



**Deutschmann**

*your ticket to all buses*

**Bedienerhandbuch  
Universelles Feldbus-Gateway  
UNIGATE® MB - CANopen**



**Deutschmann Automation GmbH & Co. KG**  
**[www.deutschmann.de](http://www.deutschmann.de) | [wiki.deutschmann.de](http://wiki.deutschmann.de)**



<b>1</b>	<b>Hinweise zur CE-Kennzeichnung der Baugruppe</b>	<b>8</b>
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
<b>2</b>	<b>Hinweise für den Hersteller von Maschinen</b>	<b>9</b>
2.1	Einleitung	9
2.2	EU-Richtlinie Maschinen	9
<b>3</b>	<b>Einführung</b>	<b>10</b>
3.1	UNIGATE® MB Software Flussdiagramm	11
3.2	UNIGATE® Blockdiagramm	12
3.3	UNIGATE® Applikationsdiagramm	12
<b>4</b>	<b>Die Betriebsmodi des Gateway</b>	<b>13</b>
4.1	Konfigurationsmodus (config mode)	13
4.2	Testmodus (test mode)	13
4.3	Datenaustauschmodus (data exchange mode)	13
<b>5</b>	<b>RS-Schnittstelle</b>	<b>14</b>
5.1	RS-Schnittstellen beim UNIGATE® MB	14
5.2	Puffergrößen beim UNIGATE® MB	14
5.3	Framing Check	14
<b>6</b>	<b>SSI-Schnittstelle</b>	<b>15</b>
6.1	Inbetriebnahme der SSI-Schnittstelle	15
6.1.1	Parameter Abtastfrequenz (Clock stretch)	15
6.1.2	Parameter Geberüberwachung (Check Encoder)	15
6.2	Hardware- Beschaltung	16
<b>7</b>	<b>Funktionsweise des Systems</b>	<b>17</b>
7.1	Allgemeine Erläuterung	17
7.2	Schnittstellen	17
7.3	Datenaustausch CANopen® V3	17
7.3.1	SDO-Zugriff	17
7.3.2	PDO-Zugriff	17
7.4	Mögliche Datenlängen	17
<b>8</b>	<b>Implementierte Protokolle im UNIGATE® MB</b>	<b>18</b>
8.1	Protokoll: Transparent	18
8.1.1	Datenaufbau	18
8.2	Protokoll: Universal 232	18
8.2.1	Datenaufbau	19
8.2.2	Parameter Feldbus	19
8.2.3	Parametertabelle RS232	19
8.2.3.1	Startzeichen (232 Start character)	19
8.2.3.2	Länge232 (232 Length)	19
8.2.3.3	Timeout	19
8.2.3.4	Datenbereich	19
8.2.3.5	Endezeichen (232 End character)	20

8.2.4	Kommunikationsablauf . . . . .	20
8.3	Protokoll: 3964(R) . . . . .	20
8.3.1	Datenaufbau 3964R . . . . .	20
8.3.2	Protokollfestlegungen . . . . .	20
8.3.3	Datenverkehr . . . . .	21
8.3.3.1	Einleitung des Datenverkehrs durch den niederprioren Teilnehmer . . . . .	21
8.3.3.2	Konfliktfälle . . . . .	21
8.3.3.3	Überwachungszeiten . . . . .	21
8.3.3.4	Wiederholungen . . . . .	21
8.3.3.5	Einleitung des Datenverkehrs durch den hochprioren Teilnehmer . . . . .	21
8.3.4	Protokolltyp 3964 . . . . .	21
8.4	Protokoll: Modbus-RTU . . . . .	21
8.4.1	Hinweise . . . . .	21
8.4.2	UNIGATE® als Modbus-Master . . . . .	22
8.4.2.1	Vorbereitung . . . . .	22
8.4.2.2	Datenaufbau . . . . .	22
8.4.2.3	Kommunikationsablauf . . . . .	22
8.4.3	UNIGATE® als Modbus-Slave . . . . .	23
8.4.3.1	Vorbereitung . . . . .	23
8.4.3.2	Datenaufbau . . . . .	23
8.4.3.3	Kommunikationsablauf . . . . .	23
8.4.4	UNIGATE® als Modbus-ASCII Master . . . . .	23
8.5	Protokoll SSI . . . . .	24
8.5.1	Parameter: . . . . .	24
8.6	Das Triggerbyte . . . . .	24
8.7	Das Längenbyte . . . . .	24
8.8	Protokoll „Universal Modbus RTU Slave“ . . . . .	24
8.8.1	Datenaufbau Feldbusseite z.B.: PROFIBUS . . . . .	25
8.8.1.1	Beispiel: FC1 + FC2 . . . . .	25
8.8.1.2	Beispiel: FC3 (Read Holding Register) + FC4 (Read Input Register) . . . . .	26
8.8.1.3	Beispiel: Schreibe Single Coil FC5 . . . . .	27
8.8.1.4	Beispiel: Write Single Register FC6 . . . . .	28
8.8.1.5	Beispiel: Force multiple coils FC 15 . . . . .	28
8.8.1.6	Beispiel: Preset multiple register FC16 . . . . .	29
8.9	Protokoll „Universal Modbus RTU Master“ . . . . .	29
8.9.1	Datenaufbau Feldbusseite (z.B. PROFIBUS): . . . . .	29
8.9.2	Datenaufbau Applikationsseite: . . . . .	30
8.9.3	Konfiguration: über Wingate ab wcf Datei Version 396 . . . . .	31
8.9.3.1	Beispiel: Read coil status FC1. . . . .	32
8.9.3.2	Beispiel: Read input status FC2 . . . . .	33
8.9.3.3	Beispiel: Read multiple register FC3 . . . . .	34
8.9.3.4	Beispiel: Read input registers FC4 . . . . .	35
8.9.3.5	Beispiel: Force single coil FC5 . . . . .	35
8.9.3.6	Beispiel: Preset single register FC6 . . . . .	36
8.9.3.7	Beispiel: Force multiple coils FC15 . . . . .	36
8.9.3.8	Beispiel: Preset multiple register FC16 . . . . .	37
8.10	Protokoll „Universal Modbus ASCII Master/Slave“ . . . . .	38
8.10.1	Anhang . . . . .	38

8.10.1.1	Beispiel Konfiguration 1:	38
8.10.1.2	Swap Word	40
8.10.1.3	Beispiel mit Fast Ethernet.	42
<b>9</b>	<b>Hardware-Anschlüsse, Schalter und Leuchtdioden</b>	<b>44</b>
9.1	Gerätebeschriftung	44
9.2	Stecker	44
9.2.1	Stecker zum externen Gerät (RS-Schnittstelle)	44
9.2.2	Stecker Versorgungsspannung	45
9.2.3	CANopen®-Stecker	45
9.2.4	Stromversorgung	45
9.3	Leuchtanzeigen	45
9.3.1	LED "(Bus) Power"	45
9.3.2	LED "(Bus) State"	46
9.3.3	LED "Power"	47
9.3.4	LED "State"	47
9.3.5	LEDs 1 / 2 / 4 / 8 (Error No / Select ID)	47
9.4	Schalter	47
9.4.1	Termination Rx 422 + Tx 422 (serielle Schnittstelle)	48
9.4.2	Drehcodierschalter S4 + S5 (serielle Schnittstelle)	48
9.4.3	Termination (CANopen®)	48
9.4.4	DIP-Switch	48
<b>10</b>	<b>Fehlerbehandlung</b>	<b>50</b>
10.1	Fehlerbehandlung beim UNIGATE® MB	50
<b>11</b>	<b>Aufbaurichtlinien</b>	<b>52</b>
11.1	Montage der Baugruppe	52
11.1.1	Montage	52
11.1.2	Demontage	52
11.2	Verdrahtung	52
11.2.1	Anschlusstechniken	52
11.2.1.1	Stromversorgung	53
11.2.1.2	Anschluss des Potentialausgleichs	53
11.2.2	Kommunikationsschnittstelle CANopen®	53
11.2.2.1	Busleitung mit Kupferkabel	53
11.2.3	Leitungsführung, Schirmung und Maßnahmen gegen Störspannung	53
11.2.4	Allgemeines zur Leitungsführung	53
11.2.4.1	Schirmung von Leitungen	54
<b>12</b>	<b>CANopen®</b>	<b>55</b>
12.1	Beschreibung CANopen®	55
<b>13</b>	<b>Technische Daten</b>	<b>56</b>
13.1	Gerätedaten	56
13.1.1	Schnittstellendaten	57
<b>14</b>	<b>Inbetriebnahmeleitfaden</b>	<b>58</b>
14.1	Beachte	58
14.2	Komponenten	58
14.3	Montage	58
14.4	Maßzeichnung UNIGATE® MB-CANopen®	58

14.5	Inbetriebnahme . . . . .	59
14.6	CANopen®-Adresse und Baudrate einstellen . . . . .	59
14.7	CANopen®-Anschluss . . . . .	59
14.8	Anschluss des Prozessgerätes. . . . .	59
14.9	Versorgungsspannung anschließen . . . . .	59
14.10	Schirmanschluss . . . . .	59
14.11	Projektierung . . . . .	59
<b>15</b>	<b>Service . . . . .</b>	<b>60</b>
15.1	Einsendung eines Gerätes . . . . .	60
15.2	Download von PC-Software . . . . .	60
<b>16</b>	<b>Anhang . . . . .</b>	<b>61</b>
16.1	Erläuterung der Abkürzungen . . . . .	61
16.2	Hexadezimal-Tabelle . . . . .	62

### 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 – 2021. 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.

# 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-Str. 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 geschlossen 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.

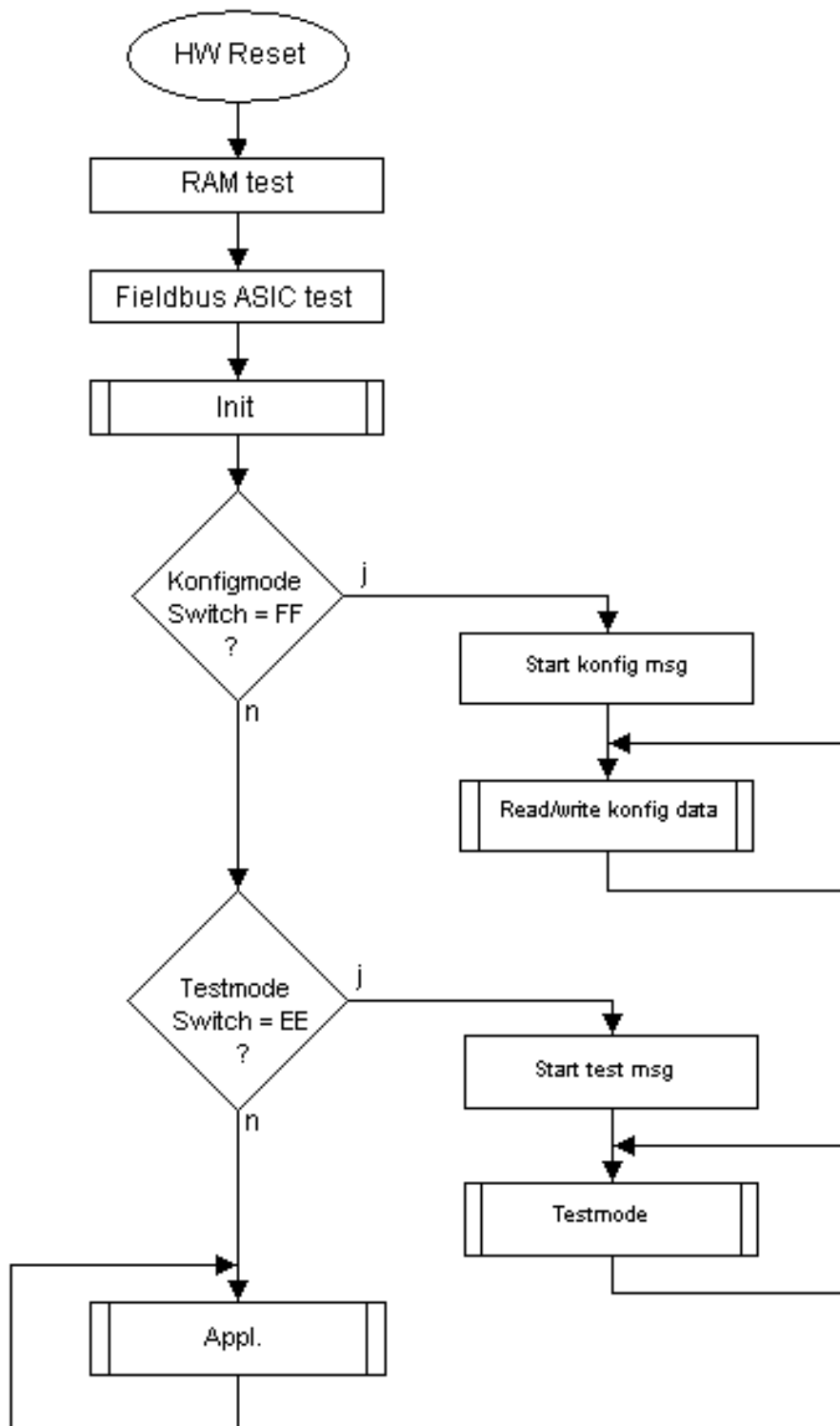
### 3 Einführung

Die Baugruppe UNIGATE MB-CANopen® dient als Anpassung einer seriellen Schnittstelle an CANopen®. Es fungiert in diesem Anwendungsfall als Gateway und arbeitet als CANopen® Slave. Es kann von jedem normkonformen Master betrieben werden.

