DB304 - <offline> - Data view

"Traceabilit_Results_Stx4" Global data block DB 304

Name: Family:
Author: Version: 0.1
Block version: 2

Time stamp Code: 05/13/2015 10:26:50 AM
Interface: 05/13/2015 10:26:50 AM

Lengths (block/logic/data): 01154 00544 00000

Block: DB304

Address	Name	Type	Initial value	Actual value	Comment
0.0	Head.Numer_pytajacej_stacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	Numer stacji z ktorej wychodzi z
2.0	yrand man annadalata	GENTANG [10]		1.1	apytanie lub zapis
16.0	Head.Typ_produktu Head.Nr_seryjny_produktu	STRING [12]	1.1	11	
26.0	Head.Tydzien_z_tabliczki	STRING [4]	1.1	1.1	
32.0	Head.Rok_z_tabliczki	STRING [4]	1.1	1.1	
38.0	Head.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000	DT#90-1-1-0:0:0.00	Data i czas odczytu tabliczki
		31112_1110_11112	21//30 1 1 0 0 0 0 0 0 0	0	Data I obab odobyta cabilobili
46.0	Body.Ilosc_Tracebili_Template	BYTE	B#16#0	B#16#0	Ilosc blokow "Traceability_Templ ate" minus Rezerwa
47.0	Body.BYTE_rez	BYTE	B#16#0	B#16#0	
48.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
48.1	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	-
48.2	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
48.3	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	
48.4	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
48.5	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
48.6	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
48.7	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
49.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
50.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k olejny NOK;
51.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
52.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
54.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Rezultat_1	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik
58.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Wartosc_1_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos c graniczna Max
62.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos c graniczna Min
66.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Status_1	INT	0	0	Moment/Droga/ - Status uzyskany z urzadzenia
68.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	
70.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
74.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Max
78.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Min
82.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur zadzenia
84.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
86.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
90.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
94.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
98.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Status_3_rez	INT	0	0	
100.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
102.0	Body.Wkrecenie_zamkniecia.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000	DT#90-1-1-0:0:0.00 0	Data i czas uzyskania wyniku z P LC
110.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
110.1	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	
110.2	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
110.3	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	-
110.4	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
110.5	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
110.6	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
110.7	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	

$\label{limit} $$ DIK_506_WabcoMix_S01_v2\ Stacja 1\IM151-8 PN/DP CPU\...\DB304 - <offline>$

Address	Name		Initial value	Actual value	I dammant
Address	Name Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Control.BYTE_rez_0	Type BYTE	B#16#0	B#16#0	Comment
112.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k olejny NOK;
113.0	Body.Wkrecenie sitka lewego.BYTE rez 0	BYTE	B#16#0	B#16#0	ologing none
114.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
116.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Rezultat_1	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik
120.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Wartosc_1_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos c graniczna Max
124.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
128.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Status_1	INT	0	0	Moment/Droga/ - Status uzyskany z urzadzenia
130.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	
132.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
136.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Max
140.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Min
144.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur zadzenia
146.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
148.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
152.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
156.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
160.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Status_3_rez	INT	0	0	
162.0	Body.Wkrecenie_sitka_lewego.WORD_rez_3 Body.Wkrecenie_sitka_lewego.Data_i_czas_z_PLC	WORD DATE_AND_TIME	W#16#0 DT#90-1-1-0:0:0.000	W#16#0 DT#90-1-1-0:0:0.00	Data i czas uzyskania wyniku z P LC
172.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
172.1	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	Indicated in the ready
172.2	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set
1,2,2		2002	111111111111111111111111111111111111111	11202	0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
172.3	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	-
172.4	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
172.5	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
172.6	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
172.7	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
173.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
174.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k olejny NOK;
175.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
176.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
178.0 182.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Rezultat_1 Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Wartosc_1_Max	REAL REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
186.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	c graniczna Max Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
190.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Status_1	INT	0	0	c graniczna Min Moment/Droga/ - Status uzyskany z urzadzenia
192.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	z urzadzenia
194.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
198.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Max
202.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Min
206.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur zadzenia
208.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
210.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
214.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
218.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
222.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Status_3_rez	INT	0	0	
224.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
226.0	Body.Wkrecenie_sitka_prawego.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000	0	Data i czas uzyskania wyniku z P LC
234.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
234.1	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	27.0
234.2	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
234.3	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	
234.4	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
234.5	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
234.6	Pode Weignig eight learn Control or C	BOOL	FALSE	FALSE	
234.7	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.rez_6		B#16#0	B#16#0	
234.7 235.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.BYTE_rez_0	BYTE			
234.7		BYTE BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k olejny NOK;
234.7 235.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.BYTE_rez_0				tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k
234.7 235.0 236.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Control.BYTE_rez_0 Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k

