. B. bei NOT-AUS-Eingängen nach Kat.4 und PL e gemäß EN ISO 13849-1, die bei der Remote I/O parametrieren werden kann.

Dazu die digitalen Ausgänge TO 1 bis TO 2 des Systems mit den digitalen Eingängen DI des gleichen Systems wie folgt verbinden:



**1** NOT-AUS 1

**2** NOT-AUS 2

NOT-AUS-Schalter nach den Normen  
EN 60947-5-1 und EN 60947-5-5

Bild 2: Line Control

Die Remote I/O taktet die digitalen Ausgänge, um Leitungsschluss und Leitungsbruch der Leitungen zu den digitalen Eingängen zu erkennen. Hierzu in SILworX die Systemvariable *Wert [BOOL]* -> und in ELOP II Factory das Systemsignal *DO[01].Wert* parametrieren. Die Variablen für die Taktausgaben müssen bei Kanal 1 beginnen und direkt nacheinander liegen.

Die LED *FAULT* auf der Frontplatte des Geräts blinkt, die Eingänge werden auf Low-Pegel gesetzt und ein (auswertbarer) Fehlercode wird erzeugt, wenn folgende Fehler auftreten:

- Querschuss zwischen zwei parallelen Leitungen,
- Vertauschung von zwei Leitungen (z. B. TO 2 nach DI 3),
- Erdschluss einer der Leitungen (nur bei geerdetem Bezugspotenzial),
- Leitungsbruch oder Öffnen der Kontakte, d. h. auch beim Betätigen einer der oben gezeigten NOT-AUS-Schalter blinkt die LED *FAULT*, und der Fehlercode wird erzeugt.

### 3.1.2 Sicherheitsgerichtete digitale Ausgänge

Die Remote I/O ist mit 8 digitalen Ausgängen DO+ (Bezugspotenzial L-) und 2 digitalen Ausgängen DO- (Bezugspotenzial S+) ausgestattet. Je eine LED signalisiert den Zustand (HIGH, LOW) eines Ausganges.

Die DO+ Ausgänge 1...3 und 5...7 können bei maximaler Umgebungstemperatur jeweils mit 0,5 A belastet werden, die DO+ Ausgänge 4 und 8 mit jeweils 1 A, bei einer Umgebungstemperatur bis 40 °C mit jeweils 2 A.

Die DO- Ausgänge 4- und 8- können bei maximaler Umgebungstemperatur jeweils mit 1 A belastet werden, bei einer Umgebungstemperatur bis 40 °C mit jeweils 2 A.

Bei der F3 DIO 8/8 014 können im Temperaturbereich 60...70 °C alle Ausgänge mit 0,5 A belastet werden, siehe Tabelle 15.

Die digitalen Ausgänge DO4+, DO8+, DO4- und DO8- können 1-polig schaltend wie auch 2-polig schaltend angeschlossen werden. Die anderen digitalen Ausgänge sind nur 1-polig schaltend ausgelegt.

Bei 1-polig schaltenden Ausgängen ist darauf zu achten, dass für die DO+ Ausgänge das vom System zur Verfügung gestellte Bezugspotenzial L- der zugehörigen Kanalgruppe zu verwenden ist, sowie für die DO- Ausgänge das vom System zur Verfügung gestellte Bezugspotenzial S+ zu verwenden ist, siehe Tabelle 18. Das Bezugspotenzial S+ wird vom System auf einen maximal Strom von 8 A begrenzt und wird aus den angeschlossenen 24 V gewonnen.

Die externe Leitung eines Ausganges wird nicht überwacht, ein erkannter Kurzschluss wird aber signalisiert.

Bei 2-polig schaltenden Ausgängen muss der L+ schaltende Ausgang DO4+ mit dem L- schaltenden Ausgang DO4- und der L+ schaltende Ausgang DO8+ mit dem L- schaltenden Ausgang DO8- geschaltet werden. Diese Anschlussart muss über den Systemparameter *DO2[xx].2-polig* gesetzt werden.

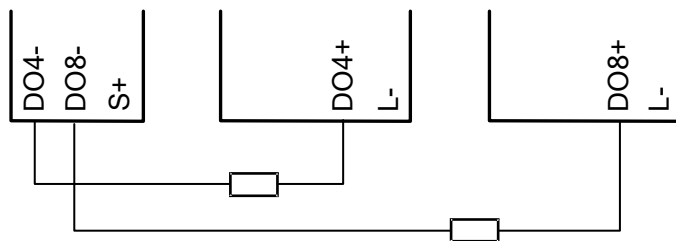


Bild 3: Anschluss an die 2-polig schaltende Ausgänge (DO-, DO+)

### 3.1.2.1 Leitungsd Diagnose

Beim 2-poligem Betrieb wird eine Leitungsd Diagnose zur Überwachung eines externen Schlusses gegen L+ und L- durchgeführt. Um einen externen Schluss bei induktiver oder kapazitiver Last oder Lampenlast detektieren zu können, ist eine Einschaltverzögerung notwendig. Diese kann mit dem Systemparameter *Einschaltverzögerung* eingestellt werden. Im Bereich von 0...30 ms kann der Wert in einer Schrittweite von 1 ms gesetzt werden.

**i**

Für alle relevanten Systemparameter der Leitungsd Diagnose müssen Initialwerte eingestellt werden (*DO2[xx].2-polig*, *Einschaltverzögerung*).

Alle notwendigen Systemparameter müssen also über das Programmierwerkzeug zunächst gesetzt, das Anwenderprogramm dann kompiliert und in die Steuerung übertragen werden.

Ein Ändern der Einstellungen in den Systemparameter für die Leitungsd Diagnose ist während des laufenden Betriebs nicht möglich!

Ein externer Leitungsbruch wird nicht festgestellt.

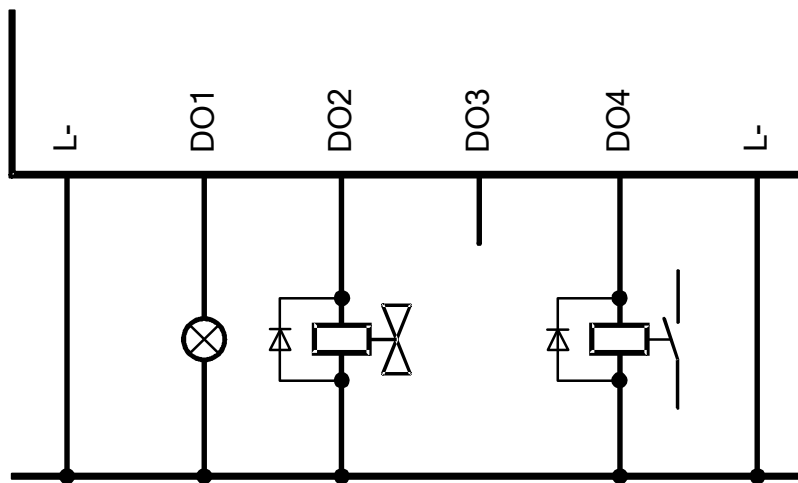


Bild 4: Anschluss von Aktoren an die Ausgänge

Eine redundante Verschaltung von zwei Ausgängen muss mit Dioden entkoppelt werden. Es dürfen nur 1-polig schaltende Ausgänge redundant verschaltet werden.

#### **⚠ VORSICHT**



Zum Anschluss einer Last an einen 1-polig schaltenden Ausgang ist das zugehörige Bezugspotenzial L- der betreffenden Kanalgruppe zu verwenden (2-poliger Anschluss), damit die interne Schutzbeschaltung wirken kann.

### 3.1.2.2 Reaktion im Fehlerfall

Stellt das Gerät ein fehlerhaftes Signal an einem digitalen Ausgang fest, setzt es diesen über die Sicherheitsschalter in den sicheren (energielosen) Zustand.

Bei einem Gerätefehler werden alle digitalen Ausgänge abgeschaltet.

Das Gerät aktiviert in beiden Fällen die LED *FAULT*.

Durch Verwendung des Fehlercodes bestehen zusätzliche Möglichkeiten, Fehlerreaktionen im Anwenderprogramm zu konfigurieren.

### 3.1.3 Taktausgänge

Die zwei digitalen Taktausgänge können für Line Control (Leitungsschluss- und Leitungsbruch-Erkennung von digitalen Eingängen) verwendet werden, z. B. bei NOT-AUS-Tastern nach Kat. 4 und PL e gemäß EN ISO 13849-1.



Taktausgänge nicht als sicherheitsgerichtete Ausgänge verwenden (z. B. zur Ansteuerung von sicherheitsgerichteten Aktoren)!

---

### 3.2 Ausstattung und Lieferumfang

In der folgenden Tabelle sind die verfügbaren Varianten der Remote I/O aufgeführt:

Bezeichnung	Beschreibung
F3 DIO 8/8 01	Remote I/O (8 digitale Eingänge, 8 digitale Ausgänge, 2 Taktausgänge), Betriebstemperatur 0...+60 °C, für Programmierwerkzeug ELOP II Factory
F3 DIO 8/8 014	Remote I/O (8 digitale Eingänge, 8 digitale Ausgänge, 2 Taktausgänge), Betriebstemperatur -25...+70 °C (Temperaturklasse T1), Schwingen und Schock geprüft nach EN 50125-3 und EN 50155, Klasse 1B gemäß IEC 61373, für Programmierwerkzeug ELOP II Factory
F3 DIO 8/8 01 SILworX	Remote I/O (8 digitale Eingänge, 8 digitale Ausgänge, 2 Taktausgänge), Betriebstemperatur 0...+60 °C, für Programmierwerkzeug SILworX
F3 DIO 8/8 014 SILworX	Remote I/O (8 digitale Eingänge, 8 digitale Ausgänge, 2 Taktausgänge), Betriebstemperatur -25...+70 °C (Temperaturklasse T1), Schwingen und Schock geprüft nach EN 50125-3 und EN 50155, Klasse 1B gemäß IEC 61373, für Programmierwerkzeug SILworX

Tabelle 4: Verfügbare Varianten

#### 3.2.1 IP-Adresse und System-ID (SRS)

Mit dem Gerät wird ein transparenter Aufkleber geliefert, auf dem die IP-Adresse und die System-ID (SRS, System.Rack.Slot) nach einer Änderung vermerkt werden können.

