

Traduzione del manuale di istruzioni originale

IPS 248i

Sensore di posizionamento a fotocamera



© 2024

Leuze electronic GmbH + Co. KG

In der Braike 1

73277 Owen / Germany

Phone: +49 7021 573-0

Fax: +49 7021 573-199

www.leuze.com

info@leuze.com

1	Informazioni sul documento	6
1.1	Mezzi illustrativi utilizzati	6
2	Sicurezza	8
2.1	Uso previsto	8
2.2	Uso non conforme prevedibile	9
2.3	Persone qualificate	9
2.4	Esclusione della responsabilità	9
3	Descrizione dell'apparecchio.....	10
3.1	Panoramica sull'apparecchio	10
3.1.1	Sensore di posizionamento IPS 200i	10
3.1.2	Caratteristiche di prestazione	10
3.1.3	Accessori	11
3.1.4	Variante di apparecchio con riscaldamento	11
3.2	Struttura dell'apparecchio	11
3.3	Sistemi di connessione	12
3.4	Elementi d'indicazione e di controllo	13
3.4.1	Indicatori a LED	14
3.4.2	Selezione delle funzioni e del programma	15
3.4.3	Tasti di comando	16
4	Funzioni	17
4.1	Programmi	18
4.2	Modi operativi della smart camera	18
4.2.1	Modalità trigger singolo	18
4.2.2	Controllo porta lettura	18
4.2.3	Ccontrollo sequenziale della porta di lettura	18
4.3	Indicatore di qualità	18
4.4	Offset	19
4.5	Apprendimento della posizione	19
4.6	Stato del rilevamento	19
4.7	Strumento Leuze webConfig.....	19
5	Applicazioni.....	20
5.1	Posizionamento preciso delle forche telescopiche	20
6	Montaggio.....	22
6.1	Determinazione della posizione di montaggio del sensore di posizionamento	22
6.1.1	Scelta del luogo di montaggio	22
6.1.2	Squadretta di montaggio	23
6.1.3	Rilevamento della distanza di lavoro	23
6.1.4	Dimensioni del campo d'immagine	26
6.2	Montaggio del sensore di posizionamento.....	27
6.2.1	Montaggio con viti di fissaggio M4.....	27
6.2.2	Montaggio con sistema di montaggio BTU 320M-D12	27
6.2.3	Montaggio con squadretta di supporto BT 320M	28
6.3	Sostituire la calotta dell'alloggiamento	28

7	Collegamento elettrico	29
7.1	Panoramica	30
7.2	PWR/SWI/SWO – Alimentazione di tensione e ingressi/uscite di commutazione	31
7.3	HOST - Ingresso host / Ethernet / PROFINET	33
7.4	Topologia a stella Ethernet	34
7.5	Schermatura e lunghezze dei cavi	35
7.6	Collegamento del sensore di posizionamento allo switch Ethernet	36
8	Messa in servizio - Configurazione base	37
8.1	Provvedimenti da adottare prima della messa in servizio	37
8.2	Avvio dell'apparecchio	37
8.3	Configurazione e allineamento dell'apparecchio mediante i tasti di comando	38
8.4	Impostazione dei parametri di comunicazione	39
8.4.1	Impostazione manuale dell'indirizzo IP	39
8.4.2	Impostazione automatica dell'indirizzo IP	39
8.4.3	Address Link Label	40
8.4.4	Comunicazione host via Ethernet	40
8.4.5	FTP Client	41
8.5	Configurazione tramite codici di parametrizzazione	42
8.6	Attivazione delle funzioni dell'apparecchio	42
9	Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig	43
9.1	Requisiti di sistema	43
9.2	Avvio dello strumento webConfig	43
9.3	Descrizione sommaria dello strumento webConfig	44
9.3.1	Cambiare il modo operativo	45
9.3.2	Funzioni di menu dello strumento webConfig	45
9.3.3	Menu CONFIGURAZIONE	46
9.3.4	Configurazione delle applicazioni con il Wizard	47
9.4	Configurazione del posizionamento preciso dello scomparto	47
9.4.1	Selezione del programma	48
9.4.2	Configurazione dell'acquisizione dell'immagine	48
9.4.3	Configurazione del marcatore	49
9.4.4	Assegnazione delle uscite di commutazione digitali ai valori di misura	50
9.4.5	Emissione dei valori di misura tramite Ethernet	51
10	PROFINET	52
10.1	Panoramica	52
10.2	File GSDML	52
10.3	Progettazione per il controllore Siemens SIMATIC-S7	53
10.4	Moduli di progettazione PROFINET	53
10.4.1	Panoramica dei moduli	54
10.4.2	Modulo 10 – Attivazione	56
10.4.3	Modulo 13 – Risultato frammentario	57
10.4.4	Modulo 16 - Inserimento frammentario	58
10.4.5	Modulo 21 – Dati del risultato 1	58
10.4.6	Modulo 22 – Dati del risultato 2	59
10.4.7	Modulo 23 – Dati del risultato 3	60
10.4.8	Modulo 24 – Dati del risultato 4	62
10.4.9	Modulo 25 – Dati del risultato 5	63
10.4.10	Modulo 26 – Dati del risultato 6	64
10.4.11	Modulo 27 – Dati del risultato 7	65
10.4.12	Modulo 28 – Dati del risultato 8	66
10.4.13	Modulo 101 – Dati d'immissione 1	67
10.4.14	Modulo 102 – Dati d'immissione 2	69