$\label{limit} $$ DIK_506_WabcoMix_S01_v2\ Stacja 1\\IM151-8 PN/DP CPU\\...\\DB304 - <offline>$

Address	Name	Type	Initial value	Actual value	Comment
244.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Wartosc_1_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
					c graniczna Max
248.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
					c graniczna Min
252.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Status_1	INT	0	0	Moment/Droga/ - Status uzyskany
					z urzadzenia
254.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	
256.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
260.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
					aniczna Max
264.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
					aniczna Min
268.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur
0.00	D 1 77 1 1 1 1 1 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7	opp	77111 6 11 0	******	zadzenia
270.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
272.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Rezultat_3_rez	REAL REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	
280.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Wartosc_3_Max_rez Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
284.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Status_3_rez	INT	0.0000000000000000000000000000000000000	0.0000000000000000000000000000000000000	
286.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
288.0	Body.Wcisniecie_sitka_lewego.Data_i_czas_z_PLC	DATE AND TIME			Data i czas uzyskania wyniku z P
200.0	2047.11012010_21014_101050.2404_1_0240_21_120		21//30 1 1 0 0 0 10 0	0	LC
296.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p
				~	rzetwarza lub not ready
296.1	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	
296.2	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set
					0 date gotowe. Monitorowani czas
					u odpowiedzi PC
296.3	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	
296.4	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
296.5	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
296.6	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
296.7	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
297.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
298.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w
					tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k
					olejny NOK;
299.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
300.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
302.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Rezultat_1	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik
306.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wartosc_1_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
					c graniczna Max
310.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
214.0				^	c graniczna Min
314.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Status_1	INT	0	0	Moment/Droga/ - Status uzyskany
316.0	Body.Wcisniecie sitka prawego.WORD rez 1	WORD	W#16#0	W#16#0	z urzadzenia
318.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wcrb_rez_1 Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
322.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
322.0	Body.WcIshiecie_sicka_prawego.warcosc_z_max	KEAL	0.000000e+000	0.000000e+000	aniczna Max
326.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
320.0	Body.wcishiecie_sicka_prawego.warcosc_z_min	KEAL	0.000000e+000	0.000000e+000	aniczna Min
330.0	Body.Wcisniecie sitka prawego.Status 2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur
330.0	Body.wcishiecie_sicka_piawego.scacus_z	1111		0	zadzenia
332.0	Body.Wcisniecie sitka prawego.WORD rez 2	WORD	W#16#0	W#16#0	Zaazenia
334.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
338.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
342.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
346.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Status_3_rez	INT	0	0	
348.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
350.0	Body.Wcisniecie_sitka_prawego.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000		Data i czas uzyskania wyniku z P
		<u> </u>		0	LC
358.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p
					rzetwarza lub not ready
358.1	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	
358.2	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set
					0 date gotowe. Monitorowani czas
					u odpowiedzi PC
358.3	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	
358.4	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
358.5	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
358.6	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
358.7	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
359.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	1 07 0 7 707 1 4 77
360.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w
					tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k
261 0	Poder Majaniagia kalka laua pymp 0	DVIDE	D#16#0	D#16#0	olejny NOK;
361.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	Industrial description of the control of the contro
362.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Typ_operacji	INT	0 0000000+000	0 0000000+000	Indywidualny numer operacji
364.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Rezultat_1 Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Wartosc_1_Max	REAL REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
300.0	body.wgrsnrecre_korka_rewego.wartosc_r_max	KEAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
372.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	c graniczna Max Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
3/4.0	body.wgrsnrecre_korka_rewego.wartosc_r_Min	KEAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos c graniczna Min
376.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Status_1	INT	0	0	C graniczna Min Moment/Droga/ - Status uzyskany
3,0.0	Dody.worbiitecie_notna_tewego.bcacus_t	TTN T		· ·	z urzadzenia
378.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	2 at addactifd
			1		

$\label{limit} $$ DIK_506_WabcoMix_S01_v2\ Stacja 1\\IM151-8 PN/DP CPU\\...\\DB304 - <offline>$