Die Baugruppe MB-CANopen® besteht im wesentlichen aus folgenden Hardware-Komponenten:

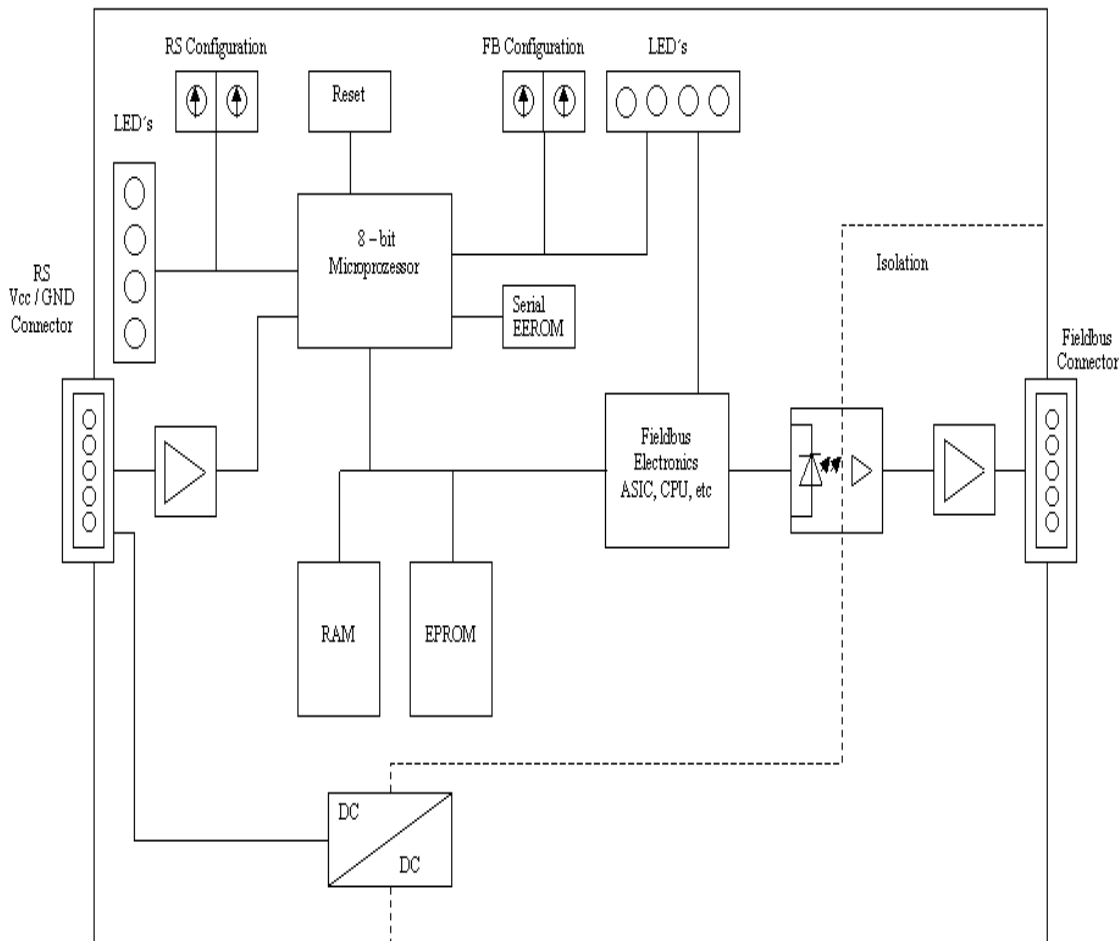
- Potentialgetrennte Schnittstelle zum CANopen®
- CAN-Controller SJA 1000
- Mikroprozessor 89C51RD2
- RAM und EPROM
- Serielle Schnittstelle (RS232, RS485 und RS422) zum extern angeschlossenen Gerät

### 3.1 UNIGATE® MB Software Flussdiagramm



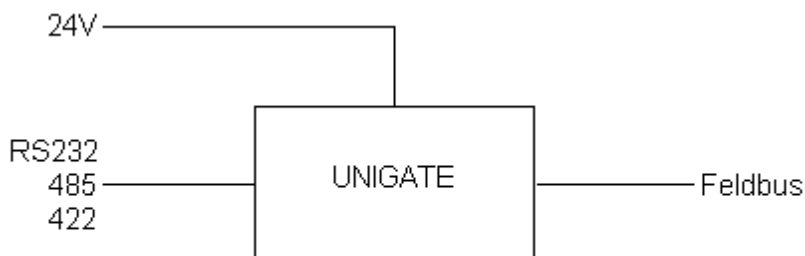
### 3.2 UNIGATE® Blockdiagramm

Das nachfolgende Bild zeigt ein typisches UNIGATE® Modul-Design.



### 3.3 UNIGATE® 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
- 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-CMV4(LSS)-CL-MB (232/422/485) PV5.0[40] (c)dA[40MHz] Switch=0xC1FF
Script(C:11634/16128,V:8142/8192)="Universalscript Deutschmann" Author="G/S" Version="V
1.3" Date=06.08.2014 SN=47110001 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 Testmodes

Der Testmode 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.

### 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- oder Testmodus befindet. Im Datenaustauschmodus wird das Gateway das eingespielte Script ausführen.

## 5 RS-Schnittstelle

### 5.1 RS-Schnittstellen beim UNIGATE® MB

Das UNIGATE® MB - CANopen® verfügt über die Schnittstellen RS232, RS422 und RS485.

### 5.2 Puffergrößen beim UNIGATE® MB

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

### 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 feste Einstellung 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

Die Konfiguration der SSI-Schnittstelle erfolgt im Konfigurationsmodus mit der Software WING-ATE, Protokoll SSI. Über die Parameter „Resolution“ (1 bit ... 15 bit, 24 bit ... 25 bit), „SSI Encoder Type“ (Binary oder Graycode) und „Clock stretch“ muss der Gebertyp und die Abtastfrequenz definiert werden.

#### 6.1.1 Parameter Abtastfrequenz (Clock stretch)

Man kann die Abtastfrequenz verändern. Dazu wird ein "Stretch-Wert" übergeben, der eine Wartezeit nach jeder Clockflanke einfügt.

Wird eine 0 übergeben, gibt es keine Wartezeit.

Somit ergeben sich nun folgende SSI-Abtastfrequenzen, die geringfügig schwanken können:

Wartezeit = 0	→ SSI-Clock ~ 333kHz (No Stretch)
Wartezeit = 1	→ SSI-Clock ~ 185kHz
Wartezeit = 2	→ SSI-Clock ~ 150kHz
Wartezeit = 3	→ SSI-Clock ~ 125kHz
Wartezeit = 4	→ SSI-Clock ~ 110kHz
Wartezeit = 5	→ SSI-Clock ~ 100kHz
Wartezeit = 6	→ SSI-Clock ~ 88kHz
Wartezeit = 7	→ SSI-Clock ~ 80kHz
Wartezeit = 8	→ SSI-Clock ~ 72kHz
Wartezeit = 9	→ SSI-Clock ~ 67kHz
Wartezeit = A	→ SSI-Clock ~ 62kHz
Wartezeit = B	→ SSI-Clock ~ 58kHz
Wartezeit = C	→ SSI-Clock ~ 54kHz
Wartezeit = D	→ SSI-Clock ~ 50kHz
Wartezeit = E	→ SSI-Clock ~ 48kHz
Wartezeit = F	→ SSI-Clock ~ 45kHz

Die Bitzeit, aus der diese Frequenzen abgeleitet wurden, errechnet sich folgendermaßen:

$t = 3\mu s + (2 * (0,6\mu s + (n * 0,6\mu s)))$ , wobei n dem "Stretch-Wert" (1..F) entspricht.

Ohne Clock-Verlängerung (n=0) bleibt es bei 3µs → 333kHz!

Bei der max. Bitlänge von 32 Bit und dem langsamsten Clock ergibt sich somit ein Gesamteinlesezeit von  $32 * 22\mu s \approx 700\mu s$ .

#### 6.1.2 Parameter Geberüberwachung (Check Encoder)

Mit dem Parameter „Check Encoder“ kann eine Geberüberwachung aktiviert werden, sofern der verwendete SSI-Geber diese Funktion unterstützt. Es wird überprüft, ob nach dem letzten gelesenen Geberbit die Datenleitung noch für mindestens ein Bit auf Low gezogen bleibt. Erkennt das UNIGATE® dieses Bit NICHT auf Low, wird ein Error 12 ausgegeben. Das erkennt z.B. einen Kabelbruch oder einen nicht angeschlossenen Geber. Es kann aber auch eine falsch konfigurierte Bitlänge, oder ein zu langsamer Auslesetakt sein.

## 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® MB.

X1 (3pol. + 4pol. 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 Funktionsweise des Systems

### 7.1 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. Layer 3 bis 6 sind leer, der Layer 7 wird gemäß Kapitel 7.3 umgesetzt.

Über die Software WINGATE kann das Gateway konfiguriert werden.

### 7.2 Schnittstellen

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

### 7.3 Datenaustausch CANopen® V3

Alle Daten werden vom Gateway in Abhängigkeit der Konfiguration übertragen.

Für den Datenaustausch auf der CANopen®-Seite existieren im Gateway folgende drei Objekte:

- Adr. 2000H (Typ DOMAIN): Vom Gateway empfangene Daten
- Adr. 2001H (Typ DOMAIN): Vom Gateway gesendete Daten
- Adr. 2002H (Typ BYTE): Länge der gesendeten Daten

Die Länge der Empfangs- und Sendepuffer (Obj. 2000 + 2001) wird über WINGATE® konfiguriert.

#### 7.3.1 SDO-Zugriff

Die Daten können generell immer über SDOs (Obj. 2000 - 2002) ausgetauscht werden.

Ebenso besteht über SDO ein Zugriff auf alle Mandatory-Objekte (gemäß CiA® DS 301).

#### 7.3.2 PDO-Zugriff

Abhängig von der konfigurierten Länge werden PDOs gemäß folgender Tabelle unterstützt, wobei die PDO-Länge dynamisch auf den richtigen Wert eingestellt wird:

Gateway-Empfangs-Daten	Gateway-Sende-Daten	Empf.-PDO1 (Adr = 512 + ID)	Sende PDO1 (Adr = 384 + ID)
max. 8 Byte	max. 8 Byte	Empf. Daten	Sende Daten
max. 8 Byte	>8 Byte	Empf. Daten	Länge Sendedaten
>8 Byte	max. 8 Byte	-	Sende Daten
>8 Byte	>8 Byte	-	Länge Sendedaten

### 7.4 Mögliche Datenlängen

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

Eingangsdaten	max. 255 Bytes	variabel: hier Maximalwert
Ausgangsdaten	max. 255 Bytes	variabel: hier Maximalwert
Emergency-Daten	1 Byte	siehe Kap. Fehlerbehandlung

## 8 Implementierte Protokolle im UNIGATE® MB

Das UNIGATE® MB wird mit dem Script "Universalscript Deutschmann" ausgeliefert. Die Konfiguration der Protokolle erfolgt im Konfigurationsmodus (siehe Kapitel 4.1) mit der Software WINGATE. Siehe dazu die „Anleitung UNIGATE® CL - Konfiguration mit WINGATE“. Sie finden das PDF auch auf unserer Homepage unter Support/Downloads/Handbücher.



**Achtung:** Wird ein Reset Device durchgeführt, geht möglicherweise (je nach Firmware-Version des UNIGATE®) das "Universalscript" verloren und muss neu eingespielt werden.

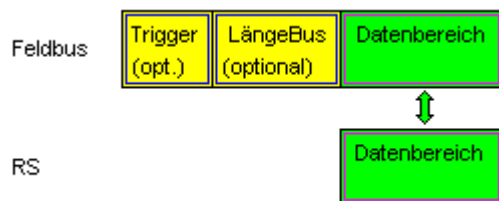
Sollte Ihnen das kompilierte Script nicht mehr vorliegen, muss eine entsprechende Anfrage an den Deutschmann Support gestellt werden.

<https://www.deutschmann.de/de/support/anfrage/>

### 8.1 Protokoll: Transparent

Die Daten werden bidirektional vom UNIGATE® übertragen.

#### 8.1.1 Datenaufbau



Auf der RS-Eingangsseite ist eine Timeoutzeit von 2 ms fest eingestellt. Werden innerhalb der Timeoutzeit keine weiteren Daten empfangen, werden die bis dahin empfangenen Daten auf den Bus übertragen.

Werden weniger Daten über Rx empfangen, als über die Gerätebeschreibungsdatei konfiguriert (I/O-Länge), dann wird der Rest mit NULL aufgefüllt.

Zuviel empfangene Daten werden abgeschnitten.

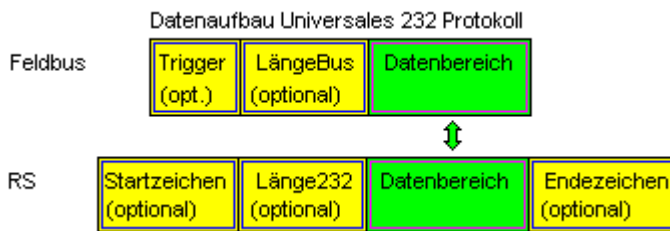
Die benötigte Länge der Eingangs- und Ausgangs-Daten (I/O-Länge) können, je nach Feldbus, über die Gerätekonfiguration des UNIGATES oder über die Gerätebeschreibungsdatei in der übergeordneten Steuerung eingestellt werden.

### 8.2 Protokoll: Universal 232



Die Protokollbezeichnung "Universal 232" und auch der Bezug auf die "RS232-Schnittstelle" in der Beschreibung sind historisch gewachsen. Das Protokoll funktioniert aber auch genauso mit RS422 und RS485!

## 8.2.1 Datenaufbau



## 8.2.2 Parameter Feldbus

Triggerbyte: Siehe „Das Triggerbyte“ Kapitel 8.6, auf Seite 24.

Längenbyte: Siehe „Das Längenbyte“ Kapitel 8.7, auf Seite 24.

## 8.2.3 Parametertabelle RS232

### 8.2.3.1 Startzeichen (232 Start character)

Ist dieses Zeichen definiert, wertet das Gateway nur die Daten an der RS232-Schnittstelle aus, die nach diesem Startzeichen folgen. Jede Sendung vom Gateway über die RS232-Schnittstelle wird in diesem Fall mit dem Startzeichen eingeleitet.

### 8.2.3.2 Länge232 (232 Length)

Ist dieses Byte aktiviert, erwartet das Gateway empfangsseitig so viele Bytes Nutzdaten, wie in diesem Byte von dem RS232-Sendegerät angegeben werden. Sendeseitig setzt das Gateway dieses Byte dann auf die Anzahl der von ihm übertragenen Nutzdaten. Ist das Byte „Länge232“ nicht definiert, wartet das Gateway beim Empfang auf der RS232-Schnittstelle auf das Endekriterium, wenn dieses definiert ist. Ist auch kein Endekriterium definiert, werden so viele Zeichen über die RS232-Schnittstelle eingelesen, wie im Feldbus-Sendepuffer übertragen werden können. Als Sonderfall kann für diesen Parameter auch ein Längenbyte mit zusätzlicher Timeoutüberwachung in WINGATE eingestellt werden. In diesem Fall werden die empfangenen Zeichen bei einem Timeout verworfen.



#### **Achtung:**

***Ist als Endezeichen „Timeout“ gewählt, ist dieses Byte ohne Bedeutung.***

### 8.2.3.3 Timeout

Wird das Endezeichen auf "FF" gesetzt, wird der Wert, der im Parameter RX\_Timeout eingestellt wurde, aktiviert und die dort eingetragene Zeit beim seriellen Empfang abgewartet, bzw. getriggert bei neu einkommenden Zeichen. Ist die eingestellte Zeit ohne Ereignis überschritten, ist das Endekriterium erreicht und die Zeichen werden auf den Bus kopiert.

### 8.2.3.4 Datenbereich

In diesem Feld werden die Nutzdaten übertragen.