IP\_\_\_\_.\_\_\_\_.\_\_\_\_.\_\_\_\_ SRS\_\_\_\_.\_\_\_\_.\_\_\_\_

Default-Wert für IP-Adresse: 192.168.0.99

Default-Wert für SRS: 60000.200.0 (SILworX)

60000.0.0 (ELOP II Factory)

Die Belüftungsschlitze auf dem Gehäuse des Geräts dürfen durch den Aufkleber nicht abgedeckt werden.

Das Ändern von IP-Adresse und System-ID ist im Erste Schritte Handbuch des Programmierwerkzeugs beschrieben.



### 3.3 Typenschild

Das Typenschild enthält folgende Angaben:

- Produktnamen
- Barcode (Strichcode oder 2D-Code)
- Teilenummer
- Produktionsjahr
- Hardware-Revisionsindex (HW-Rev.)
- Firmware-Revisionsindex (FW-Rev.)
- Betriebsspannung
- Prüfzeichen

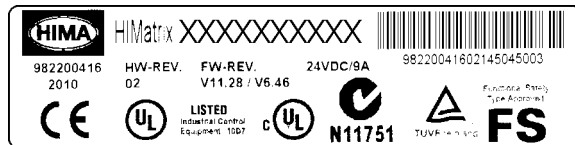


Bild 5: Typenschild exemplarisch

### 3.4 Aufbau

Das Kapitel Aufbau beschreibt das Aussehen und die Funktion der Remote I/Os, und ihre Kommunikation über safe**ethernet**.

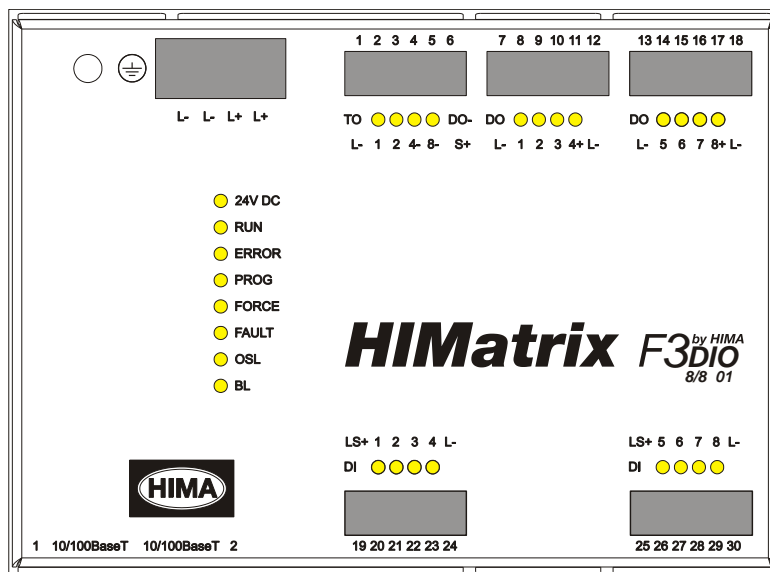


Bild 6: Frontansicht

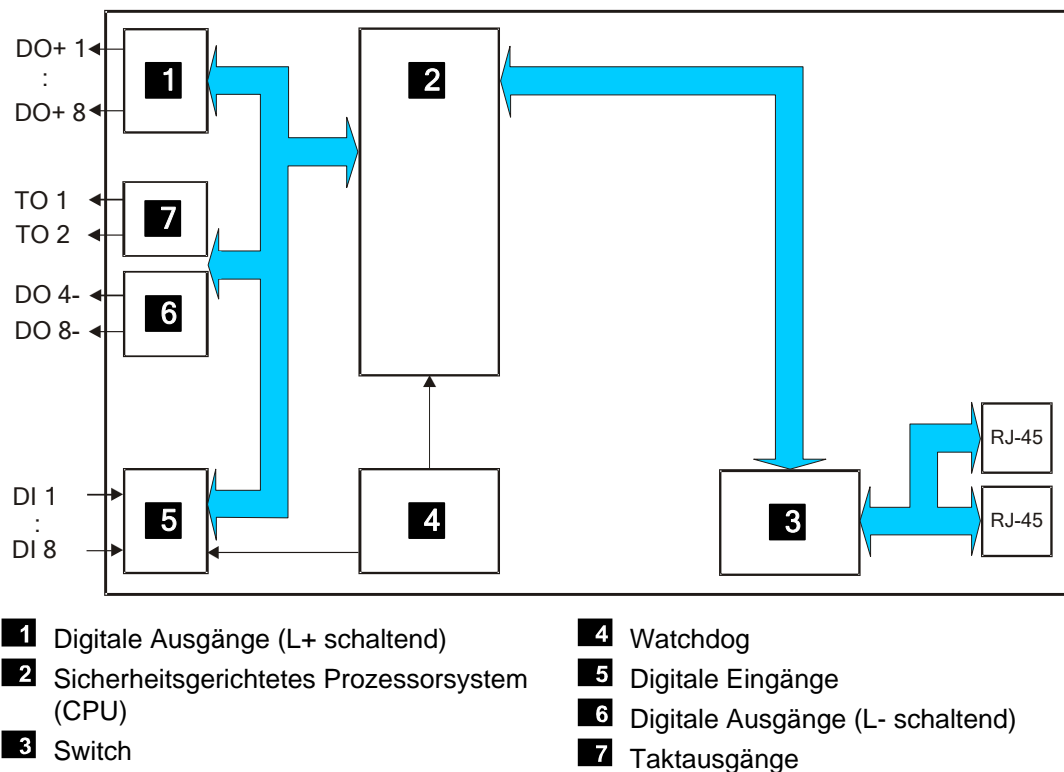


Bild 7: Blockschaltbild

### 3.4.1 LED-Anzeigen

Die Leuchtdioden zeigen den Betriebszustand der Remote I/O an. Die LED-Anzeigen unterteilen sich wie folgt:

- Betriebsspannungs-LED
- System-LEDs
- Kommunikations-LEDs
- E/A-LEDs

#### 3.4.1.1 Betriebsspannungs-LED

LED	Farbe	Status	Bedeutung
24 VDC	Grün	Ein	Betriebsspannung 24 VDC vorhanden
		Aus	Keine Betriebsspannung

Tabelle 5: Anzeige der Betriebsspannung

#### 3.4.1.2 System-LEDs

Beim Booten des Geräts leuchten alle LEDs gleichzeitig.

LED	Farbe	Status	Bedeutung
RUN	Grün	Ein	Gerät im Zustand RUN, Normalbetrieb
		Blinken	Gerät im Zustand STOPP Ein neues Betriebssystem wird geladen.
		Aus	Gerät ist nicht im Zustand RUN.
ERROR	Rot	Ein	Das Gerät ist im Zustand FEHLERSTOPP. Durch Selbsttest festgestellter interner Fehler, z. B. Hardware-Fehler oder Zykluszeitüberschreitung. Das Prozessorsystem kann nur durch einen Befehl vom PADT wieder gestartet werden (Reboot).
		Blinken	Wenn ERROR blinkt und alle anderen LEDs gleichzeitig leuchten, dann hat der BootLoader einen Fehler des Betriebssystems im Flash festgestellt und wartet auf den Download eines neuen Betriebssystems.
		Aus	Keine Fehler festgestellt.
PROG	Gelb	Ein	Das Gerät wird mit einer neuen Konfiguration geladen.
		Blinken	Das Gerät wechselt von INIT nach STOPP. Das Flash-ROM wird mit einem neuen Betriebssystem geladen.
		Aus	Kein Laden von Konfiguration oder Betriebssystem.
FORCE	Gelb	Aus	Bei einer Remote I/O ist die FORCE-LED ohne Funktion. Das Forcen einer Remote I/O wird durch die FORCE-LED der zugeordneten Steuerung signalisiert.
FAULT	Gelb	Ein	Die geladene Konfiguration ist fehlerhaft. Das neue Betriebssystem ist verfälscht (nach dem BS-Download).
		Blinken	Fehler beim Laden eines neuen Betriebssystems. Einer oder mehrere E/A-Fehler haben sich ereignet.
		Aus	Keiner der beschriebenen Fehler ist aufgetreten.
OSL	Gelb	Blinken	Notfall-Loader des Betriebssystems aktiv.
		Aus	Notfall-Loader des Betriebssystems inaktiv.
BL	Gelb	Blinken	BS und OSL Binary defekt oder Hardware-Fehler, INIT_FAIL.
		Aus	Keiner der beschriebenen Fehler ist aufgetreten.

Tabelle 6: Anzeige der System-LEDs

## 3.4.1.3 Kommunikations-LEDs

Alle RJ-45-Anschlussbuchsen sind mit einer grünen und einer gelben LED ausgestattet. Die LEDs signalisieren folgende Zustände:

LED	Status	Bedeutung
Grün	Ein	Vollduplex-Betrieb
	Blinken	Kollision
	Aus	Halbduplex-Betrieb, keine Kollision
Gelb	Ein	Verbindung vorhanden
	Blinken	Aktivität der Schnittstelle
	Aus	Keine Verbindung vorhanden

Tabelle 7: Ethernetanzeige

## 3.4.1.4 E/A-LEDs

LED	Farbe	Status	Bedeutung
DI 1...8	Gelb	Ein	High-Pegel liegt am Eingang an
		Aus	Low-Pegel liegt am Eingang an
TO 1, TO 2	Gelb	Ein	Taktausgang aktiviert
		Aus	Taktausgang deaktiviert
DO 1...8	Gelb	Ein	High-Pegel liegt am Ausgang an
		Aus	Low-Pegel liegt am Ausgang an
DO 4-, DO 8-	Gelb	Ein	High-Pegel liegt am Ausgang an
		Aus	Low-Pegel liegt am Ausgang an

Tabelle 8: Anzeige E/A-LEDs

### 3.4.2 Kommunikation

Die Remote I/O kommuniziert mit der zugehörigen Steuerung über **safeethernet**.

