

CE130.lib

INHALT

Historie.....	1
Übersicht.....	1
Voraussetzungen.....	1
Alternativen.....	1
Bibliotheksübersicht.....	2
FinConfigurePort.....	3
StepperConfigurePort.....	4
Technische Unterstützung.....	7

Historie

Version	Datum	Autor	Inhalte
V2.91	22.05.2012	Feinle	Erste Version.

Übersicht

Dieses Bibliothek wird zur Konfiguration des Erweiterungsmodules **CE130** in Verbindung mit einer Steuerung **Combo Master CM2XX** verwendet.

Sie bietet Funktionen, um **Frequenz- / Zähler- und Dekodereingänge** sowie **Stepper- / Frequenzgänge** von dem Grundmodul CM2XX auf die Erweiterung CE130 zu schalten, und umgekehrt.

Voraussetzungen



Um die Bibliothek CE130.lib verwenden zu können, muß in das Projekt mindestens auch die Bibliothek sFW10.lib (oder aktueller) eingebunden werden.

Alternativen

Die mit der CE130.lib möglichen Konfigurationen sind auch über den Telnet-Befehl ,ce' ausführbar.

Bibliotheksübersicht

FUNCTION FinConfigurePort

Konfiguriert Frequenzeingänge, Zählereingänge und Dekodereingänge hinsichtlich Einlesen auf Grundgerät CM2XX oder Erweiterungsmodul CE130.

Die oben genannten Eingänge können also entweder auf den Klemmen des Grundgerätes CM2XX oder auf den Klemmen der Erweiterungseinheit CE130 eingelesen werden.

FUNCTION StepperConfigurePort

Konfiguriert die Schrittmotor-Ausgänge (Stepper) bzw. Frequenzgänge hinsichtlich Ausgabe auf Grundgerät CM2XX oder auf dem Erweiterungsmodul CE130

Die oben genannten Ausgänge können also entweder auf den Klemmen des Grundgerätes CM2XX oder auf den Klemmen des Erweiterungsmoduls CE130 ausgegeben werden.

Stepper- / Frequenzgänge können hiermit auch komplett abgeschaltet werden. Die Klemmen können dann als normale digitale Ausgänge verwendet werden.

Hierbei sind die Ausgänge Pulse und Direction jedes Stepper-Kanals [0..7] einzeln konfigurierbar.

FinConfigurePort

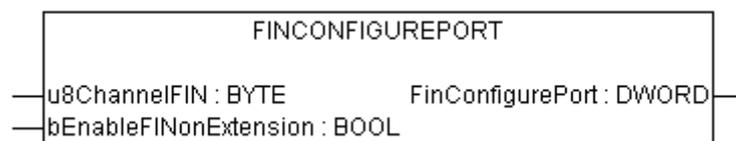
Funktionsbeschreibung Konfiguriert FIN (Frequency Input), Zählereingänge und Dekodereingänge hinsichtlich Einlesen auf Grundgerät CM2XX oder Erweiterungsmodul CE130.

Die oben genannten Eingänge können also entweder auf den Klemmen des Grundgerätes CM2XX oder auf der Erweiterungseinheit CE130 eingelesen werden.



Wichtig: nach Änderung einer Konfiguration muß die Funktion IOConfigureFIN aufgerufen werden. Erst dann ist wird die geänderte Konfiguration aktiv.

Symbol



Parameter

u8ChannelFIN	BYTE
	Kanalnummer des des zu konfigurierenden Frequenz- / Zähler- / Dekodereingangs Wertebereich: 0 - 7
bEnableFINonExtension	BOOL
	TRUE = Eingang wird von CE130 gelesen FALSE = Eingang wird von CM2XX gelesen

Beispiel



```
(* Konfiguriert Frequenzeingang 4. Frequenzeingang 4 wird auf
Erweiterungsmodul CE130 eingelesen *)
FinConfigurePort (
    u8ChannelFIN:= 4,
    bEnableFINonExtension := TRUE );

(* Anschließend muß IOConfigureFIN aufgerufen werden.
Hier wird Kanal 4 auf die Betriebsart „Frequenzeingang“
konfiguriert. *)

IOConfigureFIN ( 0, (* SlaveNo. 0, d.h. Master*)
                4 (* Kanal 4 *),
                FIN_FREQUENCY_INPUT ); (* Betriebsart FIN *)
```

Alternativen

Diese Konfiguration kann auch über den Telnet-Befehl ‚ce‘ durchgeführt werden.

