

# ICA-8DIO4M1-G20-IO

## Motorsteuermodul mit Standard-Prozessdaten

Handbuch



---

Es gelten die Allgemeinen Lieferbedingungen für Erzeugnisse und Leistungen der Elektroindustrie, herausgegeben vom Zentralverband Elektroindustrie (ZVEI) e. V. in ihrer neuesten Fassung sowie die Ergänzungsklausel: "Erweiterter Eigentumsvorbehalt".

**Weltweit**

Pepperl+Fuchs-Gruppe

Lilienthalstr. 200

68307 Mannheim

Deutschland

Telefon: +49 621 776 - 0

E-Mail: [info@de.pepperl-fuchs.com](mailto:info@de.pepperl-fuchs.com)

<https://www.pepperl-fuchs.com>

<b>1</b>	<b>Einleitung .....</b>	<b>5</b>
1.1	Inhalt des Dokuments .....	5
1.2	Zielgruppe, Personal .....	5
1.3	Verwendete Symbole.....	5
1.4	Allgemeine Sicherheitshinweise.....	6
1.5	Konformitätserklärung .....	7
<b>2</b>	<b>Produktbeschreibung .....</b>	<b>8</b>
2.1	Einsatz und Anwendung .....	8
2.2	Gehäuse.....	10
2.3	LED-Anzeigen.....	11
2.4	Schnittstellen und Anschlüsse .....	12
2.5	IO-Link Schnittstelleneigenschaften .....	13
2.6	Rückspeisung Bremsenergie .....	14
<b>3</b>	<b>Installation.....</b>	<b>15</b>
3.1	Lagerung und Transport.....	15
3.2	Auspacken.....	15
3.3	Montage .....	15
3.4	Anschließen des Hilfsstrom-Flachkabels.....	15
3.5	Anschluss Motoren und Sensoren .....	19
<b>4</b>	<b>IO-Link-Prozessdaten.....</b>	<b>20</b>
4.1	Prozessdatenstruktur Eingang.....	20
4.2	Prozessdatenstruktur Ausgang .....	21
<b>5</b>	<b>IO-Link Parameter.....</b>	<b>24</b>
5.1	Gerätespezifische Betriebs-/Konfigurationsparameter .....	24
5.2	Geräte-Parameter .....	30
5.3	Standard-Konfigurationsparameter .....	31
5.4	Spezifische Geräteinformation.....	31
5.5	Betriebsmonitor .....	32
5.6	Diagnose.....	33
5.7	Gerätespezifische Befehle.....	36

<b>6</b>	<b>Reparatur und Wartung</b> .....	<b>37</b>
<b>7</b>	<b>Anhang</b> .....	<b>38</b>
7.1	Ereignis-Codes.....	38
7.2	Error Codes .....	39
7.3	ASCII-Tabelle.....	40

# 1 Einleitung

## 1.1 Inhalt des Dokuments

Dieses Dokument beinhaltet Informationen, die Sie für den Einsatz Ihres Produkts in den zutreffenden Phasen des Produktlebenszyklus benötigen. Dazu können zählen:

- Produktidentifizierung
- Lieferung, Transport und Lagerung
- Montage und Installation
- Inbetriebnahme und Betrieb
- Instandhaltung und Reparatur
- Störungsbeseitigung
- Demontage
- Entsorgung



---

### Hinweis!

Entnehmen Sie die vollständigen Informationen zum Produkt der weiteren Dokumentation im Internet unter [www.pepperl-fuchs.com](http://www.pepperl-fuchs.com).

---

Die Dokumentation besteht aus folgenden Teilen:

- vorliegendes Dokument
- Datenblatt

Zusätzlich kann die Dokumentation aus folgenden Teilen bestehen, falls zutreffend:

- EU-Baumusterprüfbescheinigung
- EU-Konformitätserklärung
- Konformitätsbescheinigung
- Zertifikate
- Control Drawings
- Betriebsanleitung
- weitere Dokumente

## 1.2 Zielgruppe, Personal

Die Verantwortung hinsichtlich Planung, Montage, Inbetriebnahme, Betrieb, Instandhaltung und Demontage liegt beim Anlagenbetreiber.

Nur Fachpersonal darf die Montage, Inbetriebnahme, Betrieb, Instandhaltung und Demontage des Produkts durchführen. Das Fachpersonal muss die Betriebsanleitung und die weitere Dokumentation gelesen und verstanden haben.

Machen Sie sich vor Verwendung mit dem Gerät vertraut. Lesen Sie das Dokument sorgfältig.

## 1.3 Verwendete Symbole

Dieses Dokument enthält Symbole zur Kennzeichnung von Warnhinweisen und von informativen Hinweisen.

## Warnhinweise

Sie finden Warnhinweise immer dann, wenn von Ihren Handlungen Gefahren ausgehen können. Beachten Sie unbedingt diese Warnhinweise zu Ihrer persönlichen Sicherheit sowie zur Vermeidung von Sachschäden.

Je nach Risikostufe werden die Warnhinweise in absteigender Reihenfolge wie folgt dargestellt:



### Gefahr!

Dieses Symbol warnt Sie vor einer unmittelbar drohenden Gefahr.

Falls Sie diesen Warnhinweis nicht beachten, drohen Personenschäden bis hin zum Tod.



### Warnung!

Dieses Symbol warnt Sie vor einer möglichen Störung oder Gefahr.

Falls Sie diesen Warnhinweis nicht beachten, können Personenschäden oder schwerste Sachschäden drohen.



### Vorsicht!

Dieses Symbol warnt Sie vor einer möglichen Störung.

Falls Sie diesen Warnhinweis nicht beachten, können das Produkt oder daran angeschlossene Systeme und Anlagen gestört werden oder vollständig ausfallen.

## Informative Hinweise



### Hinweis!

Dieses Symbol macht auf eine wichtige Information aufmerksam.



## Handlungsanweisung

Dieses Symbol markiert eine Handlungsanweisung. Sie werden zu einer Handlung oder Handlungsfolge aufgefordert.

## 1.4

## Allgemeine Sicherheitshinweise

Die Verantwortung hinsichtlich Planung, Montage, Inbetriebnahme, Betrieb, Instandhaltung und Demontage liegt beim Anlagenbetreiber.

Installation und Inbetriebnahme aller Geräte dürfen nur von Fachpersonal durchgeführt werden.

Es ist gefährlich für den Benutzer, Änderungen und/oder Reparaturen vorzunehmen. Zudem erlischt dadurch die Garantie und der Hersteller wird von jeglicher Haftung ausgeschlossen. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn schwerwiegende Fehler vorliegen. Sichern Sie das Gerät gegen unbeabsichtigten Betrieb. Um das Gerät reparieren zu lassen, senden Sie es an Ihren Pepperl+Fuchs Vertreter vor Ort oder an Ihr Vertriebszentrum.



### Hinweis!

#### Entsorgung

Elektronikschrott ist gefährlich. Beachten Sie bei der Entsorgung die einschlägigen Gesetze im jeweiligen Land sowie die örtlichen Vorschriften.

## 1.5 Konformitätserklärung

Dieses Produkt wurde unter Beachtung geltender europäischer Normen und Richtlinien entwickelt und gefertigt.



---

### Hinweis!

Eine Konformitätserklärung kann separat angefordert werden.

---

Der Hersteller des Produktes, die Pepperl+Fuchs Group in D-68307 Mannheim, besitzt ein zertifiziertes Qualitätssicherungssystem gemäß ISO 9001.



## 2 Produktbeschreibung

### 2.1 Einsatz und Anwendung

#### Allgemein

Das Rollenmotorsteuermodul ICA-8DIO4M1-G20-IO\* ist ein IO-Link-Anschlussmodul zur Steuerung von bis zu vier 24 V DC-Rollenmotoren. Das Modul ermöglicht u. a. die prozessgenaue Steuerung der angeschlossenen Rollenmotoren:

- Drehrichtung
- Geschwindigkeit
- Start- und Stopprampen

Das Modul eignet sich optimal zur Realisierung komplexer Förderaufgaben. Das Modul ist für Interroll EC310-Rollenmotoren optimiert, kann aber auch für kompatible Gleichstrommotoren verwendet werden, z.B. Rulmeca BL3.

#### Digitale Ein- und Ausgänge

Um die Rollenmotorrollen basierend auf Zuständen in der Feldumgebung (z.B. Schaltsignal einer Lichtschranke) optimal ansteuern zu können, verfügt das Modul zusätzlich über 8 frei konfigurierbare digitale Ein-/Ausgänge (PNP). Die Eingangscharakteristik der Eingänge entspricht dem Typ 3 gem. EN 61131-2. Die Ausgänge sind kurzschluss- und überlastfest.

Die Modulversorgung und die Versorgung der digitalen Ein-/Ausgänge erfolgt aus IO-Link. Die Sensorstromversorgung kann jeweils mit 200 mA belastet werden.

Zum Anschluss siehe Kapitel 3.5.

#### Zähler

Das Modul verfügt über einen Zählereingang zum Anschluss eines Inkrementaldrehgebers. Sie können einen ein- oder zweispurigen Drehgeber mit einer Zählfrequenz von maximal 10 kHz anschließen.

- Ein einspuriger Drehgeber wird an IO1 angeschlossen.
- Ein zweispuriger Drehgeber wird an IO1 und IO2 angeschlossen und berücksichtigt die Drehrichtung.

#### Hinweis!

Eine Invertierung der Eingangskanäle wirkt sich auf den Zähler aus. Wenn bei einem zweispurigen Drehgeber die Zählrichtung umgekehrt werden soll, muss einer der beiden Eingänge invertiert werden.

Die Zählfunktion hat keine Auswirkung auf die Verarbeitung der Eingänge an IO1 und IO2. Die Eingangsfiler werden für die Zählfunktion nicht berücksichtigt.

#### Rollenmotoren

Die Rollenmotoren werden über eine externe Hilfsspannung mit Strom versorgt. Die Hilfsspannung wird über ein Flachkabel an das Rollenmotorsteuermodul angelegt.

- Die zulässige Hilfsspannung beträgt 18 V bis 30 V.
- Die maximale Dauerstromlast für jeden Rollenmotor ist 2,5 A.
- Für jeden Rollenmotor ist kurzzeitig (< 2 s) eine maximale Stromlast von 5 A zulässig.

Wenn ein Rollenmotor an einem Motorausgang angeschlossen wird, muss der Ausgang entsprechend konfiguriert werden. Über die Prozessdaten werden folgende Zustände übertragen:

- Rollenmotorfehler
- Sicherung



- Ein- und Ausschalten
- Drehrichtung
- Geschwindigkeit Unterscheidung der Funktion per IODD1<sup>1</sup>
- Start-/Stopprampen<sup>1</sup>



### Tipp

Ist ein Motorausgang nicht für einen Rollenmotor konfiguriert, kann Pin 2 des entsprechenden Ausgangs als digitaler Leistungsausgang genutzt werden, der aus der Hilfsspannung PWR versorgt wird. Zur Ansteuerung des Leistungsausgangs steht ein separates Bit in den Prozessdaten zur Verfügung.

