

Totally Integrated Automation Portal

01_Inputs

FC_Read_Inputs [FC400]

FC_Read_Inputs Eigenschaften

Allgemein

Name	FC_Read_Inputs	Nummer	400	Typ	FC	Sprache	SCL
Nummerierung	Manuell						

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	0.1	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Überwachung	Kommentar
Input				
Output				
InOut				
Temp				
Constant				
▼ Return				
FC_Read_Inputs	Void			

```
0001
0002 //(*+++++
+++++
0003 //+++++ Read Inputs +++++
0004
0005 //+++++
+++++*)
0006
0007
0008 // Not Halt Taster.
0009 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bNot_Halt := "DI_bRM_NotAus";
0010
0011 // Rückmeldung Des Lichtgitters.
0012 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bRM_Lichtgitter := NOT "DI_bRM_Lichtgitter";
0013
0014 // Winkelerfassung des Lifts Vorne.
0015 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bWinkelerfassung_Vorne := "DI_bWinkelerfassung_vo";
0016
0017 // Winkelerfassung des Lifts Hinten.
0018 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bWinkelerfassung_Hinten := "DI_bWinkelerfassung_hi";
0019
0020 // Rückmeldung Bremse ist Frei.
0021 "Globale_Daten_DB".stBremse.bRM_MSS := "DI_bRM_Bremse";
0022
0023 // Rückmeldung Fremdlüfter Hubmotor.
0024 "Globale_Daten_DB".stLuefter.bRM_Mss := "DI_bRM_Luefter";
0025
0026 // Sensor auf Plattform Lade ist vorne.
0027 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Vorne := "DI_bLade_vorne";
0028
0029 // Sensor auf Plattform Lade ist in der Mitte.
0030 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Mitte := "DI_bLade_mitte";
0031
0032 // Sensor auf Plattform Lade ist Hinten.
0033 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Hinten := "DI_bLade_hinten";
0034
0035 //Positionserkennung Lift.
0036 //
0037 //Tabelle Positon.
0038 (* hi mi vo val
0039 0 0 0 = 0
0040 0 0 1 = 1
0041 0 1 1 = 2
0042 1 1 1 = 3 ==> Ausgabe
0043 1 1 0 = 4
0044 1 0 0 = 5
0045
0046 *)
0047
0048 IF (NOT "DI_bLade_hinten" AND NOT "DI_bLade_mitte" AND NOT "DI_bLade_vorne") THEN
0049 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 0;
0050
0051 ELSIF (NOT "DI_bLade_hinten" AND NOT "DI_bLade_mitte" AND "DI_bLade_vorne") THEN
0052 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 1;
0053
0054 ELSIF (NOT "DI_bLade_hinten" AND "DI_bLade_mitte" AND "DI_bLade_vorne") THEN
0055 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 2;
0056
0057 ELSIF ("DI_bLade_hinten" AND "DI_bLade_mitte" AND "DI_bLade_vorne") THEN
0058 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 3;
0059
0060 ELSIF ("DI_bLade_hinten" AND "DI_bLade_mitte" AND NOT "DI_bLade_vorne") THEN
0061 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 4;
```