#### 3.4.2.1 Anschlüsse für Ethernet-Kommunikation

Eigenschaft	Beschreibung
Port	2 x RJ-45
Übertragungsstandard	10BASE-T/100BASE-Tx, Halb- und Vollduplex
Auto Negotiation	Ja
Auto-Crossover	Ja
IP-Adresse	Frei konfigurierbar <sup>1)</sup>
Subnet Mask	Frei konfigurierbar <sup>1)</sup>
Unterstützte Protokolle	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Sicherheitsgerichtet: <b>safeethernet</b></li> <li>▪ Standardprotokolle: Programmiergerät (PADT), SNTP</li> </ul>
<sup>1)</sup> Allgemein gültige Regeln für die Vergabe von IP-Adressen und Subnet Masks müssen beachtet werden.	

Tabelle 9: Eigenschaften Ethernet-Schnittstellen

Die zwei RJ-45-Anschlüsse mit integrierten LEDs sind auf der Unterseite des Gehäuses links angeordnet. Die Bedeutung der LEDs ist in Kapitel 3.4.1.3 beschrieben.

Das Auslesen der Verbindungsparameter basiert auf der MAC-Adresse (Media Access Control), die bei der Herstellung festgelegt wird.

Die MAC-Adresse der Remote I/O befindet sich auf einem Aufkleber über den beiden RJ-45-Anschlüssen (1 und 2).

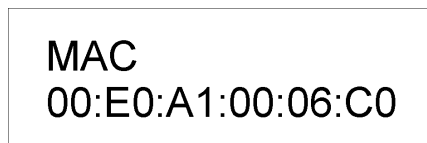


Bild 8: Aufkleber MAC-Adresse exemplarisch

Die Remote I/O besitzt einen integrierten Switch für die Ethernet-Kommunikation. Weitere Details zu den Themen Switch und **safeethernet** finden sich in Kapitel *Kommunikation* im Systemhandbuch Kompaktsysteme HI 800 140 D.

#### 3.4.2.2 Verwendete Netzwerkports für Ethernet-Kommunikation

UDP Ports	Verwendung
8000	Programmierung und Bedienung mit Programmierwerkzeug
8001	Konfiguration der Remote I/O durch die PES (ELOP II Factory)
8004	Konfiguration der Remote I/O durch die PES (SILworX)
6010	<b>safeethernet</b>
123	SNTP (Zeitsynchronisation zwischen PES und Remote I/O, sowie externen Geräten)

Tabelle 10: Verwendete Netzwerkports

### 3.4.3 Reset-Taster

Die Remote I/O ist mit einem Reset-Taster ausgerüstet. Ein Betätigen wird nur notwendig, wenn Benutzername oder Passwort für den Administratorzugriff nicht bekannt sind. Passt lediglich die eingestellte IP-Adresse der Remote I/O nicht zum PADT (PC), kann durch einen `Route add` Eintrag im PC die Verbindungsaufnahme ermöglicht werden.

---

#### i

Nur die Modellvarianten ohne Schutzlackierung sind mit einem Reset-Taster ausgestattet.

---

Der Taster ist durch ein kleines rundes Loch an der Oberseite des Gehäuses zugänglich, das sich ca. 5 cm vom linken Rand entfernt befindet. Die Betätigung muss mit einem geeigneten Stift aus Isoliermaterial erfolgen, um Kurzschlüsse im Innern der Remote I/O zu vermeiden.

Der Reset ist nur wirksam, wenn die Remote I/O neu gebootet (ausschalten, einschalten) und gleichzeitig der Taster für die Dauer von mindestens 20 s gedrückt wird. Eine Betätigung während des Betriebs hat keine Wirkung.

Eigenschaften und Verhalten der Remote I/O nach einem Reboot mit betätigtem Reset-Taster:

- Verbindungsparameter (IP-Adresse und System-ID) werden auf die Default-Werte gesetzt.
- Alle Accounts werden deaktiviert, außer dem Default-Account *Administrator* ohne Passwort.

Nach einem erneuten Reboot ohne betätigtem Reset-Taster, werden die Verbindungsparameter (IP-Adresse und System-ID) und Accounts gültig:

- Die vom Anwender parametrisiert wurden.
- Die vor dem Reboot mit betätigtem Reset-Taster eingetragen waren, wenn keine Änderungen vorgenommen wurden.

### 3.5 Produktdaten

Allgemein	
Reaktionszeit	$\geq 10 \text{ ms}$
Ethernet-Schnittstellen	2 x RJ-45, 10BASE-T/100BASE-Tx mit integriertem Switch
Betriebsspannung	24 VDC, $-15\ldots+20 \%$ , $w_{ss} \leq 15 \%$ , aus einem Netzgerät mit sicherer Trennung, nach Anforderungen der IEC 61131-2
Stromaufnahme	max. 8 A (mit maximaler Last) Leerlauf: ca. 0,4 A bei 24 V
Absicherung (extern)	10 A Träge (T)
Pufferbatterie	Keine
Betriebstemperatur	$0\ldots+60 \text{ }^{\circ}\text{C}$
Lagertemperatur	$-40\ldots+85 \text{ }^{\circ}\text{C}$
Schutzart	IP20
Max. Abmessungen (ohne Stecker)	Breite: 152 mm (mit Gehäuseschrauben) Höhe: 114 mm (mit Befestigungsriegel) Tiefe: 66 mm (mit Erdungsschraube)
Masse	ca. 1 kg

Tabelle 11: Produktdaten

Digitale Eingänge		
Anzahl der Eingänge		8 (nicht galvanisch getrennt)
High-Pegel:	Spannung Stromaufnahme	15...30 VDC $\geq 2 \text{ mA}$ bei 15 V
Low-Pegel:	Spannung Stromaufnahme	max. 5 VDC max. 1,5 mA (1 mA bei 5 V)
Schaltpunkt		typ. 7,5 V
Speisung		2 x 20 V / 100 mA (bei 24 V), kurzschlussfest

Tabelle 12: Technische Daten der digitalen Eingänge

Digitale Ausgänge (DO+ und DO-)							
Anzahl der Ausgänge DO+ L+ schaltend	8 (nicht galvanisch getrennt) gemeinsames Bezugspotenzial L-						
Anzahl der Ausgänge DO- L- schaltend	2 (nicht galvanisch getrennt) gemeinsames Bezugspotenzial S+						
Ausgangsspannung	$\geq L+$ minus 2 V						
Ausgangsstrom DO+	Kanäle 1...3 und 5...7: 0,5 A bis 60 °C Der Ausgangsstrom der Kanäle 4 und 8 ist abhängig von der Umgebungstemperatur: <table border="1"> <thead> <tr> <th>Umgebungstemperatur</th><th>Ausgangsstrom</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>&lt; 40 °C</td><td>2 A</td></tr> <tr> <td>40...60 °C</td><td>1 A</td></tr> </tbody> </table>	Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom	< 40 °C	2 A	40...60 °C	1 A
Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom						
< 40 °C	2 A						
40...60 °C	1 A						
Ausgangsstrom DO-	Der Ausgangsstrom der Kanäle 4 und 8 ist abhängig von der Umgebungstemperatur: <table border="1"> <thead> <tr> <th>Umgebungstemperatur</th><th>Ausgangsstrom</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>&lt; 40 °C</td><td>2 A</td></tr> <tr> <td>40...60 °C</td><td>1 A</td></tr> </tbody> </table>	Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom	< 40 °C	2 A	40...60 °C	1 A
Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom						
< 40 °C	2 A						
40...60 °C	1 A						
Max. Lampenlast: DO+ Kanal 1...3 und 5...7 DO+ Kanal 4 und 8 DO- Kanal 4 und 8	10 W 25 W 25 W						
Max. induktive Belastung: DO+ Kanal 1...3 und 5...7 DO+ Kanal 4 und 8 DO- Kanal 4 und 8	500 mH 500 mH 500 mH						
Minimale Last	2 mA je Kanal						
Interner Spannungsabfall	max. 2 V bei 2 A						
Verhalten bei Überlast	Abschalten des betroffenen Ausganges mit zyklischem Wiedereinschalten						
Gesamt-Ausgangsstrom	max. 7 A, bei Überschreitung Abschalten aller Ausgänge mit zyklischem Wiedereinschalten						

Tabelle 13: Technische Daten der digitalen Ausgänge

Taktausgänge	
Anzahl der Ausgänge	2 (nicht galvanisch getrennt)
Ausgangsspannung	$\geq L+$ minus 4 V
Ausgangsstrom	ca. 60 mA
Minimale Last	keine
Schaltzeit	$\leq 100 \mu\text{s}$
Verhalten bei Überlast	2 x $\geq 19,2 \text{ V}$ , Kurzschlussstrom 60 mA bei 24 V

Tabelle 14: Technische Daten der Taktausgänge



### 3.5.1 Produktdaten F3 DIO 8/8 014

Die Modellvariante F3 DIO 8/8 014 ist für den Einsatz im Bahnbetrieb ausgelegt. Die Elektronikkomponenten sind mit einem Schutzlack überzogen.