Der Ausgang an Pin 2 ist überlast- und kurzschlussfest. Die Rollenmotorversorgung ist mit einer Schmelzsicherung abgesichert.

Die Geschwindigkeit wird in Prozent angegeben. Die Ausgangsspannung zur Steuerung der Rollenmotorgeschwindigkeit wird zwischen den konfigurierbaren Grenzen ausgegeben. Die untere Grenze entspricht 0% der maximalen Geschwindigkeit, die obere Grenze entspricht 100% der maximalen Geschwindigkeit.

Zum Anschluss siehe Kapitel 3.5.

### Bremsfunktion

Über die Prozessdaten können Sie für jeden Rollenmotor eine Bremse aktivieren. Eine aktivierte Bremse bewirkt, dass der analoge Geschwindigkeitsausgang nach dem Erreichen der unteren Grenze auf 0 V abgesenkt wird. Bei einigen Rollenmotoren ist dies zur Aktivierung der Bremsfunktion zwingend erforderlich. Bei Rollenmotoren des Typs Interroll EC310 hat diese Einstellung keine Auswirkung, da diese Rollenmotoren immer bremsen.

### Start-/Stopprampen

Die einstellbaren Rampendauern definieren die Zeit von Stopp (0%) bis max. Geschwindigkeit (100%) bzw. von max. Geschwindigkeit bis Stopp. Bei geringerer Endgeschwindigkeit ist die Rampendauer entsprechend kürzer.

### Allgemeines zu IO-Link



IO-Link ist eine standardisierte Punkt-zu-Punkt IO-Technologie (IEC 61131-9) zwischen einem IO-Link-Master, welcher die Kommunikation steuert, und einem IO-Link-Device, welches Prozesswerte auf der untersten Sensor-/Aktorebene erfasst bzw. ausführt. IO-Link ermöglicht dabei neben der Übertragung von Prozessdaten auch den Zugriff auf detaillierte Identifikations-, Diagnose- und Parameterdaten des jeweiligen IO-Link-Device.

IO-Link verwendet ungeschirmte 3- bzw. 5-Draht Kabel mit einer maximalen Länge von 20 Metern zwischen IO-Link-Master und IO-Link-Device und ermöglicht Übertragungsraten von 4,8 kbit/s (COM1), 38,4 kbit/s (COM2) oder 230,4 kbit/s (COM3). Die IO-Link-Schnittstelle ist dabei Rückwärtskompatibel zu den in der IEC 61131-2 spezifizierten 24 V I/O-Signalen.

1. Abhängig von der ausgewählten Prozessdatenstruktur, siehe "Unterscheidung der Funktion per IODD" auf Seite 10

## Unterscheidung der Funktion per IODD

Das Modul verfügt über 2 verschiedene Prozessdatenstrukturen Standard (STD) und Extended (EXT), welche über die Einstellung der IO-Link-Device ID ausgewählt werden. Während das Standard-Prozessdatenabbild 8 Byte Eingangsdaten und 6 Byte Ausgangsdaten belegt, verwendet das Extended-Prozessdatenabbild 8 Byte Eingangsdaten und 18 Byte Ausgangsdaten. Hierbei ermöglicht das Extended-Prozessdatenabbild zusätzlich zu den Funktionen des Standard-Prozessdatenabbild eine Steuerung der Start-/Stopprampen und eine stufenlose Einstellung der Rollenmotorgeschwindigkeit in Echtzeit über die Prozessdaten.



### Tip

Für jede Version können Sie auf unserer Webseite [www.pepperl-fuchs.com](http://www.pepperl-fuchs.com) das entsprechende Handbuch herunterladen.

Für detaillierte Informationen zu der Struktur und Belegung des Prozessdatenabbilds, siehe Kapitel 4.

## 2.2

### Gehäuse

Das Gehäuse besteht vollständig aus Kunststoff, mit Ausnahme der Scharnierstifte für die Scharnierkabelführung.

Das Gehäuse besteht aus den folgenden Hauptkomponenten:

- ein Montagesockel mit integrierter Elektronik
- ein klappbarer Führungskäfig als Kabelführung für das AS-Interface-Flachkabel

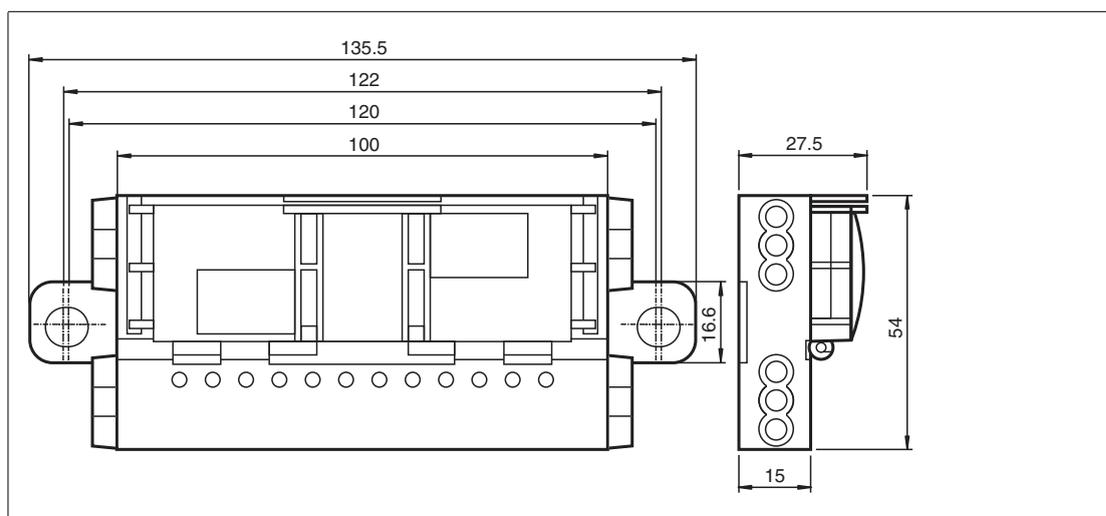


Abbildung 2.1 Gehäuseabmessungen

## 2.3

## LED-Anzeigen

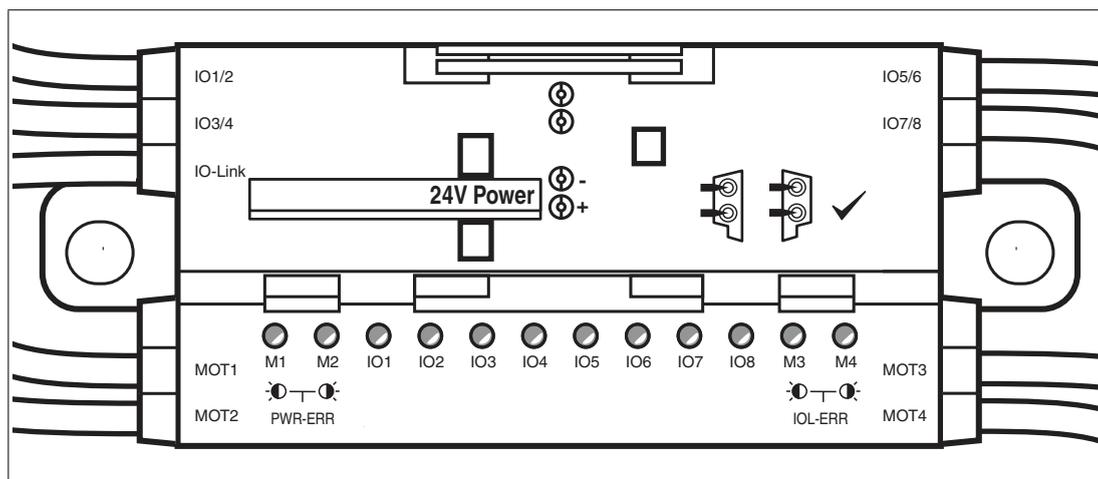


Abbildung 2.2 LED-Anzeigen

**Hinweis!**

Die LEDs an den Ein- und Ausgängen zeigen den physikalischen Zustand des jeweiligen Kanals an. Den inventierbaren logischen Zustand eines Kanals finden Sie in den Prozessdaten.

**LEDs IO1 - IO8**

Status	Funktion
aus	Ein-/Ausgang nicht aktiv
gelb leuchtend	Ein-/Ausgang aktiv
alle LEDs rot blinkend <sup>1</sup> gelb unverändert	Keine Kommunikation mit IO-Link-Master Zustand des Ein-/Ausgangs
rot leuchtend	Überlast oder Kurzschluss des Ausgangs oder der Versorgung
rotes Lauflicht	Keine gültige Firmware oder Firmware-Update aktiv

1. lang aus, kurz an

**LEDs M1 - M4**

Status	Funktion
aus	Motor dreht nicht / Ausgang ist nicht aktiv
gelb	Motor dreht / Ausgang aktiv (high)
rot	Überlast oder Kurzschluss am Ausgang (auch im Motorbetrieb)
rot blinkend	Motorstörung (nur im Motorbetrieb)
rot/gelb blinkend	Sicherung Motorversorgung defekt (nur im Motorbetrieb)
MOT3 & MOT4 alternierend rot blinkend	Motor Controller läuft, aber keine Kommunikation mit IO-Link Controller <ul style="list-style-type: none"> <li>IO-Link-Versorgung <b>nicht</b> vorhanden oder Firmware-Update aktiv</li> <li>PWR-Versorgung vorhanden</li> </ul>

Status	Funktion
MOT1 & MOT2 alternierend gelb blinkend	IO-Link Controller läuft, keine Kommunikation mit Motor Controller <ul style="list-style-type: none"> <li>IO-Link-Versorgung vorhanden</li> <li>PWR-Versorgung <b>nicht</b> vorhanden</li> </ul>
MOT3 & MOT4 rot blinkend	Keine gültige Firmware im Motorcontroller Fehlerhaftes Firmware-Update

**Hinweis!**

Die LEDs MOT1, MOT2 und IO1 bis IO8 werden aus IO-Link versorgt, die LEDs MOT3 und MOT4 werden aus PWR versorgt.

**Hinweis!**

Wenn alle LEDs im Zustand "aus" sind, wird über alle gelben Motor-LEDs ein Heartbeat (1,9s aus / 0,1s an) ausgegeben, um die generelle Betriebsbereitschaft des Moduls zu signalisieren. Beim Eintritt in den Heartbeat wird immer mit einer vollständigen Phase "aus" begonnen.