Totally Integrated Automation Portal		
0062	<pre>0063 ELSIF ("DI_bLade_hinten" AND NOT "DI_bLade_mitte" AND NOT "DI_bLade_hinten") THEN 0064 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 5; 0065 0066 ELSE 0067 "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftbelegung := 255; 0068 END_IF; 0069 0070 0071 // Mitnehmer des Kettenantriebs in Position. 0072 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bMitnehmer_in_Pos := NOT "DI_bMitnehmer_in_pos"; 0073 0074 // Lade im Arbeitsbereich Vorne. 0075 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Ausgabe_Vo := "DI_bLade_Ausgabe_Vo"; 0076 0077 // Lade im Arbeitsbereich Vorne. 0078 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Ausgabe_Hi := "DI_bLade_Ausgabe_Hi"; 0079 0080 // Belegung der Ausgabe Auswerten. 0081 //Tabelle Positon 0082 (* hi vo val 0083 0 0 = 0 0084 0 1 = 1 ==> Ausgabe 0085 1 1 = 2 0086 1 0 = 3 0087 *) 0088 0089 0090 0091 // Auswertung. 0092 IF (NOT "DI_bLade_Ausgabe_Hi" AND NOT "DI_bLade_Ausgabe_Vo") THEN 0093 "Globale_Daten_DB".iAusgabeBelegung := 0; 0094 ELSIF (NOT "DI_bLade_Ausgabe_Hi" AND "DI_bLade_Ausgabe_Vo") THEN 0095 "Globale_Daten_DB".iAusgabeBelegung := 1; 0096 ELSIF ("DI_bLade_Ausgabe_Hi" AND "DI_bLade_Ausgabe_Vo") THEN 0097 "Globale_Daten_DB".iAusgabeBelegung := 2; 0098 ELSIF ("DI_bLade_Ausgabe_Hi" AND NOT "DI_bLade_Ausgabe_Vo") THEN 0099 "Globale_Daten_DB".iAusgabeBelegung := 3; 0100 ELSE 0101 "Globale_Daten_DB".iAusgabeBelegung := 255; 0102 END_IF; 0103 0104 0105 0106 // Endschalter Lift Oben. 0107 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bES_Lift_oben := "DI_bES_Lift_oben"; 0108 0109 // Endschalter Lift Unten. 0110 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bES_Lift_unten := "DI_bES_Lift_unten"; 0111 0112 // Referenzschalter Lift unten. 0113 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bRef_Lift_unten := "DI_bRef_Lift_unten"; 0114 0115 // Referenzschalter Lift oben. 0116 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bRef_Lift_oben := "DI_bRef_Lift_oben"; 0117 0118 // Träger Vorne. 0119 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bTraeger_Vo := "DI_bTraeger_Vo"; 0120 0121 // Träger Hinten. 0122 // #Inputs.Digital_Inputs.bTraeger_Hi := Di_bTraeger_hi; 0123 0124 // Lade befindet sich zwischen Lift und Lager Hinten. 0125 "Globale_Daten_DB".stLift.bLiftHi_Frei := "DI_bLS_Hinten"; 0126 0127 // Lade befindet sich zwischen Lift und Lager Vorne. 0128 "Globale_Daten_DB".stLift.bLiftVo_Frei := "DI_bLS_Vorne"; 0129 0130 // Lichtschanke Zwischen Ausgabe und Lift zur Überwachung der Schubladenhöhe. 0131 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLSBauteilHoch := "DI_LSBauteilHoch(1)"; 0132 0133 // Lichtschanke Max Höhe Schublade. 0134 "Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLSBauteilMaxHoehe := "DI_LS_zu_hoch"; 0135 0136 // Rückmeldung Fu Arbeitet. 0137 "Globale_Daten_DB".stFU.bRM_FU_Run := "DI_RM_FU_Runs"; 0138 0139 // Fu Istdrehzahl. 0140 "Globale_Daten_DB".stFU.rIstDrehzahl := "FC_SCALE_ITR"(In_iInput := "AI_iIstdrehzahl", 0141 In_iMinInput := 0, In_iMaxInput := 27648, 0142 In_rMinOutput := 0, in_rMaxOutput := 100); 0143 0144 0145 0146 //Lift Position bestimmen. 0147 // 0148 "FC_LiftPosition"(IN_bLiftMoves := "DO_FU_Ab" OR "DO_FU_auf", 0149 IN_bLoadRef := (NOT "DI_bRef_Lift_unten"),</pre>	

