



ibaPDA-Request-TwinCAT

Request-Datenschnittstelle zu TwinCAT-Systemen

Handbuch Ausgabe 1.3

> Messsysteme für Industrie und Energie www.iba-ag.com

Hersteller

iba AG Königswarterstr. 44 90762 Fürth Deutschland

Kontakte

Zentrale	+49 911 97282-0
Telefax	+49 911 97282-33
Support	+49 911 97282-14
Technik	+49 911 97282-13
E-Mail	iba@iba-ag.com
Web	www.iba-ag.com

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung ihres Inhalts sind nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz.

© iba AG 2021, alle Rechte vorbehalten.

Der Inhalt dieser Druckschrift wurde auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software überprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass für die vollständige Übereinstimmung keine Garantie übernommen werden kann. Die Angaben in dieser Druckschrift werden jedoch regelmäßig aktualisiert. Notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten oder können über das Internet heruntergeladen werden.

Die aktuelle Version liegt auf unserer Website www.iba-ag.com zum Download bereit.

Version	Datum	Revision - Kapitel / Seite	Autor	Version SW
1.3	11-21	Datenpfad UDP Realtime	St	7.3.8

Windows[®] ist eine Marke und eingetragenes Warenzeichen der Microsoft Corporation. Andere in diesem Handbuch erwähnte Produkt- und Firmennamen können Marken oder Handelsnamen der jeweiligen Eigentümer sein.

Inhalt

1	Zu diese	em Handbuch	5
	1.1	Zielgruppe und Vorkenntnisse	5
	1.2	Schreibweisen	6
	1.3	Verwendete Symbole	7
2	System	voraussetzungen	8
3	ibaPDA-	-Request-TwinCAT	
	3.1	Allgemeine Informationen	10
	3.2	Request-Blöcke	11
4	Request	t-TwinCAT über EtherCAT	14
	4.1	Systemintegration mit Datenpfad EtherCAT	14
	4.2	Konfiguration und Projektierung der TwinCAT-Steuerung	14
	4.2.1	TwinCAT 2	15
	4.2.2	TwinCAT 3	19
	4.3	Konfiguration in ibaPDA	21
	4.3.1	Einrichten der Verbindung	21
	4.3.2	Modul TwinCAT-Request	23
	4.3.2.1	Allgemeine Einstellungen	23
	4.3.2.2	Konfiguration des Steuerungspfades	24
	4.3.2.3	Konfiguration des Datenpfades	
	4.3.3	Symbole auswählen	
	4.3.4	Diagnose	
5	Request	t-TwinCAT über UDP	
	5.1	Systemintegration mit Datenpfad UDP und UDP Realtime (RT)	
	5.2	Konfiguration und Projektierung der TwinCAT-Steuerung	
	5.2.1	TwinCAT 2	
	5.2.2	TwinCAT 3	34
	5.3	Konfiguration in ibaPDA	35
	5.3.1	Einrichten der Verbindung	35
	5.3.2	Modul TwinCAT-Request	
	5.3.2.1	Allgemeine Einstellungen	
	5.3.2.2	Konfiguration des Steuerungspfades	

8	Support und Kontakt41		
7	Technisc	he Daten	40
	6.3	Verbindungsdiagnose mittels PING	39
	6.2	Protokolldateien	38
	6.1	Überprüfen der Lizenz	38
6	Diagnose	2	38
	5.3.3	Symbole auswählen	37
	5.3.2.3	Datenpfad UDP und UDP RT	36

1 Zu diesem Handbuch

Diese Dokumentation beschreibt die Funktion und Anwendung der Software-Schnittstelle

ibaPDA-Request-TwinCAT.

Das Produkt *ibaPDA-Request-TwinCAT* ist eine Erweiterung von *ibaPDA* für den wahlfreien Zugriff auf Variablen bei der Aufzeichnung von Daten aus TwinCAT 2 und TwinCAT 3-Steuerungen. In dem vorliegenden Handbuch werden nur die Erweiterungen und Abweichungen dargestellt. Für alle anderen Funktionen und Bedienungsmöglichkeiten wird auf das Handbuch von *ibaPDA* verwiesen.

1.1 Zielgruppe und Vorkenntnisse

Diese Dokumentation wendet sich an ausgebildete Fachkräfte, die mit dem Umgang mit elektrischen und elektronischen Baugruppen sowie der Kommunikations- und Messtechnik vertraut sind. Als Fachkraft gilt, wer auf Grund seiner fachlichen Ausbildung, Kenntnisse und Erfahrungen sowie Kenntnis der einschlägigen Bestimmungen die ihm übertragenen Arbeiten beurteilen und mögliche Gefahren erkennen kann.

Im Besonderen wendet sich diese Dokumentation an Personen, die mit Projektierung, Test, Inbetriebnahme oder Instandhaltung von Speicherprogrammierbaren Steuerungen der unterstützten Fabrikate befasst sind. Für den Umgang mit *ibaPDA-Request-TwinCAT* sind folgende Vorkenntnisse erforderlich bzw. hilfreich:

- Grundkenntnisse ibaPDA
- Grundkenntnisse Netzwerktechnik
- Kenntnis von Projektierung und Betrieb des betreffenden Steuerungssystems

1.2 Schreibweisen

In dieser Dokumentation werden folgende Schreibweisen verwendet:

Aktion	Schreibweise
Menübefehle	Menü Funktionsplan
Aufruf von Menübefehlen	Schritt 1 – Schritt 2 – Schritt 3 – Schritt x
	Beispiel: Wählen Sie Menü Funktionsplan – Hinzufügen – Neu- er Funktionsblock
Tastaturtasten	<tastenname></tastenname>
	Beispiel: <alt>; <f1></f1></alt>
Tastaturtasten gleichzeitig drücken	<tastenname> + <tastenname></tastenname></tastenname>
	Beispiel: <alt> + <strg></strg></alt>
Grafische Tasten (Buttons)	<tastenname></tastenname>
	Beispiel: <ok>; <abbrechen></abbrechen></ok>
Dateinamen, Pfade	"Dateiname", "Pfad"
	Beispiel: "Test.doc"

1.3 Verwendete Symbole

Wenn in dieser Dokumentation Sicherheitshinweise oder andere Hinweise verwendet werden, dann bedeuten diese:

Gefahr!



Wenn Sie diesen Sicherheitshinweis nicht beachten, dann droht die unmittelbare Gefahr des Todes oder der schweren Körperverletzung!

Beachten Sie die angegebenen Maßnahmen.

Warnung!



Wenn Sie diesen Sicherheitshinweis nicht beachten, dann droht die mögliche Gefahr des Todes oder schwerer Körperverletzung!

Beachten Sie die angegebenen Maßnahmen.

Vorsicht!



Wenn Sie diesen Sicherheitshinweis nicht beachten, dann droht die mögliche Gefahr der Körperverletzung oder des Sachschadens!

Beachten Sie die angegebenen Maßnahmen.

Hinweis



Hinweis, wenn es etwas Besonderes zu beachten gibt, wie z. B. Ausnahmen von der Regel usw.

Tipp



Tipp oder Beispiel als hilfreicher Hinweis oder Griff in die Trickkiste, um sich die Arbeit ein wenig zu erleichtern.

Andere Dokumentation



Verweis auf ergänzende Dokumentation oder weiterführende Literatur.



2 Systemvoraussetzungen

- *ibaPDA* v7.3.8 oder höher
- Basis-Lizenz für *ibaPDA*
- Zusatzlizenz für ibaPDA-Request-TwinCAT
- Zusatzlizenzen, wenn UDP als Datenpfad genutzt wird:
 - ibaPDA-Interface-Generic-UDP
 - Beckhoff TwinCAT TCP/IP Server-Lizenz auf dem Laufzeitsystem:

TS6310 für TwinCAT 2, TF6310 oder TF6311 für TwinCAT 3

- Zusätzlich erforderlich, wenn EtherCAT als Datenpfad genutzt wird:
 - ibaBM-eCAT
 - LWL-Karte vom Typ ibaFOB-D oder USB-Adapter ibaFOB-io-USB im ibaPDA-Rechner
- Beckhoff-Steuerung TwinCAT 2 oder TwinCAT 3
- Die TwinCAT ADS Communication Library von Beckhoff muss auf dem *ibaPDA*-Rechner installiert sein. Wenn TwinCAT 2 oder 3 auf dem Rechner installiert ist, auf dem der *ibaPDA*-Dienst läuft, so ist die Library normalerweise verfügbar.

Wenn TwinCAT nicht auf dem *ibaPDA*-Rechner installiert ist, müssen Sie TwinCAT 3 ADS Runtime von der Beckhoff Website http://www.beckhoff.com herunterladen. Starten Sie das Installierungsprogramm und wählen Vollinstallation. TwinCAT 3 ADS Runtime unterstützt auch TwinCAT 2.

