

## Applikationsbeispiel zur Verwendung einer RCCA-A ohne HMI

### Inhalt

Vorbedingungen .....	2
Hardwarekonfiguration .....	2
Entprellzeit der digitalen Eingänge .....	2
Programmbausteine .....	3
Variablen .....	3
Beispielbibliothek .....	3
Programmablauf.....	3
Beobachten und Steuern.....	5

## Vorbedingungen

Um dieses Beispiel nachvollziehen zu können sind folgende Komponenten notwendig: RCCA-A mit aktueller Firmware (V1.0.30 oder neuer) GSMDL-Datei für die TST RCCA, Siemens S7-1200 SPS, Entwicklungsumgebung Siemens TIA Portal nicht älter als Version V15.

TST FUF2/FU3F mit aktivierter RCCA-Funktionalität und aktiviertem Parameter P.804 = 1.

Um die Interaktion zwischen PG, SPS und RCCA zu vereinfachen wird die Verwendung eines Ethernetswitches empfohlen. Der Adressbereich des verwendeten Adapters im PG ist auf 192.168.0.xxx/24 einzustellen.

Schließen Sie ein Eingabegerät – zu Demonstrationszwecken genügen beliebige, passive Taster/Schalter – an die Buchsen X10 (Eingang 1&2), X11 (Eingang 3/4) und X12 (Eingang 5/6) an.

## Hardwarekonfiguration

Erstellen Sie ein neues Projekt und fügen Sie ihre Steuerung dem Projekt hinzu. Im Beispiel wird eine Siemens S7-1211C DC/DC/DC verwendet. Zu Kommunikation über eine RCCA-A ist die Unterstützung von ProfiNet® Voraussetzung.

Haben Sie die GSDML bereits in Ihr Projekt integriert, wählen Sie aus dem Hardwarekatalog unter „Weitere Feldgeräte“ -> „PROFINET IO“ -> „I/O“ -> „FEIG ELECTRONIC GmbH“ -> „Door Control“ die Hardwarevariante „TST-RCCA-A“ aus und fügen sie Ihrem Projekt hinzu.

Stellen Sie unter „Netzsicht“ die ProfiNet-Verbindung zwischen Steuerung und RCCA her.

## Entprellzeit der digitalen Eingänge

Die Entprellzeit der digitalen Eingänge ist im Bereich von 0ms (Entprellung aus) bis 255ms einstellbar. Diese Einstellung findet sich in der Hardwareansicht der RCCA im Submodul „Digital I/O\_1“.

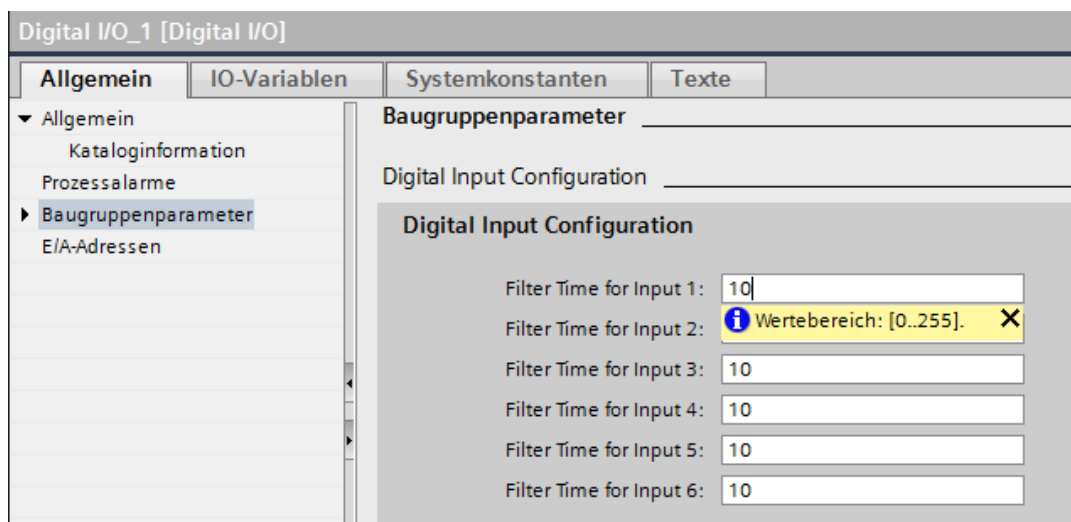


Abbildung 1:Entprellung

## Programmbausteine

### Variablen

Um die spätere Verschaltung zu vereinfachen, legen Sie eine Variablentabelle mit den in Abb.2 und Abb.3 gezeigten Variablen an.