10.4.15	Modulo 103 – Dati d'immissione 3.....	70
10.4.16	Modulo 104 – Dati d'immissione 4.....	71
10.4.17	Modulo 105 – Dati d'immissione 5.....	73
10.4.18	Modulo 106 – Dati d'immissione 6.....	75
10.4.19	Modulo 107 – Dati d'immissione 7.....	76
10.4.20	Modulo 108 – Dati d'immissione 8.....	78
10.4.21	Modulo 30 - Scostamento di posizione.....	79
10.4.22	Modulo 60 - Stato e comando dell'apparecchio	80
10.4.23	Modulo 61 - Stato e comando dell'applicazione dell'apparecchio.....	81
10.4.24	Modulo 74 -Stato e controllore I/O.....	82
10.4.25	Modulo 75 - Stato e controllore I/O.....	84
10.5	Allarmi di diagnostica PROFINET	87
11	Interfacce – Comunicazione	88
11.1	Comandi online	88
11.1.1	Panoramica dei comandi e dei parametri	88
11.1.2	Comandi generali online.....	88
11.1.3	Comandi online per il controllo del sistema	91
11.2	Comunicazione basata su XML	91
11.3	File di parametrizzazione	92
12	Cura, manutenzione e smaltimento	93
13	Diagnostica ed eliminazione degli errori	94
14	Assistenza e supporto.....	95
15	Dati tecnici.....	96
15.1	Dati generali	96
15.2	Dati ottici	97
15.3	Prestazioni di lettura	98
15.4	Apparecchio con riscaldamento	98
15.5	Disegni quotati	98
16	Dati per l'ordine e accessori	99
16.1	Nomenclatura.....	99
16.2	Elenco dei tipi.....	99
16.3	Accessori ottici	100
16.4	Cavi-accessori	100
16.5	Ulteriori accessori	101
17	Dichiarazione di conformità CE.....	103
18	Appendice.....	104
18.1	Insieme di caratteri ASCII	104
18.2	Configurazione tramite codici di parametrizzazione	107
18.3	Clausole di licenza	107
18.4	Esempio di comunicazione	108

1 Informazioni sul documento

1.1 Mezzi illustrativi utilizzati

Tabella 1.1: Simboli di pericolo e didascalie



	Simbolo in caso di pericoli per le persone
	Simbolo in caso di possibili danni materiali
AVVISO	Didascalia per danni materiali Indica pericoli che possono causare danni materiali se non si adottano le misure per evitarli.
CAUTELA	Didascalia per lievi lesioni Indica pericoli che possono causare lievi lesioni se non si adottano le misure per evitarli.

Tabella 1.2: Altri simboli




	Simbolo per suggerimenti I testi contrassegnati da questo simbolo offrono ulteriori informazioni.
	Simbolo per azioni da compiere I testi contrassegnati da questo simbolo offrono una guida per le azioni da compiere.
	Simbolo per risultati di azioni I testi con questo simbolo descrivono il risultato dell'operazione precedente.

