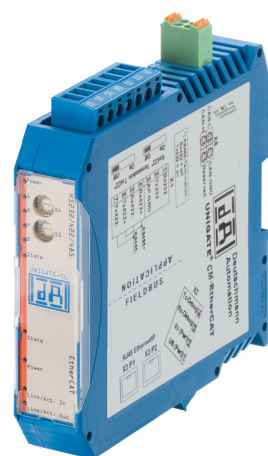




Deutschmann

your ticket to all buses

**Bedienerhandbuch
Universal Feldbus Gateway
UNIGATE® CM - EtherCAT**



Deutschmann Automation GmbH & Co. KG
www.deutschmann.de | wiki.deutschmann.de

1	Hinweise zur CE-Kennzeichnung der Baugruppe	8
1.1	EU-Richtlinie EMV	8
1.2	Einsatzbereich	8
1.3	Aufbaurichtlinien beachten	8
1.4	Einbau des Gerätes	8
1.5	Arbeiten an Schaltschränken	8
2	Hinweise für den Hersteller von Maschinen	9
2.1	Einleitung	9
2.2	EU-Richtlinie Maschinen	9
3	Einführung	10
3.1	UNIGATE® CM Software Flussdiagramm	11
3.2	UNIGATE® CM-Applikationsdiagramm	12
4	Die Betriebsmodi des Gateway	13
4.1	Konfigurationsmodus (config mode)	13
4.2	Testmodus (test mode)	13
4.3	Datenaustauschmodus (data exchange mode)	14
5	RS-Schnittstelle	15
5.1	RS-Schnittstellen beim UNIGATE® CM	15
5.2	Puffergrößen beim UNIGATE® CM	15
5.3	Framing Check	15
6	SSI-Schnittstelle	16
6.1	Inbetriebnahme der SSI-Schnittstelle	16
6.2	Hardware- Beschaltung	17
7	Die Debug Schnittstelle	18
7.1	Übersicht über die Debug Schnittstelle	18
7.2	Start im Debugmode	18
7.3	Kommunikationsparameter für die Debugschnittstelle	18
7.4	Möglichkeiten mit der Debug Schnittstelle	18
7.5	Befehle der Debug Schnittstelle	18
8	Funktionsweise des Systems	19
8.1	Allgemeine Erläuterung	19
8.2	Schnittstellen	19
8.3	Datenaustausch	19
8.4	Mögliche Datenlängen	19
8.5	Hochlaufphase	19
9	Erstellung eines Scripts	20
9.1	Was ist ein Script	20
9.2	Speichereffizienz der Programme	20
9.3	Was kann man mit einem Script Gerät machen	20
9.4	Unabhängigkeit von Bussen	20
9.5	Weitere Einstellungen am Gateway	21
9.6	Die Benutzung des Protocol Developer	21
9.7	Genauigkeiten der Baudraten	21
9.8	Scriptarbeitszeiten	22

10	Hardware-Anschlüsse, Schalter und Leuchtdioden	24
10.1	Gerätebeschriftung	24
10.2	Stecker	24
10.2.1	Stecker zum externen Gerät (RS-Schnittstelle)	24
10.2.2	Stecker Versorgungsspannung und DEBUG-Schnittstelle	25
10.2.3	Stecker CANopen - Schnittstelle	25
10.2.4	EtherCAT®-Stecker	25
10.2.5	Stromversorgung	25
10.3	Leuchtanzeigen	27
10.3.1	LED "Bus Power"	27
10.3.2	LED "Link / Act. In"	27
10.3.3	LED "Link / Act. Out"	27
10.3.4	LED "Bus State"	27
10.3.5	LED "Power / State"	28
10.3.6	LED "State"	29
10.3.7	LEDs 1 / 2 / 4 / 8 (Error No / Select ID)	29
10.4	Schalter	29
10.4.1	Termination Rx 422 + Tx 422 (serielle Schnittstelle)	29
10.4.2	Drehcodierschalter S4 + S5 (serielle Schnittstelle)	30
10.4.3	CANopen Termination	31
10.5	Debug-Kabel für UNIGATE® CM	31
11	Fehlerbehandlung	32
11.1	Fehlerbehandlung beim UNIGATE® CM	32
11.1.1	Fehler auf der CL-Erweiterung	33
12	Aufbaurichtlinien	34
12.1	Montage der Baugruppe	34
12.1.1	Montage	34
12.1.2	Demontage	34
12.2	Verdrahtung	34
12.2.1	Anschlusstechniken	34
12.2.1.1	Stromversorgung	34
12.2.1.2	Anschluss des Potentialausgleichs	35
12.2.2	Kommunikationsschnittstelle EtherCAT®	35
12.2.3	Leitungsführung, Schirmung und Maßnahmen gegen Störspannung	35
12.2.4	Allgemeines zur Leitungsführung	35
12.2.4.1	Schirmung von Leitungen	35
13	Firmware CL-Erweiterung mit CANopen-Schnittstelle	37
14	Technische Daten	38
14.1	Gerätedaten	38
14.1.1	Schnittstellendaten	39
15	Inbetriebnahmeleitfaden	41
15.1	Beachte	41
15.2	Komponenten	41
15.3	Montage	41
15.4	Maßzeichnung UNIGATE® CM-EtherCAT®	41
15.5	Inbetriebnahme	42

15.6	EtherCAT® -Anschluss	42
15.7	CANopen-Adresse und Baudrate einstellen	42
15.8	CANopen-Anschluss	42
15.9	Anschluss des Prozessgerätes	42
15.10	Schirmanschluss	42
15.11	Versorgungsspannung anschließen	42
15.12	Projektierung	42
16	Service	43
16.1	Einsendung eines Gerätes	43
16.2	Download von PC-Software	43
17	Anhang	44
17.1	Erläuterungen der Abkürzungen	44
17.2	Hexadezimal-Tabelle	45

Haftungsausschluss

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in der Druckschrift werden jedoch regelmäßig überprüft. Notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten. Für Verbesserungsvorschläge sind wir dankbar.

Copyright

Copyright (C) Deutschmann Automation GmbH & Co. KG 1997 – 2017. All rights reserved.

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung Ihres Inhalts sind nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte vorbehalten, insbesondere für den Fall der Patenterteilung oder PM-Eintragung.

EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.

1 Hinweise zur CE-Kennzeichnung der Baugruppe

1.1 EU-Richtlinie EMV

Für die in dieser Betriebsanleitung beschriebenen Baugruppe gilt:

Produkte, die das CE-Kennzeichen tragen, erfüllen die Anforderungen der EU Richtlinie "Elektromagnetische Verträglichkeit" und die dort aufgeführten harmonisierten europäischen Normen (EN).

Die EU-Konformitätserklärungen werden gemäß der EU-Richtlinie, Artikel 10, für die zuständigen Behörden zur Verfügung gehalten bei:

Deutschmann Automation GmbH & Co. KG, Carl-Zeiss-Straße 8, 65520 Bad Camberg

1.2 Einsatzbereich

Die Baugruppen sind ausgelegt für den Einsatz im Industriebereich und erfüllen die folgenden Anforderungen.

Einsatzbereich	Anforderung an	
	Störaussendung	Störfestigkeit
Industrie	EN 55011, cl. A (2007)	EN 61000-6-2 (2005)

1.3 Aufbaurichtlinien beachten

Die Baugruppe erfüllt die Anforderungen, wenn Sie

1. bei Installation und Betrieb die in der Betriebsanleitung beschriebenen Aufbaurichtlinien einhalten.
2. zusätzlich die folgenden Regeln zum Einbau des Gerätes und zum Arbeiten an Schaltschränken beachten.

1.4 Einbau des Gerätes

Baugruppen müssen in elektrischen Betriebsmittelräumen oder in geschlossenen Gehäusen (z.B. Schaltkästen aus Metall oder Kunststoff) installiert werden. Ferner müssen Sie das Gerät und den Schaltkasten (Metallkasten), oder zumindest die Hutschiene (Kunststoffkasten), auf die die Baugruppe aufgeschnappt wurde, erden.

1.5 Arbeiten an Schaltschränken

Zum Schutz der Baugruppen vor Entladung von statischer Elektrizität muss sich das Personal vor dem Öffnen von Schaltschränken bzw. Schaltkästen elektrostatisch entladen.

2 Hinweise für den Hersteller von Maschinen

2.1 Einleitung

Die Baugruppe UNIGATE® stellt keine Maschine im Sinne der EU-Richtlinie "Maschinen" dar. Für die Baugruppe gibt es deshalb keine Konformitätserklärung bezüglich der EU-Richtlinie Maschinen.

2.2 EU-Richtlinie Maschinen

Die EU-Richtlinie Maschinen regelt die Anforderungen an eine Maschine. Unter einer Maschine wird hier eine Gesamtheit von verbundenen Teilen oder Vorrichtungen verstanden (siehe auch EN 292-1, Absatz 3.1)

Die Baugruppe ist ein Teil der elektrischen Ausrüstung einer Maschine und muss deshalb vom Maschinenhersteller in das Verfahren zur Konformitätserklärung einbezogen werden.

