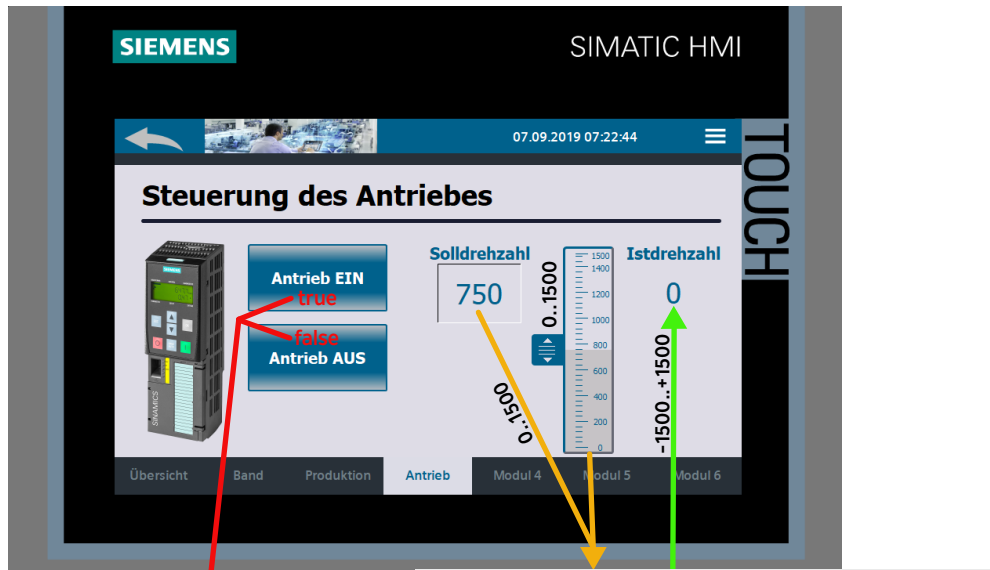


TIA-SERV1 - Übersicht Datenfluss G120



G120
192.168.111.19



Antrieb		Partner	
Name	G120	→	57_1500
Rolle	Gerät		Controller
IP-Adresse	192.168.111.19		192.168.111.12
Telegramm	Standard Telegramm 1		
Steckplatz	2		
Anfangsadresse	PZD 1		E 40
Länge	2	Wörter	2
Verlängerung	0	Wörter	0

Antrieb		Partner	
Name	G120	←	57_1500
Rolle	Gerät		Controller
IP-Adresse	192.168.111.19		192.168.111.12
Telegramm	Standard Telegramm 1		
Steckplatz	2		
Anfangsadresse	PZD 1		A 40

Lineare Skalierung

PLC	HMI
Endwert: 16384	Endwert: 1500
Anfangswert: -16384	Anfangswert: -1500

HMIinterface [DB20]

DriveON	Bool	false	Antrieb manuell einschalten
SetpointRPM	Int	0	Sollwert für Antrieb

FC_Drive [FC10]

Netzwerk 1: Solldrehzahl setzen

Netzwerk 2: Antrieb EIN

The diagram shows two networks. Network 1 is a 'MOVE' instruction that takes the setpoint from the HMI and moves it to the drive's setpoint register (%AW42). Network 2 is an AND logic where the 'DriveON' signal from the HMI and a manual signal ('P_manual') are combined to enable the drive (%A0.2). This signal is then used to set the drive's status word (%AW40) to 'Motor ein' or 'Motor aus'.



Statuswort %EW40 (STW)														Steuerwort %AW40 (CTW)																
%EB40							%EB41							%AB40							%AB41									
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1
%E41.3 (FaultBit) ←														%A41.7 (FaultAckBit) ↑																
Istwert -16384..16384 %EW42 (Actual_Value)														Sollwert -16384..16384 %AW42 (Set_Value)																

Motor ein
Motor aus