**Blinkmuster zur Geräte-Identifizierung**

Im Feld kann ein Gerät über ein Blinkmuster identifiziert werden. Das Blinkmuster wird über Parameter Index (127) aktiviert. Alle Leds blinken nach folgendem Muster:

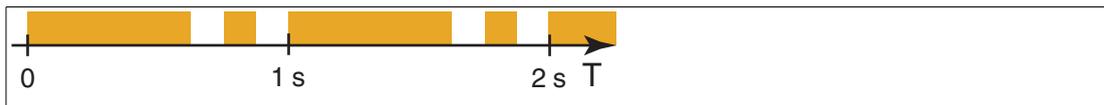


Abbildung 2.3 Blinkmuster zur Geräte-Identifizierung

**2.4 Schnittstellen und Anschlüsse****Flachkabel-Spezifikation**

Das Motorsteuermodul ist kompatibel zum AS-Interface-Standardkabel gemäß IEC 62026-2.

Folgende AS-Interface-Kabeltypen sind mit der Zulassung "UL Recognized" verfügbar:

**AS-Interface-Kabeltypen mit UL-Zulassung**

Pepperl+Fuchs-Bezeichnung	Farbe	Material Mantel/ Adernisolation	Querschnitt	UL "Cable Style"	Zulassung
VAZ-FK-R-BK	Schwarz	TPE/TPE	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>	2103	CE  c 
VAZ-FK-PUR-BK	Schwarz	PUR(TMPU)/TPM	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>	20549	CE  c 
VAZ-FK-PUR-BK-2,5MM	Schwarz	PUR	2 x 2,5 mm <sup>2</sup>	20549 10493	CE  c 

**Warnung!**

Maximal zulässige Betriebstemperatur des Kabels beachten!

Die maximal zulässige Betriebstemperatur des AS-Interface-Flachkabels, das am Modul angeschlossen wird, muss mindestens 80° C betragen.

## Anschlüsse Ein-/Ausgänge

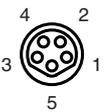
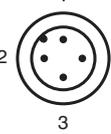
Die Sensoren und Motoren werden über Kabel mit M8-Rundsteckern am Motorsteuermodul angeschlossen:

- Sensoren: Buchse, vierpolig
- Motoren: Buchse, fünfpolig

## Motorversorgung aus Hilfsspannung

Die Spannungsversorgung der Motoren erfolgt direkt aus der externen Hilfsspannung PWR und ist nicht schaltbar. Die Spannung liegt immer an den Kontakten 1 und 3 der 5-poligen M8 Steckverbinder an.

## Steckerbelegung

Anschluss für	Steckverbinder	Steckertyp/Steckerbelegung
Ein-/Ausgänge		<p><b>Eingang:</b> LF004-GS1-A gemäß IEC/EN 61076-2-104 M8, 4-polig, Buchse, Überwurfmutter, A-kodiert</p> <p><b>Passender Gegenstecker:</b> LM004-Gx1-A oder ähnlich</p> <p>1: V+ Sensorversorgung 2: IO2, IO4, IO6, IO8 3: V- Sensorversorgung 4: IO1, IO3, IO5, IO7</p>
Motor		<p><b>Motor:</b> NF005-SS1-B gemäß IEC/EN 61076-2-104 M8, 5-polig, Buchse, Rastverriegelung, B-kodiert</p> <p><b>Passender Gegenstecker:</b> NM005-Sx1-B oder ähnlich</p> <p>1: MOT+ Motorversorgung 2: DIR/OUT Drehrichtung 3: MOT- (=PWR-) Motorversorgung 4: ERROR Motorstörung 5: SPEED Geschwindigkeitssignal</p>
IO-Link		<p><b>IO-Link:</b> Style LM gem. EN 61076-2-101 M12, 4-polig, Stecker, Schraubverriegelung, A-kodiert</p> <p><b>Passender Gegenstecker:</b> Style LF oder ähnlich</p> <p>1: L+ 2: n.c. 3: L- 4: Q/C</p>

## 2.5

## IO-Link Schnittstelleneigenschaften

IO-Link Protokoll:	V1.1
COM Mode:	COM 3
MIN Cycle Time:	1 ms
Prozessdatenlänge:	8 Byte Eingangsdaten / 6 Byte Ausgangsdaten
SIO-Modus:	nicht unterstützt
Port-Typ:	Typ A
Device ID:	0x0F0402
Vendor ID:	0x01

## 2.6 Rückspeisung Bremsenergie

Das Modul kann eine vom Rollenmotor erzeugte elektrische Energie durchleiten. Beachten Sie dabei die folgenden Maximalwerte.

maximaler Strom	4 A pro Motor
maximale generierte Spannung	35 VDC

## 3 Installation

### 3.1 Lagerung und Transport

Bewahren Sie die Originalverpackung auf. Lagern oder transportieren Sie das Gerät immer in der Originalverpackung.

Lagern Sie das Gerät immer in trockener und sauberer Umgebung. Beachten Sie die zulässigen Umgebungsbedingungen, siehe Datenblatt.

### 3.2 Auspacken

Prüfen Sie das Produkt beim Auspacken auf Beschädigungen. Benachrichtigen Sie im Falle eines Sachschadens Post bzw. Spediteur und verständigen Sie den Lieferanten.

Bewahren Sie die Originalverpackung für den Fall auf, dass das Gerät zu einem späteren Zeitpunkt eingelagert oder verschickt werden muss.

Bei Fragen wenden Sie sich bitte an Pepperl+Fuchs.

### 3.3 Montage

Montieren Sie das Gerät mit beiden Laschen (1) auf einem festen zusammenhängenden Untergrund.

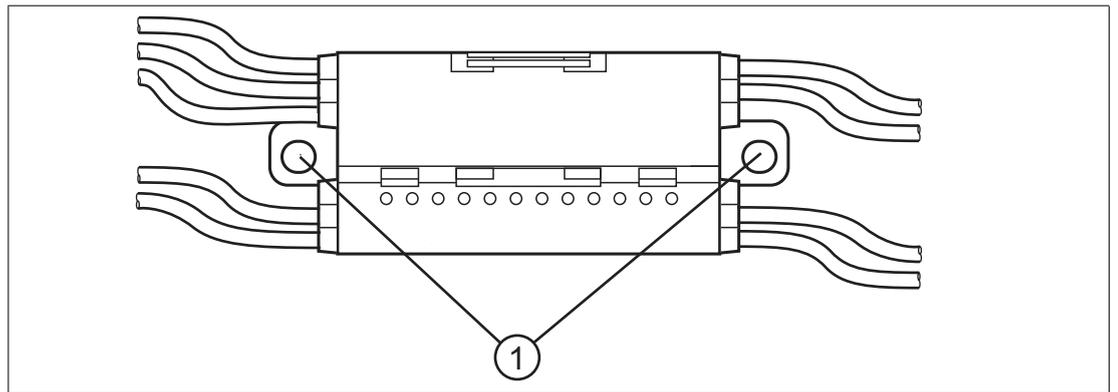


Abbildung 3.1 Montagelaschen (1)

### 3.4 Anschließen des Hilfsstrom-Flachkabels

Das Motorsteuermodul ist über das schwarze Flachkabel mit der PWR-Hilfsstromversorgung verbunden. Die zulässige Hilfsspannung beträgt 18 V bis 30 V.

Der Kontakt zwischen dem Motorsteuermodul und Flachkabeln wird über zwei Metalldorne hergestellt und nutzt Isolierungsdurchstechtechnik. Das Flachkabel wird durch eine Kabelführung mit Scharnieren geführt. Im geschlossenen Zustand ist die Kabelführung mit einem Arretierwinkel verriegelt und kann ohne Werkzeug wieder geöffnet werden.

Profilflachkabel haben eine schmale Oberseite (mit sichtbar versetzter Profilkante) und eine breite Unterseite (Profilkante nicht sichtbar). Die Kabelführung ermöglicht das beidseitige Einführen der Flachkabel für den flexiblen Anschluss von Flachkabeln, die bereits in Kabelkanälen verlegt sind. Es ist jedoch sicherzustellen, dass die Profilkante immer auf das Motorsteuermodul zeigt. Der mechanische Verpolungsschutz verhindert, dass die Kabelführung vollständig geschlossen wird, wenn das Flachkabel falsch eingesteckt ist.

**Vorsicht!**

Wenn ein Flachkabel falsch eingesetzt ist, funktioniert das Motorsteuermodul nicht.

Wenn das Flachkabel in der falschen Richtung in die Kabelführung eingeführt wird, wird die Spannung umgekehrt. Das Motorsteuermodul funktioniert nicht. Der interne elektrische Verpolungsschutz schützt es jedoch vor Beschädigungen.

**Warnung!**

Schaden an Kontakten

Verbinden oder trennen Sie die Anschlüsse des Moduls nur im spannungsfreien Zustand. Andernfalls können die Anschlüsse beschädigt werden.

**Anschließen von Flachkabeln auf der Schmalseite**

Die Profilkante ist von oben sichtbar.

1. Die Kabelführung öffnen. Dazu den Arretierwinkel (1) leicht zur Seite schieben.
2. Das schwarze PWR-Flachkabel mit der Profilkante (3) zum Motorsteuermodul in die untere Führung einstecken (siehe die Kennzeichnung "24V Power" auf dem Modul).
3. Sicherstellen, dass die Profilkanten des Flachkabels sich unter dem entsprechenden Verpolungsschutz (2) befinden.

**Tipp**

Für ein einfacheres Schließen der Kabelführung die Montagehilfe VAZ-G20-MH verwenden.

4. Die Kabelführung schließen. Sie muss sicher im Arretierwinkel (1) einrasten.

↳ Die Metalldorne berühren die Litzen im Flachkabel.