StepperConfigurePort

Funktionsbeschreibung

Konfiguriert die Schrittmotor-Ausgänge (Stepper) bzw. Frequenzgänge hinsichtlich Ausgabe auf Grundgerät CM2XX oder auf dem Erweiterungsmodul CE130

Die oben genannten Ausgänge können also entweder auf den Klemmen des Grundgeräts CM2XX oder auf dem Erweiterungsmodul CE130 ausgegeben werden.

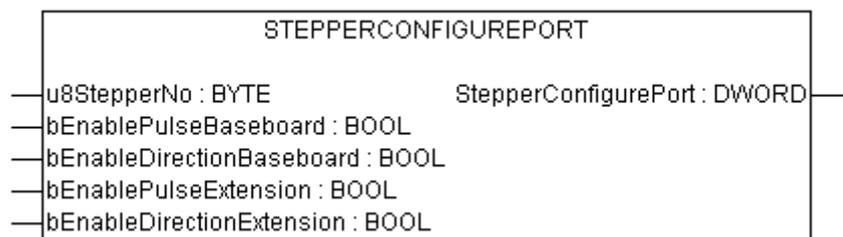
Stepper- / Frequenzgänge können hiermit auch komplett abgeschaltet werden. Die Klemmen können dann als normale digitale Ausgänge verwendet werden.

Hierbei sind die Ausgänge Pulse und Direction jedes Stepper-Ausgangs [0..7] einzeln konfigurierbar.



Symbol

Wichtig: nach Änderung einer Konfiguration muß die Funktion IOConfigureFIN aufgerufen werden. Erst dann ist wird die geänderte Konfiguration aktiv.



Fortsetzung: nächste Seite.

StepperConfigurePort (Fortsetzung)

Parameter

u8StepperNo BYTE

Kanalnummer des zu konfigurierenden Frequenz- / Stepperausgangs
Wertebereich: 0 – 7

bEnablePulseBaseboard BOOL

TRUE = Pulse-Signal wird auf den entsprechenden Klemmen des Grundgerätes CM2XX ausgegeben.

FALSE = Pulse-Signal wird nicht auf den entsprechenden Klemmen des Grundgerätes CM2XX ausgegeben. Die entsprechende Klemme kann als normaler digitaler Ausgang verwendet werden.

bEnableDirectionBaseboard BOOL

TRUE = Direction-Signal wird auf den entsprechenden Klemmen des Grundgerätes CM2XX ausgegeben.

FALSE = Direction-Signal wird nicht auf den entsprechenden Klemmen des Grundgerätes CM2XX ausgegeben. Die entsprechende Klemme kann als normaler digitaler Ausgang verwendet werden.

bEnablePulseExtension BOOL

TRUE = Pulse-Signal wird auf den entsprechenden Klemmen des Extension-Moduls CE130 ausgegeben.

FALSE = Pulse-Signal wird nicht auf den entsprechenden Klemmen des Extension-Moduls CE130 ausgegeben. Die entsprechende Klemme kann als normaler digitaler Ausgang verwendet werden.

bEnableDirectionExtension BOOL

TRUE = Direction-Signal wird auf den entsprechenden Klemmen des Extension-Moduls CE130 ausgegeben.

FALSE = Direction-Signal wird nicht auf den entsprechenden Klemmen des Extension-Moduls CE130 ausgegeben. Die entsprechende Klemme kann als normaler digitaler Ausgang verwendet werden.