1	1	1-	I- · · · -	la	I = .
Address	Name	Type	Initial value	Actual value	Comment
380.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Rezultat_2 Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Wartosc_2_Max	REAL REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Max
388.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Min
392.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur zadzenia
394.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	zaazenia
396.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
400.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
404.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Wartosc_3_Min_rez Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Status_3_rez	REAL INT	0.000000e+000	0.000000e+000	
410.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.WCRD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
412.0	Body.Wcisniecie_kolka_lewego.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000		Data i czas uzyskania wyniku z P
				0	LC
420.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
420.1	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_1 Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE FALSE	FALSE FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
420.3	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	
420.4	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
420.5	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
420.6	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
420.7	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
421.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
422.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k
					olejny NOK;
423.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
424.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
426.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Rezultat_1 Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Wartosc_1_Max	REAL REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
434.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	c graniczna Max Moment/Droga/ - Ustawiona wartos c graniczna Min
438.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Status_1	INT	0	0	Moment/Droga/ - Status uzyskany z urzadzenia
440.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	
442.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
446.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
450.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	aniczna Max Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Min
454.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur zadzenia
456.0	Body.Wcisniecie kolka prawego.WORD rez 2	WORD	W#16#0	W#16#0	
458.0	Body.Wcisniecie kolka prawego.Rezultat 3 rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
462.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
466.0	Body.Wcisniecie kolka prawego.Wartosc 3 Min rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
470.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Status_3_rez	INT	0	0	
472.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
474.0	Body.Wcisniecie_kolka_prawego.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME			Data i czas uzyskania wyniku z P
482.0	Body.Wkrecanie sitka 12.Control.rez 0 PC Ready	BOOL	FALSE	0 FALSE	LC 1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p
482.1	Body.Wkrecanie sitka 12.Control.rez 1	BOOL	FALSE	FALSE	rzetwarza lub not ready
482.2	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
482.3	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	
482.4	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.rez_3	BOOL	FALSE	FALSE	
482.5	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
482.6	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
482.7	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
483.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
484.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k
485.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	olejny NOK;
485.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.BYTE_rez_U Body.Wkrecanie_sitka_12.Typ_operacji	INT	B#16#0	D#16#0	Indywidualny numer operacji
488.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Typ_operacji Body.Wkrecanie_sitka_12.Rezultat_1	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Indywidualny numer operacji Moment/Droga/ - Uzyskany wynik
492.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Rezultat_1 Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_1_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
492.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_1_Max Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	moment/Droga/ - Ustawiona wartos c graniczna Max Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
500.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_1_min	INT	0.000000e+000	0.000000e+000	c graniczna Min Moment/Droga/ - Status uzyskany
502.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	z urzadzenia
504.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
508.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
512.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	aniczna Max Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
516.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Status_2	INT	0	0	aniczna Min Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur
					zadzenia

$\label{limits} $$ DIK_506_WabcoMix_S01_v2\ Stacja 1\IM151-8 PN/DP CPU\...\DB304 - <offline>$