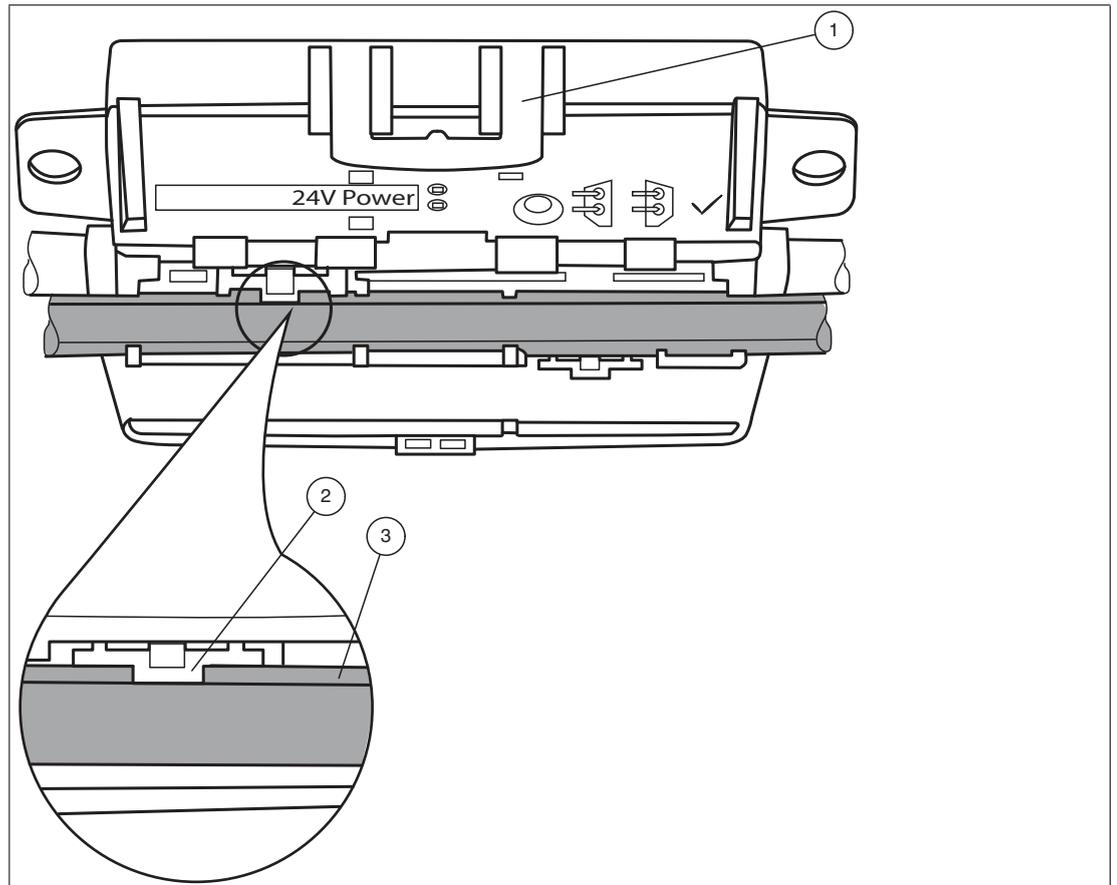


Abbildung 3.2 Anschließen von Flachkabel auf der Schmalseite



### Anschließen des Flachkabels auf der breiten Seite

Die Profilkante ist von oben nicht sichtbar. Zur Orientierung in der Abbildung unten wird die Kante als verdeckte Kante mit einer gepunkteten Linie dargestellt.

1. Die Kabelführung öffnen. Dazu den Arretierwinkel (1) leicht zur Seite schieben.
2. Das schwarze PWR-Flachkabel mit der Profilkante (2) zum Motorsteuermodul in die untere Führung einstecken (siehe die Kennzeichnung "24V Power" auf dem Modul).



#### Tipp

Für ein einfacheres Schließen der Kabelführung die Montagehilfe VAZ-G20-MH verwenden.

3. Die Kabelführung schließen. Sie muss sicher im Arretierwinkel (1) einrasten.
  - ↳ Die Profilkante (2) des Flachkabels befindet sich über den zwei Verpolungsschutzen. Die Metalldorne berühren die Litzen in dem Flachkabel.

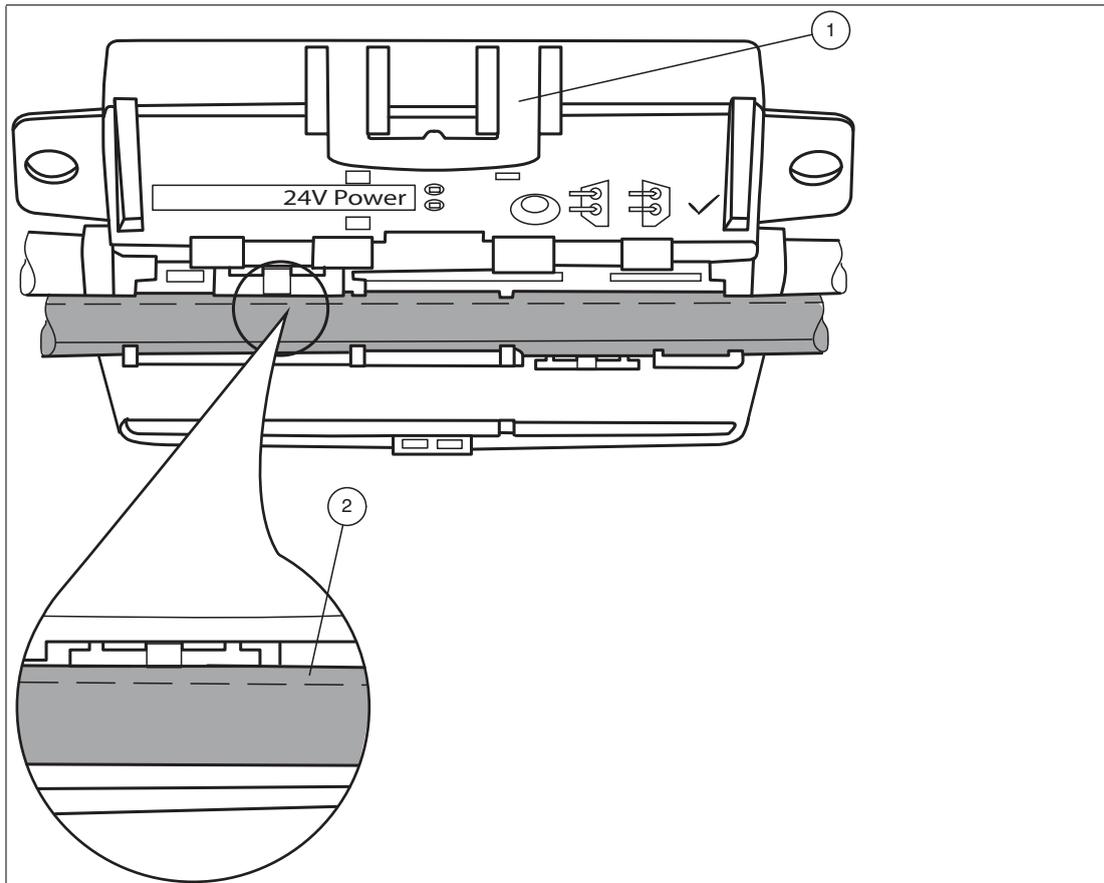


Abbildung 3.3 Anschließen des Flachkabels auf der breiten Seite (Profilkante als gepunktete Linie dargestellt)

### Flachkabel falsch eingesteckt

Die Abbildung unten zeigt ein falsch eingestecktes Flachkabel. Die Profilkante (2) zeigt nicht auf das Motorsteuermodul, daher ist das Flachkabel mit umgekehrter Polarität eingeführt. Das Flachkabel befindet sich mit einer Krümmung auf dem Verpolungsschutz (1), was bedeutet, dass die Kabelführung nicht vollständig geschlossen werden kann (mechanischer Verpolungsschutz).

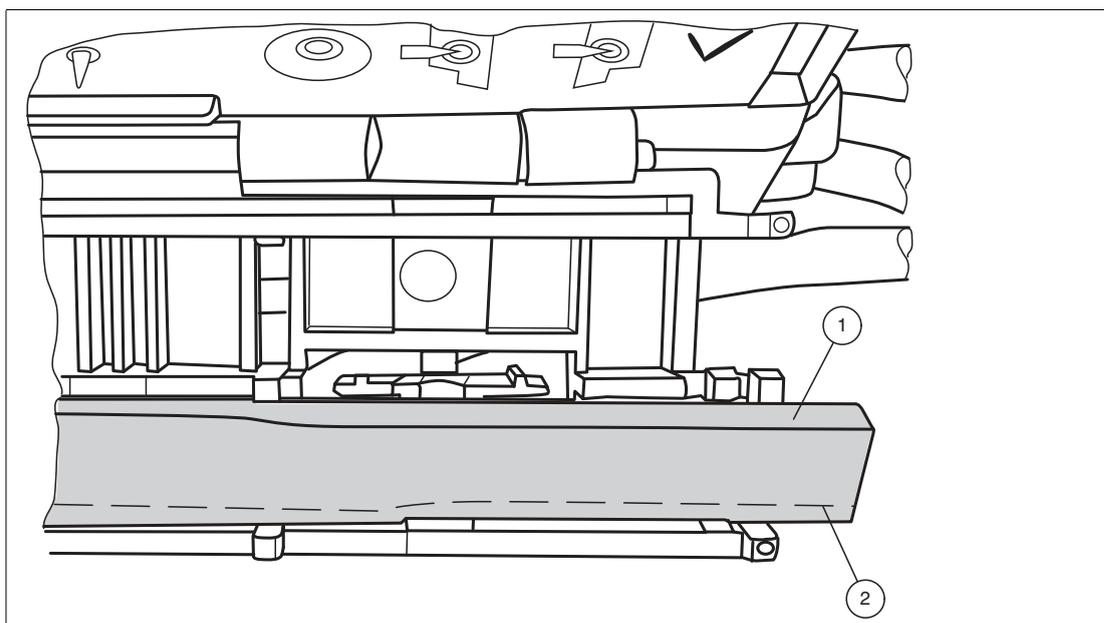


Abbildung 3.4 Flachkabel falsch eingesteckt (Profilkante als gepunktete Linie dargestellt)

2021-02

### 3.5 Anschluss Motoren und Sensoren

Der Anschluss von IO-Link, den Ein- und Ausgängen und den Motoren erfolgt über Standard-Rundsteckverbinder.