### 8.2.3.5 Endezeichen (232 End character)

Wenn dieses Zeichen definiert ist, empfängt das Gateway Daten von der RS232- Schnittstelle bis zu diesem Zeichen. Als Sonderfall kann hier das Kriterium „Timeout“ definiert werden. Dann empfängt das Gateway solange Zeichen, bis eine definierte Pause auftritt. Im Sonderfall „Timeout“ ist das „Länge 232-Byte“ ohne Bedeutung. Sendeseitig fügt das Gateway als letztes Zeichen einer Sendung das Endezeichen an, wenn es definiert ist.

### 8.2.4 Kommunikationsablauf

Die Nutzdaten (Datenbereich) die über den Feldbus ankommen, werden gemäß Kapitel 8.2.1 transparent in das RS232-Datenfeld kopiert, und über die RS-Schnittstelle übertragen, wobei das Protokoll gem. der Konfiguration (Startzeichen, Endezeichen...) ergänzt wird. Eine Quittung erfolgt NICHT!

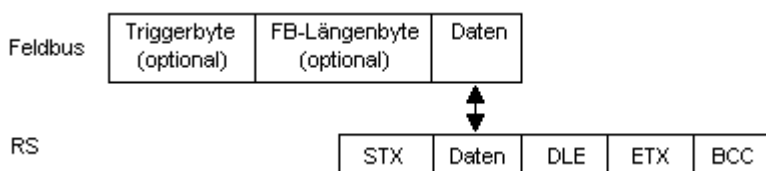
Ist das „Triggerbyte“ (siehe Kapitel 8.6) aktiv, werden Daten nur bei einem Wechsel dieses Bytes gesendet. Ist das „LaengenByte“ (siehe Kapitel 8.7) aktiv, werden nur so viele der nachfolgenden Bytes, wie dort spezifiziert sind, übertragen.

Empfangsdaten an der RS-Schnittstelle werden gem. dem konfigurierten Protokoll ausgewertet, und das Datenfeld (Datenbereich (siehe Kapitel 8.2.1)) an den Feldbusmaster gesendet. Sind mehr Zeichen empfangen worden, als Feldbusblocklänge, werden die hinteren Bytes abgeschnitten und ein Rx-Overrun angezeigt, sind weniger empfangen worden, wird mit 0 aufgefüllt. Ist das „LaengenByte“ aktiv, wird dort die Anzahl der empf. Nutzdaten eingetragen. Ist das „Triggerbyte“ aktiv, wird dieses nach jedem vollständigem Empfang an der RS-Schnittstelle um eins erhöht.

## 8.3 Protokoll: 3964(R)

Mit dem 3964-Protokoll werden Daten zwischen 2 seriellen Geräten übertragen. Zum Auflösen von Initialisierungskonflikten muss ein Partner hochprior und der andere niedriprior sein.

### 8.3.1 Datenaufbau 3964R



### 8.3.2 Protokollfestlegungen

Das Telegrammformat ist:

STX	Daten	DLE	ETX	BCC
-----	-------	-----	-----	-----

- Die empfangenen Nettodaten werden in beiden Richtungen unverändert durchgereicht (transparent).
- **Achtung:** Davon ausgenommen ist die DLE-Verdoppelung; d. h. ein DLE (10H) auf der Busseite wird zweifach auf der RS-Seite gesendet, ein doppeltes DLE auf der RS-Seite wird nur einmal an den Busmaster gesendet.
- Eine Datenblockung ist nicht vorgesehen.
- Die Nettodatenlänge ist auf 236 Bytes pro Telegramm beschränkt.
- Die Kommunikation läuft immer zwischen hoch- und niedriprioren Kommunikationspartner ab.

### 8.3.3 Datenverkehr

#### 8.3.3.1 Einleitung des Datenverkehrs durch den niederprioren Teilnehmer

Empfängt der niederpriore Teilnehmer auf ein ausgesendetes STX ebenfalls ein STX, dann unterbricht er seinen Sendewunsch, geht in den Empfangsmodus über und quittiert das empfangene STX mit DLE.

Ein DLE im Datenstring wird verdoppelt und in die Prüfsumme mit einbezogen. Der BCC errechnet sich aus der XOR Verknüpfung aller Zeichen.

#### 8.3.3.2 Konfliktfälle

#### 8.3.3.3 Überwachungszeiten

Die Überwachungszeiten sind durch die Definition des 3964R-Protokolls vorgegeben und können nicht überschrieben werden!

tq = Quittungsüberwachungszeit (2s).

Die Quittungsüberwachungszeit wird nach Senden des Steuerzeichens STX gestartet. Trifft innerhalb der Quittungsüberwachungszeit keine positive Quittung ein, wird der Auftrag wiederholt (max. 2x). Konnte der Auftrag nach 2 maligem Wiederholen nicht positiv abgeschlossen werden, versucht das hochpriore Gerät trotzdem Kontakt mit dem niederprioren Partner aufzunehmen durch Senden von STX (Zyklus entspricht tq).

tz = Zeichenüberwachungszeit (200 ms)

Empfängt der 3964 R Treiber Daten, überwacht er das Eintreffen der einzelnen Zeichen innerhalb der Zeit tz. Wird innerhalb der Überwachungszeit kein Zeichen empfangen, beendet das Protokoll die Übertragung. Zum Kopplungspartner wird keine Quittung gesendet.

#### 8.3.3.4 Wiederholungen

Bei negativer Quittung oder Zeitüberschreitung wird ein vom hochprioren Teilnehmer gesendetes Telegramm 2 x wiederholt. Danach meldet das Gateway die Kommunikation als gestört, versucht aber weiterhin, die Verbindung wieder aufzubauen.

#### 8.3.3.5 Einleitung des Datenverkehrs durch den hochprioren Teilnehmer

Bei negativer Quittung oder Zeitüberschreitung wird ein vom externen Gerät gesendetes Telegramm 2x wiederholt, bevor eine Störung gemeldet wird.

### 8.3.4 Protokolltyp 3964

Der Unterschied zum Protokolltyp 3964R ist:

1. tq = Quittungsüberwachungszeit (550 ms)
2. Es fehlt das Checksummenbyte BCC.

## 8.4 Protokoll: Modbus-RTU

### 8.4.1 Hinweise

- Im folgenden Text wird für „Modbus-RTU“ der Einfachheit halber immer „Modbus“ geschrieben.
- Die Begriffe „Input“ und „Output“ sind immer aus der Sicht des Gateways gesehen; d. h. Feldbus-Input-Daten sind die Daten, die vom Feldbus-Master an das Gateway geschickt werden.

## 8.4.2 UNIGATE® als Modbus-Master

### 8.4.2.1 Vorbereitung

Vor dem Beginn des Datenaustausches müssen die Parameter „Baudrate“, „Parity“, „Start-“, „Stop-“ und „Datenbits“ sowie gegebenenfalls „Triggerbyte“ und „Längenbyte“ eingestellt werden.

Außerdem muss eine „Responsetime“ vorgegeben werden, die der max. Zeit entspricht, bis der Modbus-Slave nach einer Anfrage antwortet. Der in WINGATE eingetragene Wert wird vom UNIGATE® mit 10 ms multipliziert.

Da der Modbus mit einem variablen Datenformat arbeitet - abhängig von der gewünschten Funktion und Datenlänge - der Feldbus aber eine feste Datenlänge benötigt, muss diese über eine Auswahl in der Gerätebeschreibungsdatei vorgegeben werden. Diese Länge sollte vom Anwender so gewählt werden, dass die längste Modbus-Anfrage bzw. Antwort bearbeitet werden kann.

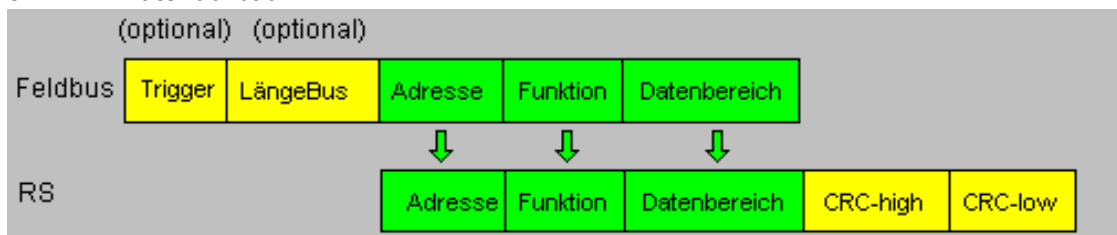
Der Anwender kann wählen, ob die Feldbusanfragen bei Änderung (On change) an den Modbus weitergegeben werden oder auf Anforderung (On Trigger).

Im Modus „Änderung“ beruht die Erkennung einer Änderung darauf, dass die Feldbusdaten mit denen der letzten Sendung verglichen werden, und nur bei einer Änderung eine Anfrage über den Modbus erfolgt.

Der Modus „Modbusanfrage auf Anforderung“ bedingt, dass das erste Byte im Feldbus ein Triggerbyte enthält (siehe Kapitel 8.6). Dieses Byte wird nicht zum Modbus übertragen und dient nur dazu, eine Modbussendung zu starten. Dazu überwacht das Gateway ständig dieses Triggerbyte und sendet nur dann Daten an den Modbus, wenn sich dieses Byte geändert hat. In der umgekehrten Richtung (zum Feldbus) überträgt das Gateway in diesem Byte die Anzahl der empfangenen Modbusdatensätze; d. h. nach jedem Datensatz wird dieses Byte vom Gateway inkrementiert.

Ist das „Längenbyte“ aktiviert (siehe Kapitel 8.7), werden vom Gateway nur die Anzahl Bytes, die dort spezifiziert sind, übertragen. Zum Feldbus-Master hin wird dort die Anzahl der empfangenen Modbusdaten hinterlegt. Die Länge bezieht sich dabei immer auf die Bytes „Adresse“ bis „Daten n“ (jeweils incl.) immer ohne CRC-Checksumme.

### 8.4.2.2 Datenaufbau



### 8.4.2.3 Kommunikationsablauf

Das Gateway verhält sich zum Feldbus immer als Slave und auf der Modbus-Seite immer als Master. Somit muss ein Datenaustausch immer vom Feldbusmaster gestartet werden. Das Gateway nimmt diese Daten vom Feldbusmaster, die gemäß Kapitel „Datenaufbau“ angeordnet sein müssen, ermittelt die gültige Länge der Modbusdaten, wenn das Längenbyte nicht aktiviert ist, ergänzt die CRC-Checksumme, und sendet diesen Datensatz als Anfrage auf dem Modbus.

Die Antwort des selektierten Slaves wird vom Gateway daraufhin - ohne CRC-Checksumme - an den Feldbusmaster geschickt. Erfolgt innerhalb der festgelegten „Responsetime“ keine Antwort, meldet das Gateway einen „TIMEOUT-ERROR“.

### 8.4.3 UNIGATE® als Modbus-Slave

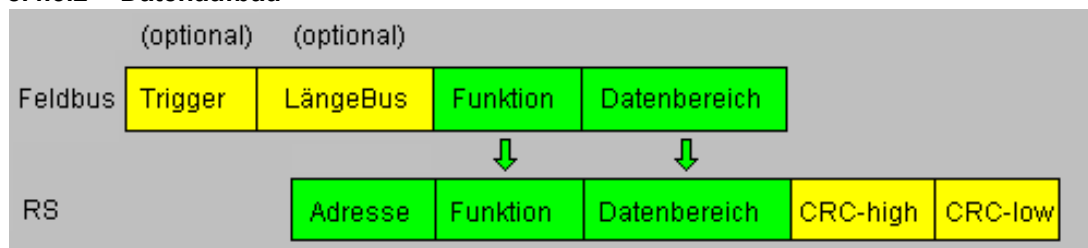
#### 8.4.3.1 Vorbereitung

Vor dem Beginn des Datenaustausches müssen die Parameter „Trigger-“ und „Längenbyte“, „Baudrate“, „Parity“, „Start-“, „Stop-“ und „Datenbits“ eingestellt werden.

Am Drehschalter auf der RS-Seite muss der Modbus-ID eingestellt werden, unter dem das Gateway im Modbus angesprochen wird.

Da der Modbus mit einem variablen Datenformat arbeitet - abhängig von der gewünschten Funktion und Datenlänge - der Feldbus aber eine feste Datenlänge benötigt, muss diese über eine Auswahl in der Gerätebeschreibungsdatei-Datei vorgegeben werden. Diese Länge sollte vom Anwender so gewählt werden, dass die längste Modbus-Anfrage bzw. Antwort bearbeitet werden kann.

#### 8.4.3.2 Datenaufbau



#### 8.4.3.3 Kommunikationsablauf

Das Gateway verhält sich zum Feldbus immer als Slave und auf der Modbus-Seite ebenfalls als Slave. Ein Datenaustausch wird immer vom Modbus-Master über die RS-Schnittstelle eingeleitet. Ist die vom Modbus-Master ausgesandte Modbus-Adresse (1. Byte) identisch mit der am Gateway eingestellten Adresse, sendet das Gateway die empfangenen Daten (ohne Modbus-Adresse und CRC-Checksumme) an den Feldbusmaster (siehe Bild oben). Dabei ergänzt das Gateway als Vorspann optional ein Trigger- und ein Längenbyte.

Durch das Triggerbyte, das vom Gateway bei jeder Anfrage inkrementiert wird, erkennt der Feldbusmaster, wann er einen Datensatz auswerten muss.

Im Längenbyte befindet sich die Anzahl der nachfolgenden Modbusdaten.

Der Feldbusmaster muss nun die Modbusanfrage auswerten und die Antwort im gleichen Format (optional mit führendem Trigger- und Längenbyte) über den Feldbus an das Gateway zurücksenden.

Das Gateway nimmt dann diese Antwort, ergänzt Modbus-Adresse und CRC und schickt die Daten über die RS-Schnittstelle an den Modbus-Master.

Damit ist der Datenaustausch abgeschlossen und das Gateway wartet auf eine neue Anfrage des Modbus-Masters.

### 8.4.4 UNIGATE® als Modbus-ASCII Master

Auf Anfrage!

-> Beschreibung: siehe Kapitel 8.4.2, UNIGATE® als Modbus-Master.

## 8.5 Protokoll SSI

Mit dem Protokoll SSI können z.B. SSI-Geber mit dem UNIGATE® ausgewertet werden und diese Informationen an die übergeordnete Steuerung weitergeleitet werden. Über Parameter können, der Geber-Type, die Geber-Auflösung, die Taktfrequenz und eine ERROR-Bit (wenn unterstützt) entsprechend dem eingesetzten SSI-Geber konfiguriert werden. Siehe auch Kapitel 6 (SSI-Schnittstelle).

### 8.5.1 Parameter:

- Resolution: Der Bereich erstreckt sich von 1 Bit bis 25 Bit. Damit können Single-Turn SSI-Geber und Multi-Turn SSI-Geber konfiguriert werden.
- SSI Encoder Type: Dieser kann zwischen Binär und Gray-Code gewählt werden.
- Clock stretch: Der Bereich erstreckt sich von keiner Taktfrequenz bis 45 kHz.
- Check Encoder: Hier kann ein ERROR-Bit aktiviert werden, wenn der verwendete SSI-Geber dieses unterstützt.