- Ethernet-Verbindung zur Steuerung
- Libraries mit iba Request-Blöcken
 - TwinCATRequestLibCommon.lib f
 ür gemeinsam verwendete Bausteine und die Verbindung über EtherCAT
 - TwinCATRequestLibUDP.lib f
 ür die Verbindung
 über UDP (Beckhoff TF6310)
 - TwinCATRequestLibUDPRT.lib f
 ür die Verbindung
 über UDP Realtime (Beckhoff TF6311)

Systemspezifikation

- Pro Steuerung werden maximal 64 Request-Blöcke unterstützt
- Pro Request-Block sind maximal 500 Signale (analog bzw. digital) bzw. maximal 2000 Byte möglich
- Pro *ibaBM-eCAT*-Gerät werden maximal 512 analoge und 512 digitale Signale unterstützt

Lizenzen

Bestell-Nr.	Produktbezeichnung	Beschreibung
31.001303	ibaPDA-Request-TwinCAT	Erweiterungslizenz für ein ibaPDA-System, um die Request-Funktionalität mit Beck- hoff TwinCAT-Steuerungen nutzen zu kön- nen
31.001075	ibaPDA-Interface-Generic-UDP	Erweiterungslizenz für ein ibaPDA-System um eine Generic-UDP-Schnittstelle Anzahl der Verbindungen: 64

Tab. 1: Verfügbare Lizenzen

Hardware

Bestell-Nr.	Produktbezeichnung	Beschreibung
13.127000	ibaBM-eCAT	Busmonitor für EtherCAT

Tab. 2: Hardware



3 ibaPDA-Request-TwinCAT

3.1 Allgemeine Informationen

Die Schnittstelle *ibaPDA-Request-TwinCAT* ist geeignet für die Messdatenerfassung mit freier Symbolauswahl aus Beckhoff-TwinCAT-Steuerungen über EtherCAT oder Ethernet (UDP/IP). Die Messdaten werden hierbei aktiv aus der Steuerung an *ibaPDA* gesendet. Hierzu ist die Einbindung von Request-Blöcken in die TwinCAT-Steuerung erforderlich. Diese Request-Blöcke dienen dazu, die aktuellen Werte der vom Benutzer innerhalb von *ibaPDA* ausgewählten Variablen zyklisch zur Aufzeichnung an *ibaPDA* zu senden.

In *ibaPDA* werden die zu messenden Variablen mit einem Browser ausgewählt. Dieser ermöglicht den Zugriff auf alle in der Steuerung verfügbaren Variablen. Die Werte der Variablen können über drei unterschiedliche Datenpfade an *ibaPDA* gesendet werden:

- EtherCAT-Verbindung via *ibaBM-eCAT*
- UDP-Verbindung via *ibaPDA-Interface-Generic-UDP*
- UDP Realtime-Verbindung via *ibaPDA-Interface-Generic-UDP*

ibaPDA-Request-TwinCAT unterstützt TwinCAT 2 und 3 auf Industrie-PCs und embedded PCs. Busklemmen-Controller der BX/BC-Serie werden nicht unterstützt.

In der TwinCAT-Steuerung muss eine ibaTwinCAT-Bibliothek zum Projekt hinzugefügt werden:

- TwinCATRequestLibCommon-Bibliothek gemeinsam verwendete Bausteine und die Unterstützung von EtherCAT als Datenpfad
- TwinCATRequestLibUDP-Bibliothek unterstützt UDP als Datenpfad. Für die Kommunikation über UDP ist die Einbindung der TwinCAT TCP/IP-Server-Bibliothek erforderlich. Diese Bibliothek benötigt eine Lizenz und muss separat installiert werden:
 - TS6310 für TwinCAT 2-Steuerungen
 - TF6310 für TwinCAT 3-Steuerungen
- TwinCATRequestLibUDPRT-Bibliothek unterstützt UDP-Realtime als Datenpfad. Für die Kommunikation über UDP Realtime ist die Einbindung der TwinCAT TCP/IP-Server-Bibliothek erforderlich. Diese Bibliothek benötigt eine Lizenz und muss separat installiert werden:
 - TF6311 für TwinCAT 3-Steuerungen

Die ibaTwinCATRequest-Bibliotheken enthalten folgende Funktionsbausteine:

- Managementbaustein IBA_TCREQ_MAN
- Signaldatenbausteine IBA_TCREQ_DATA_ECAT, IBA_TCREQ_DATA_UDP und IBA_TCREQ_DATA_UDPRT

Der Management-Baustein kann auch in einen (langsamen) Task mit niedriger Priorität eingefügt werden. Er kommuniziert über den Steuerungspfad mit *ibaPDA* (mittels ADS-Kommunikation) und überprüft die Variablenliste. Der Signaldatenbaustein wird einem schnelleren Task mit höherer Priorität zugeordnet. Er sammelt die Daten und sendet diese mit jedem Aufruf auf den Datenpfad zu *ibaPDA*. Der EtherCAT-Signaldatenbaustein wird empfohlen, wenn Sie sehr kurze Zykluszeiten messen wollen.

Sie finden die Bibliotheken als Archiv-Datei auf der DVD bzw. USB-Stick "iba Software & Manuals" unter

\04_Libraries_and_Examples\10_Libraries\04_TwinCAT\ibaTwinCATLib_Vx.y.z.zip

Die Bibliotheken liegen in unterschiedlichen Varianten vor:

- TwinCAT 2
 - ibaTwinCATRequest.lib (für EtherCAT)
 - ibaTwinCATRequestWithUDP.LIB (für UDP)
- TwinCAT 3
 - TwinCATRequestLibCommon.compiled-library (gemeinsam verwendete Bausteine und EtherCAT)
 - TwinCATRequestLibUDP.COMPILED-LIBRARY (für UDP)
 - TwinCATRequestLibUDPRT.COMPILED-LIBRARY (für UDP realtime)

3.2 Request-Blöcke

Mit den Request-Blöcken wird die Kommunikation zwischen der TwinCAT-Steuerung und *ibaPDA* initialisiert und gesteuert.

Ein Request-Block-Satz besteht immer aus einem Management-Baustein und einem Signaldatenbaustein. Für die Verbindung über EtherCAT und UDP bzw. UDP Realtime gibt es jeweils eigene Signaldatenbausteine. Die Bausteine sind Bestandteil der ibaTwinCAT-Bibliotheken.

Management-Baustein IBA_TCREQ_MAN

Name	Тур	In/Out	Beschreibung
Name	STRING(20)	IN	Name des Funktionsbausteins. Derselbe Name muss für den entsprechenden IBA_TCREQ_ DATA-Funktionsbaustein verwendet werden.
State	IBA_TCREQ_ STATE_MAN	OUT	Status des Funktionsblocks

Der Baustein IBA_TCREQ_MAN kann folgende Zustände annehmen (IBA_TCREQ_STATE_MAN):

Status	Beschreibung
TCREQ_MAN_INIT	Ausgangszustand, bevor sich der Baustein mit seinem Namen registriert hat
TCREQ_MAN_IDLE	Warten auf Nachrichten von ibaPDA
TCREQ_MAN_VALIDATING	Validierung der von ibaPDA empfangenen Variablen
TCREQ_MAN_RELEASING_ HANDLES	Handles auf Variablen freigeben

Signaldatenbaustein IBA_TCREQ_DATA_ECAT

Name	Тур	In/Out	Beschreibung
Name	STRING(20)	IN	Name des Funktionsbausteins. Derselbe Name muss für den entsprechenden IBA_TCREQ_ MAN-Funktionsbaustein verwendet werden.
DataBuffer	POINTER TO BYTE	IN	Zeiger auf den Datenpuffer, in den die Wer- te der angeforderten Variablen geschrieben werden sollen. Dieser Datenpuffer muss mit EtherCAT-Ausgangsvariablen verknüpft wer- den.
MaxDataSize	UINT	IN	Die Größe des Datenpuffers
State	IBA_TCREQ_ STATE_DATA	OUT	Status des Funktionsbausteins
ADSError	UDINT	OUT	Der letzte Fehlercode, der beim Lesen der Daten der angeforderten Variablen empfan- gen wurde.
Size	UINT	OUT	Die tatsächliche Größe der in den Datenpuffer geschriebenen Daten.

Signaldatenbausteine IBA_TCREQ_DATA_UDP und IBA_TCREQ_DATA_UDPRT

Name	Тур	In/Out	Beschreibung
Name	STRING(20)	IN	Name des Funktionsbausteins. Derselbe Name muss für den entsprechenden IBA_TCREQ_ MAN Funktionsbaustein verwendet werden.
DataBuffer	POINTER TO BYTE	IN	Zeiger auf den Datenpuffer, in den die Werte der angeforderten Variablen geschrieben wer- den.
MaxDataSize	UINT	IN	Die Größe des Datenpuffers.
Adapter	STRING(15)	IN	Die IP-Adresse des Netzwerkadapters, über den Daten an ibaPDA gesendet werden sollen. Wenn dieser leer ist, wird der Standardadap- ter verwendet.
State	IBA_TCREQ_ STATE_DATA	OUT	Status des Funktionsbausteins
ADSError	UDINT	OUT	Der letzte Fehlercode, der beim Lesen der Da- ten der angeforderten Variablen empfangen wurde.
Size	UINT	OUT	Die tatsächliche Größe der in den Datenpuffer geschriebenen Daten.
UsedAdapter	STRING(15)	OUT	Die IP-Adresse des Netzwerkadapters, über den die Daten an ibaPDA gesendet werden.
SendCounter	UINT	OUT	Zähler, der jedes Mal erhöht wird, wenn eine Nachricht an ibaPDA gesendet wird.

Die Signaldatenbausteine können folgende Zustände annehmen (IBA_TCREQ_STATE_DATA):

Status	Beschreibung
TCREQ_DATA_INIT	Ausgangszustand. Suche nach dem gleichnamigen Baustein IBA_TCREQ_MAN.
TCREQ_DATA_NO_PATH	Mit dem Management-Baustein verbunden, aber kein Daten- pfad verfügbar.
TCREQ_DATA_READY	Verbunden mit dem Management-Baustein und Datenpfad gefundenen. Die Variablenliste ist leer.
TCREQ_DATA_COPYING	Daten für die Variablenliste kopieren.
TCREQ_DATA_ONLINECHANGE	Eine Online-Änderung hat stattgefunden; warten, dass der Management-Baustein darauf reagiert.

4 Request-TwinCAT über EtherCAT

4.1 Systemintegration mit Datenpfad EtherCAT

Die Übertragung der Messdaten erfolgt über EtherCAT an das *ibaBM-eCAT*-Gerät. Sie benötigen folgende Verbindungen:

- Ethernet-Verbindung zwischen *ibaPDA* und der TwinCAT-SPS
- Lichtwellenleiterverbindung zwischen *ibaPDA/ibaFOB-io-D* und *ibaBM-eCAT*
- EtherCAT-Verbindung zwischen *ibaBM-eCAT* und TwinCAT-SPS



Abb. 1: Topologie Request via EtherCAT

Weitere Voraussetzung ist die ibaTwinCATRequest-Bibliothek in der TwinCAT-Steuerung.