Standard-Variablentabelle					
		Name	Datentyp	Adresse	Kommentar
1		m_Open	Bool	%M100.0	open command
2		m_Stop	Bool	%M100.1	stop command
3		m_Close	Bool	%M100.2	close command
4		Q_DigIn_1	Bool	%Q0.3	physical out 4
5		Q_DigIn_2	Bool	%Q0.4	physical out 5
6		Q_DigIn_3	Bool	%Q0.5	physical out 6
7		m_Enable	Bool	%M1000.0	Enable program execution

Abbildung 2: Variablen zur Programmsteuerung







Digitale Eingänge					
		Name	Date...	Adresse ▾	Kommentar
1		Digital_Input_1	Bool	%I1.0	
2		Digital_Input_2	Bool	%I1.1	
3		Digital_Input_3	Bool	%I1.2	
4		Digital_Input_4	Bool	%I1.3	
5		Digital_Input_5	Bool	%I1.4	Stop
6		Digital_Input_6	Bool	%I1.5	Start

Abbildung 3: Variablen der Eingangsbits

Die Adressen der Digitalen Eingänge sind unter der Hardwarekonfiguration des RCCA-Moduls zu finden.


		Modul	...	Baugr...	Steck...	E-Adresse	A-Adres...	Typ
		▼ tst-rcca		0	0			TST-RCCA-A
		► X1		0	0 X1			tst-rcca
		TST Door and Control_1		0	1	68...91	64...74	TST Door and Control
		Digital I/O_1		0	2	1		Digital I/O
				0	3			

Abbildung 4: Adresse der digitalen Eingänge EB1

### Beispielbibliothek

Öffnen Sie unter „Globale Bibliotheken“ „Feig RCCA V1.1“ und Kopieren sie aus den Vorlagen „Bausteine“ und „PLC Datentypen“ an die entsprechende Stelle in Ihrem Projekt.

### Programmablauf

Die Programmabarbeitung findet zyklisch im OB1 des Steuerungsprogramms statt.

Daten der digitalen Eingänge können direkt zur Programmsteuerung verwendet werden.