## 8.6 Das Triggerbyte

Da die Daten bei PROFIBUS immer zyklisch übertragen werden, muss das Gateway erkennen, wann der Anwender neue Daten über die serielle Schnittstelle verschicken will. Dies geschieht normalerweise dadurch, dass das Gateway die Daten, die über den Profibus übertragen werden mit den intern gespeicherten alten Daten vergleicht - Datenaustausch bei Änderung (Data exchange → On Change). In manchen Fällen kann das aber nicht als Kriterium verwendet werden, z. B. wenn immer die gleichen Daten gesendet werden sollen. Aus diesem Grund kann der Anwender einstellen, dass er über ein Triggerbyte das Senden steuern will (Data exchange → On Trigger). In diesem Modus sendet das Gateway immer (und nur dann), wenn das Triggerbyte verändert wird.

Entsprechend kann im normalen Modus das Anwendungsprogramm in der Steuerung nicht erkennen, ob das Gateway mehrere gleiche Telegramme empfangen hat. Wenn der Triggerbyte-Modus eingeschaltet ist, inkrementiert das Gateway das Triggerbyte jedesmal, wenn ein Telegramm empfangen wurde.

Als Triggerbyte wird das erste Byte im PROFIBUS-Ein-/Ausgangsdatenpuffer verwendet, wenn dieser Modus eingeschaltet ist.

## 8.7 Das Längenbyte

Es kann konfiguriert werden, ob die Sendelänge als Byte im Ein-/Ausgangsdatenbereich mit abgelegt wird (Fieldbus lengthbyte → active). In Senderichtung werden so viele Bytes verschickt, wie in diesem Byte angegeben sind. Beim Empfang eines Telegramms trägt das Gateway die Anzahl empfangener Zeichen ein.

## 8.8 Protokoll „Universal Modbus RTU Slave“

Das UNIGATE® ist auf der Applikationsseite Modbus-Slave. Die Slave ID wird an den Drehschaltern S4 + S5 eingestellt (S4 = High, S5 = Low)

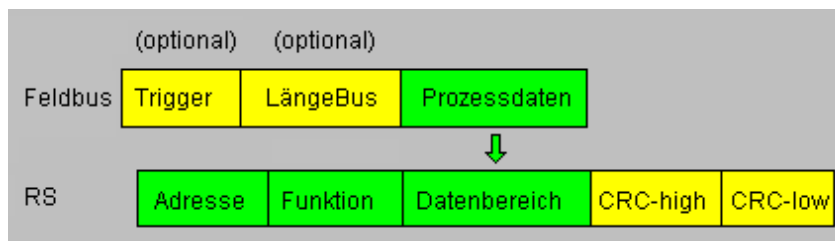


### 8.8.1 Datenaufbau Feldbusseite z.B.: PROFIBUS

Gilt für In und Out

1. Byte: Trigger-Byte, optional (siehe Kapitel 8.6, Das Triggerbyte)
2. Byte: Feldbuslängen-Byte, optional (siehe Kapitel 8.7, Das Längenbyte)
3. Byte: Prozessdaten
4. Byte: Prozessdaten
- ....

#### Datenaufbau



#### 8.8.1.1 Beispiel: FC1 + FC2

Ein Modbus Master (externes Gerät) sendet einen Request (Anfrage) mit Funktionscode 1 oder 2.

##### Hinweis:

Modbus Master Request Adresse (High + Low)

Adressabfrage 01 .. 08 wird immer auf Adresse 01 sein.

Adressabfrage 09 .. 16 wird immer auf Adresse 09 sein.

Adressabfrage 17 .. 24 wird immer auf Adresse 17 sein.

...

##### Konfiguration:

-----FIELDBUS-----	
Fieldbus ID	126
Data exchange	On Change
Fieldbus lengthbyte	active
-----APPLICATION-----	
Protocol	Universal Modbus RTU Slave

Feldbus sendet zum UNIGATE®

08 01 02 03 04 05 06 07 08 09 0A 0B 0C 0D 0E 0F 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 1A...

**Hinweis:** Das 1. Byte (0x08) ist das Feldbuslängenbyte. Es werden also nur die folgenden 8 Byte im UNIGATE® gespeichert.

Angeschlossener Modbus Master sendet Request an die RS232/484 Seite des UNIGATE®:

Start-Adresse 0001, Length 56 (38h), FC1 (-Read Coil Status)

[01] [01] [00] [00] [00] [38] [3d] [d8]

UNIGATE® sendet über RS232/485 Response:

[01] [01] [07] [01] [02] [03] [04] [05] [06] [07] [6b] [c5]

Darstellung der Daten im Modbus Master (FC1):

```
00001: <1> 00009: <0> 00017: <1> 00025: <0> 00033: <1> 00041: <0> 00049: <1>
00002: <0> 00010: <1> 00018: <1> 00026: <0> 00034: <0> 00042: <1> 00050: <1>
00003: <0> 00011: <0> 00019: <0> 00027: <1> 00035: <1> 00043: <1> 00051: <1>
00004: <0> 00012: <0> 00020: <0> 00028: <0> 00036: <0> 00044: <0> 00052: <0>
00005: <0> 00013: <0> 00021: <0> 00029: <0> 00037: <0> 00045: <0> 00053: <0>
00006: <0> 00014: <0> 00022: <0> 00030: <0> 00038: <0> 00046: <0> 00054: <0>
00007: <0> 00015: <0> 00023: <0> 00031: <0> 00039: <0> 00047: <0> 00055: <0>
00008: <0> 00016: <0> 00024: <0> 00032: <0> 00040: <0> 00048: <0> 00056: <0>
```

Beispiel: StartAdress 0008, Length 80, FC2 (Read Input Status)

[01] [02] [00] [07] [00] [50] [c9] [f7]

UNIGATE® sendet über RS232/485 Response:

[01] [02] [0a] [02] [03] [04] [05] [06] [07] [08] [00] [00] [00] [8f] [7a]

### 8.8.1.2 Beispiel: FC3 (Read Holding Register) + FC4 (Read Input Register)

Feldbus sendet zum UNIGATE®

00 30 02 03 04 05 06 07 08 09 0A 0B 0C 0D 0E 0F 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 1A 20 20 20...

(Konfiguration ist diesmal mit „Data exchange = On Trigger“, also mit zusätzlichem 1. Steuerbyte in den Feldbusdaten).

„Feldbus lengthbyte = active“, in diesem Beispiel 30h (48d), das UNIGATE® kopiert somit die folgenden 48 Byte vom Feldbus in den internen Speicher.

Angeschlossener Modbus Master sendet Request an die RS232/484 Seite des UNIGATE®

[01] [03] [00] [00] [00] [14] [45] [c5]

UNIGATE® sendet über RS232/485 Response:

[01] [03] [28] [02] [03] [04] [05] [06] [07] [08] [09] [0a] [0b] [0c] [0d] [0e] [0f] [10] [11] [12] [13] [14]...  
... [15] [16] [17] [18] [19] [1a]

Darstellung der Prozessdaten im Modbus Master:

```
40001: <0203H>
40002: <0405H>
40003: <0607H>
40004: <0809H>
40005: <0A0BH>
40006: <0C0DH>
40007: <0E0FH>
40008: <1011H>
40009: <1213H>
40010: <1415H>
40011: <1617H>
40012: <1819H>
40013: <1A20H>
40014: <2020H>
40015: <2020H>
40016: <0000H>
40017: <0000H>
40018: <0000H>
40019: <0000H>
40020: <0000H>
```

### Funktionsweise FC3 und FC4 im Protokoll „Universal Modbus (RTU/ASCII) Slave:

Ab „Universalscript Deutschmann“ V1.5.1:

- FC3 (0x03): Read Holding Registers greifen auf den Puffer Data to SPS zu.
- FC4 (0x04): Read Input Registers greift auf den Puffer Data From SPS zu.

### 8.8.1.3 Beispiel: Schreibe Single Coil FC5

Feldbus Master hat z.B. einmal folgende Daten an das UNIGATE® gesendet:

07 01 02 03 04 05 06 07 08 09 0A 0B 0C 0D 0E 0F 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 1A 20 20 20...

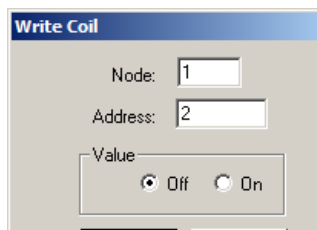
1. Byte = Feldbuslängenbyte

Es werden die folgenden 7 Byte im UNIGATE® gespeichert, der Rest wird nicht überschrieben.

Ein Modbus Master liest mit FC 1 und der Coil-Länge = 80 (10 Byte), folgende Werte aus:

```
00001: <1> 00017: <1> 00033: <1> 00049: <1> 00065: <0>
00002: <0> 00018: <1> 00034: <0> 00050: <1> 00066: <0>
00003: <0> 00019: <0> 00035: <1> 00051: <1> 00067: <0>
00004: <0> 00020: <0> 00036: <0> 00052: <0> 00068: <0>
00005: <0> 00021: <0> 00037: <0> 00053: <0> 00069: <0>
00006: <0> 00022: <0> 00038: <0> 00054: <0> 00070: <0>
00007: <0> 00023: <0> 00039: <0> 00055: <0> 00071: <0>
00008: <0> 00024: <0> 00040: <0> 00056: <0> 00072: <0>
00009: <0> 00025: <0> 00041: <0> 00057: <0> 00073: <0>
00010: <1> 00026: <0> 00042: <1> 00058: <0> 00074: <0>
00011: <0> 00027: <1> 00043: <1> 00059: <0> 00075: <0>
00012: <0> 00028: <0> 00044: <0> 00060: <0> 00076: <0>
00013: <0> 00029: <0> 00045: <0> 00061: <0> 00077: <0>
00014: <0> 00030: <0> 00046: <0> 00062: <0> 00078: <0>
00015: <0> 00031: <0> 00047: <0> 00063: <0> 00079: <0>
00016: <0> 00032: <0> 00048: <0> 00064: <0> 00080: <0>
```

Die Feldbusausgangsdaten werden erst aktualisiert wenn sie über einen Schreibbefehl von der RS Seite angetriggert werden. Dies geschieht z.B. über den FC 5 :



Adresse 0002 bleibt unverändert auf 0, aber die Feldbusausgangsdaten werden aktualisiert:

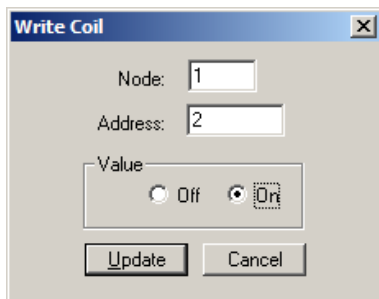
Nach einem Reset sind sie erst einmal NULL (1. Zeile) und werden dann aktualisiert (2. Zeile):

00 ...

1F 01 02 03 04 05 06 07 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00...

Das 1. Byte ist das Feldbuslängenbyte. Es enthält die Anzahl Nutzzeichen, danach folgen die Nutzdaten. Der Nutzdatenbereich (interner Buffer) ist maximal 1024 Byte groß.

Im folgenden Beispiel wird das Bit (Coil) in Adresse 0002 auf High (1) gesetzt:



Die Feldbusdaten werden aktualisiert:

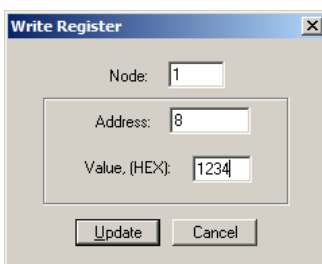
1F 03 02 03 04 05 06 07 00 00 00 00 00

Der interne Buffer behält sich auch diesen Wert, daher kann er vom Master per FC1 Read Coil Status zurück gelesen werden:

```
00001: <1>
00002: <1>
00003: <0>
00004: <0>
00005: <0>
00006: <0>
00007: <0>
```

#### 8.8.1.4 Beispiel: Write Single Register FC6

Modbus Master sendet in Adresse 0008 den Wert 1234H.



Der Modbus Master sendet den Request an das UNIGATE®:

[01] [06] [00] [07] [12] [34] [35] [7c]

Das UNIGATE® sendet einen Response:

[01] [06] [00] [07] [12] [34] [35] [7c]

Die 1. Zeile zeigt die Feldbusdaten VOR dem Schreibbefehl.

1F 03 02 03 04 05 06 07 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00...

1F 03 02 03 04 05 06 07 00 00 00 00 00 00 12 34 00 00 00 00 00 00 00 00...

Die 2. Zeile zeigt die Feldbusdaten NACH dem Schreibbefehl.

In dem Modbus Request sieht man das als Adresse der Wert 00 07 gesendet wird. (Wie auch im Kapitel Universal Modbus Master erwähnt ziehen manche Master System eins als Offset ab.) Daraus ergibt sich der Byte-Offset für die Feldbusausgangsdaten => 14. Man fängt mit dem ersten Prozessdaten Wert mit Index NULL an zu zählen.

1F 03 02 ....

| +---- 1. Prozesswert  
+----- Feldbuslängenbyte

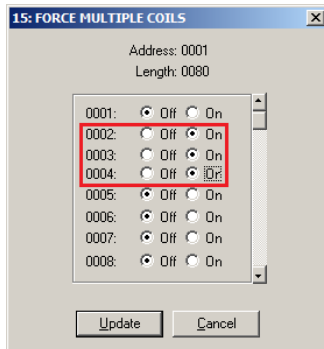
#### 8.8.1.5 Beispiel: Force multiple coils FC 15

**Hinweis:** Für die Adresse kann nur ein Vielfaches von 8 übergeben werden incl. Null.

Also 0, 8, 16, ... (Auch hier gilt es wieder den Offset von 1 zu beachten)

**Beispiel:** Startadresse = 0001.

Geändert wurde Adr 0002 ... 0004 von Low auf High:



Zeile eins zeigt die Feldbusdaten VOR dem Request:

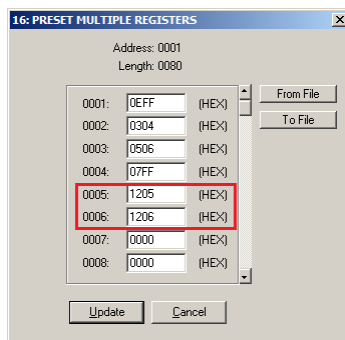
[illegible]

```
1F 0E FF 03 04 05 06 07 FF 12 05 12 06 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00...
```

Zeile zwei NACH dem Request.

Geändert hat sich somit der 1. Prozessdatenwert von 00h nach 0Eh.

#### 8.8.1.6 Beispiel: Preset multiple register FC16



Geändert wurde nur der Inhalt von Registeradresse 0005 und 0006.

Die 1. Zeile zeigt den Feldbusdateninhalt VOR dem Update.

```

1F 0E FF 03 04 05 06 07 FF 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00...