F3 DIO 8/8 014									
Betriebstemperatur	-25...+70 °C (Temperaturklasse T1)								
Ausgangsstrom DO+	Kanäle 1...3 und 5...7: 0,5 A bei ≤ 70 °C Der Ausgangsstrom der Kanäle 4 und 8 ist abhängig von der Umgebungstemperatur: <table border="1"> <thead> <tr> <th>Umgebungstemperatur</th><th>Ausgangsstrom</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>&lt; 40 °C</td><td>2 A</td></tr> <tr> <td>40...60 °C</td><td>1 A</td></tr> <tr> <td>&gt; 60 °C</td><td>0,5 A</td></tr> </tbody> </table>	Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom	< 40 °C	2 A	40...60 °C	1 A	> 60 °C	0,5 A
Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom								
< 40 °C	2 A								
40...60 °C	1 A								
> 60 °C	0,5 A								
Ausgangsstrom DO-	Der Ausgangsstrom der Kanäle 4 und 8 ist abhängig von der Umgebungstemperatur: <table border="1"> <thead> <tr> <th>Umgebungstemperatur</th><th>Ausgangsstrom</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>&lt; 40 °C</td><td>2 A</td></tr> <tr> <td>40...60 °C</td><td>1 A</td></tr> <tr> <td>&gt; 60 °C</td><td>0,5 A</td></tr> </tbody> </table>	Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom	< 40 °C	2 A	40...60 °C	1 A	> 60 °C	0,5 A
Umgebungstemperatur	Ausgangsstrom								
< 40 °C	2 A								
40...60 °C	1 A								
> 60 °C	0,5 A								
Masse	ca. 1 kg								

Tabelle 15: Produktdaten F3 DIO 8/8 014

Die Remote I/O F3 DIO 8/8 014 erfüllt die Bedingungen für Schwingungen und Schocken gemäß EN 61373, Kategorie 1, Klasse B.

### 3.6 HIMatrix F3 DIO 8/8 01 zertifiziert

HIMatrix F3 DIO 8/8 01	
CE	EMV, ATEX Zone 2
TÜV	IEC 61508 1-7:2000 bis SIL 3 IEC 61511:2004 EN ISO 13849-1:2008 bis Kat. 4 und PL e
UL Underwriters Laboratories Inc.	ANSI/UL 508, NFPA 70 – Industrial Control Equipment CSA C22.2 No.142 UL 1998 Software Programmable Components NFPA 79 Electrical Standard for Industrial Machinery IEC 61508
FM Approvals	Class I, DIV 2, Groups A, B, C and D Class 3600, 1998 Class 3611, 1999 Class 3810, 1989 Including Supplement #1, 1995 CSA C22.2 No. 142 CSA C22.2 No. 213
TÜV CENELEC	Bahnanwendungen EN 50126: 1999 bis SIL 4 EN 50128: 2001 bis SIL 4 EN 50129: 2003 bis SIL 4

Tabelle 16: Zertifikate

## 4 Inbetriebnahme

Zur Inbetriebnahme der Remote I/O gehören der Einbau und der Anschluss sowie die Konfiguration im Programmierwerkzeug.

### 4.1 Installation und Montage

Die Montage der Remote I/O erfolgt auf einer Hutschiene 35 mm (DIN) wie im HIMatrix Systemhandbuch Kompaktsysteme beschrieben.

Beim Anschluss ist auf eine störungsarme Verlegung von insbesondere längeren Leitungen zu achten, z. B. durch getrennte Verlegung von Signal- und Versorgungsleitungen.

Bei der Dimensionierung des Kabels ist darauf zu achten, dass die elektrischen Eigenschaften des Kabels keinen negativen Einfluss auf den Messkreis haben.

#### 4.1.1 Anschluss der digitalen Eingänge

Die digitalen Eingänge werden mit folgenden Klemmen angeschlossen:

Klemme	Bezeichnung	Funktion (Eingänge)
19	LS+	Gebersversorgung der Eingänge 1...4
20	1	Digitaler Eingang 1
21	2	Digitaler Eingang 2
22	3	Digitaler Eingang 3
23	4	Digitaler Eingang 4
24	L-	Bezugspotenzial
Klemme	Bezeichnung	Funktion (Eingänge)
25	LS+	Gebersversorgung der Eingänge 5...8
26	5	Digitaler Eingang 5
27	6	Digitaler Eingang 6
28	7	Digitaler Eingang 7
29	8	Digitaler Eingang 8
30	L-	Bezugspotenzial

Tabelle 17: Klemmenbelegung der digitalen Eingänge

##### 4.1.1.1 Surge auf digitalen Eingängen

Bedingt durch die kurze Zykluszeit der HIMatrix Systeme können digitale Eingänge einen Surge-Impuls nach EN 61000-4-5 als kurzzeitigen High-Pegel einlesen.

Folgende Maßnahmen vermeiden Fehlfunktionen in Umgebungen, in denen Surges auftreten können:

1. Installation abgeschirmter Eingangsleitungen
2. Störaustastung im Anwenderprogramm programmieren. Ein Signal muss mindestens zwei Zyklen anstehen, bevor es ausgewertet wird. Die Fehlerreaktion erfolgt entsprechend verzögert.

### i

Auf obige Maßnahmen kann verzichtet werden, wenn durch die Auslegung der Anlage Surges im System ausgeschlossen werden können.

Zur Auslegung gehören insbesondere Schutzmaßnahmen betreffend Überspannung, Blitzschlag, Erdung und Anlagenverdrahtung auf Basis der Angaben im Systemhandbuch (HI 800 140 D oder HI 800 190 D) und der relevanten Normen.

### 4.1.2 Anschluss der digitalen Ausgänge

Die digitalen Ausgänge werden mit folgenden Klemmen angeschlossen:

Klemme	Bezeichnung	Funktion (Ausgänge, DO-)
4	4-	Digitaler Ausgang 4- (für erhöhte Last)
5	8-	Digitaler Ausgang 8- (für erhöhte Last)
6	S+	Bezugspotenzial Kanalgruppe
Klemme	Bezeichnung	Funktion (Ausgänge, DO+)
7	L-	Bezugspotenzial Kanalgruppe
8	1	Digitaler Ausgang 1
9	2	Digitaler Ausgang 2
10	3	Digitaler Ausgang 3
11	4+	Digitaler Ausgang 4+ (für erhöhte Last)
12	L-	Bezugspotenzial Kanalgruppe
Klemme	Bezeichnung	Funktion (Ausgänge, DO+)
13	L-	Bezugspotenzial Kanalgruppe
14	5	Digitaler Ausgang 5
15	6	Digitaler Ausgang 6
16	7	Digitaler Ausgang 7
17	8+	Digitaler Ausgang 8+ (für erhöhte Last)
18	L-	Bezugspotenzial Kanalgruppe

Tabelle 18: Klemmenbelegung der digitalen Ausgänge

### 4.1.3 Anschluss der Taktausgänge

Klemme	Bezeichnung	Funktion (nicht sichere Taktausgänge TO)
1	L-	Bezugspotenzial
2	1	Taktausgang 1
3	2	Taktausgang 2

Tabelle 19: Klemmenbelegung der Taktausgänge

#### 4.1.4 Klemmenstecker

Der Anschluss der Spannungsversorgung und der Feldseite erfolgt mit Klemmensteckern, die auf die Stiftleisten der Geräte aufgesteckt werden. Die Klemmenstecker sind im Lieferumfang der HIMatrix Geräte und Baugruppen enthalten.

Die Anschlüsse der Spannungsversorgung der Geräte besitzen folgende Eigenschaften:

Anschluss Spannungsversorgung	
Klemmenstecker	4-polig, Schraubklemmen
Leiterquerschnitt	0,2...2,5 mm <sup>2</sup> (eindräftig) 0,2...2,5 mm <sup>2</sup> (feindräftig) 0,2...2,5 mm <sup>2</sup> (mit Aderendhülse)
Abisolierlänge	10 mm
Schraubendreher	Schlitz 0,6 x 3,5 mm
Anzugsdrehmoment	0,4...0,5 Nm

Tabelle 20: Eigenschaften Klemmenstecker der Spannungsversorgung

Anschluss Feldseite	
Anzahl Klemmenstecker	5 Stück, 6-polig, Schraubklemmen
Leiterquerschnitt	0,2...1,5 mm <sup>2</sup> (eindräftig) 0,2...1,5 mm <sup>2</sup> (feindräftig) 0,2...1,5 mm <sup>2</sup> (mit Aderendhülse)
Abisolierlänge	6 mm
Schraubendreher	Schlitz 0,4 x 2,5 mm
Anzugsdrehmoment	0,2...0,25 Nm

Tabelle 21: Eigenschaften Klemmenstecker der Eingänge und Ausgänge

#### 4.1.5 Einbau der F3 DIO 8/8 01 in die Zone 2

(EG-Richtlinie 94/9/EG, ATEX)

Die Remote I/O ist geeignet zum Einbau in die Zone 2. Die entsprechende Konformitätserklärung ist auf der HIMA Webseite zu finden.

Beim Einbau sind die nachfolgend genannten besonderen Bedingungen zu beachten.

##### Besondere Bedingungen X

1. Die Remote I/O in ein Gehäuse einbauen, das die Anforderungen der EN 60079-15 mit einer Schutzart von mindestens IP54 gemäß EN 60529 erfüllt. Dieses Gehäuse mit folgendem Aufkleber versehen:

##### Arbeiten nur im spannungslosen Zustand zulässig

Ausnahme:

Ist sichergestellt, dass keine explosionsfähige Atmosphäre vorhanden ist, darf auch unter Spannung gearbeitet werden.