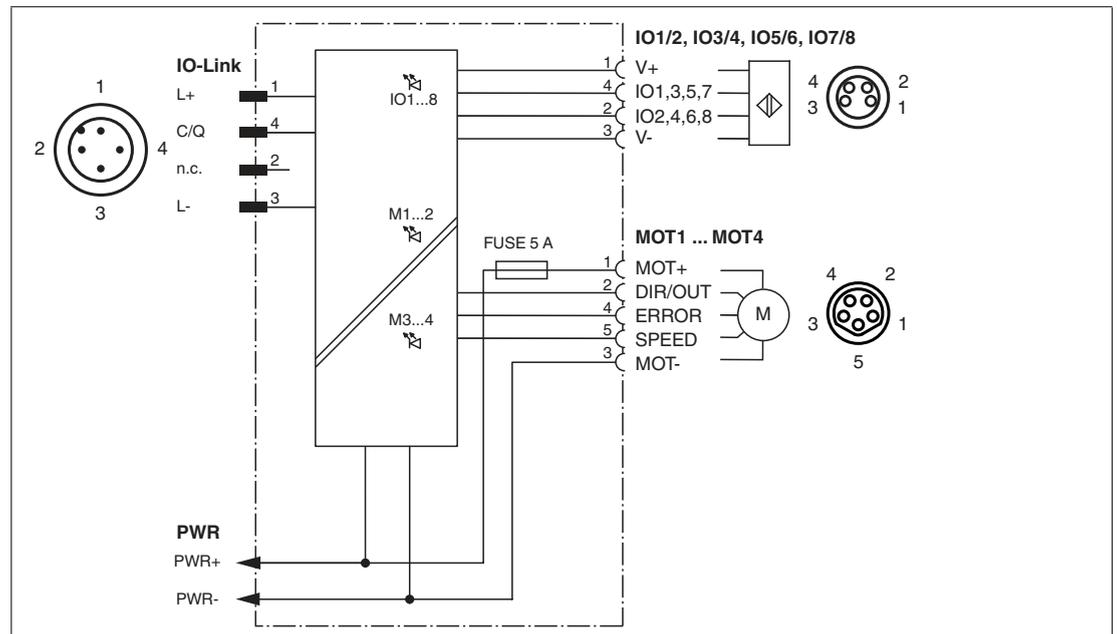


Abbildung 3.5 Anschluss-Verdrahtungsplan für Motoren und Sensoren



#### Warnung!

Schaden an Kontakten

Verbinden oder trennen Sie die Anschlüsse des Moduls nur im spannungsfreien Zustand. Andernfalls können die Anschlüsse beschädigt werden.

## 4 IO-Link-Prozessdaten

### 4.1 Prozessdatenstruktur Eingang

Die Prozessdaten am Eingang des Motorsteuermoduls bestehen aus 64 Bit (8 Byte). Die nachfolgende Tabelle stellt eine Übersicht zur Reihenfolge und Struktur der Prozessdaten dar.

Name	Langname	Datentyp	Länge	Bit-offset	Wert	Funktion/Beschreibung
<b>ISC - Input Signal Channel</b>						
IN1	Input Signal 1	Boolean	1 Bit	0	0 = low 1 = high	Status Eingang 1
IN2	Input Signal 2	Boolean	1 Bit	1	0 = low 1 = high	Status Eingang 2
IN3	Input Signal 3	Boolean	1 Bit	2	0 = low 1 = high	Status Eingang 3
IN4	Input Signal 4	Boolean	1 Bit	3	0 = low 1 = high	Status Eingang 4
IN5	Input Signal 5	Boolean	1 Bit	4	0 = low 1 = high	Status Eingang 5
IN6	Input Signal 6	Boolean	1 Bit	5	0 = low 1 = high	Status Eingang 6
IN7	Input Signal 7	Boolean	1 Bit	6	0 = low 1 = high	Status Eingang 7
IN8	Input Signal 8	Boolean	1 Bit	7	0 = low 1 = high	Status Eingang 8
nicht belegt	-	-	1 Byte	8	0 = low	
<b>DSC - Diagnosis Signal Channel</b>						
FUSEM1	Fuse Monitor Motor 1	Boolean	1 Bit	16	0 = Sicherung OK 1 = Sicherung defekt	Sicherungsstatus Motor 1
FUSEM2	Fuse Monitor Motor 2	Boolean	1 Bit	17	0 = Sicherung OK 1 = Sicherung defekt	Sicherungsstatus Motor 2
FUSEM3	Fuse Monitor Motor 3	Boolean	1 Bit	18	0 = Sicherung OK 1 = Sicherung defekt	Sicherungsstatus Motor 3
FUSEM4	Fuse Monitor Motor 4	Boolean	1 Bit	19	0 = Sicherung OK 1 = Sicherung defekt	Sicherungsstatus Motor 4
ERRM1	Error Monitor Motor 1	Boolean	1 Bit	20	0 = kein Fehler 1 = Motorfehler	Fehlerstatus Motor 1
ERRM2	Error Monitor Motor 2	Boolean	1 Bit	21	0 = kein Fehler 1 = Motorfehler	Fehlerstatus Motor 2
ERRM3	Error Monitor Motor 3	Boolean	1 Bit	22	0 = kein Fehler 1 = Motorfehler	Fehlerstatus Motor 3
ERRM4	Error Monitor Motor 4	Boolean	1 Bit	23	0 = kein Fehler 1 = Motorfehler	Fehlerstatus Motor 4

Name	Langname	Datentyp	Länge	Bit-offset	Wert	Funktion/Beschreibung
CNTZC	Counter Zero Crossing	Boolean	1 Bit	24	0 = inaktiv 1 = aktiv	Vorzeichenänderung des Zählers seit dem letzten Zurücksetzen
CNTOF	Counter Overflow	Boolean	1 Bit	25	0 = inaktiv 1 = aktiv	Zähler-Überlauf seit dem letzten Zurücksetzen
CNTUF	Counter Underflow	Boolean	1 Bit	26	0 = inaktiv 1 = aktiv	Zähler-Unterlauf seit dem letzten Zurücksetzen
CNTREV	Counting Direction Change	Boolean	1 Bit	27	0 = inaktiv 1 = aktiv	geänderte Zählrichtung seit dem letzten Zurücksetzen
MCRDY	Motor Controller Ready	Boolean	1 Bit	31	0 = inaktiv 1 = aktiv	Motorsteuerungsabschnitt mit Strom versorgt und bereit
<b>SFD - Special Function Data</b>						
Zähler	Zählerstand	Integer (32)	4 Byte	32	-2147483648 (0x80000000) ... 2147483647 (0x7FFFFFFF)	aktueller Zählerstand

Tabelle 4.1

## 4.2 Prozessdatenstruktur Ausgang

Die Prozessdaten am Ausgang des Motorsteuermoduls bestehen aus 48 Bit (6 Byte). Die nachfolgende Tabelle stellt eine Übersicht zur Reihenfolge und Struktur der Prozessdaten dar.

Name	Langname	Datentyp	Länge	Bit-offset	Wert	Funktion/Beschreibung
<b>OCC - Output Control Channel</b>						
OUT1	Output Signal 1	Boolean	1 Bit	0	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 1
OUT2	Output Signal 2	Boolean	1 Bit	1	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 2
OUT3	Output Signal 3	Boolean	1 Bit	2	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 3
OUT4	Output Signal 4	Boolean	1 Bit	3	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 4
OUT5	Output Signal 5	Boolean	1 Bit	4	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 5
OUT6	Output Signal 6	Boolean	1 Bit	5	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 6
OUT7	Output Signal 7	Boolean	1 Bit	6	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 7
OUT8	Output Signal 8	Boolean	1 Bit	7	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang 8
<b>SFC - Special Function Control</b>						
CNTRES	Counter Reset	Boolean	1 Bit	8	0 -> 1 = zurücksetzen	setzt Zählerwert auf 0 zurück
CNTEN	Counter Enable	Boolean	1 Bit	9	0 = deaktiviert 1 = aktiviert	gibt Zähleroperation frei
CNTDIR	Counter Direction	Boolean	1 Bit	10	0 = aufwärts 1 = abwärts	stellt die Richtung des Zählers ein

Name	Langname	Datentyp	Länge	Bit-offset	Wert	Funktion/Beschreibung
CNTRZC	Counter Reset Zero Crossing	Boolean	1 Bit	11	0 -> 1 = zurücksetzen	setzt das Zähler-Null-durchgangs-Flag zurück
CNTROF	Counter Reset Overflow	Boolean	1 Bit	12	0 -> 1 = zurücksetzen	setzt das Zähler-Überlauf-Flag zurück.
CNTRUF	Counter Reset Underflow	Boolean	1 Bit	13	0 -> 1 = zurücksetzen	setzt das Zähler-Unterlauf-Flag zurück.
CNTRRE-REV	Counter Reset Direction Change	Boolean	1 Bit	14	0 -> 1 = zurücksetzen	setzt das Zählrichtungsänderungs-Flag zurück.
CNTPRE	Counter Preset	Boolean	1 Bit	15	0 -> 1 = zurücksetzen	setzt den Zähler auf den konfigurierten Voreinstellwert
<b>MCC - Motor Control Channel 1</b>						
RUNC	Run Motor Control	Boolean	1 Bit	16	0 = aus 1 = ein	Schaltet den Motor 1 ein/aus
DIRC	Direction Control	Boolean	1 Bit	17	0 = links 1 = rechts	Stellt die Motorlaufrichtung an Motor 1 links/rechts ein
BRKC	Brake Control	Boolean	1 Bit	18	0 = inaktiv 1 = aktiv	Stellt die Motorbremse ein
SPDC	Speed Control	Boolean	1 Bit	19	0 = SPEED1 1 = SPEED2	Stellt die Motordrehzahl an Motor 1 gemäß Parameter Speed1/2 ein.
POUTC	Power Output Control	Boolean	1 Bit	23	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang (Pin 2) an Motorkanal 1, falls konfiguriert
<b>MCC - Motor Control Channel 2</b>						
RUNC	Run Motor Control	Boolean	1 Bit	24	0 = aus 1 = ein	Schaltet den Motor 2 ein/aus.
DIRC	Direction Control	Boolean	1 Bit	25	0 = links 1 = rechts	Stellt die Motorlaufrichtung an Motor 2 links/rechts ein.
BRKC	Brake Control	Boolean	1 Bit	26	0 = inaktiv 1 = aktiv	Stellt die Motorbremse ein
SPDC	Speed Control	Boolean	1 Bit	27	0 = SPEED1 1 = SPEED2	Stellt die Motordrehzahl an Motor 2 gemäß Parameter Speed1/2 ein.
POUTC	Power Output Control	Boolean	1 Bit	31	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang (Pin 2) an Motorkanal 2, falls konfiguriert
<b>MCC - Motor Control Channel 3</b>						
RUNC	Run Motor Control	Boolean	1 Bit	32	0 = aus 1 = ein	Schaltet den Motor 3 ein/aus.
DIRC	Direction Control	Boolean	1 Bit	33	0 = links 1 = rechts	Stellt die Motorlaufrichtung an Motor 3 links/rechts ein.
BRKC	Brake Control	Boolean	1 Bit	34	0 = inaktiv 1 = aktiv	Stellt die Motorbremse ein
SPDC	Speed Control	Boolean	1 Bit	35	0 = SPEED1 1 = SPEED2	Stellt die Motordrehzahl an Motor 3 gemäß Parameter Speed1/2 ein.
POUTC	Power Output Control	Boolean	1 Bit	39	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang (Pin 2) an Motorkanal 3, falls konfiguriert