```

```
1F 0E FF 03 04 05 06 07 FF 12 05 12 06 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00...
```

Die 2. Zeile zeigt den Feldbusdateninhalt NACH dem Update.

## 8.9 Protokoll „Universal Modbus RTU Master“

Das UNIGATE® ist auf der Applikationsseite Modbus-Master

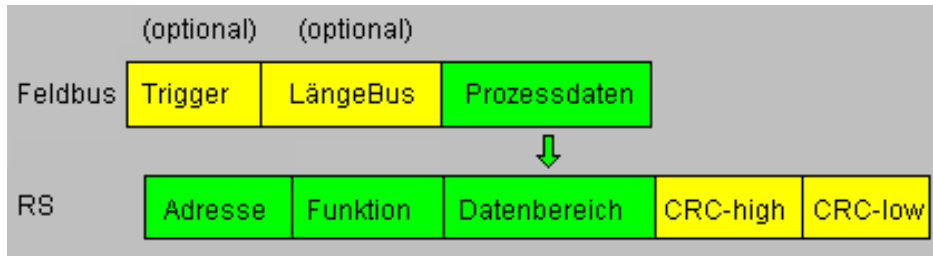
### 8.9.1 Datenaufbau Feldbusseite (z.B. PROFIBUS):

Gilt für In und Out

1. Byte: Trigger-Byte, optional (siehe Kapitel 8.6, Das Triggerbyte)
2. Byte: Feldbuslängen-Byte, optional (siehe Kapitel 8.7, Das Längenbyte)

### 3. Prozessdaten

#### Datenaufbau



#### 8.9.2 Datenaufbau Applikationsseite:

Nach Modbus RTU Master Definition.

##### Unterstützte Funktionen:

Read coil status FC1	(No. of Points = Bit)
Read input status FC2	(No. of Points = Bit)
Read multiple register FC3	(No. of Points = Word)
Read input registers FC4	(No. of Points = Word)
Force single coil FC5	(No. of Points – not used = fix 1 Bit)
Preset single register FC6	(No. of Points – not used = fix 1 Word)
Force multiple coils FC15	(No. of Points = Bit)
Preset multiple register FC16	(No. of Points = Word)

##### **Hinweis:**

status and coil = 1 Bit, register = 16 Bit.

FC 1 + 2 sowie FC 3 + 4 sind im Prinzip gleich, der einzige Unterschied ist die Definition der Startadresse.

Bei FC1 fängt sie bei Null an, bei FC2 bei 10 000.  
Bei FC3 fängt sie bei 40 000 an, bei FC4 bei 30 000

### 8.9.3 Konfiguration: über Wingate ab wcf Datei Version 396

Parameter Name	Wertebereich	Erklärung
<b>Modbus Timeout (10ms)</b>	1 ... 255 (10ms ... 2550ms)	Maximale Wartezeit auf den "Response" bevor ein Error 9 für Timeout generiert wird. Ist „RX Poll Retry“ > 0 wird erst nach den Wiederholversuchen ein Error generiert.
<b>RX Poll Retry</b>		Wiederholversuche des letzten, ungültig beantworteten, "Request"
<b>RX Poll Delay (10ms)</b>		Pause vor dem nächsten "Request"

#### Konfigurationsparameter für einen Modbus Request:

**Req. 1 Slave ID:** Slave ID des Modbuslaveteilnehmers

**Req. 1 Modbus Function:** s. "Unterstützte Funktionen"

**Req. 1 StartAdr (hex):** Startadresse (High / Low) der Modbusregister ab der gelesen/geschrieben werden soll.

**Req. 1 No. of Points (dec):** Anzahl der zu lesenden/schreibenden Register/Coils

**Req. 1 Fieldbus Map Adr(Byte):** Position des zu kopierenden Prozesswertes aus/zu dem Feldbusbereich, je nach Schreib/Lesebefehl. Ist der Wert NULL, werden die Prozessdaten automatisch hintereinander gereiht.

Es können bis zu 24 Request's konfiguriert werden.

#### Zusätzliche konfigurationsmöglichkeiten in der Einstellung „Req. ... Modbus Function“:

**jump to Req. 1:** springe zum 1. Requesteintrag

**disable this Req.:** überspringe diesen Request und führe den nächsten Request-Eintrag aus.

„(10ms)“: einstellbar in 10ms Schritten

„(hex)“: Eingabe in hexadezimaler Schreibweise.

„(dec)“: Eingabe in dezimaler Schreibweise.

„(Byte)“: Zählweise in Byte, angefangen bei Position Null. !!! Achtung: Bei Lesebefehle, z.B. FC3, ist nach dem Trigger- und Längenbyte der erste Prozesswert die Position Null, die auf den Feldbus zur SPS kopiert wird.

Bei Schreibbefehlen, z.B. FC16, ist die Position Null das Triggerbyte.

### 8.9.3.1 Beispiel: Read coil status FC1

#### Konfiguration

Req. 3 Slave ID	1
Req. 3 Modbus Function	Read coil status FC1
Req. 3 StartAdr (hex)	0004
Req. 3 No. of Points (dec)	2
Req. 3 Fieldbus Map Adr(Byte)	6

#### Dateninhalt Modbus Slave

Device Id: <input type="text" value="1"/>	
Address: <input type="text" value="0001"/>	MODBUS Point Type
Length: <input type="text" value="24"/>	<input type="text" value="01: COIL STATUS"/>

00001: <0>	00009: <0>	00017: <0>
00002: <0>	00010: <0>	00018: <0>
00003: <0>	00011: <0>	00019: <0>
00004: <0>	00012: <0>	00020: <0>
00005: <1>	00013: <0>	00021: <0>
00006: <0>	00014: <0>	00022: <0>
00007: <0>	00015: <0>	00023: <0>
00008: <0>	00016: <0>	00024: <0>

UNIGATE® liest Adresse 5 + 6 und „mapped“ (kopiert) es in den Ausgangsbuffer in das 6. Byte  
 Feldbusausgangsdaten (UNIGATE® -> SPS)

66 07 00 00 00 00 00 00 00 01 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 0

1. Byte = Triggerbyte (Wert = 0x66 )
2. Byte = Feldbuslängenbyte (Wert = 0x07)
3. Byte = Fieldbus Map Adr 0 (Wert = 0x00)
4. Byte = Fieldbus Map Adr 1 (Wert = 0x00)
5. Byte = Fieldbus Map Adr 2 (Wert = 0x00 )
6. Byte = Fieldbus Map Adr 3 (Wert = 0x00)
7. Byte = Fieldbus Map Adr 4 (Wert = 0x00)
8. Byte = Fieldbus Map Adr 5 (Wert = 0x00)
9. Byte = Fieldbus Map Adr 6 (Wert = 0x01) siehe Konfiguration
10. Byte = Fieldbus Map Adr 7 (Wert = 0x00)
11. Byte ...

In folgendem Beispiel wird im Modbus Slave in Adresse 6 der Wert von 0 auf 1 geändert:

00001: <0>
00002: <0>
00003: <0>
00004: <0>
00005: <1>
00006: <1>
00007: <0>
00008: <0>



```
AD 07 00 00 00 00 00 00 01 00 00 00 00 00 00 00
AE 07 00 00 00 00 00 00 03 00 00 00 00 00 00 00
```

Hier sieht man die Änderung:

9. Byte = Fieldbus Map Adr 6 (Wert = 0x01) => 0x03

Eine Änderung von Adresse 7 im Modbus Slave hat keine Auswirkung auf die Feldbusausgangsseite, weil in der Konfiguration „No. Of Points“ = 2 eingestellt ist.

```
00001: <0>
00002: <0>
00003: <0>
00004: <0>
00005: <1>
00006: <1>
00007: <1>
00008: <0>
```

Der Wert bleibt unverändert auf 0x03:

```
1F 07 00 00 00 00 00 00 03 00 00 00 0
```

### 8.9.3.2 Beispiel: Read input status FC2

Im folgenden Beispiel der Inhalt von Adresse 10007 ... 10009 in das 8. Feldbusausgangsbyte gemapped (kopiert/übertragen).

Req. 1 Slave ID	1
Req. 1 Modbus Function	Read input status FC2
Req. 1 StartAdr (hex)	0006
Req. 1 No. of Points (dec)	3
Req. 1 Fieldbus Map Adr(Byte)	8

Device Id:

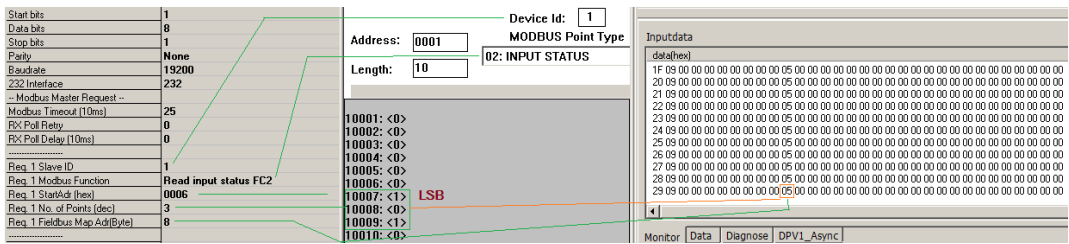
Address:  MODBUS Point Type

Length:

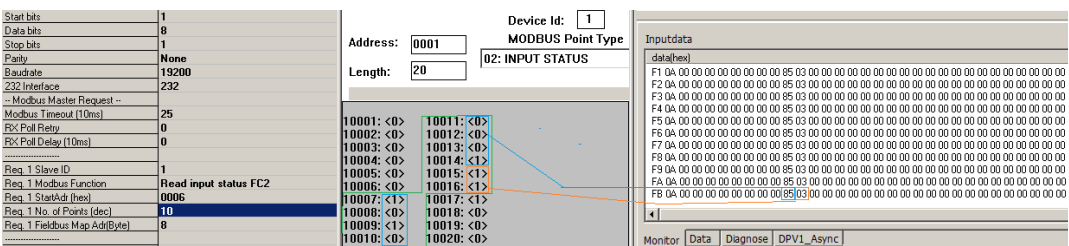
```
10001: <0>
10002: <0>
10003: <0>
10004: <0>
10005: <0>
10006: <0>
10007: <1>
10008: <0>
10009: <0>
10010: <0>
```

```
76 09 00 00 00 00 00 00 00 01 00 00 00 00
```

Im folgenden Beispiel ändert sich der Inhalt von Adresse 10009 von 0 -> 1



Im nächsten Beispiel wurde nur die „No. Of Points auf 10 geändert.  
D.h. es werden nun 10 Bits => 2 Byte ausgelesen. Aus diesem Grund hat sich auch das Feldbuslängen Byte ( 2. Feldbusbyte) auf 0x0A, also um 1 Byte, erhöht.



### 8.9.3.3 Beispiel: Read multiple register FC3

Protocol	Universal Modbus RTU Master
-- Modbus Master Request --	
Modbus Timeout (10ms)	25
RX Poll Retry	0
RX Poll Delay (10ms)	0
-----	
Req. 1 Slave ID	1
Req. 1 Modbus Function	Read multiple register FC3
Req. 1 StartAdr (hex)	0001
Req. 1 No. of Points (dec)	2
Req. 1 Fieldbus Map Adr(Byte)	0

RX Poll Delay = 0 wird von der Firmware automatisch auf 1 gesetzt.

Modbus-Request:

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Slave ID	Modbus Function	StartAdr High	StartAdr Low	No. of Points High	No. of Points Low	CRC High	CRC Low
1	3	0x00	0x01	0	2	x	y

Der CRC-Wert wird automatisch vom UNIGATE® errechnet

Das UNIGATE® sendet 1 mal (RX Poll Retry = 0) den Request über die RS Schnittstelle raus und wartet maximal 250 ms (Modbus Timeout = 25) auf den Response.  
Fieldbus Map Adr = 0 -> nicht aktiv

Dabei hält der angesprochene Slave folgende Daten in seinen Registern vor:

Register	
Adresse	Wert(hex)
40000	0x0000
40001	0x0202
40002	0x0303
40003	0x0000
40004	0x0000

Register = 1 Word = 2 Byte



In manchen Anwendungen wird in der Dokumentation ein Offset + 1 bei der Adresse vorausgesetzt. Die Schreibweise für Adresse „40000“ steht für „Holding Register“. Real ist aber Adresse 0x0000 gemeint. Dies ist in den Modbus-Slave Dokumentationen nicht einheitlich. (Z.B. hat das PC Simulationstool „ModSim32“ diesen Offset).

Wird ein gültiger Response empfangen, werden die vier Byte (No. Of Points = 2) Prozesswerte (Modbus-Data) auf den Feldbus, ab dem „Fieldbus Map Adr(Byte)“ = 0 kopiert.

Feldbusdaten vom UNIGATE® -> SPS:

51 13 02 02 03 03 30 04 01 00 01 00 00 00 02 57 00 01 03 00 00 00 00 00 00 ...

Byte 0 = Trigger-Byte „0x51“

Byte 1 = Feldbuslängen-Byte „0x13“

Byte 2 = Prozesswert (High) aus StartAdr „0x02“

Byte 3 = Prozesswert (Low) aus StartAdr „0x02“

Byte 4 = Prozesswert (High) aus StartAdr + 1 „0x03“

Byte 5 = Prozesswert (Low) aus StartAdr + 1 „0x03“

#### 8.9.3.4 Beispiel: Read input registers FC4

(siehe Kapitel 8.9.3.3, Beispiel: Read multiple register FC3)

#### 8.9.3.5 Beispiel: Force single coil FC5

Bei FC5 wird ein Bit im Modbus Slave gesetzt, wenn das gemappte Feldbusbyte größer ( > ) NULL ist.

Konfiguration

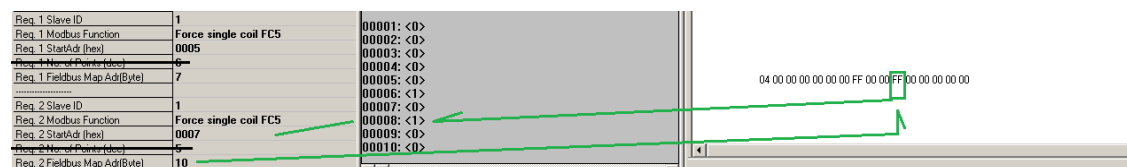
Modbus Slave(Wirkung)

SPS sendet  
Feldbusdaten(Ursache)



**Hinweis:** No. of Points wird nicht benötigt

Ein weiteres Beispiel wenn ein zweiter Request konfiguriert wird:



### 8.9.3.6 Beispiel: Preset single register FC6

Konfiguration

1 Slave ID	1
1 Modbus Function	Preset single register FC6
1 StartAdr (hex)	0005
1 Fieldbus Map Adr(Byte)	7

SPS sendet zum UNIGATE®

01 00 00 00 00 00 00 FF23 00 FF 00 00 00 00 00 FF 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ...