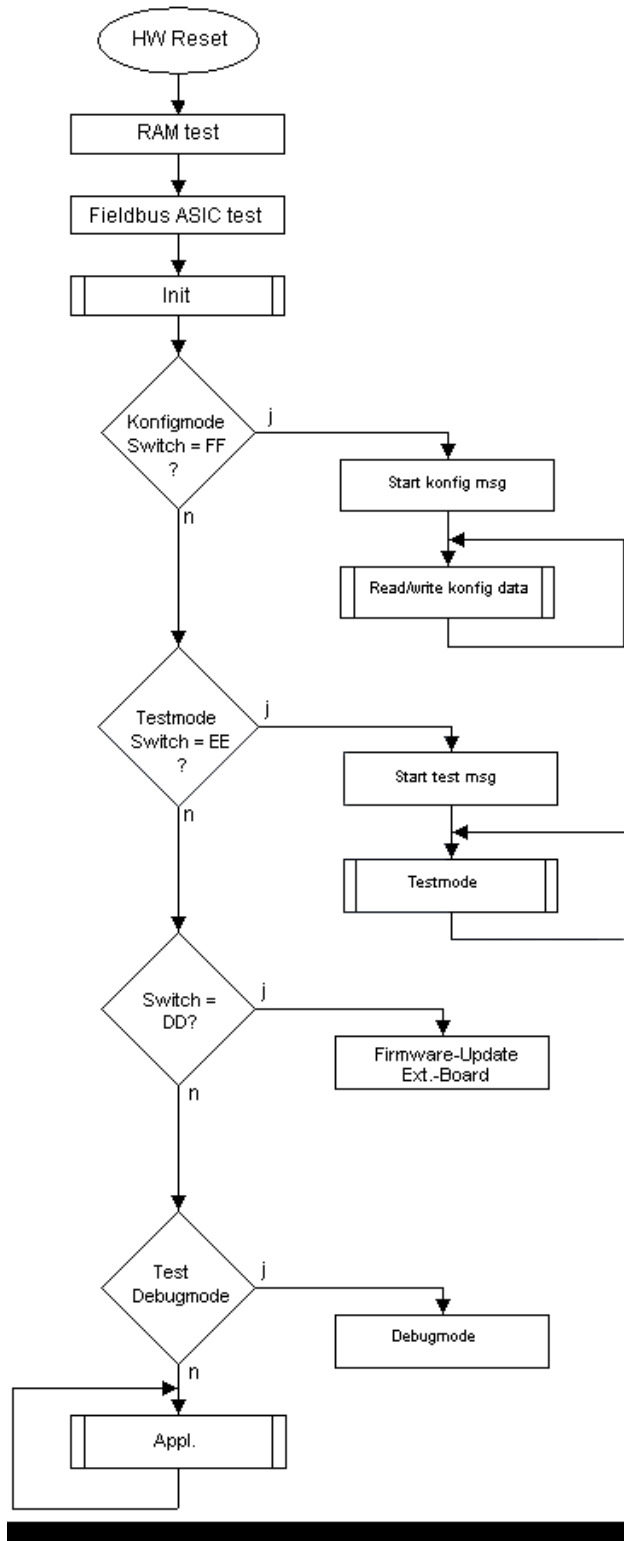
3 Einführung

Die Baugruppe UNIGATE[®] CM-EtherCAT[®] dient als Anpassung einer seriellen Schnittstelle an EtherCAT[®] Netzwerke. Das Protokoll des Endgerätes wird im UNIGATE[®] über ein Script umgesetzt.

Die Baugruppe CM-EtherCAT[®] besteht im wesentlichen aus folgenden Hardware-Komponenten:

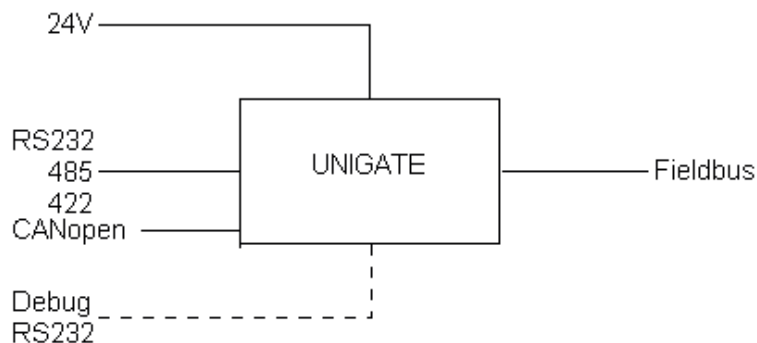
- Potentialgetrennte EtherCAT[®]-Schnittstelle
- EtherCAT[®]-Controller ET1100
- Mikroprozessor 89C51RD2
- RAM und EEROM
- CL-Erweiterung mit zusätzlicher CANopen Schnittstelle auf der Applikationsseite

3.1 UNIGATE® CM Software Flussdiagramm



3.2 UNIGATE® CM-Applikationsdiagramm

Das nachfolgende Bild zeigt ein typisches Anschaltschema.



4 Die Betriebsmodi des Gateway

4.1 Konfigurationsmodus (config mode)

Der Konfigurationsmodus dient der Konfiguration des Gateways. In diesem Modus sind folgende Einstellungen möglich:

- Script einspielen
- Firmware updaten (nur CL-Basis)
- Konfiguration des Gateways

Das Gateway wird in diesem Modus starten wenn die Schalter S4 und S5 beim Start des Gateways beide die Stellung "F" haben. Das Gateway sendet unmittelbar nach dem Einschalten im Konfigurationsmodus seine Einschaltmeldung, die analog zu folgender Meldung aussieht:

```
RS-EC-CL (RS+Ext.Board) V0.1 [30] (c)dA Switch=0xFF Script(8k)="Leer"  
Author="Deutschmann Automation GmbH" Version="1.0" Date=21.08.2001 SN=47110001  
Ext-Board: CL-Erweiterung(CANopen-IO-DICNET) V0.74 (c)dA SN=4294967295  
CAN: ID=1 Baud=500000 LSS-ID=1, LSS-BaudIdx=2
```

Im Konfigurationsmodus arbeitet das Gateway immer mit den Einstellungen 9600 Baud, kein Paritätsbit, 8 Datenbits und 1 Stopbit, die RS-State LED wird immer rot blinken, die "Error No/Select ID" LEDs sind für den Benutzer ohne Bedeutung. Der Konfigurationsmodus ist in allen Software Revisionen enthalten.

4.2 Testmodus (test mode)

Einstellung des Testmodus

Der Testmodus wird eingestellt, indem die Schalter S4 und S5 beide in die Stellung "E" gebracht werden. Alle anderen Schalter werden für die Einstellung des Testmodus nicht berücksichtigt. Mit diesen Einstellungen muss das Gateway neu gestartet werden (durch kurzzeitiges Trennen von der Spannungsversorgung).

Im Testmodus arbeitet das Gateway immer mit den Einstellungen 9600 Baud, kein Paritätsbit, 8 Datenbits und 1 Stopbit.

Er kann hilfreich sein, um das Gateway in die jeweilige Umgebung zu integrieren, z. B. um die Parameter der RS-Schnittstellen zu testen.

Funktionsweise des Testmodus

Nach dem Neustart im Testmodus wird das Gateway auf der seriellen Seite im Rhythmus von 1 Sekunde die Werte 0-15 in hexadezimaler Schreibweise ("0".."F") in ASCII-Kodierung senden. Gleichzeitig werden auf der Feldbus-Schnittstelle die gleichen Werte binär ausgegeben.

Die State-LED auf der RS-Seite wird in diesem Modus rot blinken, die "Error No/Select ID" LEDs werden den Wert, der z. Zt. ausgegeben wird, binär darstellen. Zusätzlich wird jedes Zeichen, das auf einer der Schnittstellen empfangen wird auf derselben Schnittstelle, als ein lokales Echo wieder ausgegeben. Auf der Feldbusseite wird nur das erste Byte für das lokale Echo benutzt, d. h. sowohl beim Empfang als auch beim Senden wird nur auf das erste Byte der Busdaten geschaut, die anderen Busdaten verändern sich gegenüber den letzten Daten nicht.

Auf der CANopen - Schnittstelle werden 4 Byte ausgegeben:

- 1 Byte: Echo des 1. über CAN empfangenden Bytes
- 2 Byte: Rückgelesenes Byte IO8
- 3 Byte: Wert des DIP-Switch (wird zurzeit nicht bestückt, Wert ist fix „FF“)
- 4 Byte: Ausgabe an IO8

4.3 Datenaustauschmodus (data exchange mode)

Das Gateway muss sich im Datenaustauschmodus befinden, damit ein Datenaustausch zwischen der RS-Seite des Gateways und dem Feldbus möglich ist. Dieser Modus ist immer dann aktiv, wenn das Gateway sich nicht im Konfigurations-, Test-, Firmware-Update-, oder Debugmodus befindet. Im Datenaustauschmodus wird das Gateway das eingespielte Script ausführen.

5 RS-Schnittstelle

5.1 RS-Schnittstellen beim UNIGATE® CM

Das UNIGATE® CM - EtherCAT® verfügt über die Schnittstellen RS232, RS422 und RS485. Die Hardware hat auch immer eine DEBUG-Schnittstelle (siehe Kapitel 7).

5.2 Puffergrößen beim UNIGATE® CM

Dem UNIGATE® CM steht auf der seriellen Seite ein Puffer von jeweils 1024 Byte für Eingangs- und Ausgangsdaten zur Verfügung.

Der FIFO der Applikationsschnittstelle (RS-Schnittstelle) kann in jedem script-fähigen

UNIGATE® ab Scriptrevision 26 geändert werden. Siehe dazu im Protocol Developer unter "Device Control" - "Hardware".

5.3 Framing Check

Über die Funktion "Framing Check" wird die Länge des Stopbits, das das Gateway empfängt überprüft. Hierbei ist das vom Gateway erzeugte Stopbit immer lang genug, damit angeschlossene Teilnehmer das Stopbit auswerten können.

Zu beachten ist, dass die Funktion "Framing Check" nur bei 8 Datenbits und der Einstellung "No parity" wirksam wird.

Weist das Stopbit bei aktivierter Prüfung die Länge 1 Bit nicht auf, wird ein Fehler erkannt und durch die Error LEDs angezeigt.

Die mögliche Einstellung für diesen Parameter kann vom Script gesteuert werden (siehe dazu die Online-Hilfe vom Protocol Developer). Die Voreinstellung für den "Stop Bit Framing Check" ist "enabled".

6 SSI-Schnittstelle

Das UNIGATE® unterstützt auch den Anschluss von Applikationen bzw. Produkten, die über SSI kommunizieren.

6.1 Inbetriebnahme der SSI-Schnittstelle

Das benötigte Script (example_SSI) sowie die Firmware- (Cust0023) und Protocol Developer-Erweiterung (Cust_ssi.xml) können kostenfrei aus dem Internet unter www.deutschmann.de bezogen werden. Ebenso das Softwaretool Protocol Developer und die Konfigurationssoftware WINGATE.