Name	Langname	Datentyp	Länge	Bit- offset	Wert	Funktion/Beschreibung
<b>MCC - Motor Control Channel 4</b>						
RUNC	Run Motor Control	Boolean	1 Bit	40	0 = aus 1 = ein	Schaltet den Motor 4 ein/aus.
DIRC	Direction Control	Boolean	1 Bit	41	0 = links 1 = rechts	Stellt die Motorlaufrichtung an Motor 4 links/rechts ein.
BRKC	Brake Control	Boolean	1 Bit	42	0 = inaktiv 1 = aktiv	Stellt die Motorbremse ein
SPDC	Speed Control	Boolean	1 Bit	43	0 = SPEED1 1 = SPEED2	Stellt die Motordrehzahl an Motor 4 gemäß Parameter Speed1/2 ein.
POUTC	Power Output Control	Boolean	1 Bit	47	0 = low 1 = high	setzt den digitalen Ausgang (Pin 2) an Motorkanal 4, falls konfiguriert

Tabelle 4.2

## 5 IO-Link Parameter

### 5.1 Gerätespezifische Betriebs-/Konfigurationsparameter

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
<b>Motor 1 Kontrollparameter</b>								
64 (0x40)	MCC1 Param	r/w	Record (1)	4 Byte				Betriebsparameter des Motor- kontrollkanals MCC1.
.1	Speed 1		UInteger (8)		24	0 ... 100	100	Geschwindigkeit 1 des Motors 1 in Prozent.
.2	Speed 2		UInteger (8)		16	0 ... 100	50	Geschwindigkeit 2 des Motors 1 in Prozent.
.3	Ramp up		UInteger (8)		8	0 ... 255	0	Steigung der Rampe in Schritten von 20 ms.
.4	Ramp down		UInteger (8)		0	0 ... 255	0	Gefälle der Rampe in Schritten von 20 ms.
<b>Motor 2 Kontrollparameter</b>								
65 (0x41)	MCC2 Param	r/w	Record (1)	4 Byte				Betriebsparameter des Motor- kontrollkanals MCC2.
.1	Speed 1		UInteger (8)		24	0 ... 100	100	Geschwindigkeit 1 des Motors 2 in Prozent.
.2	Speed 2		UInteger (8)		16	0 ... 100	50	Geschwindigkeit 2 des Motors 2 in Prozent.
.3	Ramp up		UInteger (8)		8	0 ... 255	0	Steigung der Rampe in Schritten von 20 ms.
.4	Ramp down		UInteger (8)		0	0 ... 255	0	Gefälle der Rampe in Schritten von 20 ms.
<b>Motor 3 Kontrollparameter</b>								
66 (0x42)	MCC3 Param	r/w	Record (1)	4 Byte				Betriebsparameter des Motor- kontrollkanals MCC3.
.1	Speed 1		UInteger (8)		24	0 ... 100	100	Geschwindigkeit 1 des Motors 3 in Prozent.
.2	Speed 2		UInteger (8)		16	0 ... 100	50	Geschwindigkeit 2 des Motors 3 in Prozent.
.3	Ramp up		UInteger (8)		8	0 ... 255	0	Steigung der Rampe in Schritten von 20 ms.
.4	Ramp down		UInteger (8)		0	0 ... 255	0	Gefälle der Rampe in Schritten von 20 ms.
<b>Motor 4 Kontrollparameter</b>								
66 (0x43)	MCC4 Param	r/w	Record (1)	4 Byte				Betriebsparameter des Motor- kontrollkanals MCC4.
.1	Speed 1		UInteger (8)		24	0 ... 100	100	Geschwindigkeit 1 des Motors 4 in Prozent.
.2	Speed 2		UInteger (8)		16	0 ... 100	50	Geschwindigkeit 2 des Motors 4 in Prozent.
.3	Ramp up		UInteger (8)		8	0 ... 255	0	Steigung der Rampe in Schritten von 20 ms.
.4	Ramp down		UInteger (8)		0	0 ... 255	0	Gefälle der Rampe in Schritten von 20 ms.

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
<b>Motor 1 Kontrollkonfiguration</b>								
72 (0x48)	MCC1 Con- fig	r/w	Record (1)	5 Byte				Konfigurationsparameter des Motorkontrollkanals MCC1.
.1	Output mode		UInteger (8)		32	0: Digitalausgang 1: Motorsteuerung	0	Ausgabemodus als Motorsteuerung oder Digitalausgang.
.2	Output logic		UInteger (8)		24	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Ausgangslogik für den digitalen Ausgang.
.3	Error logic		UInteger (8)		16	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik des Fehlersignaleingangs.
.4	Speed range min		UInteger (8)		8	0 ... 136	20	Spannungspegel für die Mindestgeschwindigkeit in Schritten von 0,1 V.
.5	Speed range max		UInteger (8)		0	0 ... 136	100	Spannungspegel für die maximale Geschwindigkeit in Schritten von 0,1 V.
<b>Motor 2 Kontrollkonfiguration</b>								
73 (0x49)	MCC2 Con- fig	r/w	Record (1)	5 Byte				Konfigurationsparameter des Motorkontrollkanals MCC2.
.1	Output mode		UInteger (8)		32	0: Digitalausgang 1: Motorsteuerung	0	Ausgabemodus als Motorsteuerung oder Digitalausgang.
.2	Output logic		UInteger (8)		24	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Ausgangslogik für den digitalen Ausgang.
.3	Error logic		UInteger (8)		16	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik des Fehlersignaleingangs.
.4	Speed range min		UInteger (8)		8	0 ... 136	20	Spannungspegel für die Mindestgeschwindigkeit in Schritten von 0,1 V.
.5	Speed range max		UInteger (8)		0	0 ... 136	100	Spannungspegel für die maximale Geschwindigkeit in Schritten von 0,1 V.
<b>Motor 3 Kontrollkonfiguration</b>								
74 (0x4A)	MCC3 Con- fig	r/w	Record (1)	5 Byte				Konfigurationsparameter des Motorkontrollkanals MCC3.
.1	Output mode		UInteger (8)		32	0: Digitalausgang 1: Motorsteuerung	0	Ausgabemodus als Motorsteuerung oder Digitalausgang.
.2	Output logic		UInteger (8)		24	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Ausgangslogik für den digitalen Ausgang.

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
.3	Error logic		UInteger (8)		16	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik des Fehlersignaleingangs.
.4	Speed range min		UInteger (8)		8	0 ... 136	20	Spannungspegel für die Mindest- geschwindigkeit in Schritten von 0,1 V.
.5	Speed range max		UInteger (8)		0	0 ... 136	100	Spannungspegel für die maxi- male Geschwindigkeit in Schrit- ten von 0,1 V.
<b>Motor 4 Kontrollkonfiguration</b>								
75 (0x4B)	MCC4 Con- fig	r/w	Record (1)	5 Byte				Konfigurationsparameter des Motorkontrollkanals MCC4.
.1	Output mode		UInteger (8)		32	0: Digitalaus- gang 1: Motorsteue- rung	0	Ausgabemodus als Motorsteue- rung oder Digitalausgang.
.2	Output logic		UInteger (8)		24	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Ausgangslogik für den digitalen Ausgang.
.3	Error logic		UInteger (8)		16	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik des Fehlersignaleingangs.
.4	Speed range min		UInteger (8)		8	0 ... 136	20	Spannungspegel für die Mindest- geschwindigkeit in Schritten von 0,1 V.
.5	Speed range max		UInteger (8)		0	0 ... 136	100	Spannungspegel für die maxi- male Geschwindigkeit in Schrit- ten von 0,1 V.
<b>Motor 1 Konfiguration der Wartungsanforderung</b>								
80 (0x50)	MCC1 Con- figMReq	r/w	Record (1)	12 Byte				Konfigurationsparameter für die Wartungsanforderungsmerk- male des Motorkontrollkanals MCC1
.1	Runtime interval		UInteger (32)		64	0: deaktiviert 1 ... 1000000	0	Motorlaufzeitintervall für eine Wartungsanforderungswarnung in Stunden
.2	Run cycle interval		UInteger (32)		32	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorlaufzyklus-Intervall für eine Wartungsanforderungswarnung
.3	Error count interval		UInteger (32)		0	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorfehler-Zählintervall für eine Wartungsanforderungswarnung
<b>Motor 2 Konfiguration der Wartungsanforderung</b>								
81 (0x51)	MCC2 Con- figMReq	r/w	Record (1)	12 Byte				Konfigurationsparameter für die Wartungsanforderungsmerk- male des Motorkontrollkanals MCC2
.1	Runtime interval		UInteger (32)		64	0: deaktiviert 1 ... 1000000	0	Motorlaufzeitintervall für eine Wartungsanforderungswarnung in Stunden

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
.2	Run cycle interval		UInteger (32)		32	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorlaufzyklus-Intervall für eine Wartungsanforderungswarnung
.3	Error count interval		UInteger (32)		0	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorfehler-Zählintervall für eine Wartungsanforderungswarnung
<b>Motor 3 Konfiguration der Wartungsanforderung</b>								
82 (0x52)	MCC3 Con- figMReq	r/w	Record (1)	12 Byte				Konfigurationsparameter für die Wartungsanforderungsmerkmale des Motorkontrollkanals MCC3
.1	Runtime interval		UInteger (32)		64	0: deaktiviert 1 ... 1000000	0	Motorlaufzeitintervall für eine Wartungsanforderungswarnung in Stunden
.2	Run cycle interval		UInteger (32)		32	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorlaufzyklus-Intervall für eine Wartungsanforderungswarnung
.3	Error count interval		UInteger (32)		0	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorfehler-Zählintervall für eine Wartungsanforderungswarnung
<b>Motor 4 Konfiguration der Wartungsanforderung</b>								
83 (0x53)	MCC4 Con- figMReq	r/w	Record (1)	12 Byte				Konfigurationsparameter für die Wartungsanforderungsmerkmale des Motorkontrollkanals MCC4
.1	Runtime interval		UInteger (32)		64	0: deaktiviert 1 ... 1000000	0	Motorlaufzeitintervall für eine Wartungsanforderungswarnung in Stunden
.2	Run cycle interval		UInteger (32)		32	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorlaufzyklus-Intervall für eine Wartungsanforderungswarnung
.3	Error count interval		UInteger (32)		0	0: deaktiviert 1 ... 4294967295	0	Motorfehler-Zählintervall für eine Wartungsanforderungswarnung
<b>IO-Port 1 Konfiguration</b>								
88 (0x58)	IOC1 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 1.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Ausgang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
<b>IO-Port 2 Konfiguration</b>								
89 (0x59)	IOC2 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 2.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.
<b>IO-Port 3 Konfiguration</b>								
90 (0x5A)	IOC3 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 3.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.
<b>IO-Port 4 Konfiguration</b>								
91 (0x5B)	IOC4 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 4.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
<b>IO-Port 5 Konfiguration</b>								
92 (0x5C)	IOC5 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 5.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.
<b>IO-Port 6 Konfiguration</b>								
93 (0x5D)	IOC6 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 6.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.
<b>IO-Port 7 Konfiguration</b>								
94 (0x5E)	IOC7 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 7.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
<b>IO-Port 8 Konfiguration</b>								
95 (0x5F)	IOC8 Con- fig	r/w	Record (1)	3 Byte				Konfiguration des IO-Kanals 8.
.1	I/O mode		UInteger (8)		16	0: Digitalein- gang 1: Digitalaus- gang	0	I/O-Mode als digitalen Eingang oder digitalen Ausgang.
.2	I/O logic		UInteger (8)		8	0: high-aktiv - nicht invertiert 1: low-aktiv - invertiert	0	Logik für den digitalen Ein-/Aus- gang.
.3	Input filter		UInteger (8)		0	0: deaktiviert 1: 0,5 ms 2: 1,0 ms 3: 2,0 ms 4: 3,0 ms 5: 5,0 ms	0	Filterzeit für Signale des digitalen Eingangs.