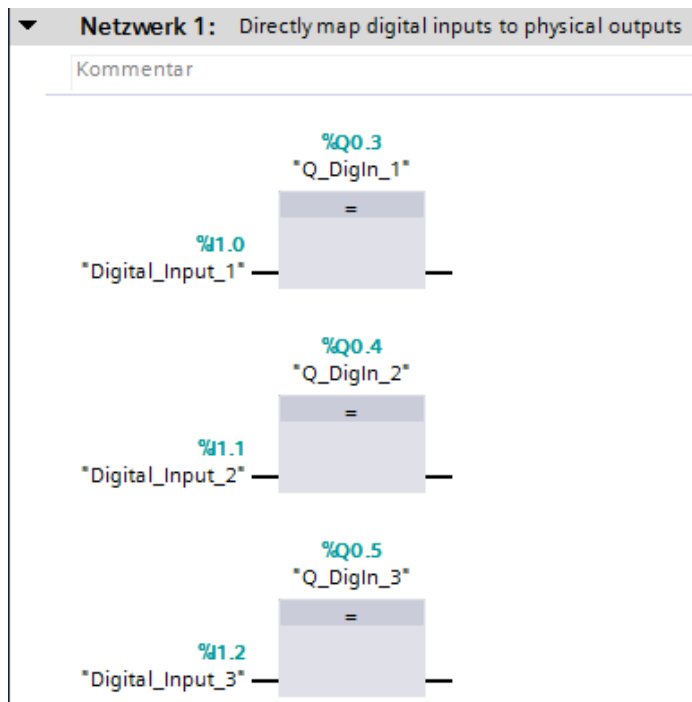


Abbildung 5: Direkte Steuerung von Ausgängen

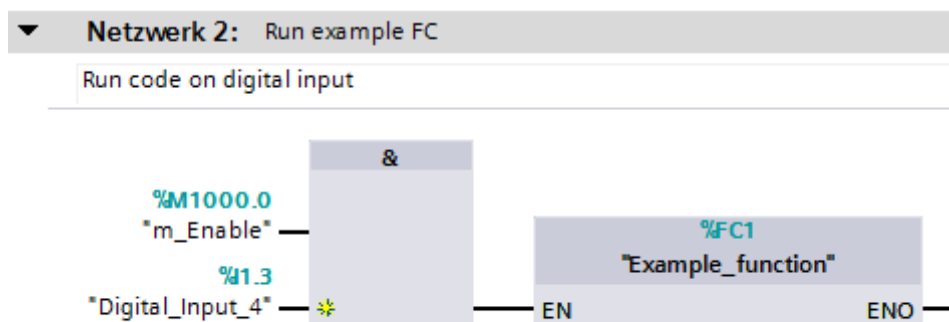


Abbildung 6: Digitaler Eingang steuert Programmablauf

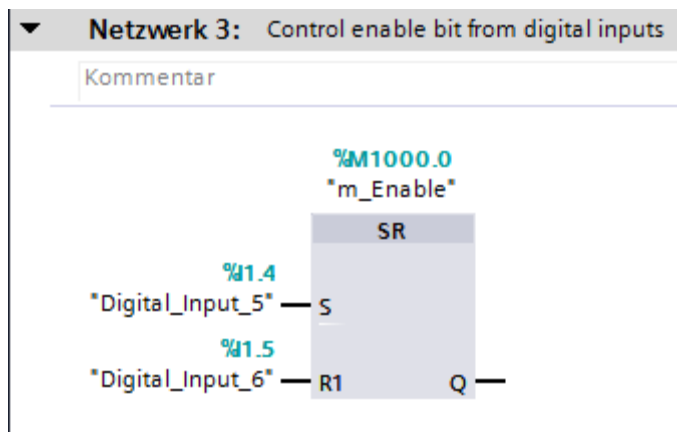


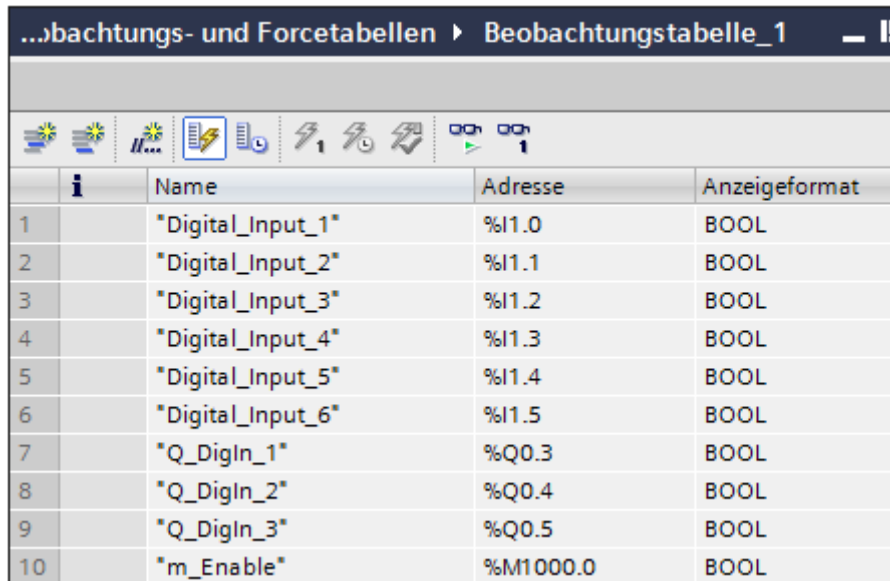
Abbildung 7: Digitale Eingänge steuern Freigabe

## Beobachten und Steuern

Übersetzen und übertragen Sie nun Hardwarekonfiguration und Steuerungsprogramm.

Die Abarbeitung der digitalen Eingänge lässt sich nun direkt an den Ausgangs-Indikatoren der Steuerung ablesen. Da die physischen Ausgänge 4 -6 der SPS direkt an die digitalen Eingänge 1 – 3 gebunden sind, repräsentiert der Ausgang unmittelbar den Zustand des Eingangs.

Um alle Funktion und Eingangszustände zu beobachten, legen Sie eine neue Beobachtungstabelle unter „Beobachtungs- und Forcetabellen“ an und befüllen Sie diese wie in Abbildung 8 zu sehen.



...bachungs- und Forcetabellen ▶ Beobachtungstabelle_1				
	i	Name	Adresse	Anzeigeformat
1		"Digital_Input_1"	%I1.0	BOOL
2		"Digital_Input_2"	%I1.1	BOOL
3		"Digital_Input_3"	%I1.2	BOOL
4		"Digital_Input_4"	%I1.3	BOOL
5		"Digital_Input_5"	%I1.4	BOOL
6		"Digital_Input_6"	%I1.5	BOOL
7		"Q_DigIn_1"	%Q0.3	BOOL
8		"Q_DigIn_2"	%Q0.4	BOOL
9		"Q_DigIn_3"	%Q0.5	BOOL
10		"m_Enable"	%M1000.0	BOOL

Abbildung 8:Steuern und Beobachten