UNIGATE® sendet Modbus RTU Request

[01] [06] [00] [05] [ff] [23] [99] [e2]

Modbus Slave sendet Response

[01] [06] [00] [05] [ff] [23] [99] [e2]

Speicherinhalt von Modbus Slave nach Response:

```

40001: <0000H>
40002: <0000H>
40003: <0000H>
40004: <0000H>
40005: <0000H>
40006: <FF23H>
40007: <0000H>
40008: <0000H>
40009: <0000H>
40010: <0000H>

```

### 8.9.3.7 Beispiel: Force multiple coils FC15

Konfiguration

Req. 1 Slave ID	1
Req. 1 Modbus Function	Force multiple coils FC15
Req. 1 StartAdr (hex)	0002
Req. 1 No. of Points (dec)	10
Req. 1 Fieldbus Map Adr(Byte)	2

Feldbus Master sendet:

0E 00 FF 05 00...

UNIGATE® sendet Request:

[01] [0f] [00] [02] [00] [0a] [02] [ff] [05] [65] [29]

Modbus Slave sendet Response:

[01] [0f] [00] [02] [00] [0a] [74] [0c]

Speicherinhalt von Modbus Slave nach Response:

```

00001: <0>    00011: <1>
00002: <0>    00012: <0>
00003: <1>    00013: <0>
00004: <1>    00014: <0>
00005: <1>    00015: <0>
00006: <1>    00016: <0>
00007: <1>    00017: <0>
00008: <1>    00018: <0>
00009: <1>    00019: <0>
00010: <1>    00020: <0>

```

Hex	FF	05
Bin	IIIIIII	00000101
Position	8 7 6 5 4 3 2 1	11 10 9

Bitte beachten sie das No. Of coils = 10 ist, deswegen wird bei dem Wert 0x05 nur das untere Bit in Adresse 0011 geschrieben, Adress 0013 wäre schon das Bit Nr 11 das nicht mehr übertragen wird.

### 8.9.3.8 Beispiel: Preset multiple register FC16

Konfiguration

Req. 1 Slave ID	1
Req. 1 Modbus Function	Preset multiple register FC16
Req. 1 StartAdr (hex)	0002
Req. 1 No. of Points (dec)	10
Req. 1 Fieldbus Map Adr(Byte)	2

Feldbus Master sendet:

BA 00 01 02 03 04 05 06 07 08 09 0A 0B 0C 0D 0E 0F 10 11 12 13 14 15 16 ...

UNIGATE® sendet Request:

[01] [10] [00] [02] [00] [0a] [14] [01] [02] [03] [04] [05] [06] [07] [08] [09] [0a] [0b] [0c] [0d] [0e] [0f]...  
... [10] [11] [12] [13] [14] [3d] [e4]

Modbus Slave sendet Response:

[01] [10] [00] [02] [00] [0a] [e1] [ce]

Speicherinhalt von Modbus Slave nach Response:

```

40001: <0000H>
40002: <0000H>
40003: <0102H>
40004: <0304H>
40005: <0506H>
40006: <0708H>
40007: <090AH>
40008: <0B0CH>
40009: <0D0EH>
40010: <0F10H>
40011: <1112H>
40012: <1314H>
40013: <0000H>

```

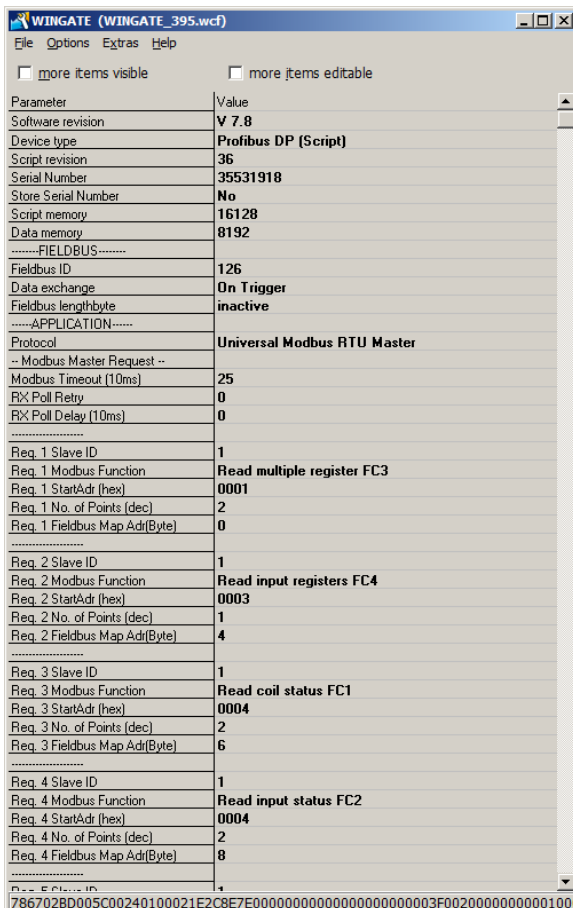
## 8.10 Protokoll „Universal Modbus ASCII Master/Slave“

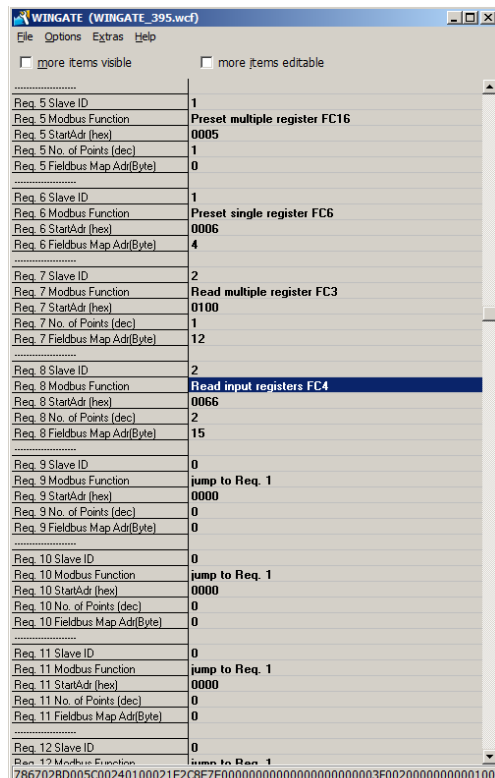
Der Feldbusdatenaustausch für Modbus ASCII ist identisch mit RTU. Das UNIGATE® überträgt automatisch auf der seriellen Seite die Daten im ASCII Format.

### 8.10.1 Anhang

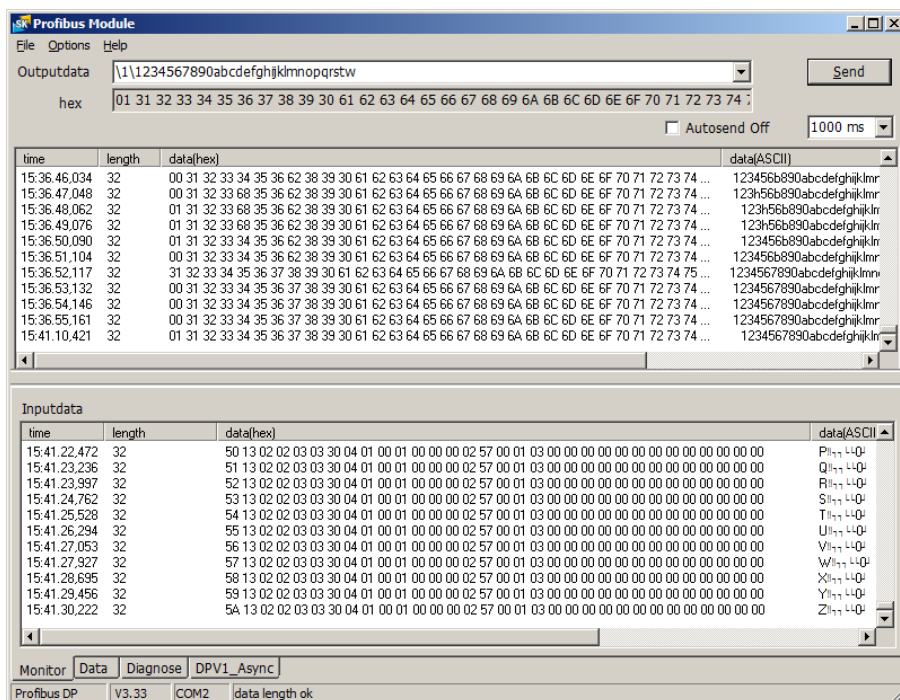
#### 8.10.1.1 Beispiel Konfiguration 1:

Hardware UNIGATE® CL-PROFIBUS

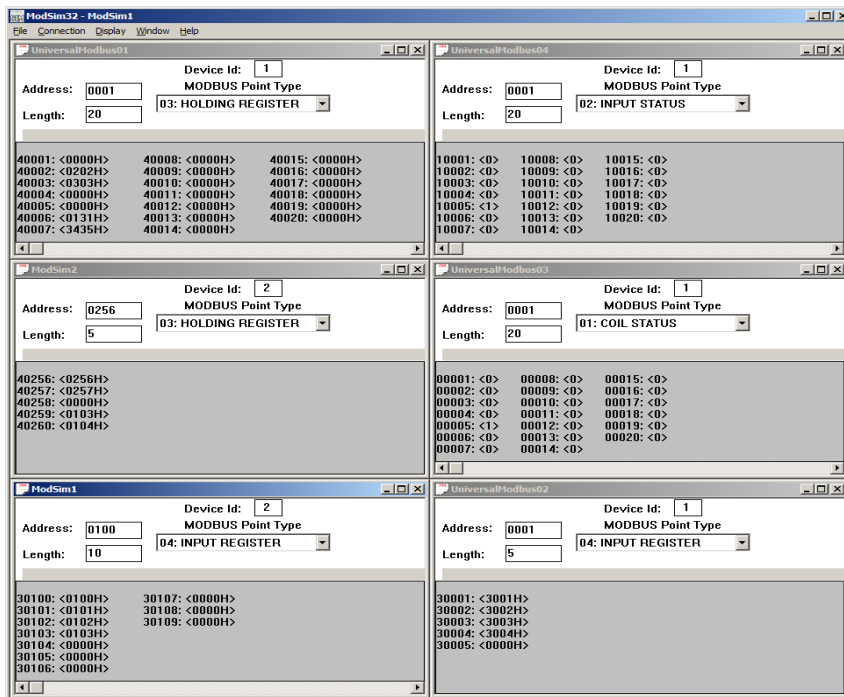




PROFIBUS Master sendet und empfängt:

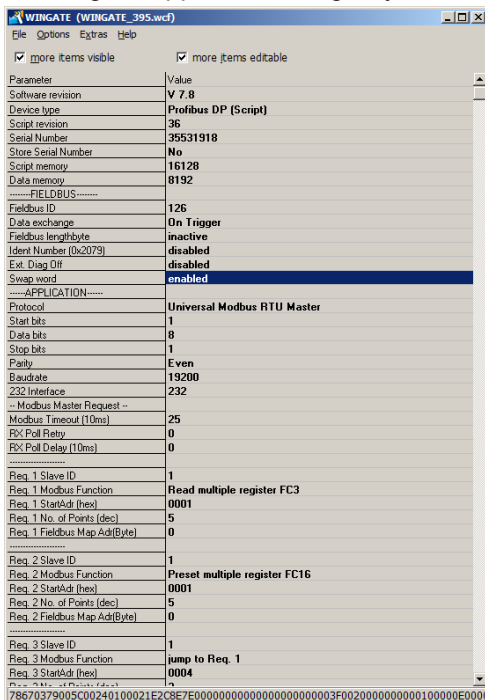


### Modbus Slave Speicherinhalt:



### 8.10.1.2 Swap Word

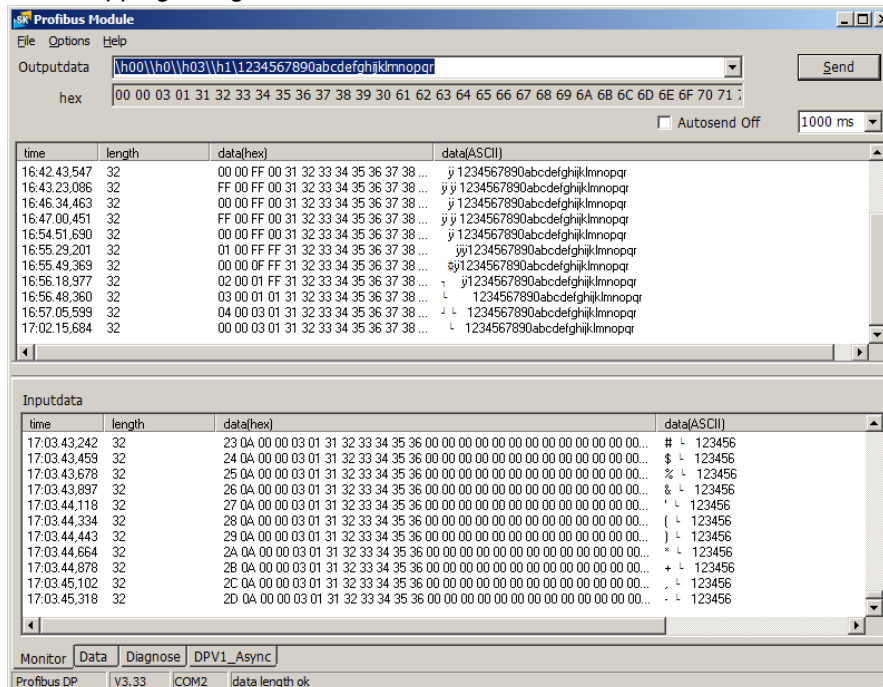
Konfiguration mit „Swap Word“ = enabled. Feldbusdaten werden zum Modbus Slave wordweise „geswapped“. D.h. High Byte und Low Byte werden getauscht.