4.2 Konfiguration und Projektierung der TwinCAT-Steuerung

Auf der TwinCAT-Seite sind grundsätzlich folgende Konfigurations- und Projektierungsschritte in TwinCAT vorzunehmen:

Projektierung Hardware

Einbinden des *ibaBM-eCAT*-Geräts in die Gerätekonfiguration. Eine Beschreibung hierzu finden Sie in den entsprechenden Kapiteln des *ibaBM-eCAT*-Handbuchs *Systemintegration* und *Konfiguration im EtherCAT-Master*.

Einziger Unterschied bei der Verwendung von Request-TwinCAT ist die Auswahl des Request-Gerätes (*ibaBM-eCAT for TwinCAT Vx Request*) und die daraus resultierende Signalgruppierung in der EtherCAT-Konfiguration.

Projektierung Software

Das Einbinden der Request-Blöcke in das TwinCAT-Programm wird in den nachfolgenden Kapiteln beschrieben.



4.2.1 TwinCAT 2

Öffnen Sie den Bibliotheksmanager in Ihrem Projekt und fügen Sie die Bibliothek *ibaTwinCATRequest.lib* aus dem Verzeichnis ...\Vx.y.z\TwinCAT_V2 hinzu. Fügen Sie nun eine Instanz des Management-Bausteins IBA_TCREQ_MAN und eine Instanz des Signaldatenbausteins IBA_TCREQ_ DATA_ECAT hinzu. Sie können die Instanzen zum gleichen Programm oder zu verschiedenen Programmen hinzufügen.

Legen Sie einen Puffer an, der mit EtherCAT-Ausgangsvariablen verknüpft wird. Die Syntax AT %Q* kennzeichnet den Datenpuffer als Ausgangsvariable. Die Größe des Puffers sollte zwischen 256 und 2560 Bytes betragen. Die Größe hängt davon ab, wie viele Daten Sie über dieses Request-Funktionsbausteinpaar messen möchten.

Es wird empfohlen 2 Bausteinpaare anzulegen, um die maximale Datenmenge auszunutzen.

Der Einfachheit halber werden in diesem Beispiel beide Bausteine in einer Task aufgerufen.

PROGRAM ibaRequest VAR DataBuffer AT %Q*: ARRAY[0..2559] OF BYTE; ibaReqMan_1 : IBA_TCREQ_MAN; ibaReqData_1 : IBA_TCREQ_DATA_ECAT; ibaReqMan_2 : IBA_TCREQ_MAN; ibaReqData_2 : IBA_TCREQ_DATA_ECAT; END_VAR

Sie können sie wie folgt aufrufen:

ibaReqMan_1(Name:= 'RequestData_1', State=>); ibaReqData_1(Name:= 'RequestData_1', DataBuffer:= ADR(DataBuffer[0]), MaxDataSize:= 1280, State=>, ADSError=>, Size=>); ibaReqMan_2(Name:= 'RequestData_2', State=>);

ibaReqData_2(
 Name:= 'RequestData_2',
 DataBuffer:= ADR(DataBuffer[1280]),
 MaxDataSize:= 1280,
 State=> ,
 ADSError=> ,
 Size=>);

Verknüpfen Sie nun die DataBuffer-Variable mit den EtherCAT-Variablen von *ibaBM-eCAT*. Öffnen Sie hierzu den System Manager und fügen Sie das Gerät *ibaBM-eCAT for TwinCAT V2 request* zu Ihrem EtherCAT-Netzwerk hinzu.

iba





ibaBM-eCAT verfügt über 10 Request-Slots. Jeder Request-Slot besteht aus 64 DWORD-Variablen, die 256 Bytes entsprechen. Die DWORD-Variablen können mit Arrays verknüpft werden. Um die Anzahl der Variablen zu reduzieren, werden DWORD-Variablen verwendet anstelle von BYTE-Variablen.



Abb. 3: 10 Request-Slots pro Gerät

Box 1 (ibaBM-eCAT for TwinCAT V2 request) A Variable Flag	s Online		
→ Data_0_0	Name:	Data_0_0		
← • Data_0_1	Typ:	DWORD		
	Gruppe:	RequestSlot 0	Größe	4.0
🗣 Data_0_4	Adresse	3098 (0xC1A)	User ID:	0
→ Data_0_0	Verknüpft m.			
• Data_0_8	Kommentar:			
•↓ Data_0_9				
→ Data_0_10				
→ Data_0_12	=			
→ Data_0_13				

Abb. 4: Datentyp der Variablen

Wenn Sie das *ibaBM-eCAT*-Gerät im Baum auswählen, wird auf der rechten Seite eine Tabelle mit allen Variablen angezeigt. Mit gedrückter Umschalttaste können Sie mehrere Variablen auswählen, die mit dem Datenpuffer verknüpft werden sollen.

Klicken Sie mit der rechten Maustaste und wählen Sie *Multi-Verknüpfung ändern…* im Kontextmenü. Der Multi-Verknüpfungsbefehl ist nur aktiv, wenn Sie Variablen aus dem gleichen Ether-CAT-Telegramm auswählen. Standardmäßig werden die ersten 5 Slots im ersten EtherCAT-Telegramm und die letzten 5 Slots in einem zweiten EtherCAT-Telegramm gesendet.



Abb. 5: Variablen verknüpfen

Der Dialog "Variablenverknüpfung" wird geöffnet.

Doppelklicken Sie auf das Datenpuffer-Array, um mit dem Anhängen ab dem ersten Byte zu beginnen, oder wählen Sie einige Elemente des Datenpuffers aus, um sie an andere Teile des Datenpuffers anzuhängen.



SPS - Konfiguration	_ Ζε	eige Variablen
a ∰ ibaBequestManual		_ I Inhenutzt
E Standard		Allo
□ → MAIN DataBuffer > OB 0.0 ABBAY [0, 2559] OF BYTE [2560.0]		
MAIN DataBuffer[11] > OB 0.0 BYTE [1.0]		Keine Disabled
MAIN.DataBuffer[1] > QB 1.0. BYTE [1.0]	l.	🖊 Keine anderen Geräte
AIN.DataBuffer[2] > QB 2.0. BYTE [1.0]		🛚 Keine vom selben Proz
→ MAIN.DataBuffer[3] > OB 3.0, BYTE [1.0]		Zeige Tooltips
	Ze	eige Variablen Typen
• MAIN.DataBuffer[6] > 0B 6.0, BYTE [1.0]	E E	Passender Tvp
		7 Paccondo Größe
— 🍕 MAIN.DataBuffer[9] 🔸 QB 9.0, BYTE [1.0]		Alle Typen
		Array Modis
→ 🗣 MAIN.DataBuffer[11] > OB 11.0, BYTE [1.0]	0	feate
MAIN.DataBuffer[12] > QB 12.0, BYTE [1.0]		-
•• MAIN.DataBuffer[13] > QB 13.0, BYTE [1.0]		Kontinuierlich
• MAIN.DataBuffer[14] > QB 14.0, BYTE [1.0]		Öffne Dialog
→ MAIN.DataBuffer[15] > QB 15.0, BYTE [1.0]		
MAIN.DataButter[16] > QB 16.0, BYTE [1.0]	Va	ariablen Name
→ ●↓ MAIN.DataButter[17] > QB 17.0, BY TE [1.0]	Ē	Übergeben
		liborohmon
→ MAIN DataBuffer[19] > OB 19.0, BY TE [1.0]		Opemenmen
MAIN.DataButter[20] > QB 20.0, BY 1E [1.0]		

Abb. 6: Variablen verknüpfen

Wenn Sie alle Bytes ausgewählt und verknüpft haben, erscheinen bei der Auswahl des folgenden Slots in der Auswahlliste die nächsten Bytes, hier ab Byte 256.

iablenverknüptung 256.0 Byte(s) (Ausgang)	Į
Regional SPS - Konfiguration	Zeige Variablen
由- ^操 : ibaRequestManual	Onbenutzt
🖕 🎒 Standard	Alle
😑 🔎 MAIN.DataBuffer 🔸 QB 0.0, ARRAY [02559] OF BYTE [2560.0]	Keine Disabled
•↓ MAIN.DataBuffer[256] > QB 256.0, BYTE [1.0]	Koine anderen Caräta
— 🗣 MAIN.DataBuffer[257] 🔸 QB 257.0, BYTE [1.0]	Reine anderen Gerale
•↓ MAIN.DataBuffer[258] > _ QB 258.0, BYTE [1.0]	Keine vom selben Proz.
→ MAIN.DataBuffer[259] > QB 259.0, BYTE [1.0]	Zeige Tooltips
	Zoigo Verieblan Typon
• MAIN.DataBuffer[261] > OB 261.0, BYTE [1.0]	Zeige vanabien Typen
••• MAIN.DataBuffer[262] > QB 262.0, BYTE [1.0]	Passender Typ
→●↓ MAIN.DataBuffer[263] > QB 263.0, BYTE [1.0]	🗸 Passende Größe
●I MAIN.DataButter[264] > QB 264.0, BYTE [1.0]	Alle Typen
■ MAIN.DataBuffer[265] > UB 265.0, BYTE [1.0]	Array Modis
	Offsets
MAIN DeteBuffey[260] > OB 260.0, BY TE [1.0]	Rentinuiselish
MAIN DataBuffer[283] > 0B 2830, BTTE [1.0]	Konunulenich
MAIN DataBuffer[271] > OB 271.0, BYTE [1.0]	Uttne Dialog
MAIN DataBuffer[272] → OB 272.0 BYTE [1.0]	Veriehlen Neme
■ MAIN DataBuffer[273] > OB 273.0 BYTE [1.0]	vanabien Name
→ MAIN DataBuffer[274] > OB 274.0 BYTE [1.0]	Ubergeben
→ MAIN DataBuffer[275] > QB 275.0, BYTE [1.0]	Übernehmen
MAIN DataBuffer[276] > QB 276.0. BYTE [1.0]	
◆ MAIN.DataBuffer[277] > 0B 277.0. BYTE [1:0]	- Abbruch OK

Abb. 7: Verknüpfung der folgenden Variablen

Wenn Sie auf eine andere Weise die Variablen verknüpfen, beachten Sie bitte nicht mehr als 1024 Bytes auf einmal anzuhängen. Anschließend aktivieren Sie die Konfiguration und laden Ihr Programm herunter.