- Im Protocol Developer (siehe auch Kapitel 7, Die Debug Schnittstelle) muss das ConfigFile "Cust_ssi.xml" hinzugefügt werden. Unter Options → Settings → ConfigFiles.
- Script "example_SSI.dss" in Protocol Developer laden.
- Im Script selbst muss unter "Set number of bits" und "Set type and clock stretch value" der Gebertyp (und die Clock-Frequenz) definiert werden (default = 12-Bit-Single-Turn-Gray, max clock stretch):

```
// Set number of bits
// 1..16 = Single Turn
// 17..32 = Multi Turn
moveconst (bNumBits, 12); // i.e. 12 bit single turn
// MT SSI 4096 x 4096 = 16777216 = 0b1000000000000000000000000000 => 24 bit

//-----
// Set type and clock stretch value
// Type (low nibble):
// 0 = Reserved
// 1 = output value as is (i.e. binary encoder)
// 2 = convert Gray encoded output value to binary (i.e. Gray encoder)
// >2 = Reserved
//
// Clock stretch value (high nibble):
// Please note that the given frequency values are only a rough estimate. The
// exact frequency varies depending on the devices underlying architecture.
// 0 = No Stretch --> ~300 kHz
// 1 = ~185 kHz
// 2 = ~150 kHz
// 3 = ~125 kHz
// 4 = ~110 kHz
// 5 = ~100 kHz
// 6 = ~ 88 kHz
// 7 = ~ 80 kHz
// 8 = ~ 72 kHz
// 9 = ~ 67 kHz
// A = ~ 62 kHz
// B = ~ 58 kHz
// C = ~ 54 kHz
// D = ~ 50 kHz
// E = ~ 48 kHz
// F = ~ 45 kHz
```



```
//moveconst ( wTyp, 0x02); // i.e. Gray encoder, no clock stretch (High-Nibble=0)
moveconst ( wTyp, 0xF2); // i.e. Gray encoder, max clock stretch (High-Nibble=F)
```

- Script ins Gerät laden. WINGATE öffnen und Gerät im Konfigurationsmodus starten (siehe Kapitel 4.1, Konfigurationsmodus (config mode)) - es erscheint eine Einschaltmeldung, die analog zu folgender aussieht (hier am Beispiel CL-PB):
Special Firmware (23) not loaded
RS-PBV1-CL (232/422/485) V7.31[30] (c)dA Switch=0x02FF Script(8k)="SSI"
Author="Deutschmann Automation" Version="V 1.0" Date=20.03.2008 SN=47110002 ID=2
Konfigmode...
Der Hinweis "Special Firmware (23) not loaded" bedeutet, dass die Firmware-Erweiterung noch nicht geladen ist. Die Erweiterung wird geladen über Extras → Firmware Script Extension. Datei "Cust0023 (Cmd 23 + 24 for SSI).hex" anwählen und auf "write extension".
- Gerät neu starten → jetzt erscheint nur noch die eigentliche Geräte-Einschaltmeldung, der Hinweis nicht mehr.
- Das Gerät in den Datenaustauschmodus bringen (siehe Kapitel 4.3, Datenaustauschmodus (data exchange mode)) → FERTIG!

6.2 Hardware- Beschaltung

Die Taktleitungen der SSI-Schnittstelle werden auf die Tx-Leitungen der RS422-Schnittstelle gelegt, die Datenleitungen auf die Rx-Leitungen am UNIGATE® CM.

X1 (3-pol. + 4-pol. Schraub-Steckverbinder):

Pin Nr.	Name	Funktion bei SSI
1	Rx 232	n. c.
2	Tx 232	n. c.
3	AP-GND	n. c.
4	Rx 422+	SSI DAT+
5	Rx 422-	SSI DAT-
6	Tx 422+	SSI CLK+
7	Tx 422-	SSI CLK-

7 Die Debug Schnittstelle

7.1 Übersicht über die Debug Schnittstelle

Das UNIGATE® bietet eine Debug Schnittstelle, die es ermöglicht, ein Script schrittweise auszuführen. Diese Schnittstelle ist im Normalfall nur für die Entwicklung eines Scripts nötig.

7.2 Start im Debugmode

Mit dem Anlegen von Spannung an das UNIGATE® (Power up) wird die Firmware nach Ausführung eines Selbsttests auf dieser Schnittstelle das binäre Zeichen 0 (0x00) ausgegeben. Wenn das UNIGATE® innerhalb von 500 ms eine Quittung über diese Schnittstelle erhält, befindet es sich im Debugmode. Die Quittung ist das ASCII-Zeichen O (0x4F).

Mit dem Start im Debugmode wird die weitere Ausführung von Scriptbefehlen unterbunden.

7.3 Kommunikationsparameter für die Debugschnittstelle

Die Debugschnittstelle arbeitet immer mit 9600 Baud, no Parity, 8 Datenbit, 1 Stopbit. Eine Änderung dieser Parameter ist im Protocol Developer nicht möglich. Bitte achten Sie darauf, dass diese Einstellungen mit denen der PC-COM-Schnittstelle übereinstimmen und dort die Flusssteuerung (Protokoll) auf „keine“ steht.

7.4 Möglichkeiten mit der Debug Schnittstelle

Normalerweise wird an der Debug Schnittstelle der Protocol Developer angeschlossen. Mit ihm ist es möglich ein Script schrittweise auszuführen, Sprünge und Entscheidungen zu beobachten sowie Speicherbereiche anzusehen. Außerdem können Haltepunkte gesetzt werden, er besitzt also im Prinzip alle Eigenschaften die ein Software-Entwicklungswerkzeug typischerweise besitzt. Es ist jedoch auch möglich über diese Schnittstelle ein Script Update durchzuführen.

Ab der Scriptversion [27] kann man mit dem Scriptbefehl „SerialOutputToDebugInterface“ auch Daten ausgeben. Bitte beachten Sie dazu den Hinweis im Handbuch 'Protocol Developer'.

7.5 Befehle der Debug Schnittstelle

Die Befehle zum Benutzen der Debug Schnittstelle sind dem Handbuch Protocol Developer zu entnehmen.

8 Funktionsweise des Systems

8.1 Allgemeine Erläuterung

Nach dem ISO/OSI-Modell kann eine Kommunikation in sieben Schichten, Layer 1 bis Layer 7, aufgeteilt werden.

Die Gateways der DEUTSCHMANN AUTOMATION setzen die Layer 1 und 2 vom kundenspezifischen Bussystem (RS485 / RS232 / RS422) auf das entsprechende Feldbussystem um. Die Layer 3 bis 6 sind leer. Der Layer 7 wird gemäß Kapitel 8.3 umgesetzt.

8.2 Schnittstellen

Das Gateway ist mit den Schnittstellen RS232, RS422 und RS485 ausgerüstet.

8.3 Datenaustausch

Alle Daten werden vom Gateway in Abhängigkeit des eingespielten Scripts übertragen.

8.4 Mögliche Datenlängen

In der folgenden Tabelle sind die maximal zu übertragenden Daten tabellarisch dargestellt:

Eingangsdaten	max. 1024 Byte	variabel: hier Maximalwert
Ausgangsdaten	max. 1024 Byte	variabel: hier Maximalwert

8.5 Hochlaufphase

In der Hochlaufphase baut der Master eine Verbindung zum Gateway auf. Erst nach fehlerfreiem Abschluss der Hochlaufphase kommt es zum Datenaustausch mit dem externen Gerät.

9 Erstellung eines Scripts



Hinweis: Alle Befehle die sich auf die Erweiterung beziehen funktionieren im Debug-Modus nicht!

9.1 Was ist ein Script

Ein Script ist eine Anreihung von Befehlen, die in exakt dieser Reihenfolge ausgeführt werden. Dadurch, dass auch Mechanismen gegeben sind, die den Programmfluss im Script kontrollieren, kann man auch komplexere Abläufe aus diesen einfachen Befehlen zusammenbauen.

Das Script ist speicherorientiert. Das bedeutet, dass alle Variablen sich immer auf einen Speicherbereich beziehen. Allerdings brauchen Sie sich beim Entwickeln eines Scripts nicht um die Verwaltung des Speichers zu kümmern; das übernimmt der Protocol Developer für Sie.

9.2 Speichereffizienz der Programme

Ein Scriptbefehl kann z. B. eine komplexe Checksumme wie eine CRC-16 Berechnung über Daten ausführen. Für die Codierung dieses Befehls sind als Speicherbedarf (für den Befehl selbst) lediglich 9 Byte nötig. Dies ist nur möglich, indem diese komplexen Befehle in einer Bibliothek enthalten sind.

Ein weiterer Vorteil dieser Bibliothek ist, dass die zu Grunde liegenden Funktionen bereits seit Jahren im praktischen Einsatz sind und deswegen als fehlerarm bezeichnet werden können. Da diese Befehle auch im für den Controller nativen Code vorhanden sind, ist auch das Laufzeitverhalten des Scripts an dieser Stelle günstig.

9.3 Was kann man mit einem Script Gerät machen

Unsere Script Geräte sind in der Lage, eine Menge von Befehlen abzuarbeiten. Ein Befehl ist dabei immer eine kleine fest umrissenen Aufgabe. Alle Befehle lassen sich in Klassen oder Gruppen einsortieren. Eine Gruppe von Befehlen beschäftigt sich mit der Kommunikation im allgemeinen, die Befehle dieser Gruppe befähigen das Gateway, Daten sowohl auf der seriellen Seite als auch auf der Busseite zu senden und zu empfangen.

9.4 Unabhängigkeit von Bussen

Prinzipiell sind die Scripte nicht vom Bus abhängig, auf dem sie arbeiten sollen, d. h. ein Script, das auf einem PROFIBUS Gateway entwickelt wurde, wird ohne Änderung auch auf einem Interbus Gateway laufen, da sich diese Busse von der Arbeitsweise sehr stark ähneln. Um dieses Script auch auf einem Ethernet Gateway abzuarbeiten, muss man evtl. noch weitere Einstellungen im Script treffen, damit das Script sinnvoll ausgeführt werden kann.

Es gibt keine festen Regeln, welche Scripte wie richtig arbeiten. Beim Schreiben eines Scripts sollten Sie beachten, auf welcher Zielhardware Sie das Script ausführen wollen, um die nötigen Einstellungen für die jeweiligen Busse zu treffen.

9.5 Weitere Einstellungen am Gateway

Die meisten Geräte benötigen keine weiteren Einstellungen außer denen, die im Script selbst getroffen sind. Allerdings gibt es auch Ausnahmen hierzu. Diese Einstellungen werden mit der Software WINGATE getroffen. Wenn Sie bereits unsere Serie UNIGATE® kennen, wird Ihnen die Vorgehensweise hierbei bereits bekannt sein. Beispielhaft sei hier die Einstellung der IP-Adresse und der Net-Mask eines Ethernet-Gateways genannt. Diese Werte müssen fix bekannt sein und sind auch zur Laufzeit nicht vorhanden. Ein weiterer Grund für die Konfiguration dieser Werte in WINGATE ist folgender: Nach einem Update des Scripts bleiben diese Werte unangetastet, d. h. die einmal getroffenen Einstellungen sind auch nach einer Änderung des Scripts weiterhin vorhanden. Nur so ist es auch möglich, dass das gleiche Script auf verschiedenen Ethernet-Gateways arbeitet, die alle eine unterschiedliche IP-Adresse haben.