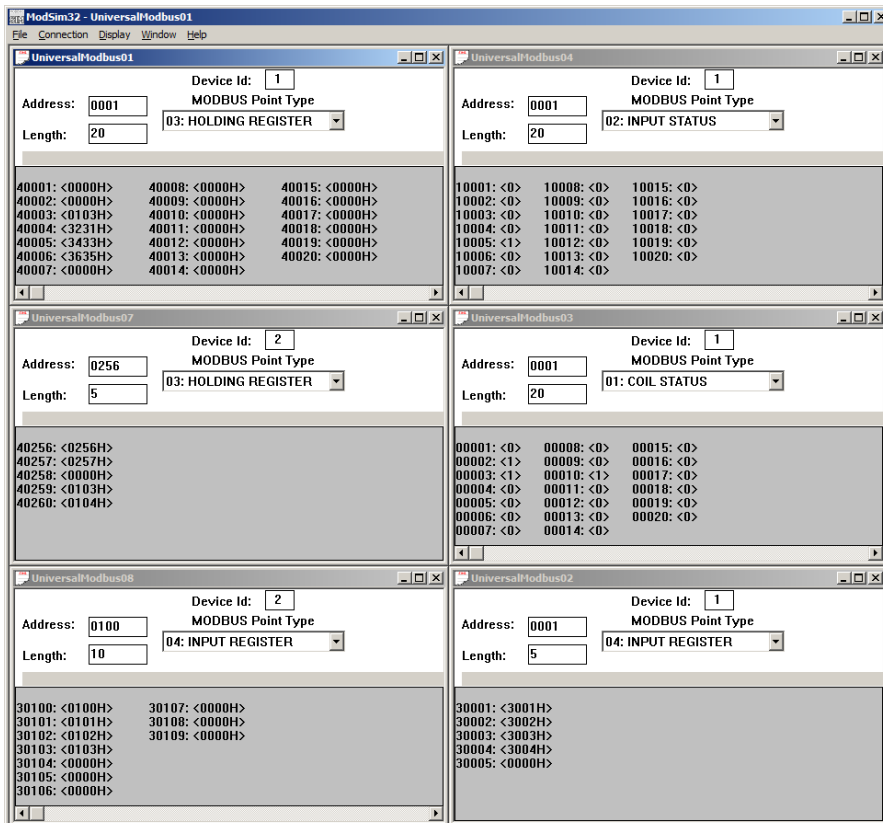
Feldbus Master sendet und empfängt.



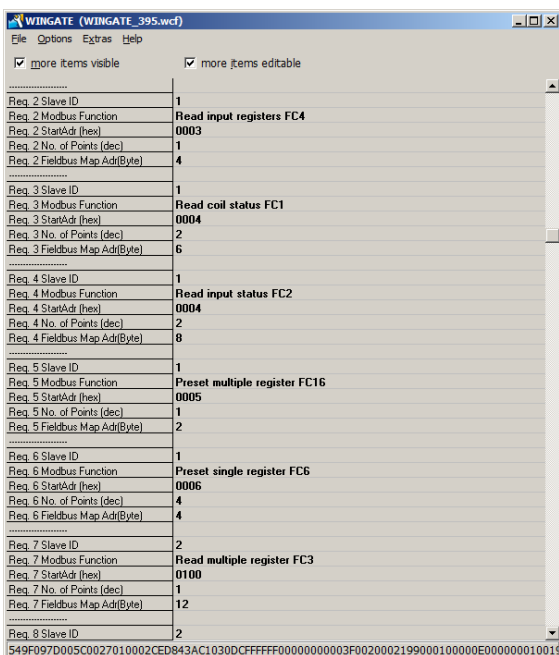
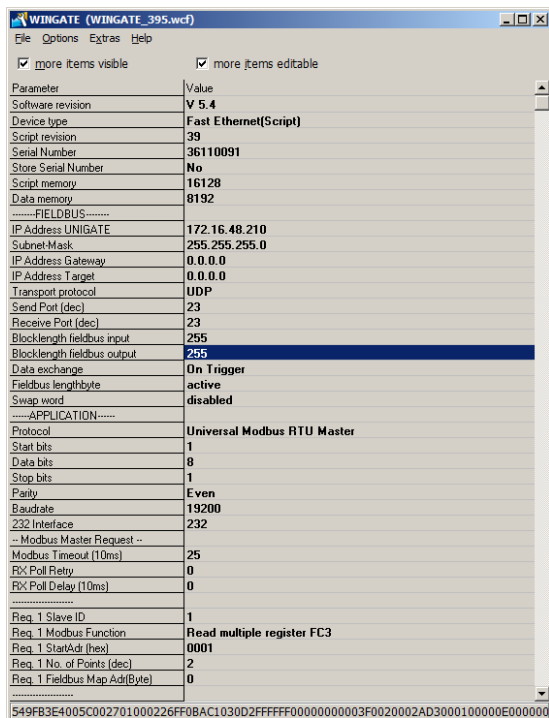
## Das Swapping erfolgt bidirektional

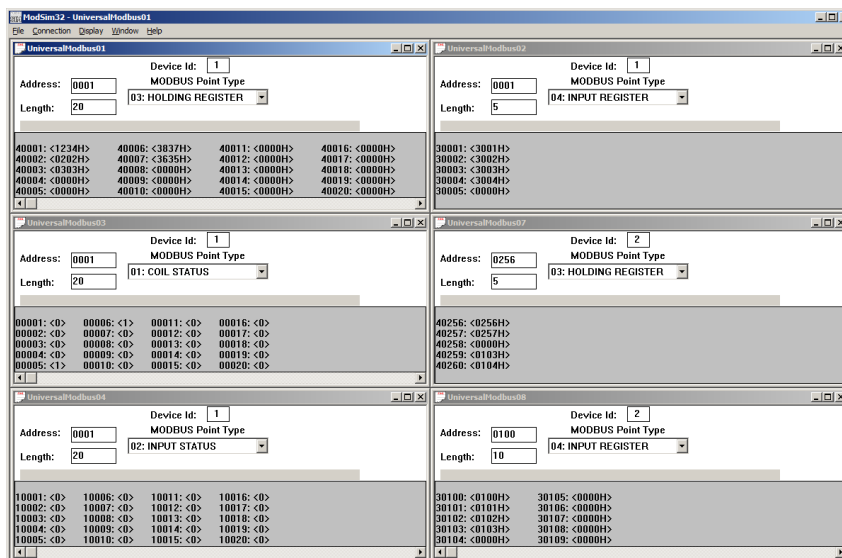
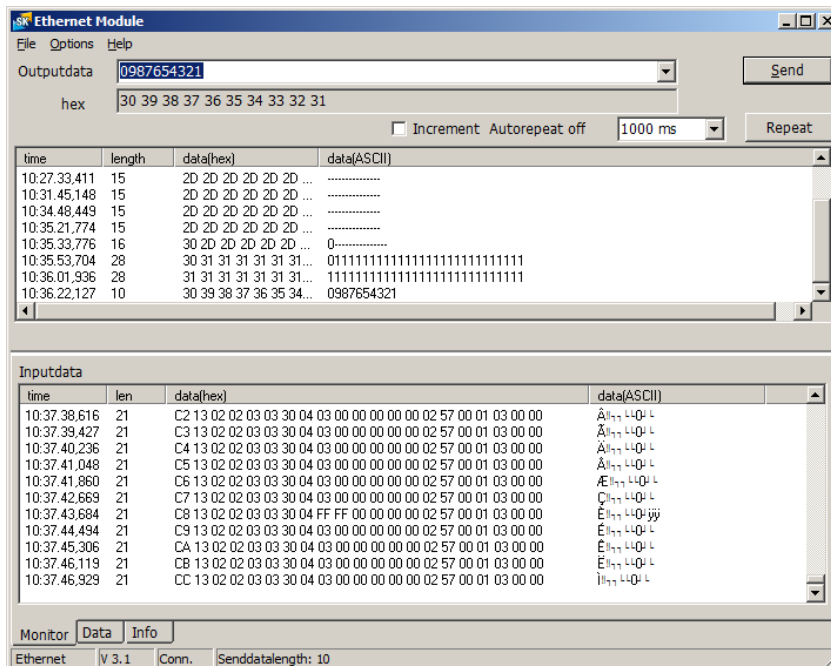


## Modbus Slave Dateninhalt



### 8.10.1.3 Beispiel mit Fast Ethernet





## 9 Hardware-Anschlüsse, Schalter und Leuchtdioden

### 9.1 Gerätebeschriftung

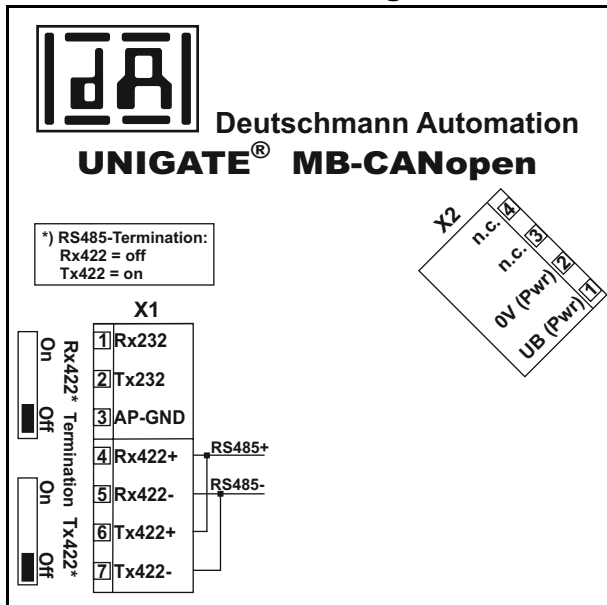


Bild 1: Anschlussbeschriftung und Terminierung

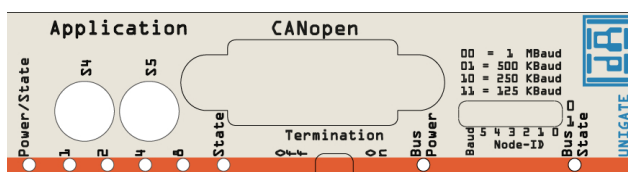
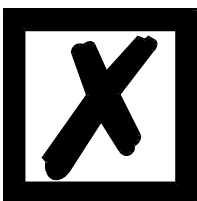


Bild 2: Frontblende: Drehschalter, DIP-Switch, Leuchtanzeigen und Terminierung CO



Sollte die Frontblende herausspringen, so hat dies keinen Einfluss auf die Funktion oder die Qualität des Gerätes. Sie kann einfach wieder eingesetzt werden.

### 9.2 Stecker

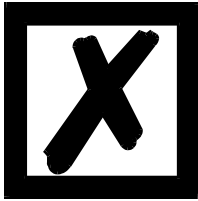
#### 9.2.1 Stecker zum externen Gerät (RS-Schnittstelle)

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

Pinbelegung X1 (3pol. + 4pol. 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+".

### 9.2.2 Stecker Versorgungsspannung

Pinbelegung X2 (4pol. 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	n.c.	
4	n.c.	

### 9.2.3 CANopen®-Stecker

An der Vorderseite des Gerätes ist der Stecker (Beschriftung: CANopen®) zum Anschluss an CANopen®.

Pinbelegung (9pol. D-SUB Stecker)

Pin Nr.	Name	Funktion
1		
2	CAN-L	Dominant Low
3	CAN-GND	CAN Ground
4		
5		
6		
7	CAN-H	Dominant High
8		
9		

### 9.2.4 Stromversorgung

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

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

## 9.3 Leuchtanzeigen

Das Gateway UNIGATE® MB - CANopen® verfügt über 8 LEDs mit folgender Bedeutung:

LED (Bus) Power	grün	Versorgungsspannung CANopen®
LED (Bus) State	rot/grün	Schnittstellenzustand CANopen®
LED Power	grün	Versorgungsspannung serielle Schnittstelle
LED State	rot/grün	Schnittstellenzustand serielle Schnittstelle
LED 1 / 2 / 4 / 8 (Error No / Select ID)	grün	Binäre Darstellung der Error-Nummer

### 9.3.1 LED "(Bus) Power"

Diese LED ist direkt mit der (potentialgetrennten) Versorgungsspannung der CANopen®-Seite verbunden.

### 9.3.2 LED “(Bus) State“

#### 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.

**Alte Hardware (mit RD2-Prozessor) - geliefert bis Februar 2009:**

grün leuchtend	CAN-Status = OPERATIONAL
grün blinkend	CAN-Status = PREOPERATIONAL oder PREPARED
rot blinkend	Guarding-Error
rot leuchtend	CAN-Busfehler

**9.3.3 LED "Power"**

Diese LED ist direkt mit der Versorgungsspannung der seriellen Schnittstelle (RS232/422/485) verbunden.

**9.3.4 LED "State"**

grün leuchtend	Datenaustausch Aktiv über serielle Schnittstelle
grün blinkend	RS-Schnittstelle OK, aber kein ständiger Datenaustausch
grün/rot blinkend	Noch kein Datenaustausch seit Einschalten
rot leuchtend	Allgemeiner Gatewayfehler (s. LED's Error No.)
rot blinkend	UNIGATE® befindet sich im Konfigurations-/Testmodus

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

Blinken diese 4 LED's 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.

**9.4 Schalter**

Das Gateway verfügt über 6 Schalter mit folgenden Funktionen:

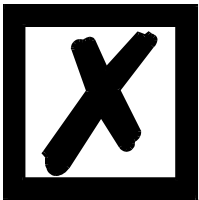
Termination Rx 422	schaltbarer Rx 422-Abschlusswiderstand für die serielle Schnittstelle
Termination Tx 422	schaltbarer Tx 422- bzw. RS485-Abschlusswiderstand für die serielle Schnittstelle
Drehcodierschalter S4	ID High für serielle Schnittstelle z. B. Konfigmode
Drehcodierschalter S5	ID Low für serielle Schnittstelle z. B. Konfigmode
Termination (CANopen®) DIP-Switch	schaltbarer CANopen®-Abschlusswiderstand Node-ID und Baudrate

#### 9.4.1 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 ( $150\Omega$ ) 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 ( $390\Omega$ ) nach Masse und ein Pull-Up-Widerstand ( $390\Omega$ ) nach VCC aktiviert wird.



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

#### 9.4.2 Drehcodierschalter S4 + S5 (serielle Schnittstelle)

Über diese beiden Schalter wird die RS485 - ID des Gateways hexadezimal eingestellt, sofern ein ID für den Bus notwendig ist. (Eine Umrechnungstabelle von Dezimal nach Hexadezimal befindet sich im Anhang.) Dieser Wert wird beim Einschalten des Gateways eingelesen. Die Schalterstellung „EE“ (testmode) und „FF“ (config mode) sind bei der RS422- oder RS485-Betrieb nicht möglich.

**Hinweis:** Die Schalterstellung „DD“ (d.h. S4 und S5 beide in Stellung "D") ist für interne Zwecke reserviert.

#### 9.4.3 Termination (CANopen®)

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 ( $220\Omega$ ) 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.

Hinweis: Um den Busabschluss zu aktivieren bzw. deaktivieren, bitte den Bus-Stecker abziehen und den Schalter vorsichtig in die gewünschte Position bringen.

#### 9.4.4 DIP-Switch

Über diesen DIP-Switch wird die Node-ID und die Baudrate (gemäß Bild 3) eingestellt.

Wird auf dem DIP-Switch die Node-ID 0 eingestellt, die in CANopen® nicht erlaubt ist, dann wird in diesem Fall die Node-ID verwendet, die im EEROM gespeichert ist und über das Script bzw. WINGATE dorthin geschrieben wurde. Damit hat man einen Weg auch Node-IDs > 63 einzustellen und es gibt keine Unklarheiten, ob nun die Node-ID des DIP-Switch oder des Scriptes gültig ist.



Im Auslieferungszustand ist die Node-ID 1 im EEROM gespeichert.