4.2.2 TwinCAT 3

Fügen Sie die Bibliothek *TwinCATRequestLibCommon.compiled-library* aus dem Verzeichnis ...\Vx.y.z\TwinCAT_V3 zu Ihrem Projekt hinzu. Fügen Sie nun eine Instanz des Management-Bausteins IBA_TCREQ_MAN und eine Instanz des Signaldatenbausteins IBA_TCREQ_DATA_ECAT hinzu.

Legen Sie außerdem einen Puffer an, der mit EtherCAT-Ausgangsvariablen verknüpft wird. Die Syntax AT %Q* kennzeichnet den Datenpuffer als Ausgangsvariable. Die Größe des Puffers sollte zwischen 256 und 2560 Bytes betragen. Die Größe hängt davon ab, wie viele Daten Sie über dieses Request-Funktionsbausteinpaar messen möchten.

Es wird empfohlen 2 Bausteinpaare anzulegen, um die maximale Datenmenge auszunutzen.

reqManEcat : IBA_TCREQ_MAN; reqDataEcat : IBA_TCREQ_DATA_ECAT; DataBufferEcat AT %Q* : ARRAY[0..2559] OF BYTE;

Die Management- und Signaldatenbausteine können sich im gleichen Programm oder in getrennten Programmen befinden. Sie können sie wie folgt aufrufen:

```
regManEcat(Name := 'DemoRequestECAT');
regDataEcat(Name := 'DemoRequestECAT', DataBuffer := ADR(DataBufferEcat[0]), MaxDataSize := SIZEOF(DataBufferEcat));
```

Fügen Sie im I/O-Bereich ein *ibaBM-eCAT*-Gerät zu Ihrem EtherCAT-Netzwerk hinzu. Kopieren Sie zunächst die ESI-Datei des *ibaBM-eCAT*-Geräts in das Unterverzeichnis Config\Io Ihres TwinCAT-Installationsverzeichnisses.

Anschließend wählen Sie *ibaBM-eCAT for TwinCAT V3 request* als TwinCAT 3-Request-Gerät aus und fügen es hinzu. *ibaBM-eCAT* verfügt über 10 Request-Slots. Jeder Slot besteht aus einem Array mit 256 Bytes. Sie können einen oder mehrere Slots pro Signaldatenbaustein IBA_TCREQ_DATA_ECAT verwenden.

°o-∂ ⊬	Variable Flag	s Online		
<u>-</u> م	Name:	Data_0		
 Box 1 (ibaBM-eCAT for TwinCAT V3 request) RequestSlot 0 	Туре:	ARRAY [0255] OF BYTE	1	
🖌 📂 Data_0	Group:	RequestSlot 0	Size:	256.0
➡ Data_0[0]	Address:	2750 (0xABE)	User ID:	0
Data_0[1]		30		
Data_0[2]	Linked to			
Data_0[3]				
■ Data_0[4]	Comment			
Data_0[5]				

Abb. 8: Request-Slots im TwinCAT 3-Request-Gerät

Um den Datenpuffer mit den Request-Slots zu verknüpfen, wählen Sie das Gerät im Baum aus und wählen dann die Ausgangsvariablen in der rechten Tabelle aus. Klicken Sie mit der rechten Maustaste und wählen Sie *Change Multi Link…* im Kontextmenü. Der Multi-Link-Befehl ist nur aktiv, wenn Sie Variablen aus dem gleichen EtherCAT-Telegramm auswählen. Standardmäßig werden die ersten 5 Slots im ersten EtherCAT-Telegramm und die letzten 5 Slots im zweiten EtherCAT-Telegramm gesendet.



Control (Control) Part Part (Control) Part Part (Control) Part Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Control (Control) Part (Control) Part (Control) Part (Control) Status Contro) Part (Control) Part (Cont	1	Toolbox + 4 ×
Status Under Status Under Status Maxture Image: Ima	1	Toolbox - 4 X
Sector Subscription Control Subscription Sector Subscription Sector Subscription Sector Subscred Subscription Sector Subsc	1	
Control C		Search Toolbox
Image: Section 1 Image: Section 2 Image: Section 2		▲ General
Production Product State State State Product State St		
Image: Subset Image: Subset Image: Subset		There are no usable controls in this group. Drap an item onto this text to add it to the
Comments		toolbox.
International and the second se		
Control period Control		
 To Construction Source synthetic Source synthetic status Source status Source synthetic status Source status		
• Product • Produ		
Portel (BinAcCAT) Portel (BinAcCAT)		
Inspective I		
Security of the security		
• Expedia • Employing • Employi		
Inditate	-	
Fredbystrege F		
FindSpring F		
Start.Com Start.Com Social Start St	ARAIN DATABATAR	
Concise C	61 MAIN DMaEutre	
Copysis C	21 MAIN DataBuffe	
FreeChi	001 MAIN DataBul	
Image:	1241, MAIN.DataBuft	
India Code I	(80], MAIN.DataBuff	
Dockst Dockst	36] MAIN.DataBuft	
Benefit (a) Benefit (92], MAIN.DataBuft	
Beneric (Badder CAT for TurkeCAT (Strengent) Beneric from Watch Beneric from W	148] MAIN.DataBuff	
Projective of the second	O+1 MHOREDGEDUIT	
Conset Multi Line Conset Multi Line		
Congression data Cong	- # ×	
B Repetition 3 Decision 2 Decision 2 File L Column Project > @ Repetitive 3 Decision 2	. Q.	1 1
Propertifield Provide Some Terms As Provide Some Terms A	1.0	
b % ReguestSids 5 (1) 3 11.02/2017 11.5865 647 mg T twinCAT System (10000): Swing configuration of COM server Tcl:vent.oggar 1 b % RequestSids 6 (1) 4 11.02/2017 11.5865 914 mg (T vinicCAT System (10000): Shutting down COM Server Tolosforver 1	tt 🎧	
Requests to 0 reconcepter reconce		
B Requestion 8		
B RequestSide 9		
b WeState TcplpServer!		
InfoData 11/12/2017 11:58:06 803 ms 'TwinCAT System' (20000): Loading configuration of COM server		
Mappings	*	
Bi Demonroject instance - Device 1 (Ether, A1) 1		Properties Toolbox

Abb. 9: Variablen verknüpfen

Im folgenden Dialog wählen Sie den Datenpuffer oder Teile des Datenpuffers aus. Dieser wird dann mit den EtherCAT-Ausgangsvariablen verknüpft.

Search:		X	Show Variables
PLC			O Unused
DemoPr	oject		Osecianti unuseci
🖻 🕼 Den	noProject Instance		Cuchuda athas Daviasa
ė- s	MAIN.DiataBufferEicat -> - QB 561180.0, ARRAY [0. 2559] OF I	BY	Exclude other Devices
	MAIN.DataBufferEcat[0] > QB 561180.0, BYTE [1.0]		Exclude same Image
	序 MAIN.DataBufferEcat[1] > QB 561181.0, BYTE [1.0]		Show Tooltips
	🗩 MAIN.DataBufferEcat[2] > QB 561182.0, BYTE [1.0]		Sort by Address
	F MAIN.DataBufferEcat[3] > QB 561183.0, BYTE [1.0]		Show Variable Tunes
	MAIN.DataBufferEcat[4] > QB 561184.0, BYTE [1.0]		
	序 MAIN.DataBufferEcat[5] > QB 561185.0, BYTE [1.0]		Matching Type
	MAIN.DataBufferEcat[6] > QB 561186.0, BYTE [1.0]		Matching Size
	MAIN.DataBufferEcat[7] > QB 561187.0, BYTE [1.0]		📝 All Types
	MAIN.DataBufferEcat[8] > QB 561188.0, BYTE [1.0]		C Array Mode
	MAIN.DataBufferEcat[9] > QB 561189.0, BYTE [1.0]		Offeete
	MAIN.DataBufferEcat[10] > QB 561190.0, BYTE [1.0]		
	MAIN.DataBufferEcat[11] > QB 561191.0, BYTE [1.0]		Continuous
	MAIN.DataBufferEcat[12] > QB 561192.0, BYTE [1.0]		📰 Show Dialog
	MAIN.DataBufferEcat[13] > QB 561193.0, BYTE [1.0]		Variable Name / Comment
	MAIN.DataBufferEcat[14] > QB 561194.0, BYTE [1.0]		
	MAIN.DataButterEcat[15] > UB 561195.0, BYTE [1.0]		7 Hand over
	MAIN.DataBufferE.cat[16] > UB 561196.0, BYTE [1.0]		I ake over
	MAIN.DataburrerE.cat[17] > QB 561197.0, BY 1E [1.0]	-	

Abb. 10: Variablen anhängen

Aktivieren Sie die Konfiguration und starten Sie das TwinCAT-System neu, um die I/O-Änderungen zu übernehmen.

4.3 Konfiguration in ibaPDA

Die Konfiguration erfolgt im I/O-Manager von *ibaPDA*. Richten Sie zunächst die Verbindung von *ibaPDA* zur TwinCAT-Steuerung über *ibaBM-eCAT* ein.