Tabelle 5.1

## 5.2 Geräte-Parameter

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
<b>Modulkonfiguration</b>								
96 (0x60)	Module Config	r/w	Record (1)	6 Byte				Konfiguration des Moduls
.1	Encoder input mode		UInteger (8)		40	0 = einspuriger Drehgeber 1 = zweispuri- ger Drehgeber	0	Konfiguriert den angeschlosse- nen Drehgeber
.2	Compensa- tion		UInteger (8)		32	0: ein 1: aus	0	Aktiviert die Geschwindigkeits- kompensation für alle Motoran- schlüsse
.3	Counter preset value		Integer (32)		0	-2147483648 (0x80000000) bis 2147483647 (0x7FFFFFFF)	0	Voreinstellwert des Zählers

Tabelle 5.2

### 5.3 Standard-Konfigurationsparameter

Index/.sub	Parameter	Zu-griff	Data type	Länge	Bit-off-set	Wertebereich	De-fault	Beschreibung
<b>Eventkonfiguration</b>								
120 (0x78)	Event Con-fig	r/w	Record (1)	2 Byte				Beschreibt die Konfiguration eines Events, siehe "Eventcodes"
.1	Warning (mr): Motor main-tenance diagnosis		Boolean		0	0: deaktiviert 1: aktiviert	0	Event code 0x8D01.
.2	Warning (os): Motor power fail		Boolean		1	0: deaktiviert 1: aktiviert	0	Event code 0x8D50.
.3	Warning (os): Power output over-load		Boolean		2	0: deaktiviert 1: aktiviert	0	Event code 0x8D51.
.4	Warning (os): I/O port over-load		Boolean		3	0: deaktiviert 1: aktiviert	0	Event code 0x8D52.
	reserviert		Boolean		4 - 15	0	0	
<b>Anzeigenkonfiguration</b>								
127 (0x7F)	Indication Control	r/w	Record (1)	1 Byte				
.1	Locator Indication		Boolean		0	0: deaktiviert - normale Anzeige 1: aktiviert - ortsbezogene Anzeige	0	
.2 - .8	reserviert		Boolean			0: deaktiviert		

Tabelle 5.3

### 5.4 Spezifische Geräteinformation

Index/.sub	Parameter	Zu-griff	Data type	Länge	Bit-off-set	Wertebereich	De-fault	Beschreibung
191 (0xBF)	Unique Pro-duct ID	r	Character	128 Byte				Spezifische Geräte-Identifikation gem. DIN SPEC 91406

Tabelle 5.4

### 5.5 Betriebsmonitor

Index/.sub	Parameter	Zu-griff	Data type	Länge	Bit-off-set	Wertebereich	De-fault	Beschreibung
<b>Motor 1 Betriebsmonitor</b>								
216 (0xD8)	MCC1 Ope-rating Mon	r	Record (1)	12 Byte				Zustand des Motorkanals 1

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
.1	Runtime		UInteger (32)		64	0 ... 1073741823 (kein Überlauf)	0	Laufzeit seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal in Stunden <sup>1</sup>
.2	Run cycles		UInteger (32)		32	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Laufzyklen seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal, gespeichert alle 15 min
.2	Error count		UInteger (32)		0	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Anzahl der Fehler seit dem letz- ten Wartungs-Reset für diesen Motorkanal, gespeichert alle 15 min
<b>Motor 2 Betriebsmonitor</b>								
217 (0xD9)	MCC2 Ope- rating Mon	r	Record (1)	12 Byte				Zustand des Motorkanals 2
.1	Runtime		UInteger (32)		64	0 ... 1073741823 (kein Überlauf)	0	Laufzeit seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal in Stunden
.2	Run cycles		UInteger (32)		32	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Laufzyklen seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal, gespeichert alle 15 min
.2	Error count		UInteger (32)		0	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Anzahl der Fehler seit dem letz- ten Wartungs-Reset für diesen Motorkanal, gespeichert alle 15 min
<b>Motor 3 Betriebsmonitor</b>								
218 (0xDA)	MCC3 Ope- rating Mon	r	Record (1)	12 Byte				Zustand des Motorkanals 3
.1	Runtime		UInteger (32)		64	0 ... 1073741823 (kein Überlauf)	0	Laufzeit seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal in Stunden
.2	Run cycles		UInteger (32)		32	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Laufzyklen seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal, gespeichert alle 15 min
.2	Error count		UInteger (32)		0	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Anzahl der Fehler seit dem letz- ten Wartungs-Reset für diesen Motorkanal, gespeichert alle 15 min
<b>Motor 4 Betriebsmonitor</b>								
219 (0xDB)	MCC4 Ope- rating Mon	r	Record (1)	12 Byte				Zustand des Motorkanals 4
.1	Runtime		UInteger (32)		64	0 ... 1073741823 (kein Überlauf)	0	Laufzeit seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal in Stunden
.2	Run cycles		UInteger (32)		32	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Laufzyklen seit dem letzten War- tungs-Reset für diesen Motorka- nal, gespeichert alle 15 min
.2	Error count		UInteger (32)		0	0 ... 4294967295 (kein Überlauf)	0	Anzahl der Fehler seit dem letz- ten Wartungs-Reset für diesen Motorkanal, gespeichert alle 15 min

Tabelle 5.5

1. interne Auflösung ist Millisekunden, gespeichert alle 15 min

## 5.6 Diagnose

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
224 (0xE0)	Operating hours	r	UInteger (32)	4 Byte		0 ... 1073741823		Betriebsstunden des Moduls in Stunden <sup>1</sup>
225 (0xE1)	Temperature Indicator	r	Integer (8)	1 Byte		0: normal 1: kritisch hoch 2: Übertemperatur 3: kritisch niedrig 4: Untertemperatur		Umgebungstemperatur in Bezug auf den angegebenen Betriebstemperaturbereich.
226 (0xE2)	Temperature Monitor	r	Record (1)	10 Byte				Temperaturmessungen, Temperaturunter- und überschreitungen
.1	OVT Operating Hours		UInteger (32)		48	0 ... 4294967295		Gesamtbetriebsstunden oberhalb des angegebenen Betriebstemperaturbereich in Stunden
.2	OVT Exceeded Counter		UInteger (16)		32	0 ... 65535		Anzahl der Übertemperatur-Ereignisse. Erhöht sich, wenn der OVT-Schwellenwert überschritten wird
.3	Max. Temperature		Integer (8)		24	-40 ... +125		Maximale aufgezeichnete Temperatur in °C
.4	Min. Temperature		Integer (8)		16	-40 ... +125		Minimal aufgezeichnete Temperatur in °C
.5	Operating Temperature - Control		Integer (8)		8	-40 ... +125		Aktuelle Innentemperatur in der Motorsteuerung in °C
6	Operating Temperature - Communication		Integer (8)		0	-40 ... +125		Aktuelle Innentemperatur in der Kommunikation in °C
<b>Diagnose der Motorwartung</b>								
228 (0xE4)	MCC Diag MReq	r	Record (1)	4 Byte				Wartung der Motorkanäle
.1	M1 - runtime alarm		Boolean		0	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzeit-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal an
2	M1 - run cycles alarm		Boolean		1	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzyklus-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal an
.3	M1 - error count alarm		Boolean		2	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Zählintervalls für Wartungsfehler an diesem Motorkanal an
.5	M2 - runtime alarm		Boolean		4	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzeit-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
6	M2 - run cycles alarm		Boolean		5	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzyklus-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal an
.7	M2 - error count alarm		Boolean		6	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Zählintervalls für Wartungsfehler an diesem Motorkanal an
.9	M3 - run- time alarm		Boolean		8	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzeit-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal
10	M3 - run cycles alarm		Boolean		9	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzyklus-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal an
.11	M3 - error count alarm		Boolean		10	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Zählintervalls für Wartungsfehler an diesem Motorkanal an
.13	M4 - run- time alarm		Boolean		12	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzeit-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal
14	M4 - run cycles alarm		Boolean		13	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Laufzyklus-Wartungsintervalls an diesem Motorkanal an
.15	M4 - error count alarm		Boolean		14	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überschreitung des konfigurierten Zählintervalls für Wartungsfehler an diesem Motorkanal an
<b>Diagnose der Motorkanäle</b>								
229 (0xE5)	MCC Diag Port	r	Record (1)	4 Byte				Diagnose der Motorkanäle
.1	M1 - fuse defect		Boolean		0	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine durchgebrannte Sicherung an diesem Motorkanal an
.2	M1 - power output over- load		Boolean		1	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlastung am Ausgang dieses Motorkanals an
.5	M2 - fuse defect		Boolean		4	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine durchgebrannte Sicherung an diesem Motorkanal an
.6	M2 - power output over- load		Boolean		5	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlastung am Ausgang dieses Motorkanals an
.9	M3 - fuse defect		Boolean		8	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine durchgebrannte Sicherung an diesem Motorkanal an
.10	M3 - power output over- load		Boolean		9	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlastung am Ausgang dieses Motorkanals an
.13	M4 - fuse defect		Boolean		12	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine durchgebrannte Sicherung an diesem Motorkanal an

Index/ .sub	Parameter	Zu- griff	Data type	Länge	Bit- off- set	Wertebereich	De- fault	Beschreibung
.14	M4 - power output overload		Boolean		13	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlastung am Ausgang dieses Motorkanals an
<b>Diagnose der IO-Kanäle</b>								
230 (0xE6)	IOC Diag	r	Record (1)	4 Byte				Diagnose der IO-Kanäle
.1	IO1/2 supply overload alarm		Boolean		0	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast der Versorgung an diesem IO-Anschluss an
2	IO1 output overload alarm		Boolean		1	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
3	IO2 output overload alarm		Boolean		2	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
5	IO3/4 supply overload alarm		Boolean		4	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast der Versorgung an diesem IO-Anschluss an
6	IO3 output overload alarm		Boolean		5	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
7	IO4 output overload alarm		Boolean		6	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
9	IO5/6 supply overload alarm		Boolean		8	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast der Versorgung an diesem IO-Anschluss an
10	IO5 output overload alarm		Boolean		9	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
11	IO6 output overload alarm		Boolean		10	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
13	IO7/8 supply overload alarm		Boolean		12	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast der Versorgung an diesem IO-Anschluss an
14	IO7 output overload alarm		Boolean		13	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
15	IO8 output overload alarm		Boolean		14	0: inaktiv 1: aktiv	0	Zeigt eine Überlast am Ausgang an diesem IO-Anschluss an
<b>Diagnose des Moduls</b>								
231 (0x0E7)	Module DIAG	r	Record (1)	1 Byte				Diagnose des Moduls
.1	Module - motor power fail		Boolean		0	0: inaktiv 1: aktiv		Zeigt eine fehlende PWR-Stromversorgung an

Tabelle 5.6

1. interne Auflösung 15 min

## 5.7 Gerätespezifische Befehle

Mit den folgenden Befehlen können Sie das Modul und die Zähler der Wartungsparameter für die Motoren zurücksetzen.