9.6 Die Benutzung des Protocol Developer

Das Softwaretool Protocol Developer kann von unserer Internetseite <http://www.deutschmann.de> heruntergeladen werden.

Es ist als Werkzeug zum einfachen Erstellen eines Scripts für unsere Script Gateways gedacht; seine Bedienung ist genau darauf ausgerichtet. Nach dem Start des Programms wird das zuletzt geladene Script erneut geladen, sofern es nicht der erste Start ist.

Windows typisch können Script Befehle per Maus oder Tastatur hinzugefügt werden. Soweit für den entsprechenden Befehl definiert und notwendig wird der Dialog zu dem entsprechenden Befehl angezeigt, und nach dem Eingeben der Werte wird automatisch der richtige Text in das Script eingefügt. Das Einfügen von neuen Befehlen durch den PROTOCOL DEVELOPER erfolgt so, dass niemals ein existierender Befehl überschrieben wird. Generell wird ein neuer Befehl vor dem eingefügt, auf dem momentan der Cursor positioniert ist. Selbstverständlich können die Befehle auch einfach per Tastatur geschrieben werden, oder bereits geschriebene Befehle bearbeitet werden.

9.7 Genauigkeiten der Baudraten

Die Baudrate der seriellen Schnittstelle wird aus der Quarzfrequenz des Prozessors abgeleitet. Zwischenzeitlich arbeiten alle Script-Gateways mit einer Quarzfrequenz von 40 MHz.

Im Script lässt sich jede beliebige ganzzahlige Baudrate eingeben. Die Firmware stellt daraufhin die Baudrate ein, die am genauesten aus der Quarzfrequenz abgeleitet werden kann.

Die Baudrate, mit der das Gateway tatsächlich arbeitet (BaudIst) kann folgendermaßen ermittelt werden:

$$\text{BaudIst} = (\text{F32} / \text{K})$$

$$\text{F32} = \text{Quarzfrequenz [Hz]} / 32$$

$$\text{K} = \text{Round}(\text{F32} / \text{BaudSoll});$$

bei Round () handelt es sich um eine kaufmännische Rundung

Beispiel:

Es soll die genaue Ist-Baudrate berechnet werden, wenn 9600 Baud vorgegeben werden, wobei das Gateway mit 40 MHz betrieben wird:

$$\text{F32} = 40000000 / 32 = 1250000$$

$$\text{K} = \text{Round}(1250000 / 9600) = \text{Round}(130.208) = 130$$

$$\text{BaudIst} = 1250000 / 130 = 9615.38$$

D. h.: Die Baudrate, die das Gateway tatsächlich einstellt beträgt 9615.38 Baud

Der entstandene Fehler in Prozent lässt sich folgendermaßen berechnen:

$$\text{Fehler}[\%] = (\text{abs}(\text{BaudIst} - \text{BaudSoll}) / \text{BaudSoll}) * 100$$

In unserem Beispiel ergibt sich somit ein Fehler von:

$$\text{Fehler} = (\text{abs}(9615.38 - 9600) / 9600) * 100 = 0.16\%$$

Fehler, die unter 2% liegen können in der Praxis toleriert werden!

Nachfolgend finden Sie eine Auflistung von Baudraten bei 40 MHz-Quarzfrequenz mit den dazugehörigen Fehlern:

4800 Baud: 0,16%
9600 Baud: 0,16%
19200 Baud: 0,16%
38400 Baud: 1,35%
57600 Baud: 1,35%
62500 Baud: 0%
115200 Baud: 1,35%
312500 Baud: 0%
625000 Baud: 0%

9.8 Scriptarbeitungszeiten

Das Script wird vom Protocol Developer übersetzt, und der dabei erzeugte Code in das Gateway geladen. Der Prozessor im Gateway interpretiert nun diesen Code. Dabei gibt es Befehle, die sehr schnell abgearbeitet werden können (z. B. "Set Parameter"). Es gibt aber auch Befehle, die länger dauern (z. B. das Kopieren von 1000 Bytes). Somit differiert die Abarbeitungszeit zunächst einmal durch die Art des Scriptbefehls. Wesentlich stärker wird die Abarbeitungszeit der Scriptbefehle aber bestimmt durch die Prozessorzeit, die für diesen Prozess zur Verfügung steht. Da der Prozessor mehrere Aufgaben gleichzeitig ausführen muss (Multitasking-System), steht nur ein Teil der Prozessorleistung für die Scriptabarbeitung zur Verfügung. Folgende Tasks - in der Reihenfolge der Priorität - werden auf dem Prozessor ausgeführt:

- Senden und Empfangen von Daten an der Debug-Schnittstelle (nur wenn Protocol Developer auf PC gestartet ist)
- Senden und Empfangen von Daten an der RS-Schnittstelle
- Senden und Empfangen von Daten an der Feldbus-Schnittstelle
- Durch Systemtakt (1ms) gesteuerte Aufgaben (z. B. Blinken einer LED)
- Abarbeitung des Scriptes

Aus der Praxis heraus kann man ganz grob mit 0,5 ms pro Scriptzeile rechnen. Dieser Wert hat sich über viele Projekte hinweg immer wieder als Richtwert bestätigt. Er stimmt immer dann recht gut, wenn der Prozessor noch genügend Zeit für die Scriptabarbeitung zur Verfügung hat. An Hand der oben aufgelisteten Tasks kann man folgende Empfehlungen formulieren, um eine möglichst schnelle Scriptabarbeitung zu bekommen:

- Debugschnittstelle deaktivieren (ist im Serieneinsatz der Normalfall)
- Datenlast auf der RS-Schnittstelle möglichst klein halten. Dabei ist nicht die Baudrate v das Problem, sondern die Anzahl Zeichen, die pro Sekunde übertragen werden.

- Datenlast auch auf der Feldbusseite nicht unnötig gross machen. Insbesondere bei azyclischen Busdaten, diese möglichst nur bei Änderung schicken. Die Datenlänge bei Bussen die auf eine feste Länge konfiguriert werden (z.B. PROFIBUS) nur so gross wählen, wie unbedingt notwendig.

Sollte trotz dieser Massnahmen die Abarbeitungszeit zu gross sein, besteht die Möglichkeit, einen kundenspezifischen Scriptbefehl zu generieren, der dann mehrere Aufgaben in einem Scriptbefehl abarbeitet. Wenden Sie sich dazu bitte an unsere Support-Abteilung.

10 Hardware-Anschlüsse, Schalter und Leuchtdioden

10.1 Gerätebeschriftung

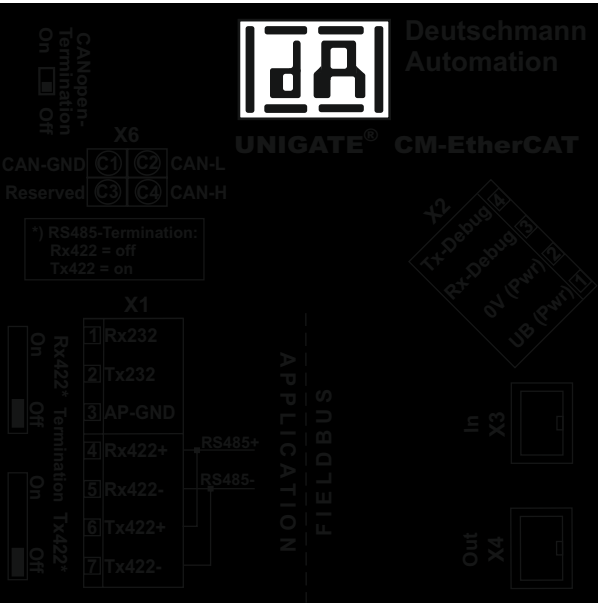


Bild 1: Anschlussbeschriftung und Terminierung



Bild 2: Frontblende: Drehschalter und Leuchtanzeigen

10.2 Stecker

10.2.1 Stecker zum externen Gerät (RS-Schnittstelle)

An dem an der Oberseite des Gerätes zugänglichen Stecker ist die serielle Schnittstelle verfügbar.

Pinbelegung X1 (3-pol. + 4-pol. Schraub-Steckverbinder)

Pin Nr.	Name	Funktion
1	Rx 232	Empfangssignal
2	Tx 232	Sendesignal
3	AP-GND	Applikation Ground
4	Rx 422+ (485+)	Empfangssignal
5	Rx 422- (485-)	Empfangssignal
6	Tx 422+ (485+)	Sendesignal
7	Tx 422- (485-)	Sendesignal



Für den Betrieb an einer 485-Schnittstelle müssen die beiden Pins mit der Bezeichnung "485-" zusammen angeschlossen werden. Ebenso die beiden Pins "485+".

10.2.2 Stecker Versorgungsspannung und DEBUG-Schnittstelle

Pinbelegung X2 (4-pol. Schraub-Steckverbinder; an der Unterseite, hinten)

Pin Nr.	Name	Funktion
1	UB (Pwr)	10..33 Volt Versorgungsspannung / DC
2	0 V (Pwr)	0 Volt Versorgungsspannung / DC
3	Rx-Debug	Empfangssignal Debug
4	Tx-Debug	Sendesignal Debug



Achtung:

Als Bezug (Ground) für die Debugschnittstelle kann das 0V (Pwr) DC-Signal verwendet werden.

10.2.3 Stecker CANopen - Schnittstelle

An dem an der Oberseite (hinten) zugänglichen Stecker ist die CANopen - Schnittstelle verfügbar.

Pinbelegung X6 (4 pol. Steckverbinder)

Pin Nr.	Name	Funktion
C1	CAN-GND	CAN Ground
C2	CAN-L	Dominant Low
C3	Reserved	Reserviert - bitte nicht beschalten
C4	CAN-H	Dominant High

10.2.4 EtherCAT®-Stecker

An der Unterseite des Gerätes sind die Stecker (Beschriftung: In und Out) zum Anschluss an das EtherCAT® Netz.

Pinbelegung X3 + X4 (2 x RJ45)

Pin Nr.	Name	Funktion
1	TD+	Sendeleitung +
2	TD-	Sendeleitung -
3	RD+	Empfangsleitung +
4		
5		
6	RD-	Empfangsleitung -
7		
8		

10.2.5 Stromversorgung

Das Gerät ist mit 10-33 VDC zu versorgen. Die Spannungsversorgung erfolgt über den 4-pol. Schraub-/Steckverbinder an der Unterseite.