Ist die Verbindung eingerichtet, fügen Sie entsprechend ein TwinCAT-Request-Modul hinzu, siehe Kapitel **7** Modul TwinCAT-Request, Seite 36.

Die Konfiguration der Signale und Auswahl im Symbolbrowser ist in Kapitel **7** Symbole auswählen, Seite 31 beschrieben.

4.3.1 Einrichten der Verbindung

Voraussetzung für die Verwendung von EtherCAT als Datenpfad ist der Busmonitor *ibaBM-eCAT* und die Installation einer *ibaFOB-D*-Karte im *ibaPDA*-Rechner. Nach erfolgreicher Installation der *ibaFOB-D*-Karte wird diese im Schnittstellenbaum angezeigt.

Andere Dokumentation



Weiterführende Informationen zur *ibaFOB-D*-Karte finden Sie im zugehörigen Gerätehandbuch.

Für die Nutzung der TwinCAT-Request-Funktion muss *ibaBM-eCAT* ein aktiver Teil des EtherCAT-Netzwerks sein. Deshalb muss die Option "aktiver Slave" in *ibaPDA* aktiviert und das Gerät im EtherCAT-Konfigurator integriert werden.

Hierfür wird die zugehörige ESI-Datei, eine XML-Datei, von der mitgelieferten DVD bzw. USB-Stick "iba Software & Manuals" in den EtherCAT-Konfigurator importiert. Anschließend werden die Signale konfiguriert und verknüpft und als ENI-Konfigurationsdatei exportiert. Die Konfigurationsdatei kann dann in *ibaPDA* geladen werden. Weitere Informationen siehe Kapitel **7** Konfiguration und Projektierung der TwinCAT-Steuerung, Seite 14.

ibaBM-eCAT konfigurieren

- 1. Starten Sie *ibaPDA* und öffnen Sie den I/O-Manager.
- Suchen Sie im I/O-Manager den entsprechenden Link der *ibaFOB-D*-Karte, an dem *ibaBM-eCAT* angeschlossen ist. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf den Link und wählen Sie "Autom. Erkennung".

Ist das Gerät richtig angeschlossen und eingeschaltet, wird das Modul "ibaBM-eCAT" unterhalb des Links der *ibaFOB-D*-Karte angezeigt. Die Slotnummer entspricht der Geräteadresse, die am Drehschalter S1 eingestellt ist.

- 3. Öffnen Sie im I/O-Manager das Register *Allgemein* des *ibaBM eCAT*-Gerätemoduls und wählen Sie im Feld "Aktiven Slave aktivieren" die Option "True" aus.
- 4. Fügen Sie zum *ibaBM-eCAT*-Gerätemodul ein TwinCAT-Request-Modul durch Klicken unter dem Gerätemodul hinzu (oder mehrere, falls Sie weitere Verbindungen zu weiteren SPSen benötigen).

Die nachfolgende Abbildung zeigt das Register *Allgemein* des *ibaBM-eCAT*-Gerätemoduls mit der erforderlichen Einstellung als "Aktiver Slave". Im Register *Allgemein* laden Sie auch die ENI-Kon-figurationsdatei des EtherCAT-Netzwerkes indem Sie auf den Link *Symbole konfigurieren* klicken.

Grundeinstellungen
Modultyp ibaBM-eCAT
Verriegelt False
Aktiviert True
Name ibaBM-eCAT
Name als Präfix verwender False
Zeitbasis 1 ms
Erweitert
Timeout 100 ms
Default-Werte aktivieren False
Aktiven Slave aktivieren True
Verbindung
IP-Adresse 172.29.0.101
Automatisch aktivieren/dea False
ktiven Slave aktivieren iniffer als aktiven Slave am EtherCAT-Netzwerk erscheinen issen

Abb. 11: Konfigurationsdatei laden im Register Allgemein

Die ENI-Konfigurationsdatei kann in TwinCAT 2 aus dem System Manager und in TwinCAT 3 aus dem I/O-Bereich exportiert werden.

Beispiel System Manager in TwinCAT 2:

tc2_ibaRequest_test.tsm - TwinCAT System Manager								- 0 <mark>- X</mark>
	👬 🗸 谢 👧 🌘 🕄	. × © & E		667 • . 🔊	er 🕈 🕈			
SYSTEM - Configuration	General Adapter Eth	erCAT Online CoF	Online					
PLC - Configuration Estproject estproject-Image	Netid: 192.1	168.123.56.2.1		Advanced :	Settings			
Standard_1ms		\rightarrow		Export Configu	uration File			
I/O Devices				Sync Unit As	ssignment			
Device 1 (EtherCAT)				Topolo	ogy			
	Frame Cmd A	lddr Len	WC	Svnc Unit	Cycle (ms)	Utilization (%)	Size / Duration (us)	Map Id
⊕- €L Outputs ⊕- ♦ InfoData □	0 LWR 0	k01000000 1280 k01000800 1280	1	<default> <default></default></default>	1.000 1.000	10.65	1308 / 106.56	1
		k0000 0x0130 2	1		1.000	10.76 21.42	1322 / 107.68	1
RequestSlot 8	*							•
 ♦ WcState ⊕ ♦ InfoData ⊕ ▲ Mappings ▲ Interprint Interprint (EtherCAT) 								
	Number Box	Name	Addres	s Type)	In Size Ou	it Size E-Bus (m	
	Box Box	1 (ibaBM-eCAT for	. 1001	ibaBM-eo	CAT for T	256	50.0	
Server (Port) Timestamp Message	<i>.</i>							
TwinCAT Sys 12/12/2017 10:37:15 893 ms TCP/IP Conne	ction: Socket to Peer Nam	ne: 192.168.123.59, Po	rt: 64224 is	connected, c	urrent socket	will be closed!		
TCPLC.PIcA 12/12/2017 9:58:35 80 ms PLC Online CH This CAT See 12/12/2017 0:47:39 367 ms Station COM	ange (1): 596 Symbols, 41	0 DataTypes						

Abb. 12: Export der ENI-Datei im TwinCAT System Manager

4.3.2 Modul TwinCAT-Request

4.3.2.1 Allgemeine Einstellungen

Die allgemeinen Einstellungen sind identisch für den Datenpfad über EtherCAT, UDP und UDP Realtime.

P	Vigemein	Verbindung	' V Analog J∐ Digital
1	Grundei	nstellungen	
	Modultyp		TwinCAT Request
	Verriegelt	t)	False
	Aktiviert		True
	Name		TwinCAT Request
	Modul Nr.		14
	Zeitbasis		10 ms
	Name als	Präfix verwender	r False
~	Modul S	truktur	
	Anzahl Ar	nalogsignale	32
	Anzahl Di	igitalsignale	32
la	me		
Na De	a me r Name de	s Moduls	

Abb. 13: Modul TwinCAT-Request, Register Allgemein

Grundeinstellungen

Modultyp (nur Anzeige)

Zeigt den Typ des aktuellen Moduls an.

Verriegelt

Ein Modul kann verriegelt werden, um ein versehentliches oder unautorisiertes Ändern der Moduleinstellungen zu verhindern.

Aktiviert

Deaktivierte Module werden von der Signalerfassung ausgeschlossen.

Name

Hier ist der Klartextname als Modulbezeichnung einzutragen.

Modul Nr.

Interne Referenznummer des Moduls. Diese Nummer bestimmt die Reihenfolge der Module im Signalbaum von *ibaPDA*-Client und *ibaAnalyzer*.



Zeitbasis

Alle Signale dieses Moduls werden mit dieser Zeitbasis erfasst.

Name als Präfix verwenden

Stellt den Modulnamen den Signalnamen voran.

Modul Struktur

Anzahl Analogsignale Festlegung der Anzahl der Analogsignale für dieses Modul (max. 500)

Anzahl Digitalsignale

Festlegung der Anzahl der Digitalsignale für dieses Modul (max. 500)

4.3.2.2 Konfiguration des Steuerungspfades

Voraussetzung

ibaPDA verwendet die TwinCAT-ADS-Kommunikationsbibliothek von Beckhoff für den Steuerungspfad. Diese Bibliothek ist nicht Bestandteil der *ibaPDA*-Installation. Wenn TwinCAT 2 oder 3 auf dem PC installiert ist, auf dem der *ibaPDA*-Dienst läuft, ist die Bibliothek verfügbar. Wenn TwinCAT nicht installiert ist, müssen Sie die TwinCAT 3 ADS-Laufzeit von der Beckhoff-Website (http://www.beckhoff.com) herunterladen (siehe Kapitel **7** Systemvoraussetzungen, Seite 8).

Konfiguration

Die Konfiguration des Steuerungspfades erfolgt im Register *Verbindung* und ist identisch für den Datenpfad über EtherCAT und UDP.



Abb. 14: Konfiguration Steuerungspfad

Im Bereich Steuerungspfad haben Sie folgende Einstellungs- und Konfigurationsmöglichkeiten:

AMS Net-ID

Die Adresse der Steuerung besteht aus der AMS Net-ID und einer Portnummer. Die AMS Net-ID ist die Adresse eines ADS-Routers und besteht aus 6 Bytes. Normalerweise sind die ersten 4 Bytes die IP-Adresse und die letzten 2 Bytes sind jeweils 1.



Port

Die Portnummer bestimmt das ADS-Gerät, das mit dem Router verbunden ist. Für die Twin-CAT-Laufzeiten gibt es vordefinierte Portnummern:

- 801, 811, 821, 831: für die 4 möglichen TwinCAT 2-Laufzeiten
- 851, 852, 853, 854: für die 4 möglichen TwinCAT 3-Laufzeiten

<Verbindungen bearbeiten>

Auf dem *ibaPDA*-Server-Rechner wird bei der Installation der TwinCAT-ADS-Bibliothek auch ein ADS-Router installiert. In der Routingtabelle dieses ADS-Routers muss ein Eintrag für die entfernte Steuerung gemacht werden. Außerdem muss in die Routingtabelle des ADS-Routers ein Eintrag für die AMS Net-ID des *ibaPDA*-Server-Rechners gemacht werden. Dies kann über das ADS-Router-Konfigurationstool erfolgen.