Index/.sub		Beschreibung
<b>Geräte-Reset</b>		
129 (0x81)	Application Reset	setzt alle gerätespezifischen Parameter zurück
130 (0x82)	Restore Factory Settings	stellt die Werkseinstellungen wieder her
<b>Wartungsreset</b>		
176 (0xB0)	Wartungsreset Motor 1	setzt die Zähler Motor 1 zurück <ul style="list-style-type: none"> <li>• Laufzeit</li> <li>• Laufzyklen</li> <li>• Fehler</li> </ul>
177 (0xB1)	Wartungsreset Motor 2	setzt die Zähler Motor 2 zurück <ul style="list-style-type: none"> <li>• Laufzeit</li> <li>• Laufzyklen</li> <li>• Fehler</li> </ul>
178 (0xB2)	Wartungsreset Motor 3	setzt die Zähler Motor 3 zurück <ul style="list-style-type: none"> <li>• Laufzeit</li> <li>• Laufzyklen</li> <li>• Fehler</li> </ul>
179 (0xB3)	Wartungsreset Motor 4	setzt die Zähler Motor 4 zurück <ul style="list-style-type: none"> <li>• Laufzeit</li> <li>• Laufzyklen</li> <li>• Fehler</li> </ul>

Tabelle 5.7

## 6 Reparatur und Wartung

Das Gerät darf nicht repariert, verändert oder manipuliert werden. Ersetzen Sie das Gerät im Fall eines Ausfalls immer durch ein Originalgerät.

## 7 Anhang

### 7.1 Ereignis-Codes

#### Standard-Anwendungen

Ereignis	Instanz	Typ	Modus	Ereignis		Beschreibung
				Qualifier	Code	
Parameter error	APP	Error	Appear/Disappear	0xF4/0xB4	0x6320	interner Parametersatz beschädigt <ul style="list-style-type: none"> <li>Gerät zurücksetzen</li> <li>Gerät austauschen</li> </ul>
Hardware error	APP	Error	Appear/Disappear	0xF4/0xB4	0x5010	nicht reparierbarer Hardware-Fehler <ul style="list-style-type: none"> <li>Gerät austauschen</li> </ul>

Tabelle 7.1

#### Wartungsanforderung

Ereignis	Instanz	Typ	Modus	Ereignis		Beschreibung
				Qualifier	Code	
Motor maintenance diagnosis	APP	Warning	Appear/Disappear	0xE4/0xA4	0x8D01	Das Intervall für einen konfigurierten Wartungszyklus ist erreicht

Tabelle 7.2

#### Außerhalb der Spezifikation

Ereignis	Instanz	Typ	Modus	Ereignis		Beschreibung
				Qualifier	Code	
Temperature range exceeded	APP	Warning	Appear/Disappear	0xE4/0xA4	0x8D43	Umgebungstemperatur außerhalb des spezifizierten Temperaturbereichs <ul style="list-style-type: none"> <li>Geräteumfeld prüfen</li> </ul>
Motor power fail	APP	Warning	Appear/Disappear	0xE4/0xA4	0x8D50	PWR-Stromausfall oder Unterspannung <ul style="list-style-type: none"> <li>Anschluss und Stromversorgung prüfen</li> </ul>
Power output overload	APP	Warning	Appear/Disappear	0xE4/0xA4	0x8D51	Überlast an Leistungsausgang (Motorport) erkannt <ul style="list-style-type: none"> <li>Diagnoseinformationen für Details prüfen</li> </ul>
I/O port overload	APP	Warning	Appear/Disappear	0xE4/0xA4	0x8D52	Überlast an IO-Link-Kanal erkannt <ul style="list-style-type: none"> <li>Diagnoseinformationen für Details prüfen</li> <li>Kabel, Anschlüsse und angeschlossene Geräte am entsprechenden Kanal prüfen</li> </ul>

Tabelle 7.3

## 7.2 Error Codes

Im Fehlerfall überträgt das Modul die folgenden Fehlercodes. Ein Fehlercode besteht aus 2 Bytes. Das höherwertige Byte, hier 0x80, repräsentiert das IO-Link Device als Sender. Das niederwertige Byte repräsentiert die eigentliche Störung

Störung	Fehlercode	Bemerkung
Nicht verfügbarer Index	0x8011	R/W-Zugriff auf nicht verfügbaren Parameter-Index
Nicht verfügbarer Subindex	0x8012	R/W-Zugriff auf nicht verfügbaren Parameter-Subindex
Dienst vorübergehend nicht verfügbar	0x8020	Zugriff auf Parameter aufgrund des Gerätestatus nicht möglich
Dienst vorübergehend nicht verfügbar, lokale Steuerung	0x8021	Zugriff auf Parameter aufgrund lokaler Steuerung des Moduls gesperrt
Dienst vorübergehend nicht verfügbar, Gerätesteuerung	0x8022	Zugriff auf Parameter aufgrund falschen Gerätestatus gesperrt
Zugriff verweigert	0x8023	Schreibversuch auf schreibgeschützten Parameter
Parameterwert im ungültigen Wertebereich	0x8030	Für alle R/W-Parameter außerhalb des gültigen Wertebereichs
Parameterwert zu groß	0x8031	Für alle R/W-Parameter oberhalb des gültigen Wertebereichs
Parameterwert zu klein	0x8032	Für alle R/W-Parameter unterhalb des gültigen Wertebereichs
Parameter zu lang	0x8033	Für Parameter wurden zu viele Daten [Bytes] übermittelt
Parameter zu kurz	0x8034	Für Parameter wurden zu wenig Daten [Bytes] übermittelt
Funktion nicht verfügbar	0x8035	Nicht unterstützter Systembefehl
Funktion vorübergehend nicht verfügbar	0x8036	Zugriff auf Befehl, der aufgrund des Gerätezustands nicht verfügbar ist
Ungültiger Parametersatz	0x8040	Parameterkollision bei Einzelparameterübertragung
Inkonsistenter Parametersatz	0x8041	Parameter stören bei der Blockparameterübertragung

Tabelle 7.4

### 7.3 ASCII-Tabelle

hex	dez	ASCII									
00	0	NUL	20	32	Space	40	64	@	60	96	'
01	1	SOH	21	33	!	41	65	A	61	97	a
02	2	STX	22	34	"	42	66	B	62	98	b
03	3	ETX	23	35	#	43	67	C	63	99	c
04	4	EOT	24	36	\$	44	68	D	64	100	d
05	5	ENQ	25	37	%	45	69	E	65	101	e
06	6	ACK	26	38	&	46	70	F	66	102	f
07	7	BEL	27	39	'	47	71	G	67	103	g
08	8	BS	28	40	(	48	72	H	68	104	h
09	9	HT	29	41	)	49	73	I	69	105	i
0A	10	LF	2A	42	*	4A	74	J	6A	106	j
0B	11	VT	2B	43	+	4B	75	K	6B	107	k
0C	12	FF	2C	44	,	4C	76	L	6C	108	l
0D	13	CR	2D	45	-	4D	77	M	6D	109	m
0E	14	SO	2E	46	.	4E	78	N	6E	110	n
0F	15	SI	2F	47	/	4F	79	O	6F	111	o
10	16	DLE	30	48	0	50	80	P	70	112	p
11	17	DC1	31	49	1	51	81	Q	71	113	q
12	18	DC2	32	50	2	52	82	R	72	114	r
13	19	DC3	33	51	3	53	83	S	73	115	s
14	20	DC4	34	52	4	54	84	T	74	116	t
15	21	NAK	35	53	5	55	85	U	75	117	u
16	22	SYN	36	54	6	56	86	V	76	118	v
17	23	ETB	37	55	7	57	87	W	77	119	w
18	24	CAN	38	56	8	58	88	X	78	120	x
19	25	EM	39	57	9	59	89	Y	79	121	y
1A	26	SUB	3A	58	:	5A	90	Z	7A	122	z
1B	27	ESC	3B	59	;	5B	91	[	7B	123	{
1C	28	FS	3C	60	<	5C	92	\	7C	124	
1D	29	GS	3D	61	=	5D	93	]	7D	125	}
1E	30	RS	3E	62	>	5E	94	^	7E	126	~
1F	31	US	3F	63	?	5F	95	_	7F	127	DEL



# Your automation, our passion.

## Explosionsschutz

- Eigensichere Barrieren
- Signaltrenner
- Feldbusinfrastruktur FieldConnex®
- Remote-I/O-Systeme
- Elektrisches Ex-Equipment
- Überdruckkapselungssysteme
- Bedien- und Beobachtungssysteme
- Mobile Computing und Kommunikation
- HART Interface Solutions
- Überspannungsschutz
- Wireless Solutions
- Füllstandsmesstechnik

## Industrielle Sensoren

- Näherungsschalter
- Optoelektronische Sensoren
- Bildverarbeitung
- Ultraschallsensoren
- Drehgeber
- Positioniersysteme
- Neigungs- und Beschleunigungssensoren
- Feldbusmodule
- AS-Interface
- Identifikationssysteme
- Anzeigen und Signalverarbeitung
- Connectivity

### Pepperl+Fuchs Qualität

Informieren Sie sich über unsere Qualitätspolitik:

[www.pepperl-fuchs.com/qualitaet](http://www.pepperl-fuchs.com/qualitaet)