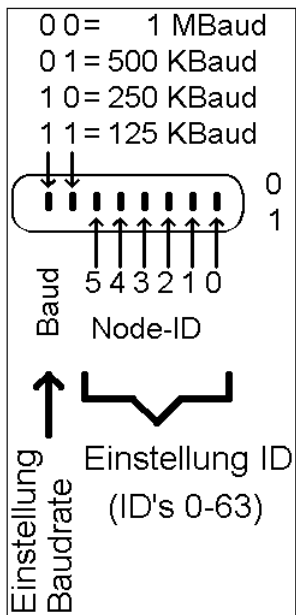


Bild 1: DIP-Switch

## 10 Fehlerbehandlung

### 10.1 Fehlerbehandlung beim UNIGATE® MB

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. Es können zwei Fehlerkategorien unterschieden werden:

Schwere Fehler (1-5): 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	FeldbusHardwarefehler oder falsche Feldbus ID
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	RS Timeout
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® MB - Systemfehler

Blinkfrequenz 2-Mal pro Sekunde (Systemfehler)

LED8	LED4	LED2	LED1	Fehlernr.	Protokoll	Fehlerbeschreibung
0	0	1	1	3	alle Protokolle	keine Universalscript Unterstützung
0	1	0	1	5	alle Protokolle	Unbekanntes Protokoll
1	0	0	1	9	Modbus RTU Master Modbus ASCII Master	Timeout-Modbus Slave Teilnehmer hat nicht innerhalb der festgesetzten Zeit (Reponsetime) geantwortet.
					Modbus RTU Slave Universal Modbus RTU Slave	Timeout bei Response-Sendung
					3964(R)	Timeout - keine Antwort von Teilnehmer
1	0	1	1	11	Universal 232 (mit 232 Checksum)	Checksumme von Empfang stimmt nicht mit nachgerechneter überein.
					Modbus RTU Slave Universal Modbus RTU Slave	Unbekannter Fehler nach Response-Sendung
					3964(R)	Fehler bei Datenaustausch (z.B. Checksummenfehler)
1	1	0	0	12	Universal Modbus RTU Master	Error in Response von Funktionscode
1	1	0	0	12	SSI	Fehler bei SSI Kommunikation
1	1	1	1	15	Modbus RTU Master Modbus ASCII Master	Allgemeiner Empfangsfehler bei Modbus (ASCII) Exchange, z.B. Checksummenfehler
1	1	1	0	14	Modbus RTU Slave	Exception Response
1	1	1	1	15	alle Protokolle	interner Fehler bei Prozessdatenverarbeitung

Tabelle 2: Protokollbezogene Fehler

Blinkfrequenz 1-Mal pro Sekunde (benutzerdefinierte Fehler bzw. protokollbezogene Fehler).

**Hinweis:** Der Fehler wird solange angezeigt wie mit „Set Warning Time“ definiert ist.

## 11 Aufbaurichtlinien

### 11.1 Montage der Baugruppe

Die Baugruppe mit den max. Abmessungen (23x117x111mm BxTxH) ist für den Schaltschrank-einsatz (IP20) entwickelt worden und kann deshalb nur auf einer Normprofilschiene (tiefe Hutschiene nach EN50022) befestigt werden.

#### 11.1.1 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 mm<sup>2</sup> haben.

#### 11.1.2 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.

### 11.2 Verdrahtung

#### 11.2.1 Anschlusstechniken

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

- Standard-Schraub-/Steck-Anschluss (Versorgung + RS)
- 9pol. D-SUB Steckverbinder (CANopen®)

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 mm<sup>2</sup>
- Massive Leitung: 1 x 0,25 ... 1,5 mm<sup>2</sup>
- 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.

c) Der 9-polige D-SUB Steckverbinder wird mit zwei Schrauben mit "4-40-UNC"-Gewinde gesichert. Zum Festschrauben benutzen Sie am besten einen Schraubendreher mit Klingenbreite 3,5 mm.

Anzugsdrehmoment: 0,2 ... 0,4 Nm

### 11.2.1.1 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.

### 11.2.1.2 Anschluss des Potentialausgleichs

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

## 11.2.2 Kommunikationsschnittstelle CANopen®

### 11.2.2.1 Busleitung mit Kupferkabel

Diese Schnittstelle finden Sie auf der Baugruppe in Form eines 9-poligen D-SUB-Steckers an der Frontseite des Gehäuses.

- Stecken Sie den CANopen®-Verbindungsstecker auf den D-SUB-Stecker mit der Beschriftung "CANopen®".
- Schrauben Sie die Sicherungsschrauben des Verbindungsstecker mit einem Schraubendreher fest.
- Befindet sich die Baugruppe am Anfang oder am Ende der CANopen®-Leitung, so müssen Sie den im Gateway integrierten Busabschlusswiderstand zuschalten. Schieben Sie dazu den Schiebeschalter in die Stellung mit der Beschriftung ...on...
- Befindet sich die Baugruppe nicht am Anfang oder am Ende, so müssen Sie den Schiebeschalter in die Stellung "off" schieben.

### 11.2.3 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.

### 11.2.4 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 PROFIBUS DP, RS232C, Drucker, etc.

- geschirmte Analogleitungen
- ungeschirmte Leitungen für Gleichspannungen  $\geq 60$  V
- ungeschirmte Leitungen für Wechselspannung  $\geq 25$  V
- Koaxialleitungen für Monitore

⇒ Gruppe B: • ungeschirmte Leitungen für Gleichspannungen  $\geq 60$  V und  $\geq 400$  V  
• ungeschirmte Leitungen für Wechselspannung  $\geq 24$  V und  $\geq 400$  V

⇒ Gruppe C: • ungeschirmte Leitungen für Gleichspannungen  $> 400$  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.

#### 11.2.4.1 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!

## 12 CANopen®

### 12.1 Beschreibung CANopen®

Diese Spezifikation baut auf der Norm CiA® Draft Standard 301 (DS301) auf.  
CANopen® unterstützt den Standard CAN-Rahmen mit 11-bit Identifier.

#### Vordefinierte Kommunikation

Für manche Anwendungen reicht eine Rx und eine Tx PDO aus.

Data width	Direction	Object	Mapping
1..8 byte	Rx	2000	Default Rx-PDO1 (COB-ID 200 + Node ID)
1..8 byte	Tx	2001	Default Tx-PDO1 (COB-ID 180 + Node ID)
9..255 byte	Rx	2000	Data not mapped (could be read by SDO) no Rx-PDO available
9..255	Tx	2001 (Tx-Data) 2002 (Tx-Length)	Data not mapped (write by SDO) Data width in Tx PDO 1 (COB-ID 180 + Node ID)

## 13 Technische Daten

### 13.1 Gerätedaten

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

Nr.	Parameter	Daten	Erläuterungen
1	Einsatzort	Schaltschrank	HutschieneMontage
2	Schutzart	IP20	Fremdkörper und Wasserschutz nach IEC 529 (DIN 40050)
3	Lebensdauer	10 Jahre	
4	Gehäusegröße	23 x 117 x 111 mm (inkl. Schraub-Steckverbinder) 23 x 117 x 100 mm (ohne Schraub-Steckverbinder)	B x T x H
5	Einbaulage	Beliebig	
6	Gewicht	123 g	
7	Betriebstemperatur	-40°C ... +85°C	Die Minustemperaturen gelten nur für die üblichen Bedingungen (nicht kondensierend).
8	Lager-/Transporttemperatur	-40°C ... +85°C	
9	Luftdruck bei Betrieb bei Transport	795 hPa ... 1080hPa 660 hPa ... 1080hPa	
10	Aufstellungshöhe	2000 m 4000 m	Ohne Einschränkungen mit Einschränkungen - Umgebungstemperatur ≤ 40°C
11	Relative Luftfeuchte	Max. 80 %	Nicht kondensierend, keine korrosive Atmosphäre
12	Externe Versorgungsspannung	10..33V DC	Standardnetzteil nach DIN 19240
13	Stromaufnahme bei 24VDC	Typ. 50 mA max 60 mA	(bei 10VDC) max. 150 mA
14	Verpolungsschutz	Ja	Gerät funktioniert jedoch nicht!
15	Kurzschlusschutz	Ja	
16	Überlastschutz	Poly-Switch	Thermosicherung
17	Unterspannungserkennung (USP)	≤ 9V DC	
18	Spannungsausfall-Überbrückung	≥ 5 ms	Gerät voll funktionsfähig

Tabelle: Technische Daten der Baugruppe



### 13.1.1 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	CANopen® RS485	RS232-C RS232-C	RS485/RS422 RS485/RS422
1	Norm	CiA® DS 102	DIN 66020	EIA-Standard
2	Übertragungsart	symmetrisch asynchron seriell halbduplex  → Differenzsignal	asymmetrisch asynchron seriell vollduplex  → Pegel	symmetrisch asynchron seriell halbduplex/ vollduplex bei RS422  → Differenzsignal
3	Übertragungsverfahren	Master / Slave	Master / Slave	Master / Slave
4	Teilnehmerzahl: - Sender - Empfänger	32 32	1 1	32 32
5	Kabellänge: - maximal  - baudratenabhängig	1300 m  50 kBd → 1300 m 100 kBd → 640 m 200 kBd → 310 m 500 kBd → 112 m 1 MBd → 40 m	15 m  nein	1200 m  <93,75 kBd → 1200 m 312, kBd → 500 m 625 kBd → 250 m
6	Bus-Topologie	Linie	Pkt.-zu-Pkt.	Linie
7	Datenrate: - maximal  - Standardwerte	1 Mbit/s  125 kB 250 kBd 500 kB 1MB	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
8	Sender: - Belastung - max. Spannung - Signal ohne Belastung - Signal mit Belastung	54 Ω - 7 V ... 12 V ± 5 V ± 1,5 V	3 ... 7 kΩ ± 25 V ± 15 V ± 5 V	54 Ω - 7 V ... 12 V ± 5 V ± 1,5 V
9	Empfänger: - Eingangswiderstand - max. Eingangssignal - Empfindlichkeit	12 Ω - 7 V ... 12 V ± 0,2 V	3 ... 7 Ω ± 15 V ± 3 V	12 Ω - 7 V ... 12 V ± 0,2 V
10	Sendebereich (SPACE): - Spgspegel - Logikpegel	- 0,5 ... + 0,05 V 0	+ 3 ... + 15 V 0	- 0,2 ... + 0,2 V 0
11	Sendepause (MARK): - Spgspegel - Logikpegel	+ 1,5 ... +3 V 1	- 3 ... -15 V 1	+ 1,5 ... +5 V 1

Tabelle: Technische Daten der an der Baugruppe vorhandenen Schnittstellen

## 14 Inbetriebnahmeleitfaden

### 14.1 Beachte

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

### 14.2 Komponenten

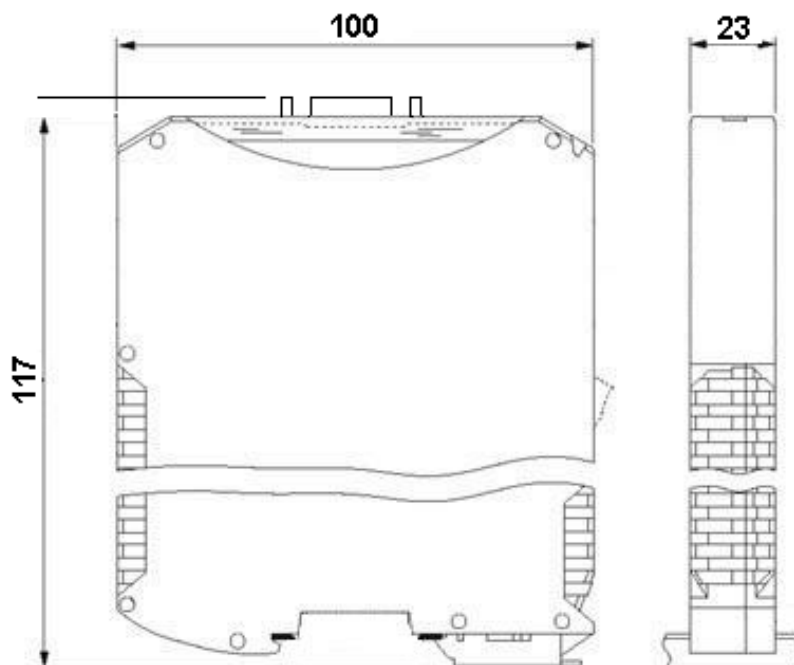
Zur Inbetriebnahme des UNIGATE® benötigen Sie folgende Komponenten:

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

### 14.3 Montage

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

### 14.4 Maßzeichnung UNIGATE® MB-CANopen®



## 14.5 Inbetriebnahme

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

## 14.6 CANopen®-Adresse und Baudrate einstellen

Stellen Sie an der Feldbusseite der Baugruppe an dem DIP-Switch die CANopen®-Node-ID und die Baudrate ein (siehe auch Kapitel 9.4.4).



**Achtung:**

**Die eingestellte CANopen®-Adresse muss mit der projektierten Adresse übereinstimmen!**

**Alle Teilnehmer im CANopen® müssen die gleiche Baudrate verwenden!  
Diese Werte werden nur beim Einschalten des Gateways eingelesen!**

## 14.7 CANopen®-Anschluss

Verbinden Sie das Gerät mit dem CANopen® an der Schnittstelle mit der Bezeichnung "CANopen®".

## 14.8 Anschluss des Prozessgerätes.

Zur Inbetriebnahme des Prozessgerätes lesen Sie bitte auch dessen Betriebsanleitung.

## 14.9 Versorgungsspannung anschließen

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

## 14.10 Schirmanschluss

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

## 14.11 Projektierung

Verwenden Sie zum Projektieren ein beliebiges Projektierungstool.

Falls die benötigte EDS-Datei nicht mit Ihrem Projektierungstool ausgeliefert wurde, kann eine Muster-Datei aus dem Internet ([www.deutschmann.de](http://www.deutschmann.de)) bezogen werden.

## 15 Service

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

- FAQ/Wiki Bereich unserer Homepage [www.deutschmann.de](http://www.deutschmann.de) oder [www.wiki.deutschmann.de](http://www.wiki.deutschmann.de) weiterführende Informationen.

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

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](mailto:support@deutschmann.de)

### 15.1 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.

### 15.2 Download von PC-Software

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

<http://www.deutschmann.de>

## 16 Anhang

### 16.1 Erläuterung 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
IC2	=	Produktgruppe IC2 (IC-Bauform DIL32)
IC	=	Produktgruppe IC (IC-Bauform DIL32)
IO8	=	Option I/O8
16	=	Scriptspeicher auf 16KB erweitert
5V	=	Betriebsspannung 5V
3,3V	=	Betriebsspannung 3,3V

#### Feldbus

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®
PBDPX	=	ProfibusDP-Variante X (siehe Vergleichstabelle UNIGATE® IC beim jeweiligen Produkt)
PBDPV0	=	ProfibusDPV0

PBDPV1 = ProfibusDPV1  
RS = Serial RS232/485/422

## 16.2 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