Starten Sie das Tool mit der Schaltfläche <Verbindungen bearbeiten>. Folgender Dialog erscheint:

Route	AmsNetId	Address	Туре	Comment
CX-220CE4	192.168.123.7.1.1	192.168.123.7	TCP_IP	
CX_16FBF7	192.168.123.8.1.1	192.168.123.8	TCP_IP	
C9000 BENEDEN	192.168.123.136.1.1	192.168.123.136	TCP_IP	
BULO	192.168.123.140.1.1	192.168.123.140	TCP_IP	

Abb. 15: Konfigurationstool starten

Mit <Hinzufügen> können Sie einen neuen Eintrag hinzufügen:

Enter Host Name / IP:				Refresh Statu	s Br	oadcast Searc	h
Hast Name	Connected	Address	AMS NetId	TwinCAT	OS Version	Commont	
	Connected	Address	AMB NELU			Comment	-Ľ
CX-220CE4	X	192.168.12	192.168.123.7	3.1.4018	Win CE (7.0)		
CX_IDFBF7	X	192.168.12	192.168.123.8	2.10.1342	Windows 7		
devpc-nic3		192.168.12	10.1.10.100.1.1	3.1.4018	Windows 7		-
devpc-ric4		102 169 12	192,100,123,3,	2 1 40 10	Windows 7		
devpc+lic4		192.100.12	192.100.123.3	2 1 4019	Windows 7		
ib-Ropolux PC		103.254.12	192,100,123,3	2 11 1526	Windows 7		L
ibaPDA		192 168 12	192.168.123.1	3 1 4018	Windows 7		
<			1.				•
	2		÷				
oute Name (Target):	devpc-ni	ic3	Rout	e Name (Remo	ote): DEVP	C-NIC4	
msNetId:	10.1.10.	100.1.1	Tarc	et Route	Rem	ote Route	
			0	Project	10	lone	
ransport Type:	TCP_IP	•	0	Static	0 9	Static	
ddress Info:	devpc-ni	ic3	0	Temporary	01	Temporary	
O Host Name	IP Address			(emporen)		ciliporta y	
	5						
onnection riffeout (s);	5	T					_

Abb. 16: Verbindung bearbeiten

Mit der Schaltfläche <Broadcast Search> können Sie im lokalen Netzwerk nach kompatiblen TwinCAT-Steuerungen suchen. Wählen Sie entweder eine gefundene Steuerung aus oder geben Sie den Route Name, die AmsNetld und die Adressinformationen manuell ein.

Neben der Broadcast Search besteht auch die Möglichkeit eine Verbindung direkt durch die Eingabe der IP-Adresse zu konfigurieren:

Enter Host Name / IP:	192.168	. 50. 203	Re	fresh <mark>Status</mark>	Broad	cast Search
Host Name	Connected	Address	AMS NetId	TwinCAT	OS Version	Comment
CX-220AA7		192, 168, 10, 100	5.34.10.167.1.1	3.1.4018	Win CE (7.0)	
<						
<oute (target):<="" name="" td=""><td>CX-220A</td><td>ιA7</td><td>Route N</td><td>lame (Remote):</td><td>IBA-FUE√</td><td>NOTEHEZ</td></oute>	CX-220A	ιA7	Route N	lame (Remote):	IBA-FUE√	NOTEHEZ
 oute Name (Target): msNetId: 	CX-220A 5.34.10.	NA7	Route N Target	lame (Remote): Route	IBA-FUE-	NOTE-IC/
<pre>coute Name (Target): msNetId: ransport Type:</pre>	CX-220A 5.34.10 TCP_IP	A7 .167.1.1	Route N Target O Pro	lame (Remote): Route ject	IBA-FUE Remote I O None	NotE42.* Route

Abb. 17: Verbindungseinstellung über IP-Adresse

Wählen Sie "Static" für die Zielroute (Target Route). Für die Remote Route wählen Sie "Static" bei der Verbindung zu einer TwinCAT-Steuerung, und "None" bei der Verbindung zu einem Bus-Controller. Mit einem Klick auf <Add Route> wird die Route in die Routingtabelle eingetragen. Der Router versucht, sich mit dem entfernten ADS-Router zu verbinden und benötigt even-



tuell einen Benutzernamen und ein Passwort. Wenn die Verbindung erfolgreich war, erscheint in der Spalte "Connected" ein "X".

Sie können das Konfigurationstool auch über das Kontextmenü auf dem TwinCAT-Taskleistensymbol öffnen. Wählen Sie *Router - Edit Routes*.



Abb. 18: Kontextmenü TwinCAT-Taskleistensymbol

Wenn TwinCAT 2 installiert ist, erscheint der folgende Dialog:

Local Computer	AMS Router
AMS Net Id:	192.168.122.108.1.1
Remote Compute	ers
CX_16FBF7	
Add	Remove Properties
Add	Remove Properties

Abb. 19: Dialog Systemeigenschaften

Mit <Add> können Sie eine neue Route hinzufügen:

Name:	Test	ОК
AMS Net Id:	192.168.123.8.1.1	Cancel
Address:	192.168.123.8	Browse
Transport:	TCP/IP V	Slow Connection

Abb. 20: Verbindung hinzufügen

Die Felder Name, AMS Net ID, Adresse müssen manuell ausgefüllt werden. Mit <OK> wird die Route in die Routingtabelle eingetragen.

Sie können das Konfigurationstool auch über das Kontextmenü auf dem TwinCAT-Taskleistensymbol öffnen. Wählen Sie *Properties*.



Abb. 21: Konfigurationstool öffnen

Wenn die Routing-Tabellen korrekt sind, können Sie mit *ibaPDA* die Verbindung zur SPS herstellen. Wählen Sie zum Testen der Verbindung das Register *Verbindung* des Request-Moduls.



🔢 iba I/O-Manager	Gruppen Technostring Aus	gānge 📳 🐘	– 🗆 X
Allgemein	TwinCAT Re	equest (15)	
Allgemein BaCapture BaCapture BaBM-eCAT Filter Link 0 Filter Link 2 Filter Link 2 Filter Link 3 Filter Link 3 Filter Link 3 Filter Link 4 Filt		Analog II Digital indung Analog II Digital 192.168.80.25.1.1 801 (TwinCAT 2 Runtime 1) 5 Main REQMAN wenn SPS zum Start der Messung nicht erreichbar ist a Symbolen deaktivieren 2560 Byte Device 1 (EtherCAT). Box 1 (ibaBM-eCAT for TwinCAT V2 r ation library v31.0.41 is installed 0 192.168.123.56.1.1.1801	Verbindungen bearbeiten Verbindung testen Protokolldatei öffnen V
<	PLC state: RUP PLC name: TCG Runtime version: 2.11 Loading symbols from PLC Successfully loaded 504. Found a TwinCAT reques F8 version: v1.0. Data path: Ethe Instance Name: C/55 Data bytes: 0/55 Data bytes: 0/55 Data bytes: Star	PICCtri (putid 2606) 2 symbols t management block in the addressbook: MAIN.REQMAN 0 (TwinCAT 2) rCAT Req 00 560 ing for messages from ibaPDA dby	Obernehmen Abbrechen

Abb. 22: Modul TwinCAT-Request, Register Verbindung

<Verbindung testen>

Verbindungstest und Ausgabe verfügbarer Diagnosedaten. Ist die Verbindung erfolgreich, lädt *ibaPDA* die Symbole aus der Steuerung.

Timeout

Timeout der Verbindung

Management FB

Wählen Sie hier im Normalfall den nächsten noch nicht genutzten Management-Funktionsbaustein aus dem Adressbuch. Wenn kein Management-Funktionsbaustein konfiguriert wurde, sucht *ibaPDA* nach der ersten Instanz des IBA_TCREQ_MAN-Funktionsbausteins in den Symbolen und verwendet diese. Wenn der Management-Funktionsbaustein ordnungsgemäß konfiguriert ist, liest *ibaPDA* seine Eigenschaften aus: Version, Name, Datenpfad, die Anzahl der unterstützten Variablen, die Anzahl der unterstützten Datenbytes und die Zustände der Management- und Datenfunktionsbausteine.

Wenn der Name des TwinCAT-Request-Moduls immer noch der Standardname ist, ändert *ibaPDA* den Namen automatisch in den Instanznamen des Management-Funktionsbausteins. Die maximale Datengröße im Datenpfad wird auch automatisch angepasst.

<Modul deaktivieren, wenn SPS zum Start der Messung nicht erreichbar ist>

Ist diese Option aktiviert, wird die Erfassung gestartet, auch wenn keine Verbindung zur SPS aufgebaut werden kann. Das Modul wird deaktiviert. Während der Messung versucht ibaPDA sich erneut mit der SPS zu verbinden. Gelingt dies, wird die Erfassung neu gestartet.

Ist diese Option nicht aktiviert, wird die Erfassung nicht gestartet, wenn keine Verbindung zur SPS möglich ist.



<Signale mit fehlenden Symbolen deaktivieren>

Wenn sich die Symbolkonfiguration geändert hat, kann das Modul ein Symbol enthalten, das nicht mehr verfügbar ist. Wenn *ibaPDA* dann versucht, die Daten für diese Variable zu lesen, wird ein Fehler von der SPS zurückgegeben. Wenn die Option "Signale mit fehlenden Symbolen deaktivieren" aktiviert ist, ignoriert *ibaPDA* dieses Signal und startet die Erfassung ohne dieses Signal. Wenn die Option nicht aktiviert ist, wird die Erfassung nicht gestartet.