Totally Integrated Automation Portal			
<pre>0150 IN_iCNT_Val := "CI_iCount", 0151 IN_Ref_Val := 0, 0152 IN_bStateRef := "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bRef_OK, 0153 OUT_bReferenziert => "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bRef_OK, 0154 OUT_ILadeNr => "Globale_Daten_DB".stLift.iPositionLift, 0155 OUT_bOpenGate => "DO_bGate", 0156 OUT_iLoadVal => "CO_iRefValue", 0157 OUT_bLadeRefVal => "DO_bLoadValue", 0158 InOut_iLiftPosOld := "Globale_Daten_DB".stLift.iLiftPosition_old); 0159 0160 0161 0162 // Referenzschalter. 0163 "bRE_RefSchalterUnten" := "DI_bRef_Lift_unten"; 0164 0165 0166</pre>			
Symbol	Adresse	Typ	Kommentar
"AI_ilstdrehzahl"	%IW4	Int	Istdrehzahl vom FU
"bRE_RefSchalterUnten"	%M100.0	Bool	
"CI_iCount"	%ID20	DInt	
"CO_iRefValue"	%QD12	DInt	
"DI_bES_Lift_oben"	%I1.1	Bool	Endschalter Oben
"DI_bES_Lift_unten"	%I1.4	Bool	Endschalter Unten
"DI_bLade_Ausgabe_Hi"	%I2.4	Bool	
"DI_bLade_Ausgabe_Vo"	%I2.5	Bool	
"DI_bLade_hinten"	%IO.2	Bool	Positionsschalter Plattform hinten
"DI_bLade_mitte"	%IO.1	Bool	Positionsschalter Plattform mitte
"DI_bLade_vorne"	%IO.0	Bool	Positionsschalter Plattform vorne
"DI_bLS_Hinten"	%I2.6	Bool	Lichtschranke Vertikal hinten 1= Frei
"DI_bLS_Vorne"	%I1.0	Bool	Lichtschranke Vertikal Vorne 1=Frei
"DI_bMitnehmer_in_pos"	%IO.5	Bool	Mitnehmer des Kettenantriebs
"DI_bRef_Lift_oben"	%I1.2	Bool	Ref_Schalter oben für Lift
"DI_bRef_Lift_unten"	%I1.3	Bool	Ref_Schalter unten für Lift
"DI_bRM_Bremse"	%I2.1	Bool	Rückmeldung Bremse Hubmotor
"DI_bRM_Lichtgitter"	%I1.7	Bool	Lichtgitter 1=OK
"DI_bRM_Luefter"	%I2.2	Bool	Rückmeldung Lüfter
"DI_bRM_NotAus"	%I1.6	Bool	1=OK
"DI_bTraeger_Vo"	%IO.3	Bool	Lade unterhalb Plattform eingelegt
"DI_bWinkelerfassung_hi"	%IO.7	Bool	Winkel vorhanden Hinten
"DI_bWinkelerfassung_vo"	%IO.6	Bool	Winkel vorhanden Vorne
"DI_LS_zu_hoch"	%I3.2	Bool	Lichtschranke zur Überwachung der maximalen Höhe / 0=OK
"DI_LSBauteilHoch(1)"	%I3.1	Bool	Lichtgitter zur Bauteilüberwachung / 0=OK
"DI_RM_FU_Runs"	%I1.5	Bool	
"DO_bGate"	%Q21.0	Bool	
"DO_bLoadValue"	%Q20.0	Bool	
"DO_FU_Ab"	%Q0.1	Bool	Vertilal FU Ab
"DO_FU_auf"	%Q0.0	Bool	Vertikal FU auf
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bES_Lift_oben	%DB10.DBX2790.0	Bool	Notende Lift oben
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bES_Lift_unten	%DB10.DBX2790.1	Bool	Notende Lift unten
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Ausgabe_Hi	%DB10.DBX2789.4	Bool	Ini Ausgabefach Hinten bei Lift
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Ausgabe_Vo	%DB10.DBX2789.5	Bool	Ini Ausgabefach Vorne bei Bedierner
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Hinten	%DB10.DBX2789.2	Bool	Ini Plattfom Hinten => Regalseite
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Mitte	%DB10.DBX2789.1	Bool	Ini Plattfom Mitte => Mitte
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLade_Vorne	%DB10.DBX2789.0	Bool	Ini Plattfom Vorne => Bedienerseite
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLSBauteilHoch	%DB10.DBX2790.6	Bool	Lichtgitter zur Überprüfung der Schubladenhöhe
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bLSBauteilMaxHoehe	%DB10.DBX2790.7	Bool	Lichtgitter maximale Höhe Übersritten
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bMitnehmer_in_Pos	%DB10.DBX2789.3	Bool	Positionsschalter der Kette des Ladenantriebes
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bNot_Halt	%DB10.DBX2788.2	Bool	Nothalt 1= OK
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bRef_Lift_oben	%DB10.DBX2790.2	Bool	Referenzschalter oben
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bRef_Lift_unten	%DB10.DBX2790.3	Bool	Referenzschalter unten
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bRM_Lichtgitter	%DB10.DBX2788.3	Bool	Lichtgitter 1= OK
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bTraeger_Vo	%DB10.DBX2790.4	Bool	??
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bWinkelerfassung_Hinten	%DB10.DBX2788.1	Bool	
"Globale_Daten_DB".Digital_Inputs.bWinkelerfassung_Vorne	%DB10.DBX2788.0	Bool	
"Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bRef_OK	%DB10.DBX0.1	Bool	1 = Referenzierung ist OK
"Globale_Daten_DB".iAusgabeBelegung	%DB10.DBB2794	USInt	Ausgabe Belegung
"Globale_Daten_DB".stBremse.bRM_MSS	%DB10.DBX2770.1	Bool	Rückmeldung des MSS