2. Das verwendete Gehäuse muss die entstehende Verlustleistung sicher abführen können. Die Verlustleistung der HIMatrix F3 DIO 8/8 01 liegt zwischen 9 W und 27 W je nach Ausgangslast und Versorgungsspannung.
3. Die HIMatrix F3 DIO 8/8 01 mit einer trägen Sicherung 10 A absichern. Die Spannungsversorgung 24 VDC muss aus einem Netzgerät mit sicherer Trennung erfolgen. Nur Netzgeräte in den Ausführungen PELV oder SELV einsetzen.
4. Anwendbare Normen:  
 VDE 0170/0171 Teil 16,                      DIN EN 60079-15: 2004-5  
 VDE 0165 Teil 1,                              DIN EN 60079-14: 1998-08

Darin folgende Punkte besonders beachten:

DIN EN 60079-15:

Kapitel 5	Bauart
Kapitel 6	Anschlusssteile und Verkabelung
Kapitel 7	Luft- und Kriechstrecken und Abstände
Kapitel 14	Steckvorrichtungen und Steckverbinder

DIN EN 60079-14:

Kapitel 5.2.3	Betriebsmittel für die Zone 2
Kapitel 9.3	Kabel und Leitungen für die Zonen 1 und 2
Kapitel 12.2	Anlagen für die Zonen 1 und 2

Die Remote I/O hat zusätzlich das gezeigte Schild:

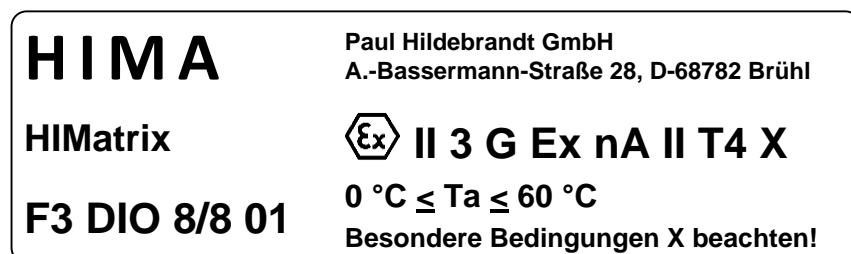


Bild 9: Schild für Ex-Bedingungen

## 4.2 Konfiguration

Die Konfiguration der Remote I/O kann durch die Programmierwerkzeuge SILworX oder ELOP II Factory erfolgen. Welches Programmierwerkzeug zu verwenden ist, hängt vom Revisionsstand des Betriebssystems (Firmware) ab:

- CPU-Betriebssysteme ab V7 erfordern den Einsatz von SILworX.
- CPU-Betriebssysteme bis V6.x erfordern den Einsatz von ELOP II Factory.



Der Wechsel des Betriebssystems ist im Kapitel *Laden von Betriebssystemen* im Systemhandbuch Kompaktsysteme HI 800 140 D beschrieben.

---

## 4.3 Konfiguration mit SILworX

Der Hardware-Editor zeigt die Remote I/O ähnlich einem Basisträger, bestückt mit folgenden Modulen an:

- Prozessormodul (CPU)
- Eingangsmodul mit Line Control (DI 8 LC)
- Ausgangsmodul (DO 2 02)
- Ausgangsmodul (DO 2 01)

Durch Doppelklicken auf die Module öffnet sich die Detailansicht mit Registern. In den Registern können die im Anwenderprogramm konfigurierten globalen Variablen den Systemvariablen des jeweiligen Moduls zugeordnet werden.

### 4.3.1 Parameter und Fehlercodes der Eingänge und Ausgänge

In den folgenden Übersichten sind die lesbaren und einstellbaren Systemparameter der Eingänge und Ausgänge einschließlich der Fehlercodes aufgeführt.

Die Fehlercodes können innerhalb des Anwenderprogramms über die entsprechenden, in der Logik zugewiesenen Variablen ausgelesen werden.

Die Anzeige der Fehlercodes kann auch in SILworX erfolgen.

### 4.3.2 Digitale Eingänge F3 DIO 8/8 01

Die nachfolgenden Tabellen enthalten die Status und Parameter des Eingangsmoduls (DI 8 LC) in derselben Reihenfolge wie im Hardware-Editor.

#### 4.3.2.1 Register **Modul**

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

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung	
DI Anzahl Taktspeisekanäle	USINT	W	Anzahl der Taktausgänge (Speiseausgänge)	
			Codierung	Beschreibung
			0	Kein Taktausgang für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen
			1	Taktausgang 1 für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen
			2	Taktausgang 1 und 2 für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen
			<b>Taktausgänge dürfen nicht als sicherheitsgerichtete Ausgänge verwendet werden!</b>	
DI Steckpl. Taktspeise-Bg	UDINT	W	Steckplatz der Taktspeisebaugruppe (LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung), Wert auf 3 einstellen	
DI Taktverzögerung [µs]	UINT	W	Wartezeit für Line Control (Schluss- / Querschlusserkennung)	
DI.Fehlercode	WORD	R	Fehlercodes aller digitalen Eingänge	
			Codierung	Beschreibung
			0x0001	Fehler im Bereich digitale Eingänge
			0x0002	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft
ModulFehlercode	WORD	R	Fehlercodes des Moduls	
			Codierung	Beschreibung
			0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes
			0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)
			0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests
			0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb
			0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung
			0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten
			0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt
ModulSRS	[UDINT]	R	Steckplatznummer (System.Rack.Slot)	
ModulTyp	[UINT]	R	Typ des Moduls, Sollwert: 0x00A5 [165 <sub>dez</sub> ]	

<sup>1)</sup> LS/LB (LS = Leitungsschluss, LB = Leitungsbruch)

<sup>1)</sup> LS/LB (LS = Leitungsschluss, LB = Leitungsbruch)

Tabelle 22: SILworX - Systemparameter der digitalen Eingänge, Register **Modul**

4.3.2.2 Register **DI 8 LC: Kanäle**

Das Register **DI 8 LC: Kanäle** enthält die folgenden Systemparameter:

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung								
Kanal-Nr.	---	R	Kanalnummer, fest vorgegeben								
-> Fehlercode [BYTE]	BYTE	R	<div>Fehlercodes der digitalen Eingangskanäle<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler in digitalem Eingangsmodul</td></tr><tr><td>0x10</td><td>Leitungsschluss des Kanals</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Unterbrechung zwischen Taktausgang TO und digitalem Eingang DI, z. B.<ul style="list-style-type: none"><li>▪ Leitungsbruch</li><li>▪ geöffneter Schalter</li><li>▪ L+ Unterspannung</li></ul></td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler in digitalem Eingangsmodul	0x10	Leitungsschluss des Kanals	0x80	Unterbrechung zwischen Taktausgang TO und digitalem Eingang DI, z. B. <ul style="list-style-type: none"><li>▪ Leitungsbruch</li><li>▪ geöffneter Schalter</li><li>▪ L+ Unterspannung</li></ul>
Codierung	Beschreibung										
0x01	Fehler in digitalem Eingangsmodul										
0x10	Leitungsschluss des Kanals										
0x80	Unterbrechung zwischen Taktausgang TO und digitalem Eingang DI, z. B. <ul style="list-style-type: none"><li>▪ Leitungsbruch</li><li>▪ geöffneter Schalter</li><li>▪ L+ Unterspannung</li></ul>										
-> Wert [BOOL]	BOOL	R	<div>Eingangswert der digitalen Eingangskanäle 0 = Eingang nicht angesteuert 1 = Eingang angesteuert</div>								
Taktspeisekanal [USINT] ->	USINT	W	<div>Quellkanal der Taktspeisung<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0</td><td>Eingangskanal</td></tr><tr><td>1</td><td>Takt vom 1. TO-Kanal</td></tr><tr><td>2</td><td>Takt vom 2. TO-Kanal</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0	Eingangskanal	1	Takt vom 1. TO-Kanal	2	Takt vom 2. TO-Kanal
Codierung	Beschreibung										
0	Eingangskanal										
1	Takt vom 1. TO-Kanal										
2	Takt vom 2. TO-Kanal										

Tabelle 23: SILworX - Systemparameter der digitalen Eingänge, Register **DI 8 LC: Kanäle**



### 4.3.3 Digitale Ausgänge F3 DIO 8/8 01: DO 2 02

Die nachfolgenden Tabellen enthalten die Status und Parameter des Ausgangsmoduls (DO 2 02) in derselben Reihenfolge wie im Hardware-Editor.

#### 4.3.3.1 Register **Modul**

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

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung	
DO1.Fehlercode	WORD	R	Fehlercodes aller digitalen Ausgänge	
			Codierung	Beschreibung
			0x0001	Fehler im Bereich digitale Ausgänge
			0x0002	Test der Sicherheitsabschaltung liefert einen Fehler
			0x0004	Test der Hilfsspannung liefert einen Fehler
			0x0008	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft
			0x0010	Testmuster der Ausgangsschalter fehlerhaft
			0x0020	Testmuster der Ausgangsschalter (Abschalttest der Ausgänge) fehlerhaft
			0x0040	Aktive Abschaltung über WD fehlerhaft
			0x0200	Alle Ausgänge abgeschaltet, Gesamtstrom überschritten
			0x0400	FTZ-Test: 1. Temperaturschwelle überschritten
			0x0800	FTZ-Test: 2. Temperaturschwelle überschritten
			0x1000	FTZ-Test: Überwachung der Hilfsspannung 1: Unterspannung
			DO2.Fehlercode	WORD
Einschaltverzögerung	UINT	W	Einschaltverzögerung für 2-polige Tests, wegen Leitungskapazitäten, induktiver und kapazitiver Last, Bereich 0...30 ms, Schrittweite 1 ms	
ModulFehlercode	WORD	R	Fehlercodes des Moduls	
			Codierung	Beschreibung
			0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes
			0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)
			0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests
			0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb
			0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung
			0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten
			0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt
ModulSRS	UDINT	R	Steckplatznummer (System.Rack.Slot)	
ModulTyp	UINT	R	Typ des Moduls, Sollwert: 0x00B4 [180 <sub>dez</sub> ]	