Bitte beachten Sie, dass Geräte der Serie UNIGATE® nicht mit Wechselspannung (AC) betrieben werden sollten.

10.3 Leuchtanzeigen

Das Gateway UNIGATE® CM - EtherCAT® verfügt über 10 LEDs mit folgender Bedeutung:

LED Bus Power	grün	Versorgungsspannung EtherCAT®
LED Link / Act. In	grün	Ethernet-Linkpulse gefunden / Netzwerk Datenverkehr In
LED Link / Act. Out	grün	Ethernet-Linkpulse gefunden / Netzwerk Datenverkehr Out
LED Bus State	rot/grün	Schnittstellenzustand EtherCAT®
LED Power / State	rot/grün	Schnittstellenzustand CANopen
LED State	rot/grün	benutzerdefiniert / allgemeiner Gatewayfehler
LED 1 / 2 / 4 / 8 (Error No / Select ID)	grün	benutzerdefiniert / allgemeiner Gatewayfehler

10.3.1 LED “Bus Power“

Diese LED ist direkt mit der EtherCAT® - Versorgungsspannung verbunden.

10.3.2 LED “Link / Act. In“

Diese LED wird direkt vom EtherCAT®-Controller angesteuert und leuchtet, wenn sich das Gateway am RJ45 (In) an einem arbeitsfähigen Netz befindet (es werden Link-Pulse empfangen) und flackert bei Netzwerk Datenverkehr (Activity).

10.3.3 LED “Link / Act. Out“

Diese LED wird direkt vom EtherCAT®-Prozessor angesteuert und leuchtet, wenn sich das Gateway am RJ45 (Out) an einem arbeitsfähigen Netz befindet (es werden Link-Pulse empfangen) und flackert bei Netzwerk Datenverkehr (Activity).

10.3.4 LED “Bus State“

ERR State (rt)	Fehler	Beschreibung
aus	kein Fehler	Die EtherCAT® -Kommunikation des Gerätes ist betriebsbereit.
blinkend	ungültige Konfiguration	allgemeiner Konfigurationsfehler (Beispiel: Falsche Objekteinstellungen)
1 x blinken	unaufgeforderte Statusänderung	Die Applikation hat selbständig den EtherCAT® Zustand geändert: Der Parameter “Change“ ist in dem AL-Status Register auf 0x01 eingestellt: Change/Error
2 x blinken	Anwendung Watchdog Timeout	Eine Zeitüberschreitung der Anwendung ist aufgetreten. (Beispiel: 10ms IR Fehler)

RUN State (gn)	Status	Beschreibung
aus	INIT	Das Gerät befindet sich im Status INIT.
blinkend	PRE-OPERATIONAL	Das Gerät befindet sich im Status PRE-OPERATIONAL.
1 x blinken	SAFE-OPERATIONAL	Das Gerät befindet sich im Status SAFE-OPERATIONAL.
an	OPERATIONAL	Das Gerät befindet sich im Status OPERATIONAL.

Anzeige	Definition
an	Die Anzeige ist permanent an.
aus	Die Anzeige ist permanent aus.
blinkend	Die Anzeige wechselt den Zustand von an nach aus mit einer Frequenz von 2,5 Hz: für 200 ms an, gefolgt von aus für 200 ms

1 x blinken	Die Anzeige leuchtet kurz auf (200 ms), gefolgt von einer langen Aus-Phase (1000 ms).
2 x blinken	Die Anzeige zeigt eine Reihe von zweimaligem kurzen blinken (200 ms) an, getrennt durch eine Aus-Phase (200 ms). Die Reihe wird mit einer langen Aus-Phase (1000 ms) beendet.

10.3.5 LED "Power / State"

Die Power/State LED signalisiert den Status und Betriebszustand der CANopen-Schnittstelle und kann im Datenaustauschmodus folgende Zustände haben:

Anzeigezustände und Blinkfrequenzen

Die folgenden Anzeigezustände werden unterschieden:

LED an	Konstant an
LED aus	Konstant aus
LED flackernd	Iso-Phase an und aus mit einer Frequenz von ungefähr 10 Hz: an für ca. 50 ms und aus für ca. 50 ms.
LED blinkend	Iso-Phase an und aus mit einer Frequenz von ungefähr 2,5 Hz: an für ca. 200 ms, danach aus für ca. 200 ms.
LED Einzel-Blinken	Kurzes Blinken (ca. 200 ms) gefolgt von einer langen Aus-Phase (ca. 1000 ms)
LED Doppel-Blinken	Eine Folge von zweimaligem kurzen Blinken (ca. 200 ms), getrennt durch eine Aus-Phase (ca. 200 ms). Die Folge wird beendet mit einer langen Aus-Phase (ca. 1000 ms).
LED Dreifach-Blinken	Eine Folge von dreimaligem kurzen Blinken (ca. 200 ms), getrennt durch eine Aus-Phase (ca. 200 ms). Die Folge wird beendet mit einer langen Aus-Phase (ca. 1000 ms).

Anstatt zwei einfarbiger LEDs wird eine zweifarbige Status-LED verwendet, die sowohl den physischen BUS Status als auch den Status der CANopen® Zustandsmaschine anzeigen soll. Diese zweifarbige LED ist rot und grün.

CANopen Fehler LED (rot)

Die CANopen Fehler LED zeigt den Zustand des physikalischen CAN-Layers und Fehler auf Grund von fehlenden CAN Nachrichten an (SYNC, GUARD oder HEARTBEAT).

Fehler LED	Zustand	Beschreibung
Aus	kein Fehler	Das Gerät befindet sich im betriebsfähigen Zustand.
Einzel-Blinken	Warn-Grenze erreicht	Mindestens einer der Fehlerzähler des CAN-Controllers hat die Warn-Grenze erreicht oder überschritten (zu viele Fehlerrahmen).
Flackernd	AutoBaud/LSS	Auto Baudraten-Erkennung in Bearbeitung oder LSS Service in Bearbeitung (abwechselnd flackernd mit RUN LED).
Doppel-Blinken	Fehlerkontroll-Ereignis	Ein "Guard"-Vorgang (NMT-Slave oder NMT-Master) oder ein heartbeat-Ereignis (Heartbeat "Consumer") fand statt.
Dreifach-Blinken	Sync Fehler	Die SYNC Mitteilung wurde nicht innerhalb der konfigurierten Kommunikationszyklus Auszeit erhalten (siehe Objekt Lexikon Eintrag 0x1006).
An	Bus aus	Der CAN Controller ist "Bus aus".

Wenn bei einer vorgegebenen Zeit mehrere Fehler vorhanden sind, wird der Fehler mit der höchsten Nummer angegeben (z. B. wenn NMT Fehler und Sync Fehler erscheinen, wird der SYNC Fehler angezeigt).

CANopen RUN LED (grün)

Die CANopen RUN LED zeigt den Zustand der CANopen-Netzwerk Zustandsmaschine an.

CAN RUN LED	Zustand	Beschreibung
Flackernd	AutoBaud/LSS	Auto Baudraten-Erkennung in Bearbeitung oder LSS Service in Bearbeitung (abwechselnd flackernd mit Fehler LED)
Einzel-Blinken	Gestoppt	Das Gerät befindet sich im Stopzustand.
Blinkend	PREOPERATIONAL	Das Gerät befindet sich im Zustand "PREOPERATIONAL".
An	OPERATIONAL	Das Gerät befindet sich im Zustand "OPERATIONAL".

Während das Gerät einen Neustart durchführt, sollte die CANopen RUN LED aus sein.

Sollte der Fall auftreten, dass sich die grüne und rote LED entgegenstehen, wird die LED auf rot wechseln. Abgesehen von diesem Fall sollte die zweifarbige Status LED das Verhalten der CAN Fehler LED und der CAN RUN LED miteinander verknüpfen.

Weitere Zustände im Konfigurations-, Test- oder Update-Modus

aus	
grün/rot blinkend	UNIGATE® befindet sich im Testmodus
rot blinkend	UNIGATE® befindet sich im Konfigurationsmodus / Fehler (siehe Fehlertabelle, Kapitel 11.1.1)
rot leuchtend	CL-Basis gestoppt, PC Verbindung mit CL-Erweiterung aktiv (Firmware-Update, siehe Kapitel 13)

10.3.6 LED "State"

grün leuchtend	über Script steuerbar
grün blinkend	über Script steuerbar
grün/rot blinkend	über Script steuerbar
rot leuchtend	allgemeiner Gatewayfehler (s. LED's Error No.), über Script steuerbar
rot blinkend	UNIGATE® befindet sich im Konfigurations-/Testmodus, über Script steuerbar

10.3.7 LEDs 1 / 2 / 4 / 8 (Error No / Select ID)

Blinken diese 4 LEDs und die LED "State" leuchtet gleichzeitig rot, wird binärcodiert (Umrechnungstabelle siehe Anhang) gemäß der Tabelle im Kapitel "Fehlerbehandlung" die Fehlernummer angezeigt. Zusätzlich sind diese LEDs über Script steuerbar.

10.4 Schalter

Das Gateway verfügt über 5 Schalter mit folgenden Funktionen:

Termination Rx 422	schaltbarer Rx 422-Abschlusswiderstand für die serielle Schnittstelle
Termination Tx 422	schaltbarer Tx 422- bzw. RS485-Abschlusswiderstand für die serielle Schnittstelle
Drehcodierschalter S4	ID High für serielle Schnittstelle z. B. Konfigmode
Drehcodierschalter S5	ID Low für serielle Schnittstelle z. B. Konfigmode
CANopen-Termination	schaltbarer CANopen-Abschlusswiderstand

10.4.1 Termination Rx 422 + Tx 422 (serielle Schnittstelle)

Wird das Gateway als physikalisch erstes oder letztes Gerät in einem RS485-Bus bzw. als 422 betrieben, muss an diesem Gateway ein Busabschluss erfolgen. Dazu wird der Terminationschalter auf ON gestellt. Der im Gateway integrierte Widerstand (150Ω) wird aktiviert. In allen anderen Fällen bleibt der Schalter auf der Position OFF.

Nähere Information zum Thema Busabschluss finden Sie in der allgemeinen RS485 Literatur. Wird der integrierte Widerstand verwendet ist zu berücksichtigen, dass damit automatisch ein Pull-Down-Widerstand (390Ω) nach Masse und ein Pull-Up-Widerstand (390Ω) nach VCC aktiviert wird.