Fortsetzung: nächste Seite.

StepperConfigurePort (Fortsetzung)

Beispiel



ST

```
(* Konfiguriert den Stepper-Kanal 0.
```

Hier wird jetzt das Pulse-Signal des Stepper-Kanals 0 auf dem Extension-Modul CE130 ausgegeben. Folgende Klemmen sind nun als normale digitale Ausgänge verwendbar:

- Klemmen „Pulse/Direction Kanal 0“ auf dem CM2XX-Grundmodul
- Klemme „Direction Kanal 0“ auf dem Extensionmodul CE130 *)

```
StepperConfigurePort (
    u8StepperNo := 0,
    bEnablePulseBaseboard := FALSE,
    bEnableDirectionBaseboard := FALSE,
    bEnablePulseExtension := TRUE,
    bEnableDirectionExtension := FALSE );
```

```
(* Anschließend muß IOConfigureFIN aufgerufen werden.
Hier wird Kanal 0 auf die Betriebsart „Stepper“
konfiguriert. *)
```

```
IOConfigureFIN (
    0,          (* SlaveNo. 0, d.h. Master*)
    0          (* Kanal 0 *),
    FIN_OFF ); (* Betriebsart Stepper/FOUT *)
```

Alternativen

Diese Konfiguration kann auch über den Telnet-Befehl ‚ce‘ durchgeführt werden.

Technische Unterstützung

Hotline

Unterstützende Hilfe und Informationen bietet Ihnen unsere Hotline in den folgenden Zeiten:

Mo - Fr : von 8³⁰ - 12⁰⁰ und 13⁰⁰ bis 16³⁰ Uhr

Außerhalb dieser Zeiten erreichen Sie uns jederzeit per e-mail oder Fax.

Telefon: ++49 (0) 7021 / 92025-33

Telefax: ++49 (0) 7021 / 92025-29

e-mail: hotline@elrest.de

Schulung und Workshop

Gerne bieten wir Ihnen Schulungen oder projektbezogene Workshops zu allen unseren Produkten an.

Für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an unsere Vertriebsabteilung.

Telefon: ++49 (0) 7021 / 92025-0

Telefax: ++49 (0) 7021 / 92025-29

e-mail: vertrieb@elrest.de

© 2010 elrest Automationssysteme GmbH. Alle Rechte vorbehalten.

Die in diesem Dokument enthaltenen Informationen können ohne Vorankündigung geändert werden und stellen keine Verpflichtung seitens elrest Automationssysteme GmbH dar.

Die Software und/oder Datenbanken, die in diesem Dokument beschrieben sind, werden unter einer Lizenzvereinbarung und einer Geheimhaltungsvereinbarung zur Verfügung gestellt. Die Software und/oder Datenbanken dürfen nur nach Maßgabe der Bedingungen der Vereinbarung benutzt oder kopiert werden.

Es ist rechtswidrig, die Software auf ein anderes Medium zu kopieren, soweit das nicht ausdrücklich in der Lizenz- oder Geheimhaltungsvereinbarung erlaubt wird. Ohne ausdrückliche schriftliche Erlaubnis der elrest Automationssysteme GmbH dürfen weder dieses Handbuch noch Teile davon für irgendwelche Zwecke in irgendeiner Form mit irgendwelchen Mitteln, elektronisch oder mechanisch, mittels Fotokopie oder Aufzeichnung reproduziert oder übertragen werden.

Abbildungen und Beschreibungen sowie Abmessungen und technische Daten entsprechen den Gegebenheiten oder Absichten zum Zeitpunkt des Druckes dieses Prospektes. Änderungen jeder Art, insbesondere soweit sie sich aus technischem Fortschritt, wirtschaftlicher Ausführung oder ähnlichem ergeben, bleiben vorbehalten. Die externe Verschaltung der Geräte erfolgt in Eigenverantwortung.