Tabelle 24: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge DO 2 02, Register **Modul**

4.3.3.2 Register **DO 2 02: DO1-Kanäle**

Das Register **DO 2 02: DO1-Kanäle** enthält die folgenden Systemparameter:

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung																
Kanal-Nr.	---	R	Kanalnummer, fest vorgegeben																
-> Fehlercode [BYTE]	BYTE	R	<table><tr><td colspan="2">Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle</td></tr><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler im digitalen Ausgangsmodul</td></tr><tr><td>0x02</td><td>Ausgang abgeschaltet wegen Überlast</td></tr><tr><td>0x04</td><td>Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x08</td><td>Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x40</td><td>externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet</td></tr></table>	Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle		Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul	0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast	0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge	0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge	0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler	0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet
Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle																			
Codierung	Beschreibung																		
0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul																		
0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast																		
0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge																		
0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge																		
0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler																		
0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet																		
Wert [BOOL] ->	BOOL	W	Ausgabewert für DO Kanäle: 1 = Ausgang angesteuert 0 = Ausgang stromlos																

Tabelle 25: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge, Register **DO 2 02: DO1-Kanäle**

4.3.3.3 Register **DO 2 02: DO2-Kanäle**

Das Register **DO 2 02: DO2-Kanäle** enthält die folgenden Systemparameter:

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung																
Kanal-Nr.	---	R	Kanalnummer, fest vorgegeben																
-> Fehlercode [BYTE]	BYTE	R	<table><tr><td colspan="2">Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle</td></tr><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler im digitalen Ausgangsmodul</td></tr><tr><td>0x02</td><td>Ausgang abgeschaltet wegen Überlast</td></tr><tr><td>0x04</td><td>Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x08</td><td>Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x40</td><td>externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet</td></tr></table>	Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle		Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul	0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast	0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge	0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge	0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler	0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet
Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle																			
Codierung	Beschreibung																		
0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul																		
0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast																		
0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge																		
0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge																		
0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler																		
0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet																		
Wert [BOOL] ->	BOOL	W	Ausgabewert für DO Kanäle: 1 = Ausgang angesteuert 0 = Ausgang stromlos																
2-polig [BOOL] ->	UINT	W	Parametrierung, ob der Kanal 2-polig verwendet wird. 1 = Kanal DO2[01] wird 2-polig verwendet mit Kanal DO1[04] oder Kanal DO2[02] wird 2-polig verwendet mit Kanal DO1[08] 0 = Kanal DO2[xx] wird nicht 2-polig verwendet.																

Tabelle 26: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge, Register **DO 2 02: DO2-Kanäle**

#### 4.3.4 Digitale Ausgänge F3 DIO 8/8 01: DO 2 01

Die nachfolgenden Tabellen enthalten die Status und Parameter des Ausgangsmoduls (DO 2 01) in derselben Reihenfolge wie im Hardware-Editor

##### 4.3.4.1 Register **Modul**

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

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung	
DO.Fehlercode	WORD	R	Fehlercodes aller digitalen Ausgänge	
			Codierung	Beschreibung
			0x0001	Fehler im Bereich digitale Ausgänge
			0x0002	Test der Sicherheitsabschaltung liefert einen Fehler
			0x0004	Test der Hilfsspannung liefert einen Fehler
			0x0008	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft
			0x0010	Testmuster der Ausgangsschalter fehlerhaft
			0x0020	Testmuster der Ausgangsschalter (Abschalttest der Ausgänge) fehlerhaft
			0x0040	Aktive Abschaltung über WD fehlerhaft
			0x0200	Alle Ausgänge abgeschaltet, Gesamtstrom überschritten
			0x0400	FTZ-Test: 1. Temperaturschwelle überschritten
			0x0800	FTZ-Test: 2. Temperaturschwelle überschritten
			0x1000	FTZ-Test: Überwachung der Hilfsspannung 1: Unterspannung
			ModulFehlercode	WORD
Codierung	Beschreibung			
0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes			
0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)			
0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrtests			
0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb			
0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung			
0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten			
0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt			
ModulSRS	UDINT	R	Steckplatznummer (System.Rack.Slot)	
ModulTyp	UINT	R	Typ des Moduls, Sollwert: 0x00B4 [180 <sub>dez</sub> ]	

Tabelle 27: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge DO 2 01, Register **Modul**

4.3.4.2 Register **DO 2 01: DO1-Kanäle**

Das Register **DO 2 01: DO1-Kanäle** enthält die folgenden Systemparameter:

Systemparameter	Datentyp	R/W	Beschreibung																
Kanal-Nr.	---	R	Kanalnummer, fest vorgegeben																
-> Fehlercode [BYTE]	BYTE	R	<table><tr><th colspan="2">Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle</th></tr><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler im digitalen Ausgangsmodul</td></tr><tr><td>0x02</td><td>Ausgang abgeschaltet wegen Überlast</td></tr><tr><td>0x04</td><td>Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x08</td><td>Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x40</td><td>externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet</td></tr></table>	Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle		Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul	0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast	0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge	0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge	0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler	0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet
Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle																			
Codierung	Beschreibung																		
0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul																		
0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast																		
0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge																		
0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge																		
0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler																		
0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet																		
Wert [BOOL] ->	BOOL	W	Ausgabewert für DO Kanäle: 1 = Ausgang angesteuert 0 = Ausgang stromlos																

Tabelle 28: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge, Register **DO 2 01: DO1-Kanäle**

## **4.4 Konfiguration mit ELOP II Factory**

### **4.4.1 Konfiguration der Eingänge und Ausgänge**

Mit ELOP II Factory werden die zuvor im Signaleditor definierten Signale (Hardware Management) den einzelnen Kanälen (Eingängen und Ausgängen) zugeordnet, siehe dazu das Systemhandbuch Kompaktsysteme oder die Online-Hilfe.

Die Systemsignale, welche für die Zuordnung von Signalen in der Remote I/O vorhanden sind, finden sich im folgenden Kapitel.

### **4.4.2 Signale und Fehlercodes der Eingänge und Ausgänge**

In den folgenden Übersichten sind die lesbaren und einstellbaren Signale der Eingänge und Ausgänge einschließlich der Fehlercodes aufgeführt.

Die Fehlercodes können innerhalb des Anwenderprogramms über die entsprechenden, in der Logik zugewiesenen Signale ausgelesen werden.

Die Anzeige der Fehlercodes kann auch in ELOP II Factory erfolgen.

## 4.4.3 Digitale Eingänge F3 DIO 8/8 01

Systemsignal	R/W	Beschreibung																
Bg.SRS [UDINT]	R	Steckplatznummer (System.Rack.Slot)																
Bg.Typ [UINT]	R	Typ des Moduls, Sollwert: 0x00A5 [165 <sub>dez</sub> ]																
Bg.Fehlercode [WORD]	R	<div>Fehlercodes des Moduls<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x0000</td><td>E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Hersteller-Interface in Betrieb</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten</td></tr><tr><td>0x0040/ 0x0080</td><td>keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes	0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)	0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests	0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb	0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung	0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten	0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt
Codierung	Beschreibung																	
0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes																	
0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)																	
0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests																	
0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb																	
0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung																	
0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten																	
0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt																	
DI.Fehlercode [WORD]	R	<div>Fehlercodes aller digitalen Eingänge<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Fehler im Bereich digitale Eingänge</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x0001	Fehler im Bereich digitale Eingänge	0x0002	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft										
Codierung	Beschreibung																	
0x0001	Fehler im Bereich digitale Eingänge																	
0x0002	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft																	
DI[xx].Fehlercode [BYTE]	R	<div>Fehlercodes der digitalen Eingangskanäle<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler im digitalen Eingangsmodul</td></tr><tr><td>0x10</td><td>Leitungsschluss des Kanals</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Unterbrechung zwischen Taktausgang TO und digitalem Eingang DI, z. B.<ul style="list-style-type: none"><li>Leitungsbruch</li><li>geöffneter Schalter</li><li>L+ Unterspannung</li></ul></td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler im digitalen Eingangsmodul	0x10	Leitungsschluss des Kanals	0x80	Unterbrechung zwischen Taktausgang TO und digitalem Eingang DI, z. B. <ul style="list-style-type: none"><li>Leitungsbruch</li><li>geöffneter Schalter</li><li>L+ Unterspannung</li></ul>								
Codierung	Beschreibung																	
0x01	Fehler im digitalen Eingangsmodul																	
0x10	Leitungsschluss des Kanals																	
0x80	Unterbrechung zwischen Taktausgang TO und digitalem Eingang DI, z. B. <ul style="list-style-type: none"><li>Leitungsbruch</li><li>geöffneter Schalter</li><li>L+ Unterspannung</li></ul>																	
DI[xx].Wert [BOOL]	R	<div>Eingangswert der digitalen Eingangskanäle 0 = Eingang nicht angesteuert 1 = Eingang angesteuert</div>																
DI Anzahl Taktspeisekanäle [USINT]	W	<div>Anzahl der Taktausgänge (Speiseausgänge)<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0</td><td>Kein Taktausgang für LS/LB<sup>1)</sup>-Erkennung vorgesehen</td></tr><tr><td>1</td><td>Taktausgang 1 für LS/LB<sup>1)</sup>-Erkennung vorgesehen</td></tr><tr><td>2</td><td>Taktausgang 1 und 2 für LS/LB<sup>1)</sup>-Erkennung vorgesehen</td></tr></table><b>Taktausgänge dürfen nicht als sicherheitsgerichtete Ausgänge verwendet werden!</b></div>	Codierung	Beschreibung	0	Kein Taktausgang für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen	1	Taktausgang 1 für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen	2	Taktausgang 1 und 2 für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen								
Codierung	Beschreibung																	
0	Kein Taktausgang für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen																	
1	Taktausgang 1 für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen																	
2	Taktausgang 1 und 2 für LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung vorgesehen																	
DI Steckpl. Taktspeise-Bg [UDINT]	W	Steckplatz der Taktspeisebaugruppe (LS/LB <sup>1)</sup> -Erkennung), Wert auf 3 einstellen																
DI[xx]. Taktspeisekanal [USINT]	W	<div>Quellkanal der Taktspeisung<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0</td><td>Eingangskanal</td></tr><tr><td>1</td><td>Takt vom 1. TO-Kanal</td></tr><tr><td>2</td><td>Takt vom 2. TO-Kanal</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0	Eingangskanal	1	Takt vom 1. TO-Kanal	2	Takt vom 2. TO-Kanal								
Codierung	Beschreibung																	
0	Eingangskanal																	
1	Takt vom 1. TO-Kanal																	
2	Takt vom 2. TO-Kanal																	
DI Taktverzögerung [10E-6 s] [UINT]	W	Wartezeit für Line Control (Schluss- / Querschlusserkennung)																