1			i.	i	
	Name	Type	Initial value	Actual value	Comment
518.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
520.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
524.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
528.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
532.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Status_3_rez	INT	0	0	
534.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
536.0	Body.Wkrecanie_sitka_12.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000	0	Data i czas uzyskania wyniku z P LC
544.0	Body.Rezerwa_1.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
544.1	Body.Rezerwa_1.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	
544.2	Body.Rezerwa_1.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
544.3	Body.Rezerwa_1.Control.rez_2	BOOL	FALSE	FALSE	a sapewisazi is
544.4	Body.Rezerwa_1.Control.rez 3	BOOL	FALSE	FALSE	
544.5	Body.Rezerwa_1.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
544.6	Body.Rezerwa_1.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
544.7	Body.Rezerwa_1.Control.rez_6	BOOL	FALSE	FALSE	
545.0	Body.Rezerwa_1.Control.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
546.0	Body.Rezerwa_1.Control.Bits_rez_0 Body.Rezerwa_1.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w
340.0	Body.Rezerwa_1.Status_operacji	BILE	8#10#0	D#10#0	tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k olejny NOK;
547.0	Body.Rezerwa_1.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
548.0	Body.Rezerwa_1.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
550.0	Body.Rezerwa_1.Rezultat_1	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik
554.0	Body.Rezerwa_1.Wartosc_1_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
558.0	Body.Rezerwa 1.Wartosc 1 Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	c graniczna Max Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
					c graniczna Min
562.0	Body.Rezerwa_1.Status_1	INT	0	0	Moment/Droga/ - Status uzyskany z urzadzenia
564.0	Body.Rezerwa_1.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	
566.0	Body.Rezerwa_1.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
570.0	Body.Rezerwa_1.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
574.0	Body.Rezerwa_1.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	aniczna Max Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr
578.0	Body.Rezerwa_1.Status_2	INT	0	0	aniczna Min Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur
					zadzenia
580.0	Body.Rezerwa_1.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
582.0	Body.Rezerwa_1.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
586.0	Body.Rezerwa_1.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
590.0	Body.Rezerwa_1.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
594.0	Body.Rezerwa_1.Status_3_rez	INT	0	0	
596.0	Body.Rezerwa_1.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
598.0	Body.Rezerwa_1.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000	0	Data i czas uzyskania wyniku z P LC
606.0	Body.Rezerwa_2.Control.rez_0_PC_Ready	BOOL	FALSE	FALSE	1-PC gotowy na zapytanie, 0-PC p rzetwarza lub not ready
606.1	Body.Rezerwa_2.Control.rez_1	BOOL	FALSE	FALSE	
606.2	Body.Rezerwa_2.Control.PLC_Save	BOOL	FALSE	FALSE	PLC set 1 zapis statusu, PC set 0 date gotowe. Monitorowani czas u odpowiedzi PC
606.3	Dady Dagowya 2 Control was 2	ROOT	ENICE	ENT CE	u oapowiedzi PC
606.3	Body.Rezerwa_2.Control.rez_2 Body.Rezerwa_2.Control.rez_3	BOOL BOOL	FALSE FALSE	FALSE FALSE	
606.5	Body.Rezerwa_2.Control.rez_4	BOOL	FALSE	FALSE	
606.6					
	Body.Rezerwa_2.Control.rez_5	BOOL	FALSE	FALSE	
606.7	Body.Rezerwa_2.Control.rez_6 Body.Rezerwa_2.Control.BYTE_rez_0	BOOL BYTE	FALSE B#16#0	FALSE B#16#0	
608.0	Body.Rezerwa_2.Control.Bits_fez_0 Body.Rezerwa_2.Status_operacji	BYTE	B#16#0	B#16#0	1-OK; 2-NOK; 4-Nie wykonywana w
608.0	Body.Rezerwa_2.Status_operac_I	BILE	8#10#0	8#10#0	tym wariancie; 5-kolejny OK; 6-k olejny NOK;
609.0	Body.Rezerwa_2.BYTE_rez_0	BYTE	B#16#0	B#16#0	
610.0	Body.Rezerwa_2.Typ_operacji	INT	0	0	Indywidualny numer operacji
612.0 616.0	Body.Rezerwa_2.Rezultat_1 Body.Rezerwa_2.Wartosc_1_Max	REAL REAL	0.000000e+000 0.000000e+000	0.000000e+000 0.000000e+000	Moment/Droga/ - Uzyskany wynik Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
620.0	Body.Rezerwa_2.Wartosc_1_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	c graniczna Max Moment/Droga/ - Ustawiona wartos
624.0	Body.Rezerwa_2.Status_1	INT	0	0	c graniczna Min Moment/Droga/ - Status uzyskany z urzadzenia
626.0	Body.Rezerwa_2.WORD_rez_1	WORD	W#16#0	W#16#0	a aradusciiid
628.0	Body.Rezerwa_2.WORD_rez_1 Body.Rezerwa_2.Rezultat_2	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany wynik
632.0	Body.Rezerwa_2.Wartosc_2_Max	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	Kat/Sila/ - Uzyskany Wynik Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Max
636.0	Body.Rezerwa_2.Wartosc_2_Min	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	aniczna Max Kat/Sila/ - Ustawiona wartosc gr aniczna Min
640.0	Body.Rezerwa_2.Status_2	INT	0	0	Kat/Sila/ - Status uzyskany z ur zadzenia
642.0	Body.Rezerwa_2.WORD_rez_2	WORD	W#16#0	W#16#0	
644.0	Body.Rezerwa_2.Rezultat_3_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
648.0	Body.Rezerwa_2.Wartosc_3_Max_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
652.0	Body.Rezerwa_2.Wartosc_3_Min_rez	REAL	0.000000e+000	0.000000e+000	
656.0	Body.Rezerwa_2.Status_3_rez	INT	0	0	
	Body.Rezerwa_2.WORD_rez_3	WORD	W#16#0	W#16#0	
658.0	Body.Rezerwa Z.WORD rez 3				

SIMATIC

DIK_506_WabcoMix_S01_v2\ 05/28/2015 10:21:49 AM

Stacja 1\IM151-8 PN/DP CPU\...\DB304 - <offline>

Address	Name	Type	Initial value	Actual value	Comment
660.0	Body.Rezerwa_2.Data_i_czas_z_PLC	DATE_AND_TIME	DT#90-1-1-0:0:0.000	DT#90-1-1-0:0:0.00	Data i czas uzyskania wyniku z P
				0	T.C.