Bei RS485 darf nur der Tx 422-Schalter auf ON gestellt werden. Der Rx 422-Schalter muss auf OFF stehen.

10.4.2 Drehcodierschalter S4 + S5 (serielle Schnittstelle)

Diese beiden Schalter können über den Scriptbefehl `Get (RS_Switch, Destination)` ausgelesen und der Wert für weitere Funktionen weiter verwendet werden. Dieser Wert wird beim Einschalten des Gateways bzw. immer wieder nach Ausführen des Scriptbefehls eingelesen. Die Schalterstellung „EE“ (testmode) und „FF“ (config mode) sind bei der RS422- oder RS485-Betrieb nicht möglich.



Die Schalterstellung „DD“ (d.h. S4 und S5 beide in Stellung "D") ist für interne Zwecke, Firmware-Update CL-Erweiterung reserviert. Das Gateway darf nur in diesen Modus geschaltet werden wenn ein Firmware-Update durchgeführt werden soll. Ansonsten wird die Firmware der CL-Erweiterung gelöscht und es ist kein Zugriff bzw. keine Funktion der Erweiterung mehr möglich.

Schalterstellungen:

Schalter- stellung S4	Schalter- stellung S5	Funktion	Beschreibung
D	D	Firmware- Update Erweiterung	(Beschreibung siehe Kapitel 13)
E	E	Testmode	(Beschreibung siehe Kapitel 4.2) Hinweis: Diese Betriebsart kann nur durch einen Neustart beendet werden.
F	F	Config mode	(Beschreibung siehe Kapitel 4.1) Diese Stellung dient auch zum Update der Firmware des CL-Moduls. Hinweis: Diese Betriebsart kann nur durch einen Neustart beendet werden.

10.4.3 CANopen Termination

Wird das Gateway als physikalisch erstes oder letztes Gerät im CANopen® betrieben, muss an diesem Gateway ein Busabschluss erfolgen. Dazu muss entweder ein Busabschlusswiderstand im Stecker oder der im Gateway integrierte Widerstand (120Ω) aktiviert werden. Dazu wird der Schiebeschalter auf die Position ON geschoben. In allen anderen Fällen bleibt der Schiebeschalter auf der Position OFF. Nähere Information zum Thema Busabschluss finden Sie in der allgemeinen Feldbus Literatur.

10.5 Debug-Kabel für UNIGATE® CM

Als Zubehör ist ein vorkonfiguriertes Debugkabel erhältlich. Das Debug Kabel verbindet das Gateway zu Debug und RS.

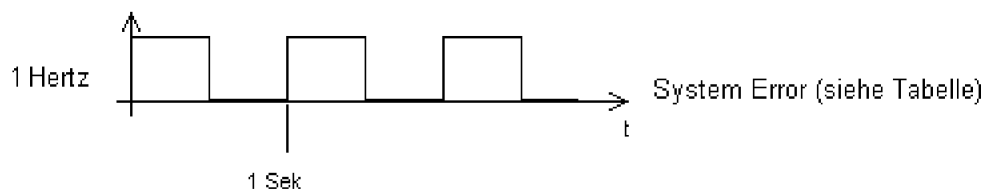
11 Fehlerbehandlung

11.1 Fehlerbehandlung beim UNIGATE® CM

Erkennt das Gateway einen Fehler, so wird dieser dadurch signalisiert, dass die LED "State" rot leuchtet und gleichzeitig die Fehlernummer gemäß nachfolgender Tabelle über die LED's "Error No" angezeigt werden (Blinkfrequenz 1 Hertz). Es können zwei Fehlerkategorien unterschieden werden:

Schwere Fehler (1-4): In diesem Fall muss das Gateway aus- und wieder neu eingeschaltet werden. Tritt der Fehler erneut auf, muss das Gateway getauscht und zur Reparatur eingeschickt werden.

Warnungen (6-15): Diese Warnungen werden lediglich zur Information 1 Minute lang angezeigt und werden dann automatisch zurückgesetzt. Treten diese Warnungen häufiger auf, ist der Kundendienst zu verständigen.

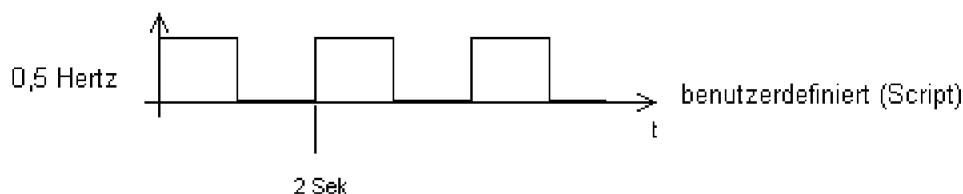


Im Konfigurationsmodus sind diese Anzeigen nicht gültig und nur für interne Zwecke bestimmt.

LED8	LED4	LED2	LED1	Fehlernr. bzw. ID	Fehlerbeschreibung
0	0	0	0	0	Reserviert
0	0	0	1	1	Hardwarefehler
0	0	1	0	2	EEROM-Fehler
0	0	1	1	3	Interner Speicherfehler
0	1	0	0	4	Feldbus Hardwarefehler
0	1	0	1	5	Script-Fehler
0	1	1	0	6	Reserviert
0	1	1	1	7	RS Sende-Puffer-Überlauf
1	0	0	0	8	RS Empfangs-Puffer-Überlauf
1	0	0	1	9	Über Script steuerbar
1	0	1	0	10	Allgemeiner Feldbusfehler
1	0	1	1	11	Parity- oder Frame-Check-Fehler
1	1	0	0	12	Reserviert
1	1	0	1	13	Feldbus Konfigurationsfehler
1	1	1	0	14	Feldbus Datenpuffer-Überlauf
1	1	1	1	15	Reserviert

Tabelle 1: Fehlerbehandlung beim UNIGATE® CM

Bei benutzerdefinierten Fehlern ist die Blinkfrequenz 0,5 Hertz. Der Fehler wird solange angezeigt wie mit „Set Warning Time“ definiert ist.



11.1.1 Fehler auf der CL-Erweiterung

Bei allen Funktionen auf der CL-Erweiterung gilt, dass ein aufgetretener Fehler, über ein rotes Blinken der Power/State-LED signalisiert wird. Dabei geht die LED entsprechend der aufgetretenen Fehlernummer aus. Danach erfolgt eine kurze Pause, und die Blinksequenz wird wiederholt. Beispiel: Bei einem SRAM-Error 3 leuchtet die LED zunächst rot, geht dann 3 mal aus, leuchtet dann wieder einen Moment, und alles beginnt von vorn. Folgende Fehler sind allgemein auf der CL-Erweiterung möglich.

Fehlernummer	Fehlerbeschreibung
1	HARDWARE_ERROR
2	STACK_ERROR FLASH_INIT_ERR
3	SRAM_ERROR FLASH_ERROR
4	CL_KOMM_ERROR, z.B. CL-Firmware unterstützt noch keine Erweiterung
5	BUS_ID_ERROR FLASH_CHECK_ERR
6	CL_KOMM_RX_ERR
7	CL_KOMM_TX_ERR
8	NSW_DATA_ERROR
9	TIMEOUT_ERROR
10	TX_ERROR
11	RX_ERROR
12	ID_ERROR, z.B. Doppelte Dicnet-ID, oder ID nicht im Netz 24V_ERROR, Überlast (nur bei Option I/O8)
13	PARA_ERROR
14	BUS_ERROR
15	NSW_PROG_ERROR

12 Aufbaurichtlinien

12.1 Montage der Baugruppe

Die Baugruppe mit den max. Abmessungen (23x115x117mm BxTxH) ist für den Schaltschrank-einsatz (IP20) entwickelt worden und kann deshalb nur auf einer Normprofilschiene (tiefe Hutschiene nach EN50022) befestigt werden.

12.1.1 Montage

- Die Baugruppe wird von oben in die Hutschiene eingehängt und nach unten geschwenkt bis die Baugruppe einrastet.
- Links und rechts neben der Baugruppe dürfen andere Baugruppen aufgereiht werden.
- Oberhalb und unterhalb der Baugruppe müssen mindestens 5 cm Freiraum für die Wärmeabfuhr vorgesehen werden.
- Die Normprofilschiene muss mit der Potentialausgleichschiene des Schaltschranks verbunden werden. Der Verbindungsdraht muss einen Querschnitt von mindestens 10 mm² haben.

12.1.2 Demontage

- Zuerst müssen die Versorgungs- und Signalleitungen abgesteckt werden.
- Danach muss die Baugruppe nach oben gedrückt und die Baugruppe aus der Hutschiene herausgeschwenkt werden.

Senkrechter Einbau

Die Normprofilschiene kann auch senkrecht montiert werden, so dass die Baugruppe um 90° gedreht montiert wird.

12.2 Verdrahtung

12.2.1 Anschlusstechniken

Folgende Anschlusstechniken müssen bzw. können Sie bei der Verdrahtung der Baugruppe einsetzen:

- Standard-Schraub-/Steck-Anschluss (Versorgung + RS)
- 8pol. RJ45-Steckverbindung (EtherCAT® -Anschluss)

a) Bei den Standard-Schraubklemmen ist eine Leitung je Anschlusspunkt klemmbar. Zum Festschrauben benutzen Sie am besten einen Schraubendreher mit Klingenbreite 3,5 mm.

Zulässige Querschnitte der Leitung:

- Flexible Leitung mit Aderendhülse: 1 x 0,25 ... 1,5 mm²
- Massive Leitung: 1 x 0,25 ... 1,5 mm²
- Anzugsdrehmoment: 0,5 ... 0,8 Nm

b) Die steckbare Anschlussklemmleiste stellt eine Kombination aus Standard-Schraubanschluss und Steckverbinder dar. Der Steckverbindungsteil ist kodiert und kann deshalb nicht falsch aufgesteckt werden.

12.2.1.1 Stromversorgung

Das Gerät ist mit 10..33VDC zu versorgen.

- Schließen Sie die Versorgungsspannung an die 4-polige Steckschraubklemme entsprechend der Beschriftung auf dem Gerät an.

12.2.1.2 Anschluss des Potentialausgleichs

Die Verbindung zum Potentialausgleich erfolgt automatisch beim Aufsetzen auf die Hutschiene.

12.2.2 Kommunikationsschnittstelle EtherCAT®

Diese Schnittstelle finden Sie auf der Baugruppe in Form von zwei 8-poligen RJ-45-Buchsen an der Unterseite des Gehäuses.