<sup>1)</sup> LS/LB (LS = Leitungsschluss, LB = Leitungsbruch)

<sup>1)</sup> LS/LB (LS = Leitungsschluss, LB = Leitungsbruch)

Tabelle 29: ELOP II Factory - Systemsignale der digitalen Eingänge

## 4.4.4 Digitale Ausgänge F3 DIO 8/8 01, DO+ (DO1), DO- (DO2)

Systemsignal	R/W	Beschreibung																								
Bg.SRS [UDINT]	R	Steckplatznummer (System.Rack.Slot)																								
Bg.Typ [UINT]	R	Typ des Moduls, Sollwert: 0x005B [91 <sub>dez</sub> ]																								
Bg.Fehlercode [WORD]	R	<div>Fehlercodes des Moduls<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x0000</td><td>E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Hersteller-Interface in Betrieb</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten</td></tr><tr><td>0x0040/ 0x0080</td><td>keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes	0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)	0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests	0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb	0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung	0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten	0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt								
Codierung	Beschreibung																									
0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes																									
0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)																									
0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests																									
0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb																									
0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung																									
0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten																									
0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt																									
DOy.Fehlercode [WORD] y = 1 oder 2	R	<div>Fehlercodes aller digitalen Ausgänge<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Fehler im Bereich digitale Ausgänge</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>Test der Sicherheitsabschaltung liefert einen Fehler</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Test der Hilfsspannung liefert einen Fehler</td></tr><tr><td>0x0008</td><td>FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>Testmuster der Ausgangsschalter fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>Testmuster der Ausgangsschalter (Abschalttest der Ausgänge) fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x0040</td><td>Aktive Abschaltung über WD fehlerhaft</td></tr><tr><td>0x0200</td><td>Alle Ausgänge abgeschaltet, Gesamtstrom überschritten</td></tr><tr><td>0x0400</td><td>FTZ-Test: 1. Temperaturschwelle überschritten</td></tr><tr><td>0x0800</td><td>FTZ-Test: 2. Temperaturschwelle überschritten</td></tr><tr><td>0x1000</td><td>FTZ-Test: Überwachung der Hilfsspannung 1: Unterspannung</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x0001	Fehler im Bereich digitale Ausgänge	0x0002	Test der Sicherheitsabschaltung liefert einen Fehler	0x0004	Test der Hilfsspannung liefert einen Fehler	0x0008	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft	0x0010	Testmuster der Ausgangsschalter fehlerhaft	0x0020	Testmuster der Ausgangsschalter (Abschalttest der Ausgänge) fehlerhaft	0x0040	Aktive Abschaltung über WD fehlerhaft	0x0200	Alle Ausgänge abgeschaltet, Gesamtstrom überschritten	0x0400	FTZ-Test: 1. Temperaturschwelle überschritten	0x0800	FTZ-Test: 2. Temperaturschwelle überschritten	0x1000	FTZ-Test: Überwachung der Hilfsspannung 1: Unterspannung
Codierung	Beschreibung																									
0x0001	Fehler im Bereich digitale Ausgänge																									
0x0002	Test der Sicherheitsabschaltung liefert einen Fehler																									
0x0004	Test der Hilfsspannung liefert einen Fehler																									
0x0008	FTZ-Test des Testmusters fehlerhaft																									
0x0010	Testmuster der Ausgangsschalter fehlerhaft																									
0x0020	Testmuster der Ausgangsschalter (Abschalttest der Ausgänge) fehlerhaft																									
0x0040	Aktive Abschaltung über WD fehlerhaft																									
0x0200	Alle Ausgänge abgeschaltet, Gesamtstrom überschritten																									
0x0400	FTZ-Test: 1. Temperaturschwelle überschritten																									
0x0800	FTZ-Test: 2. Temperaturschwelle überschritten																									
0x1000	FTZ-Test: Überwachung der Hilfsspannung 1: Unterspannung																									
DOy[xx].Fehlercode [BYTE] y = 1 oder 2	R	<div>Fehlercodes der digitalen Ausgangskanäle<table><tr><th>Codierung</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler im digitalen Ausgangsmodul</td></tr><tr><td>0x02</td><td>Ausgang abgeschaltet wegen Überlast</td></tr><tr><td>0x04</td><td>Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x08</td><td>Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge</td></tr><tr><td>0x40</td><td>externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet</td></tr></table></div>	Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul	0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast	0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge	0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge	0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler	0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet										
Codierung	Beschreibung																									
0x01	Fehler im digitalen Ausgangsmodul																									
0x02	Ausgang abgeschaltet wegen Überlast																									
0x04	Fehler beim Rücklesen der Ansteuerung der digitalen Ausgänge																									
0x08	Fehler beim Rücklesen des Status der digitalen Ausgänge																									
0x40	externer Leitungsschluss oder Schluss des EMV-Schutzes liefert einen Fehler																									
0x80	Kanal ist wegen Fehler des zugeordneten DO Kanals abgeschaltet																									
DOy[xx].Wert [BOOL] y = 1 oder 2	W	Ausgabewert für DO Kanäle: 1 = Ausgang angesteuert 0 = Ausgang stromlos																								
DO2[xx].2-polig [BOOL]	W	Parametrierung, ob der Kanal 2-polig verwendet wird. 1 = Kanal DO2[01] wird 2-polig verwendet mit Kanal DO1[04] oder Kanal DO2[02] wird 2-polig verwendet mit Kanal DO1[08] 0 = Kanal DO2[xx] wird nicht 2-polig verwendet.																								

Systemsignal	R/W	Beschreibung
Einschaltverzögerung [UINT]	W	Einschaltverzögerung für 2-polige Tests, wegen Leitungskapazitäten, induktiver und kapazitiver Last, Bereich 0...30 ms, Schrittweite 1 ms

Tabelle 30: ELOP II Factory - Systemsignale der digitalen Ausgänge

## 4.4.5 Taktausgänge F3 DIO 8/8 01

Systemsignal	R/W	Beschreibung																	
Bg.SRS [UDINT]	R	Steckplatznummer (System.Rack.Slot)																	
Bg.Typ [UINT]	R	Typ des Moduls, Sollwert: 0x005B [91 <sub>dez</sub> ]																	
Bg.Fehlercode [WORD]	R	Fehlercodes des Moduls <table><tr><td>Codierung</td><td>Beschreibung</td></tr><tr><td>0x0000</td><td>E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Hersteller-Interface in Betrieb</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten</td></tr><tr><td>0x0040/ 0x0080</td><td>keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt</td></tr></table>		Codierung	Beschreibung	0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes	0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)	0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests	0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb	0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung	0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten	0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt
Codierung	Beschreibung																		
0x0000	E/A-Verarbeitung, ggfs. mit Fehlern, siehe weitere Fehlercodes																		
0x0001	keine E/A-Verarbeitung (CPU nicht in RUN)																		
0x0002	keine E/A-Verarbeitung während der Hochfahrttests																		
0x0004	Hersteller-Interface in Betrieb																		
0x0010	keine E/A-Verarbeitung: falsche Parametrierung																		
0x0020	keine E/A-Verarbeitung: Fehlerrate überschritten																		
0x0040/ 0x0080	keine E/A-Verarbeitung: konfiguriertes Modul nicht gesteckt																		
DO.Fehlercode [WORD]	R	Fehlercode der TO Einheit als Ganzes <table><tr><td>Codierung</td><td>Beschreibung</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>Fehler der TO Einheit als Ganzes</td></tr></table>		Codierung	Beschreibung	0x0001	Fehler der TO Einheit als Ganzes												
Codierung	Beschreibung																		
0x0001	Fehler der TO Einheit als Ganzes																		
DO[xx].Fehlercode [BYTE]	R	Fehlercode der einzelnen digitalen Taktausgangskanäle <table><tr><td>Codierung</td><td>Beschreibung</td></tr><tr><td>0x01</td><td>Fehler im digitalen Taktausgangsmodul</td></tr></table>		Codierung	Beschreibung	0x01	Fehler im digitalen Taktausgangsmodul												
Codierung	Beschreibung																		
0x01	Fehler im digitalen Taktausgangsmodul																		
DO[xx].Wert [BOOL]	W	Ausgabewert für TO Kanäle: 1 = Ausgang angesteuert 0 = Ausgang stromlos  <b>Taktausgänge dürfen nicht als sicherheitsgerichtete Ausgänge verwendet werden!</b>																	

Tabelle 31: ELOP II Factory - Systemsignale der Taktausgänge



## **5 Betrieb**

Die Remote I/O ist nur zusammen mit einer Steuerung betriebsfähig. Eine besondere Überwachung der Remote I/O ist nicht erforderlich.

### **5.1 Bedienung**

Eine Bedienung der Remote I/O während des Betriebs ist nicht erforderlich.

