

Totally Integrated Automation Portal									
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA	Schreibbar aus HMI/OPC UA	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Constant									

```
0001
0002
0003
0004
0005 // Stop Status für Visu Aktualisieren.
0006 ///+++++
0007     #iStatusAkt.%X0 := TRUE;
0008
0009
0010
0011
0012 // Kettenantrieb.
0013 ///+++++
0014     #FB_Kettenantrieb_Instance(IN_bHand_Ein      := "Globale_Daten_DB".stKetteHorizontal.bHandEin,
0015                               IN_bHand_Dir      := "Globale_Daten_DB".stKetteHorizontal.bMan_Dir,
0016                               IN_bAuto_Ein       := "Globale_Daten_DB".stKetteHorizontal.bAutoEin,
0017                               IN_bAuto_Dir       := "Globale_Daten_DB".stKetteHorizontal.bAuto_Dir,
0018                               IN_bRM_MSS         := TRUE,
0019                               IN_iBetriebsart     := "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Betriebsarten.iBetriebsart,
0020                               IN_tDiskrepanz     := "Globale_Daten_DB".stKetteHorizontal.tDiskrepanzzeit,
0021                               IN_bQuitt          := "Globale_Daten_DB".bQuitt,
0022                               OUT_bDir           => "DO_Kette_Richtung",
0023                               OUT_bMotorON       => "DO_Kette_EinAus");
0024
0025
0026 // Bewegungs Status für Visu Aktualisieren (3 vor 4 zurück).
0027     #iStatusAkt.%X0 := NOT ("DO_Kette_EinAus");
0028     #iStatusAkt.%X3 := "DO_Kette_EinAus" AND NOT "DO_Kette_Richtung";
0029     #iStatusAkt.%X4 := "DO_Kette_Richtung";
0030
0031
0032
0033
0034 // Rollenantrieb.
0035 ///+++++
0036     #FB_Rollen_Ausgabe_Instance(IN_bHand_Ein      := "Globale_Daten_DB".stRollenAntrieb.bHandEin,
0037                                 IN_bHand_Dir      := "Globale_Daten_DB".stRollenAntrieb.bMan_Dir,
0038                                 IN_bAuto_Ein       := "Globale_Daten_DB".stRollenAntrieb.bAutoEin,
0039                                 IN_bAuto_Dir       := "Globale_Daten_DB".stRollenAntrieb.bAuto_Dir,
0040                                 IN_bQuitt          := "Globale_Daten_DB".bQuitt,
0041                                 IN_bRM_MSS         := TRUE,
0042                                 IN_iBetriebsart     := "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Betriebsarten.iBetriebsart,
0043                                 IN_tDiskrepanz     := "Globale_Daten_DB".stRollenAntrieb.tDiskrepanzzeit,
0044                                 OUT_bDir           => "DO_Rollen_Richtung",
0045                                 OUT_bMotorON       => "DO_Rollen_Ausgabe");
0046
0047
0048 // Bewegungs Status für Visu Aktualisieren (5 vor 6 zurück).
0049     #iStatusAkt.%X0 := NOT ("DO_Rollen_Ausgabe");
0050     #iStatusAkt.%X5 := "DO_Rollen_Ausgabe";
0051
0052
0053
0054
0055 // Hubtisch.
0056 ///+++++
0057 #FB_Hubtisch_Instance_1(IN_iBetriebsart           := "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Betriebsarten.iBetrieb-
0058 sart,
0059                        IN_bReferenzOK             := "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bRef_OK,
0060                        IN_bHoch                    := "Globale_Daten_DB".stFU.bAuto_Hoch OR "Globale_Daten_DB".stFU.bHand_Hoch,
0061                        IN_bRunter                  := "Globale_Daten_DB".stFU.bAuto_Runter OR "Globale_Daten_DB".stFU.bHand_Runter,
0062                        IN_bRefU                    := "DI_bRef_Lift_unten",
0063                        IN_bRefO                    := "DI_bRef_Lift_oben",
0064                        IN_bFU_Run                   := "Globale_Daten_DB".stFU.bRM_FU_Run,
0065                        IN_bLift_hi_Frei             := false,
0066                        IN_bLift_vo_Frei             := false,
0067                        OUT_iFehler                  => #iFehlerHubtisch);
0068
0069
0070 // Bewegungs Status für Visu Aktualisieren. (1 auf 2 ab).
0071     #iStatusAkt.%X0 := NOT ("Globale_Daten_DB".stFU.bRM_FU_Run);
0072     #iStatusAkt.%X1 := "Globale_Daten_DB".stFU.bRM_FU_Run AND #FB_Hubtisch_Instance_1.bFU_Hoch;
0073     #iStatusAkt.%X2 := "Globale_Daten_DB".stFU.bRM_FU_Run AND #FB_Hubtisch_Instance_1.bFU_Runter;
0074
0075
0076
0077
0078 // Beleuchtung Ausgabe Fach.
0079 ///+++++
```