4.3.2.3 Konfiguration des Datenpfades

Die Einstellungen für den Datenpfad nehmen Sie im Register Verbindung vor:



Abb. 23: Request-Slot auswählen

Maximale Datengröße

Hier können Sie die maximale Datengröße einstellen.

EtherCAT-Datenslot

Im Dropdown-Menü werden alle im Netzwerk vorhandenen *ibaBM-eCAT*-Geräte aufgelistet. Wählen Sie einen Request-Slot aus.

Wählen Sie die zu messenden Variablen aus. Siehe Kapitel **7** Symbole auswählen, Seite 31.

4.3.3 Symbole auswählen

Ist die Verbindung zur SPS erfolgreich aufgebaut, werden die Symbole geladen und können im Symbolbrowser ausgewählt werden.

Öffnen Sie den Symbolbrowser mit einem Klick auf den Link "Symbole auswählen" im Register *Allgemein* des TwinCAT-Request-Moduls.

TwinCAT Symbol-Browser		×
Symbol: MAIN.loopCounter		
Datentyp: DWORD		
Adresse: 0x4040:679892		
Kommentar: Counts every loop		
Symbole Suchen		
Constants Extra_GVL Global_Variables Global_Version GVL GVL MAIN CosAsInt cosAsInt counter enableFromWeb i ioopCounter ioopCounter ioopCounterFloat sinAsInt i anAsInt testBool testBool TwinCAT_SystemInfoVarList		
Nur zulässige Datentypen anzeigen	Symbole aktualisieren	Hinzufügen Schließen

Abb. 24: TwinCAT Symbol-Browser

Im Register *Symbole* können Sie einzelne oder mehrere Symbole im Baum markieren. Mit einem Klick auf <Hinzufügen> werden die Symbole in die entsprechende Signaltabelle (analog oder digital) eingefügt.

Wenn Sie ein einzelnes Symbol ausgewählt haben, wird das nächste Symbol ausgewählt, nachdem Sie auf <Hinzufügen> geklickt haben. Damit können Sie durch mehrmaliges Klicken auf <Hinzufügen> aufeinanderfolgende Symbole hinzufügen.

Mit einem Doppelklick auf das Symbol wird dieses ebenfalls in die Signaltabelle übernommen.

Mit <Symbole aktualisieren> werden die Symbole erneut aus der SPS geladen.

TwinCA	AT Symbol-Browser			×
Symbol:	TwinCAT_SystemInfoVarListAppInfo.0	DnlineChangeCnt		
Datentyp:	UDINT			
Adresse:	0x4040;1098368			
Kommentar:				
Symb 🖓	ole 🔍 Suchen			
	IncAT_systemInfoVarList _AppInfo			
Nur zulā:	ssige Datentypen anzeigen	Symbole aktualisieren	Hinzufügen	Schließen

Abb. 25: Signalsuche im TwinCAT Symbol-Browser

Im Register *Suchen* können Sie Symbole nach Namen suchen. Die Handhabung und Auswahl im Suchergebnisbaum ist identisch mit der Auswahl im Symbolbaum.

Hinweis



Textsignale (Datentyp String) werden nur von Request TwinCAT via UDP unterstützt.

4.3.4 Diagnose

Eine Auflistung aller mit dem TwinCAT-Request-Modul erfassten Symbole mit Aktualwert erhalten Sie in den Registern *Analog* und *Digital* des TwinCAT-Request-Moduls.



5 Request-TwinCAT über UDP

5.1 Systemintegration mit Datenpfad UDP und UDP Realtime (RT)

Die Übertragung der Messdaten erfolgt über UDP an *ibaPDA*. Voraussetzung in *ibaPDA* ist die Lizenz für die Kommunikationsschnittstelle *ibaPDA-Interface-Generic-UDP*.

Sie benötigen eine Ethernet-Verbindung über Standardnetzwerkkarten.



Abb. 26: Topologie Request via UDP

Weitere Voraussetzung ist die TwinCATRequestLibUDP- bzw. TwinCATRequestLibUDPRT-Bibliothek in der TwinCAT-Steuerung. Außerdem ist die Einbindung der TCP/IP-Server-Bibliothek von TwinCAT erforderlich. Die TCP/IP-Server-Bibliothek benötigt eine Lizenz und muss separat installiert werden:

- TS6310 (UDP) für TwinCAT 2-Steuerungen
- TF6310 (UDP) für TwinCAT 3-Steuerungen
- TF6311 (UDP Realtime) für TwinCAT 3-Steuerungen

5.2 Konfiguration und Projektierung der TwinCAT-Steuerung

5.2.1 TwinCAT 2

Fügen Sie die TwinCATRequestLibUDP-Bibliothek aus dem Verzeichnis ...\Vx.y.z\TwinCAT_V2 zu Ihrem Projekt hinzu. Außerdem muss TwinCAT TCP Server (TS6310) auf der TwinCAT-Steuerung installiert sein.

Erstellen Sie eine Instanz eines Management-Bausteins IBA_TCREQ_MAN und eines Signaldatenbausteins IBA_TCREQ_DATA_UDP. Außerdem müssen Sie einen Puffer anlegen, in den die Daten geschrieben werden. Die Größe des Puffers hängt davon ab, wie viele Daten Sie über dieses Request-Funktionsbausteinpaar messen möchten.

> ibaReqMan : IBA_TCREQ_MAN; ibaReqData : IBA_TCREQ_DATA_UDP; DataBuffer : ARRAY[0..255] OF BYTE;

Die Management- und Signaldatenbausteine können sich im gleichen Programm oder in getrennten Programmen befinden.

Sie können sie wie folgt aufrufen:

iba

```
ibaReqMan(
    Name:= 'DemoRequest',
    State=>
);
ibaReqData(
    Name:= 'DemoRequest',
    DataBuffer:= ADR(DataBuffer[0]),
    MaxDataSize:= SIZEOF(DataBuffer),
    Adapter:= '',
    State=> ,
    ADSError=> ,
    Size=> ,
    UsedAdapter=>);
```

Sie können den Eintrag bei "Adapter" leer lassen und den Ausgang "UsedAdapter" markieren, um zu überprüfen, ob die richtige IP-Adresse verwendet wird. Ist die IP-Adresse nicht korrekt, dann können Sie bei "Adapter" die richtige IP-Adresse einstellen.

5.2.2 TwinCAT 3

Fügen Sie entweder die TwinCATRequestLibUDP.COMPILED-Bibliothek oder die TwinCATRequestLibUDPRT.COMPILED aus dem Verzeichnis ...\Vx.y.z\ TwinCAT_V3 zu Ihrem Projekt hinzu. Außerdem muss TF6310 oder TF6311 auf der TwinCAT-Steuerung installiert sein.

Erstellen Sie eine Instanz eines Management-Bausteins IBA_TCREQ_MAN und eines Signaldatenbausteins IBA_TCREQ_DATA_UDP bzw. IBA_TCREQ_DATA_UDPRT. Legen Sie außerdem einen Puffer an, in den die Daten geschrieben werden. Die Größe des Puffers hängt davon ab, wie viele Daten Sie über dieses Request-Funktionsbausteinpaar messen möchten.

> ibaReqMan : IBA_TCREQ_MAN; ibaReqData : IBA_TCREQ_DATA_UDP; DataBuffer : ARRAY[0..255] OF BYTE;

Ersetzen Sie im Fall einer UDP Realtime Verwendung IBA_TCREQ_DATA_UDP durch IBA_TCREQ_DATA_UDPRT.

Die Management- und Signaldatenbausteine können sich im gleichen Programm oder in getrennten Programmen befinden.

Sie können sie wie folgt aufrufen:

reqManUdp(Name := 'DemoRequestUDP');
reqDataUdp(Name := 'DemoRequestUDP', DataBuffer := ADR(DataBufferUdp[0]), MaxDataSize := SIZEOF(DataBufferUdp), Adapter := '');

Sie können den Eintrag bei "Adapter" leer lassen und den Ausgang "UsedAdapter" markieren, um zu überprüfen, ob die richtige IP-Adresse verwendet wird. Ist die IP-Adresse nicht korrekt, dann können Sie bei "Adapter" die richtige IP-Adresse einstellen.

5.3 Konfiguration in ibaPDA

Die Konfiguration erfolgt im I/O-Manager von *ibaPDA*. Richten Sie zunächst die Verbindung von *ibaPDA* zur TwinCAT-Steuerung über Ethernet ein.

Ist die Verbindung eingerichtet, fügen Sie entsprechend ein TwinCAT-Request-Modul hinzu, siehe Kapitel **7** Modul TwinCAT-Request, Seite 36.

Die Konfiguration der Signale und Auswahl im Symbolbrowser ist in Kapitel **7** Symbole auswählen, Seite 31 beschrieben.

5.3.1 Einrichten der Verbindung

Voraussetzung für die Verwendung von UDP oder UDP Realtime als Datenpfad ist die Schnittstelle *ibaPDA-Interface-Generic-UDP*. Bei Vorliegen aller Systemvoraussetzungen wird im Schnittstellenbaum die Schnittstelle "Generic UDP" angezeigt. TwinCAT-Request ist ein Modul dieser Schnittstelle.

🔢 iba I/O-Manager											×
🗋 💕 🎽 🚽 🌖 🗸 Hardwar	re Gr	ruppen Techn	ostring Ausg	ange 🔤 🛍							
	G	eneric U	DP								
Generic UDP	UDP	Verbindungen	Speicher	ansicht							
OPC		P Port-Liste: 5	010-5017						Ports in Fire	wall zulassen	
	Tele	egramme mit ung	ültiger Länge:		0]			Statistik zu	rücksetzen	
Nicht abgebildet	Tele	egramme, die nic	ht abgebildet w	erden können:	0]					
		Adresse	Port	Telegramm- zähler	Paketgröße Aktuell	Falscher Nachrichtentyp	Multicast Anmeldefehler	Zeit Aktuell	Zeit Min	Zeit Max	
	0	?	?	?	?	?	?	?	?	?	^
	1	?	?	?	?	?	?	?	?	?	
	2	?	?	?	?	?	?	?	?	?	