- Stecken Sie den EtherCAT® -Verbindungsstecker in eine der RJ45-Buchsen mit der Beschriftung "In" (Kabel vom Master) bzw. "Out" (weiterführendes Kabel zum nächsten EtherCAT®-Slave).
- Es ist darauf zu achten, dass die Leitungslänge zu den benachbarten Ethernet-Teilnehmern 0,6 m nicht unterschreitet.

12.2.3 Leitungsführung, Schirmung und Maßnahmen gegen Störspannung

Gegenstand dieses Kapitels ist die Leitungsführung bei Bus-, Signal- und Versorgungsleitungen mit dem Ziel, einen EMV-gerechten Aufbau Ihrer Anlage sicherzustellen.

12.2.4 Allgemeines zur Leitungsführung

- innerhalb und außerhalb von Schränken

Für eine EMV-gerechte Führung der Leitungen ist es zweckmäßig, die Leitungen in folgende Leitungsgruppen einzuteilen und diese Gruppen getrennt zu verlegen.

- ⇒ Gruppe A: • geschirmte Bus- und Datenleitungen z.B. für RS232C, Drucker, etc.
- geschirmte Analogleitungen
 - ungeschirmte Leitungen für Gleichspannungen $\geq 60\text{ V}$
 - ungeschirmte Leitungen für Wechselspannung $\geq 25\text{ V}$
 - Koaxialleitungen für Monitore
- ⇒ Gruppe B: • ungeschirmte Leitungen für Gleichspannungen $\geq 60\text{ V}$ und $\geq 400\text{ V}$
- ungeschirmte Leitungen für Wechselspannung $\geq 24\text{ V}$ und $\geq 400\text{ V}$
- ⇒ Gruppe C: • ungeschirmte Leitungen für Gleichspannungen $> 400\text{ V}$

Anhand der folgenden Tabelle können Sie durch die Kombination der einzelnen Gruppen die Bedingungen für das Verlegen der Leitungsgruppen ablesen.

	Gruppe A	Gruppe B	Gruppe C
Gruppe A	1	2	3
Gruppe B	2	1	3
Gruppe C	3	3	1

Tabelle: Leitungsverlegevorschriften in Abhängigkeit der Kombination von Leitungsgruppen

- 1) Leitungen können in gemeinsamen Bündeln oder Kabelkanälen verlegt werden.
- 2) Leitungen sind in getrennten Bündeln oder Kabelkanälen (ohne Mindestabstand) zu verlegen.
- 3) Leitungen sind innerhalb von Schränken in getrennten Bündeln oder Kabelkanälen und außerhalb von Schränken aber innerhalb von Gebäuden auf getrennten Kabelbahnen mit mindestens 10 cm Abstand zu verlegen.

12.2.4.1 Schirmung von Leitungen

Das Schirmen ist eine Maßnahme zur Schwächung (Dämpfung) von magnetischen, elektrischen oder elektromagnetischen Störfeldern.

Störströme auf Kabelschirmen werden über die mit dem Gehäuse leitend verbundene Schirmschiene zur Erde abgeleitet. Damit diese Störströme nicht selbst zu einer Störquelle werden, ist eine impedanzarme Verbindung zum Schutzleiter besonders wichtig.

Verwenden Sie möglichst nur Leitungen mit Schirmgeflecht. Die Deckungsdichte des Schirmes sollte mehr als 80% betragen. Vermeiden Sie Leitungen mit Folienschirm, da die Folie durch Zug- und Druckbelastung bei der Befestigung sehr leicht beschädigt werden kann; die Folge ist eine Verminderung der Schirmwirkung.

In der Regel sollten Sie die Schirme von Leitungen immer beidseitig auflegen. Nur durch den beidseitigen Anschluss der Schirme erreichen Sie eine gute Störunterdrückung im höheren Frequenzbereich.

Nur im Ausnahmefall kann der Schirm auch einseitig aufgelegt werden. Dann erreichen Sie jedoch nur eine Dämpfung der niedrigeren Frequenzen. Eine einseitige Schirmanbindung kann günstiger sein, wenn,

- die Verlegung einer Potentialausgleichsleitung nicht durchgeführt werden kann
- Analogsignale (einige mV bzw. mA) übertragen werden
- Folienschirme (statische Schirme) verwendet werden.

Benutzen Sie bei Datenleitungen für serielle Kopplungen immer metallische oder metallisierte Stecker. Befestigen Sie den Schirm der Datenleitung am Steckergehäuse.

Bei Potentialdifferenzen zwischen den Erdungspunkten kann über den beidseitig angeschlossenen Schirm ein Ausgleichsstrom fließen. Verlegen Sie in diesem Fall eine zusätzliche Potentialausgleichsleitung.

Beachten Sie bei der Schirmbehandlung bitte folgende Punkte:

- Benutzen Sie zur Befestigung der Schirmgeflechte Kabelschellen aus Metall- Die Schellen müssen den Schirm großflächig umschließen und guten Kontakt ausüben.
- Legen Sie den Schirm direkt nach Eintritt der Leitung in den Schrank auf eine Schirmschiene auf. Führen Sie den Schirm bis zur Baugruppe weiter; legen Sie ihn dort jedoch nicht erneut auf!

13 Firmware CL-Erweiterung mit CANopen-Schnittstelle

Die Firmware-Version wird im Konfigurationsmodus (siehe Kapitel 4.1) mit ausgegeben. Es erscheint die eigentliche Einschaltmeldung und folgend die Meldung der Erweiterung, die analog zu folgender aussieht:

Ext-Board: CL-Erweiterung(CANopen-IO-DICNET) V0.74 (c)dA SN=4294967295

CAN: ID=1 Baud=500000 LSS-ID=1, LSS-BaudIdx=2

Zur Firmware-Aktualisierung dient die Schalterstellung „DD“ (d.h. S4 und S5 beide in Stellung „D“). Die Schalterstellung wird zur CL-Erweiterung übertragen. Die CPU des CL-Moduls schaltet sich stumm und die CL-Erweiterung wird fest in den Bootmodus gesetzt, d.h. es muss danach ZWINGEND eine Firmware in die Erweiterung geladen werden. Das Firmware-Update kann mittels des Firmware-Download-Tools FDT gestartet werden (Resume Download). Die LED „Power / State“ leuchtet rot.

14 Technische Daten

14.1 Gerätedaten

In der nachfolgenden Tabelle finden Sie die technischen Daten der Baugruppe.

Nr.	Parameter	Daten	Erläuterungen
1	Einsatzort	Schaltschrank	Hutschienenmontage
2	Schutzart	IP20	Fremdkörper und Wasserschutz nach IEC 529 (DIN 40050)
4	Lebensdauer	10 Jahre	
5	Gehäusegröße	23 x 115 x 117 mm (inkl. Schraub-Steckverbinder) 23 x 115 x 100 mm (ohne Schraub-Steckverbinder)	B x T x H
6	Einbaulage	Beliebig	
7	Gewicht	Ca. 160 g	
8	Betriebstemperatur	-25°C ... +85°C	
9	Lager-/Transporttemperatur	-40°C ... +85°C	
10	Luftdruck bei Betrieb bei Transport	795 hPa ... 1080 hPa 660 hPa ... 1080 hPa	
11	Aufstellungshöhe	2000 m 4000 m	Ohne Einschränkungen mit Einschränkungen - Umgebungstemperatur $\leq 40^{\circ}\text{C}$
12	Relative Luftfeuchte	Max. 80%	Nicht kondensierend, keine korrosive Atmosphäre
14	Externe Versorgungsspannung	10...33V DC	Standardnetzteil nach DIN 19240
15	Stromaufnahme bei 24VDC	Typ. 160 mA max 200 mA	
17	Verpolungsschutz	Ja	Gerät funktioniert jedoch nicht!
18	Kurzschlusschutz	Ja	
19	Überlastschutz	Poly-Switch	Thermosicherung
20	Unterspannungserkennung (USP)	$\leq 9\text{V DC}$	
21	Spannungsausfall- Überbrückung	$\geq 5\text{ ms}$	Gerät voll funktionsfähig

Tabelle: Technische Daten der Baugruppe

14.1.1 Schnittstellendaten

In der nachfolgenden Tabelle sind technische Daten der auf dem Gerät vorhandenen Schnittstellen aufgelistet. Die Daten sind den entsprechenden Normen entnommen.

Nr	Schnittstellenbezeichnung physikalische Schnittstelle	EtherCAT® Ethernet 100BASE-T	RS232-C RS232-C	RS485/RS422 RS485/RS422	CANopen RS485
1	Norm		DIN 66020	EIA-Standard	CiA® DS 102
2	Übertragungsart	symmetrisch asynchron seriell voll duplex → Differenzsignal	asymmetrisch asynchron seriell voll duplex → Pegel	symmetrisch asynchron seriell halbduplex voll duplex bei RS422 → Differenzsignal	symmetrisch asynchron seriell halbduplex → Differenzsignal
3	Übertragungsverfahren	Multimaster CSMA/CD	Master / Slave	Master / Slave	Master / Slave
4	Teilnehmerzahl: - Sender - Empfänger	65535 65535	1 1	32 32	32 32
5	Kabellänge: - maximal - baudratenabhängig	100 m	15 m nein	1200 m <93,75 kBd→1200 m 312, kBd→500 m 625 kBd→250 m	1300 m 50 kBd → 1300 m 100 kBd → 640 m 200 kBd → 310 m 500 kBd → 112 m 1 MBd → 40 m
6	Bus-Topologie	Linie-, Baum- oder Stern	Pkt.-zu-Pkt.	Linie	Linie
7	Datenrate: - maximal - Standardwerte	100 Mbit/s 100 Mbit/s	120 kBit/s 2,4 k/B 4,8 k/B 9,6 kBit/s 19,2 kBit/s 38,4 kBit/s	625 kBaud 2,4 kBit/s 4,8 kBit/s 9,6 kBit/s 19,2 kBit/s 57,6 kB 312,5 kB 625 kB	1 Mbit/s 125 kB 250 kB 500 kB 1MB
8	Sender: - Belastung - max. Spannung - Signal ohne Belastung - Signal mit Belastung	100 Ω	3 ... 7 kΩ ± 25 V ± 15 V ± 5 V	54 Ω - 7 V ... 12 V ± 5 V ± 1,5 V	54 Ω - 7 V ... 12 V ± 5 V ± 1,5 V

9	Empfänger: - Eingangswiderstand - max. Eingangssignal - Empfindlichkeit	100 Ω	3 ... 7 Ω ± 15 V ± 3 V	12 Ω - 7 V ... 12 V $\pm 0,2$ V	12 Ω - 7 V ... 12 V $\pm 0,2$ V
10	Sendebereich (SPACE): - Spgspegel - Logikpegel		+ 3 ... + 15 V 0	- 0,2 ... + 0,2 V 0	- 0,5 ... + 0,05 V 0
11	Sendepause (MARK) - Spgspegel - Logikpegel		- 3 ... -15 V 1	+ 1,5 ... +5 V 1	+ 1,5 ... +3 V 1

Tabelle: Technische Daten der an der Baugruppe vorhandenen Schnittstellen

15 Inbetriebnahmeleitfaden

15.1 Beachte

Die Inbetriebnahme des UNIGATE® darf nur von geschultem Personal unter Beachtung der Sicherheitsvorschriften durchgeführt werden.