### **5.2 Diagnose**

Eine erste Diagnose erfolgt durch Auswertung der Leuchtdioden, siehe Kapitel 3.4.1.

Die Diagnosehistorie des Geräts kann zusätzlich mit dem Programmierwerkzeug ausgelesen werden.

## 6 Instandhaltung

Im normalen Betrieb sind keine Instandhaltungsmaßnahmen erforderlich.

Bei Störungen das Gerät oder die Baugruppe durch einen identischen Typ, oder einen von HIMA zugelassenen Ersatztyp austauschen.

Die Reparatur des Geräts oder der Baugruppe darf nur durch den Hersteller erfolgen.

### 6.1 Fehler

Zur Fehlerreaktion der digitalen Eingänge siehe Kapitel 3.1.1.1.

Zur Fehlerreaktion der digitalen Ausgänge siehe Kapitel 3.1.2.2.

Entdecken die Prüfeinrichtungen sicherheitskritische Fehler, geht das Gerät in den Zustand STOP\_INVALID und bleibt in diesem Zustand. Das bedeutet, dass das Gerät keine Eingangssignale mehr verarbeitet und die Ausgänge in den sicheren, energielosen Zustand übergehen. Die Auswertung der Diagnose gibt Hinweise auf die Ursache.

### 6.2 Instandhaltungsmaßnahmen

Für das Gerät sind selten folgende Maßnahmen erforderlich:

- Betriebssystem laden, falls eine neue Version benötigt wird
- Wiederholungsprüfung durchführen

#### 6.2.1 Betriebssystem laden

Im Zuge der Produktpflege entwickelt HIMA das Betriebssystem der Geräte weiter. HIMA empfiehlt, geplante Anlagenstillstände zu nutzen, um eine aktuelle Version des Betriebssystems auf die Geräte zu laden.

Zuvor anhand der Release-Liste Auswirkungen der Betriebssystemversion auf das System prüfen!

Das Betriebssystem wird über das Programmierwerkzeug geladen.

Vor dem Laden muss das Gerät im Zustand STOPP sein (Anzeige im Programmierwerkzeug). Andernfalls Gerät stoppen.

Näheres in der Dokumentation des Programmierwerkzeugs.

#### 6.2.2 Wiederholungsprüfung

HIMatrix Geräte und Baugruppen müssen alle 10 Jahre einer Wiederholungsprüfung (Proof Test) unterzogen werden. Weitere Informationen im Sicherheitshandbuch HI 800 022 D.

## **7      Außerbetriebnahme**

Das Gerät durch Entfernen der Versorgungsspannung außer Betrieb nehmen. Danach können die steckbaren Schraubklemmen für die Eingänge und Ausgänge und die Ethernetkabel entfernt werden.

## **8 Transport**

Zum Schutz vor mechanischen Beschädigungen HIMatrix Komponenten in Verpackungen transportieren.

HIMatrix 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 HIMatrix Hardware verantwortlich. Auf Wunsch kann mit HIMA eine Entsorgungsvereinbarung getroffen werden.

Alle Materialien einer umweltgerechten Entsorgung zuführen.





## Anhang

### Glossar

Begriff	Beschreibung
ARP	Address Resolution Protocol: Netzwerkprotokoll zur Zuordnung von Netzwerkadressen zu Hardware-Adressen
AI	Analog Input, analoger Eingang
AO	Analog Output, analoger Ausgang
COM	Kommunikationsmodul
CRC	Cyclic Redundancy Check, Prüfsumme
DI	Digital Input, digitaler Eingang
DO	Digital Output, digitaler Ausgang
ELOP II Factory	Programmierwerkzeug für HIMatrix Systeme
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
EN	Europäische Normen
ESD	ElectroStatic Discharge, elektrostatische Entladung
FB	Feldbus
FBS	Funktionsbausteinsprache
FTZ	Fehlertoleranzzeit
ICMP	Internet Control Message Protocol: Netzwerkprotokoll für Status- und Fehlermeldungen
IEC	Internationale Normen für die Elektrotechnik
MAC-Adresse	Hardware-Adresse eines Netzwerkanschlusses (Media Access Control)
PADT	Programming and Debugging Tool (nach IEC 61131-3), PC mit SILworX oder ELOP II Factory
PE	Protective Earth: Schutzterde
PELV	Protective Extra Low Voltage: Funktionskleinspannung mit sicherer Trennung
PES	Programmierbares Elektronisches System
R	Read: Systemvariable/signal liefert Wert, z. B. an Anwenderprogramm
Rack-ID	Identifikation eines Basisträgers (Nummer)
rückwirkungsfrei	Es seien zwei Eingangsschaltungen an dieselbe Quelle (z. B. Transmitter) angeschlossen. Dann wird eine Eingangsschaltung <i>rückwirkungsfrei</i> genannt, wenn sie die Signale der anderen Eingangsschaltung nicht verfälscht.
R/W	Read/Write (Spaltenüberschrift für Art von Systemvariable/signal)
SELV	Safety Extra Low Voltage: Schutzkleinspannung
SFF	Safe Failure Fraction, Anteil der sicher beherrschbaren Fehler
SIL	Safety Integrity Level (nach IEC 61508)
SILworX	Programmierwerkzeug für HIMatrix Systeme
SNTP	Simple Network Time Protocol (RFC 1769)
SRS	System.Rack.Slot Adressierung eines Moduls
SW	Software
TMO	Timeout
W	Write: Systemvariable/signal wird mit Wert versorgt, z. B. vom Anwenderprogramm
w <sub>SS</sub>	Spitze-Spitze-Wert der Gesamt-Wechselspannungskomponente
Watchdog (WD)	Zeitüberwachung für Module oder Programme. Bei Überschreiten der Watchdog-Zeit geht das Modul oder Programm in den Fehlerstopp.
WDZ	Watchdog-Zeit

**Abbildungsverzeichnis**

<b>Bild 1:</b>	<b>Anschlüsse an sicherheitsgerichteten digitalen Eingängen</b>	<b>11</b>
<b>Bild 2:</b>	<b>Line Control</b>	<b>12</b>
<b>Bild 3:</b>	<b>Anschluss an die 2-polig schaltende Ausgänge (DO-, DO+)</b>	<b>13</b>
<b>Bild 4:</b>	<b>Anschluss von Aktoren an die Ausgänge</b>	<b>14</b>
<b>Bild 5:</b>	<b>Typenschild exemplarisch</b>	<b>17</b>
<b>Bild 6:</b>	<b>Frontansicht</b>	<b>18</b>
<b>Bild 7:</b>	<b>Blockschaltbild</b>	<b>18</b>
<b>Bild 8:</b>	<b>Aufkleber MAC-Adresse exemplarisch</b>	<b>21</b>
<b>Bild 9:</b>	<b>Schild für Ex-Bedingungen</b>	<b>29</b>



## Tabellenverzeichnis

Tabelle 1: Programmierwerkzeuge für HIMatrix Remote I/Os	5
Tabelle 2: Zusätzlich geltende Dokumente	6
Tabelle 3: Umgebungsbedingungen	9
Tabelle 4: Verfügbare Varianten	16
Tabelle 5: Anzeige der Betriebsspannung	19
Tabelle 6: Anzeige der System-LEDs	19
Tabelle 7: Ethernetanzeige	20
Tabelle 8: Anzeige E/A-LEDs	20
Tabelle 9: Eigenschaften Ethernet-Schnittstellen	21
Tabelle 10: Verwendete Netzwerkports	21
Tabelle 11: Produktdaten	23
Tabelle 12: Technische Daten der digitalen Eingänge	23
Tabelle 13: Technische Daten der digitalen Ausgänge	24
Tabelle 14: Technische Daten der Taktausgänge	24
Tabelle 15: Produktdaten F3 DIO 8/8 014	25
Tabelle 16: Zertifikate	25
Tabelle 17: Klemmenbelegung der digitalen Eingänge	26
Tabelle 18: Klemmenbelegung der digitalen Ausgänge	27
Tabelle 19: Klemmenbelegung der Taktausgänge	27
Tabelle 20: Eigenschaften Klemmenstecker der Spannungsversorgung	28
Tabelle 21: Eigenschaften Klemmenstecker der Eingänge und Ausgänge	28
Tabelle 22: SILworX - Systemparameter der digitalen Eingänge, Register Modul	31
Tabelle 23: SILworX - Systemparameter der digitalen Eingänge, Register DI 8 LC: Kanäle	32
Tabelle 24: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge DO 2 02, Register Modul	33
Tabelle 25: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge, Register DO 2 02: DO1-Kanäle	34
Tabelle 26: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge, Register DO 2 02: DO2-Kanäle	34
Tabelle 27: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge DO 2 01, Register Modul	35
Tabelle 28: SILworX - Systemparameter der digitalen Ausgänge, Register DO 2 01: DO1-Kanäle	36
Tabelle 29: ELOP II Factory - Systemsignale der digitalen Eingänge	38
Tabelle 30: ELOP II Factory - Systemsignale der digitalen Ausgänge	40
Tabelle 31: ELOP II Factory - Systemsignale der Taktausgänge	40

**Index**

Blockschaltbild .....	18	Reset-Taster.....	22
Diagnose.....	41	safe <b>ethernet</b> .....	21
Fehlerreaktionen		Sicherheitsfunktion .....	11
digitale Ausgänge.....	15	SRS .....	16
digitale Eingänge.....	12	Surge.....	26
Frontansicht .....	18	Taktausgänge.....	15
Line Control.....	12	Technische Daten .....	23





SAFETY  
NONSTOP

HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Postfach 1261

68777 Brühl

Tel.: +49 6202 709-0

Fax: +49 6202 709-107

E-Mail: [info@hima.com](mailto:info@hima.com) Internet: [www.hima.com](http://www.hima.com)

(1334)