Abb. 27: Schnittstelle "Generic UDP"

Die Schnittstelle selbst hat folgende Funktionen und Konfigurationsmöglichkeiten.

UDP Port Liste

Ports auf denen *ibaPDA* auf ankommende UDP-Telegramme wartet. Sie können die Portnummern als Bereich oder als Aufzählung oder beides kombiniert eingeben. Geben Sie einen Bereich mit einem Bindestrich ein und trennen Sie nicht aufeinander folgende Portnummern durch Kommata. Standard ist der Bereich 5010-5017. Die Portnummer muss in dem Controller (siehe *Konfigurieren des Controllers*, im Handbuch *ibaPDA-Interface-Generic-UDP*) identisch verwendet werden.

Port in Firewall zulassen

Bei der Installation von *ibaPDA* werden die Standard-Portnummern der verwendeten Protokolle automatisch in der Firewall eingetragen. Wird die Portnummer verändert oder wurde das Interface nachträglich freigeschaltet, ist es notwendig durch Klick auf diesen Button hier die Ports in der Firewall zuzulassen.

Zähler für fehlerhafte Telegramme

Verbindungstabelle

Hinweis

	~	٦Ì	
		-	

Weiterführende Informationen zur Schnittstelle *ibaPDA-Interface-Generic-UDP* finden Sie im zugehörigen Handbuch.

Fügen Sie ein TwinCAT-Request-Modul durch Klicken unter der Schnittstelle hinzu. Wählen Sie den Modultyp "TwinCAT Request" aus und klicken Sie auf <OK>.

5.3.2 Modul TwinCAT-Request

5.3.2.1 Allgemeine Einstellungen

Die vorzunehmenden allgemeinen Einstellungen sind identisch zu Kapitel **7** Allgemeine Einstellungen, Seite 23.

5.3.2.2 Konfiguration des Steuerungspfades

Die Konfiguration des Steuerungspfades ist identisch mit der Konfiguration in Kapitel **7** Konfiguration des Steuerungspfades, Seite 24.

5.3.2.3 Datenpfad UDP und UDP RT

Die Konfiguration des Datenpfades erfolgt im Register *Verbindung*. Sie haben folgende Einstellmöglichkeiten:

Datenpfad	
Maximale Datengröße:	1024 🗼 Byte
TwinCAT IP-Adresse:	192.168.80.24
ibaPDA IP-Adresse:	192.168.80.10 🗸
ibaPDA-Port:	5010 🚖

Abb. 28: Konfiguration des UDP-Datenpfades im Register Verbindung

Maximale Datengröße

Maximale Anzahl an Datenbytes, die von der SPS empfangen werden können. Der Wert wird automatisch eingetragen beim Testen der Verbindung.

TwinCAT IP-Adresse

IP-Adresse der SPS. *ibaPDA* muss die IP-Adresse kennen, um die von der SPS kommenden UDP-Daten korrekt zu identifizieren. Die IP-Adresse wird automatisch eingetragen beim Testen der Verbindung.

ibaPDA IP-Adresse

IP-Adresse des Rechners, auf dem der *ibaPDA*-Dienst läuft. Die SPS benötigt die IP-Adresse, um zu wissen, wohin sie die Daten senden soll. Wählen Sie aus dem Dropdown-Menü die IP-Adresse aus, auf die von der SPS aus zugegriffen werden kann.

ibaPDA Port

UDP-Portnummer, an die die SPS die Daten senden soll. Es muss ein Port innerhalb des Portbereichs sein, der in der Generic-UDP-Schnittstelle konfiguriert ist. Standardmäßig wird der erste Port ausgewählt. Wenn mehrere Request-Funktionsbausteine auf der gleichen SPS konfiguriert sind, müssen Sie jedem eine andere Portnummer zuweisen. Request-Funktionsbausteine auf verschiedenen SPSen können die gleiche Portnummer verwenden.

5.3.3 Symbole auswählen

Die Auswahl der Symbole erfolgt identisch zu Kapitel **7** Symbole auswählen, Seite 31.

Hinweis



Textsignale werden nur von Request TwinCAT via UDP unterstützt.

Hinweis



Zur weiteren Bearbeitung eines Textsignals (Datentyp STRING) bzw. dessen Unterteilung in weitere Textsignale verwenden Sie ein Texttrenner-Modul unter der Schnittstelle *Virtuell*.



6 Diagnose

6.1 Überprüfen der Lizenz

Falls die "TwinCAT-Request"-Module nicht im Signalbaum angezeigt werden, können Sie in I/O-Manager unter "Allgemein - Einstellungen - Lizenz-Info" überprüfen, ob Ihre Lizenz *ibaPDA-Request-TwinCAT* ordnungsgemäß erkannt wird.

Lizenz-Nr. :		•
Kunde:	Request TwinCAT	
Nutzungsdauer:	Manager West Without Street	
Dongle HW ID:	Mindow 7 Mindow 3 Server 2012	
Daten-Aufzeichnungen:	Western W	~

Abb. 29: Anzeige der Lizenz im I/O-Manager

6.2 Protokolldateien

Wenn Verbindungen zu Zielsystemen bzw. Clients hergestellt wurden, dann werden alle verbindungsspezifischen Aktionen in einer Textdatei protokolliert. Diese (aktuelle) Datei können Sie z. B. nach Hinweisen auf mögliche Verbindungsprobleme durchsuchen.

Die Protokolldatei kann über den Button <Protokolldatei öffnen> geöffnet werden. Der Button befindet sich im I/O-Manager:

- bei vielen Schnittstellen in der jeweiligen Schnittstellenübersicht
- bei integrierten Servern (z.B. OPC UA-Server) im Register Diagnose.

Im Dateisystem auf der Festplatte finden Sie die Protokolldateien im Programmpfad von *ibaPDA*-Server (...\Programme\iba\ibaPDA\Server\Log\). Die Dateinamen der Protokolldateien werden aus der Bezeichnung bzw. Abkürzung der Schnittstellenart gebildet.

Dateien mit Namen Schnittstelle.txt sind stets die aktuellen Protokolldateien. Dateien mit Namen Schnittstelle_yyyy_mm_dd_hh_mm_ss.txt sind archivierte Protokolldateien.

Beispiele:

- ethernetipLog.txt (Protokoll von EtherNet/IP-Verbindungen)
- AbEthLog.txt (Protokoll von Allen-Bradley-Ethernet-Verbindungen)
- OpcUAServerLog.txt (Protokoll von OPC UA-Server-Verbindungen)



6.3 Verbindungsdiagnose mittels PING

Ping ist ein System-Befehl, mit dem überprüft werden kann, ob ein bestimmter Kommunikationspartner in einem IP-Netzwerk erreichbar ist.

Öffnen Sie eine Windows Eingabeaufforderung.



Geben Sie den Befehl "ping" gefolgt von der IP-Adresse des Kommunikationspartners ein und drücken Sie <ENTER>.

Bei bestehender Verbindung erhalten Sie mehrere Antworten.



Abb. 30: PING mit Erfolg

Bei nicht bestehender Verbindung erhalten Sie Fehlermeldungen.



Abb. 31: PING ohne Erfolg

7 Technische Daten

Kurzbeschreibung					
Bezeichnung	ibaPDA-Request-TwinCAT				
Bestellnummer	31.001303				
Request-Schnittstelle					
	UDP und UDP RT	ibaBM-eCAT			
Request-Blöcke	64				
Datenmenge/Block	insgesamt 500 Signale (analog	g bzw. digital), max. 2000 Byte			
Einschränkung Hardware	-	max. 512 analoge und 512 digitale Signale			
Übertragungsgeschwindigkeit	schnell	zyklusgenau			
iba-Lizenzen					
ibaPDA Basislizenz*					
z.B. ibaPDA-V7-64 (30.770064)	\checkmark	\checkmark			
ibaPDA-Request-TwinCAT* (31.001303)	\checkmark	\checkmark			
ibaPDA-Interface-Generic- UDP* (31.001075)	\checkmark	-			
ibaBM-eCAT* (13.127000)	-	\checkmark			
TwinCAT Lizenzen					
ibaRequest-Blöcke	TwinCATRequestLibUDP	TuinCATDonucatlibCommon			
	TwinCATRequestLibUDPRT	TwincArRequestLibCommon			
TwinCAT TCP/IP Server*	TwinCAT 2: TS6310				
	TwinCAT 3: TF6310 oder TF6311	-			
TwinCAT-ADS-Kommunikation	✓	✓			

* kostenpflichtig

8 Support und Kontakt

Support

Fax: +49 911 97282-33

E-Mail: support@iba-ag.com

Hinweis



Wenn Sie Support benötigen, dann geben Sie bitte bei Softwareprodukten die Lizenznummer bzw. die CodeMeter-Containernummer (WIBU-Dongle) an. Bei Hardwareprodukten halten Sie bitte ggf. die Seriennummer des Geräts bereit.

Kontakt

Hausanschrift

iba AG Königswarterstraße 44 90762 Fürth Deutschland

Tel.: +49 911 97282-0

Fax: +49 911 97282-33

E-Mail: iba@iba-ag.com

Postanschrift

iba AG Postfach 1828 90708 Fürth

Warenanlieferung, Retouren

iba AG Gebhardtstraße 10 90762 Fürth

Regional und weltweit

Weitere Kontaktadressen unserer regionalen Niederlassungen oder Vertretungen finden Sie auf unserer Webseite

www.iba-ag.com.