15.2 Komponenten

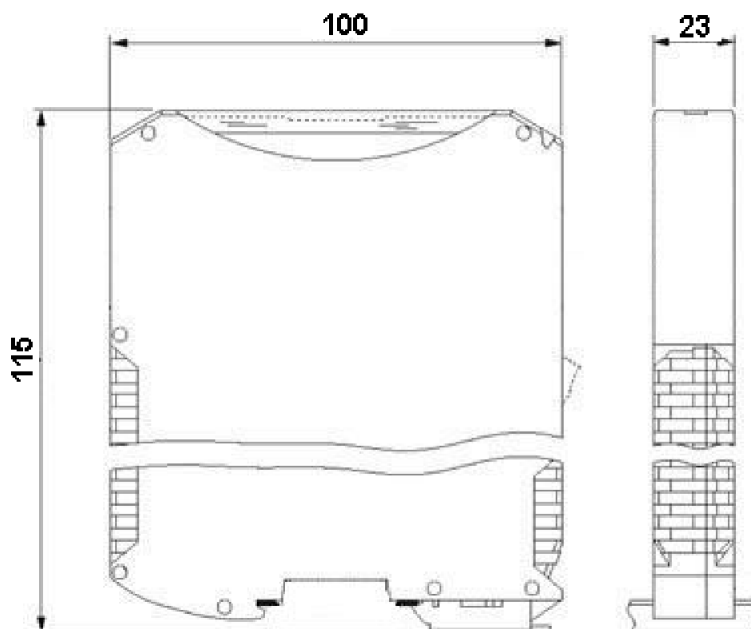
Zur Inbetriebnahme des UNIGATE® benötigen Sie folgende Komponenten:

- UNIGATE®
- Verbindungskabel vom Gateway zum Prozess hin
- Verbindungskabel für den CANopen-Anschluss
- Verbindungsstecker für den EtherCAT® -Anschluss an das Gateway
- Ethernet-Kabel (Dieses Kabel ist in der Regel vorort verfügbar!)
- 10..33 VDC-Spannungsversorgung (DIN 19240)
- Typ- bzw. XML-Datei und Betriebsanleitung (eine Muster-XML-Datei sowie das Handbuch können separat bestellt oder kostenfrei aus dem Internet unter www.deutschmann.de bezogen werden).

15.3 Montage

Die Baugruppe UNIGATE® CM-EC hat die Schutzart IP20 und ist somit für den Schaltschrankeinsatz geeignet. Das Gerät ist für das Aufschnappen auf eine 35 mm Hutprofilschiene ausgelegt.

15.4 Maßzeichnung UNIGATE® CM-EtherCAT®



15.5 Inbetriebnahme

Um ein ordnungsgemäßes Arbeiten der Baugruppe zu gewährleisten, müssen Sie folgende Schritte bei der Inbetriebnahme unbedingt durchführen:

15.6 EtherCAT® -Anschluss

Verbinden Sie das Gerät mit dem EtherCAT®-Netzwerk an der Schnittstelle mit der Bezeichnung "In" (Kabel vom Master) bzw. "Out" (weiterführendes Kabel zum nächsten Slave).

15.7 CANopen-Adresse und Baudrate einstellen

Die Einstellung der CANopen-Node-ID und der Baudrate erfolgt über das Script.



Achtung:

Die eingestellte CANopen Adresse muss mit der projektierten Adresse übereinstimmen!

Alle Teilnehmer im CANopen müssen die gleiche Baudrate verwenden!

15.8 CANopen-Anschluss

Verbinden Sie das Gerät mit dem CANopen an der Schnittstelle X6.

15.9 Anschluss des Prozessgerätes

Zur Inbetriebnahme des Prozessgerätes lesen Sie bitte auch dessen Betriebsanleitung.

15.10 Schirmanschluss

Erden Sie die Hutschiene, auf der die Baugruppe aufgeschnappt wurde.

15.11 Versorgungsspannung anschließen

Schließen Sie bitte 10..33 V Gleichspannung an die dafür vorgesehenen Klemmen an.

15.12 Projektierung

Verwenden Sie zum Projektieren ein beliebiges Projektierungstool.

Falls die benötigte XML-Datei nicht mit Ihrem Projektierungstool ausgeliefert wurde, kann eine Muster-Datei aus dem Internet (www.deutschmann.de) bezogen werden.

16 Service

Sollten einmal Fragen auftreten, die in diesem Handbuch nicht beschrieben sind, finden Sie im

- FAQ/Wiki Bereich unserer Homepage www.deutschmann.de oder www.wiki.deutschmann.de weiterführende Informationen.

Falls dennoch Fragen unbeantwortet bleiben sollten wenden Sie sich direkt an uns. I

Bitte halten Sie für Ihren Anruf folgende Angaben bereit:

- Gerätebezeichnung
- Seriennummer (S/N)
- Artikel-Nummer
- Fehlernummer und Fehlerbeschreibung

Ihre Anfragen werden im Support Center aufgenommen und schnellstmöglich von unserem Support Team bearbeitet. (In der Regel innerhalb 1 Arbeitstag, selten länger als 3 Arbeitstage.)

Der technische Support ist erreichbar von Montag bis Donnerstag von 8.00 bis 12.00 und von 13.00 bis 16.00, Freitag von 8.00 bis 12.00 (MEZ).

Deutschmann Automation GmbH & Co. KG
Carl-Zeiss-Straße 8
D-65520 Bad-Camberg

Zentrale und Verkauf	+49 6434 9433-0
Technischer Support	+49 6434 9433-33

Fax Verkauf	+49 6434 9433-40
Fax Technischer Support	+49 6434 9433-44

Email Technischer Support support@deutschmann.de

16.1 Einsendung eines Gerätes

Bei der Einsendung eines Gerätes benötigen wir eine möglichst umfassende Fehlerbeschreibung. Insbesondere benötigen wir die nachfolgenden Angaben:

- Welche Fehlernummer wurde angezeigt
- Wie groß ist die Versorgungsspannung ($\pm 0,5V$) mit angeschlossenem Gateway
- Was waren die letzten Aktivitäten am Gerät (Programmierung, Fehler beim Einschalten, ...)

Je genauer Ihre Angaben und Fehlerbeschreibung, umso exakter können wir die möglichen Ursachen prüfen.

16.2 Download von PC-Software

Von unserem Internet-Server können Sie kostenlos aktuelle Informationen und Software laden.

<http://www.deutschmann.de>

17 Anhang

17.1 Erläuterungen der Abkürzungen

Allgemein

CL	=	Produktgruppe CL (Compact Line)
CM	=	Produktgruppe CM (CANopen Line)
CX	=	Produktgruppe CX
EL	=	Produktgruppe EL (Ethernet Line)
FC	=	Produktgruppe FC (Fast Connect)
GT	=	Galvanische Trennung RS-Seite
GY	=	Gehäusefarbe grau
MB	=	Produktgruppe MB
RS	=	Produktgruppe RS
SC	=	Produktgruppe SC (Script)
232/485	=	Schnittstelle RS232 und RS485 umschaltbar
232/422	=	Schnittstelle RS232 und RS422 umschaltbar
DB	=	zusätzlich eine RS232 DEBUG-Schnittstelle
D9	=	Anschluss der RS über 9pol. D-SUB statt 5pol. Schraub-Steckverbinder
PL	=	Nur Platine ohne DIN-Schienenmodul und ohne Gehäusedeckel
PD	=	Nur Platine ohne DIN-Schienenmodul mit Gehäusedeckel
AG	=	Gateway montiert im Aludruckgussgehäuse
EG	=	Gateway montiert im Edelstahlgehäuse
IC	=	Produktgruppe IC (IC-Bauform DIL32)
IO8	=	Option I/O8
16	=	Scriptspeicher auf 16KB erweitert
5V	=	Betriebsspannung 5V
3,3V	=	Betriebsspannung 3,3V

Feldbus

ASI	=	AS-Interface (AS-i)
BI	=	BACnet/IP
BMS	=	BACnet MSTB
CO	=	CANopen
C4	=	CANopen V4
C4X	=	CANopen V4-Variante X (siehe Vergleichstabelle UNIGATE® IC beim jeweiligen Produkt)
DN	=	DeviceNet
EC	=	EtherCAT
EI	=	EtherNet/IP
FE	=	Ethernet 10/100 MBit
FEX	=	Ethernet 10/100 MBit-Variante X (siehe Vergleichstabelle UNIGATE® IC beim jeweiligen Produkt)
IB	=	Interbus
IBL	=	Interbus
LN62	=	LONWorks62
LN512	=	LONWorks512
ModTCP	=	ModbusTCP
MPI	=	Siemens MPI®
PL	=	Powerlink

PN = PROFINET-IO
PBDP = PROFIBUS DP
PBDPL = PROFIBUS DP-Variante L (siehe Vergleichstabelle UNIGATE® IC beim jeweiligen Produkt)
PBDPX = PROFIBUS DP-Variante X (siehe Vergleichstabelle UNIGATE® IC beim jeweiligen Produkt)
PBDPV0 = PROFIBUS DPV0
PBDPV1 = PROFIBUS DPV1
RS = Serial RS232/485/422

17.2 Hexadezimal-Tabelle

Hex	Dezimal	Binär
0	0	0000
1	1	0001
2	2	0010
3	3	0011
4	4	0100
5	5	0101
6	6	0110
7	7	0111
8	8	1000
9	9	1001
A	10	1010
B	11	1011
C	12	1100
D	13	1101
E	14	1110
F	15	1111