Totally Integrated Automation Portal

```
0080 #tBeleuchtung(IN := ("Globale_Daten_DB".AusgabeBeleuchtung.bAuto_EIN_AUS AND NOT #bReLichtAutoEINAUS),
0081 PT := t#30s);
0082
0083 #bReLichtAutoEINAUS := "Globale_Daten_DB".AusgabeBeleuchtung.bAuto_EIN_AUS;
0084
0085 "DO_Beleuchtung" := "Globale_Daten_DB".AusgabeBeleuchtung.bHand_EIN_AUS OR #tBeleuchtung.Q;
0086
0087
0088
0089
0090 // Meldelampe Starttaster.
0091 //+++++
0092 #bMLA := ("Clock_1Hz" AND NOT "Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bSicherheitOK)
0093 OR ("Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bSicherheitOK);
0094
0095
0096 "DO_MLA_StartTaster" := #bMLA;
0097
0098
0099 // Status der aktoren an HMI.
0100 //+++++
0101 (*
0102 x0 = Keine Bewegung.
0103 x1 = Lift Hoch.
0104 x2 = Lift Runter.
0105 x3 = Kette vor.
0106 x4 = kette zurück.
0107 x5 = rollen Ein Aus.
0108
0109 // *)
0110
0111
0112 #OUT_iStatusAktoren := #iStatusAkt;
0113
0114
0115
0116 // Fehler Meldungen.
0117 //+++++
0118 (* 0 = Hubmotor fehler Lüfter rm
0119 1 = Hubmotor fehler Bremse rm
0120 2 = Kette Fehler rm
0121 3 = Bremse Fehler rm
0122 4 = endlage oben
0123 5 = endlage unten
0124 // 6 = Fahren ohne Referenzierung
0125 //*)
0126
0127 #ifehler.%X0 := #FB_Kettenantrieb_Instance.OUT_bFehler;
0128 #ifehler.%X1 := #FB_Rollen_Ausgabe_Instance.OUT_bFehler;
0129
0130 #ifehler.%X2 := #iFehlerHubtisch.%X0;
0131 #ifehler.%X3 := #iFehlerHubtisch.%X1;
0132 #ifehler.%X4 := #iFehlerHubtisch.%X4;
0133 #ifehler.%X5 := #iFehlerHubtisch.%X5;
0134 // #ifehler.%X6 := #iFehlerHubtisch.%X6;
0135
0136 #OUT_iFehler := #ifehler;
0137
0138
0139
```

Symbol	Adresse	Typ	Kommentar
"Clock_1Hz"	%M0.5	Bool	
"DI_bRef_Lift_oben"	%I1.2	Bool	Ref_Schalter oben für Lift
"DI_bRef_Lift_unten"	%I1.3	Bool	Ref_Schalter unten für Lift
"DO_Beleuchtung"	%Q1.1	Bool	Beleuchtung Ausgabe
"DO_Kette_EinAus"	%Q0.3	Bool	Kettenantrieb Ein Aus
"DO_Kette_Richtung"	%Q0.4	Bool	Kettenantrieb Richtung
"DO_MLA_StartTaster"	%Q1.0	Bool	Meldelampe StartTaster
"DO_Rollen_Ausgabe"	%Q0.5	Bool	Rollenantrieb
"DO_Rollen_Richtung"	%Q0.6	Bool	Rollenantrieb Richtung
"Globale_Daten_DB".AusgabeBeleuchtung.bAuto_EIN_AUS	%DB10.DBX2792.1	Bool	Automatikbetrieb
"Globale_Daten_DB".AusgabeBeleuchtung.bHand_EIN_AUS	%DB10.DBX2792.0	Bool	Handbetrieb Ein Aus
"Globale_Daten_DB".bQuitt	%DB10.DBX2795.0	Bool	QitBit
"Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Betriebsarten.iBetriebsart	%DB10.DBW4	Int	0 = keine , 10 = Hand, 20 = Auto
"Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bRef_OK	%DB10.DBX0.1	Bool	1 = Referenzierung ist OK
"Globale_Daten_DB".Freigaben_Betriebsarten.Freigaben.bSicherheitOK	%DB10.DBX0.2	Bool	1 = Sicherheit vorhanden
"Globale_Daten_DB".stFU.bAuto_Hoch	%DB10.DBX2776.0	Bool	Automatikbetrieb Fu Hoch
"Globale_Daten_DB".stFU.bAuto_Runter	%DB10.DBX2776.2	Bool	Automatikbetrieb FU Runter
"Globale_Daten_DB".stFU.bHand_Hoch	%DB10.DBX2776.1	Bool	Handbetrieb FU Hoch