Tabella 1.3: Termini ed abbreviazioni

Big-endian	Specifica l'ordine dei byte. Qui il byte più significativo viene salvato per primo, ossia all'indirizzo di memoria più basso.
CMOS	Processo a semiconduttore per la realizzazione di circuiti integrati (C omplementary M etal- O xide- S emiconductor)
CEM	Compatibilità elettromagnetica
EN	Norma europea
FE	Terra funzionale
FOV	Campo d'immagine del sensore (F ield o f V iew)
GSDML	G eneric S tation D escription M arkup L anguage
IO oppure I/O	Ingresso/uscita (I nput/ O utput)
IO Controller	Controllore che inizializza il traffico di dati I/O
IO Device	Apparecchio fieldbus PROFINET decentralizzato
Indirizzo IP	Indirizzo di rete basato sul protocollo Internet (IP)
IPS	Sensore di posizionamento a fotocamera (I maging P ositioning S ensor)
Posizione reale	Posizione attuale del marcatore (centro)

LED	Diodo luminoso (L ight E mitting D iode)
Indirizzo MAC	Indirizzo hardware di un apparecchio sulla rete (indirizzo M edia A ccess C ontrol)
Offset	Spostamento della posizione nominale in direzione X/Y
Marcatore	Marcatura sulla quale viene posizionato il sensore (foro o riflettore)
PELV	Bassa tensione di protezione (P rotective E xtra L ow V oltage)
RBG	Trasloelevatore
Montante	Materiale sul quale si trova il marcatore, ad es. supporto in acciaio
ROI	Regione di interesse del sensore in cui viene riconosciuto un marcatore (R egion o f I nterest)
Posizione nominale	Posizione della regione di interesse (centro delle coordinate)
PLC	Controllore a logica programmabile (significa Programmable Logic Controller (PLC))
SWI	Ingresso di commutazione digitale (S witching I nput)
SWO	Uscita di commutazione digitale (S witching O utput)
TCP/IP	Suite di protocolli Internet (T ransmission C ontrol P rotocol/ I nternet P rotocol)
Intervallo di tolleranza	Campo simmetrico nelle direzioni X/Y attorno alla posizione nominale, in cui le quattro uscite di commutazione (+X/-X/+Y/-Y) commutano.
UDP	Protocollo di trasmissione rete (U ser D atagram P rotocol)
UL	U nderwriters L aboratories

2 Sicurezza

Il presente sensore è stato sviluppato, costruito e controllato conformemente alle vigenti norme di sicurezza. È conforme allo stato attuale della tecnica.





2.1 Uso previsto

Campi di applicazione

I sensori di posizionamento a fotocamera della serie IPS 200i sono stati concepiti in particolare per i seguenti campi di impiego:

- Posizionamento preciso delle forche telescopiche in magazzini a scaffalature verticali per pallet
- Magazzino per contenitori di pezzi piccoli
- Posizionamento preciso di sistemi di trasporto a guida automatica (AGV)

I sensori di posizionamento della serie IPS 200i sono stati concepiti per il posizionamento ottico preciso senza contatto su un marcatore in strutture metalliche quali, ad esempio, i trasloelevatori nell'intralogistica.


 CAUTELA	
	<p>Rispettare l'uso previsto!</p> <p>La protezione del personale addetto e del dispositivo non è garantita se il dispositivo non viene impiegato conformemente al suo uso previsto.</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Utilizzare il dispositivo solo conformemente all'uso previsto. ↳ Leuze electronic GmbH + Co. KG non risponde di danni derivanti da un uso non previsto. ↳ Leggere il presente manuale di istruzioni prima della messa in opera del dispositivo. L'uso previsto comprende la conoscenza del manuale di istruzioni.
AVVISO	
	<p>Illuminazione integrata!</p> <p>Per quanto concerne l'illuminazione integrata, i sensori di posizionamento a fotocamera della serie IPS 200i corrispondono alla seguente suddivisione:</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Illuminazione infrarossa: gruppo esente secondo EN 62471
AVVISO	
	<p>Rispettare le disposizioni e le prescrizioni!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Rispettare le disposizioni di legge localmente vigenti e le prescrizioni di legge sulla sicurezza del lavoro.

2.2 Uso non conforme prevedibile

Qualsiasi utilizzo diverso da quello indicato nell'«Uso previsto» o che va al di là di questo utilizzo viene considerato non previsto.

L'uso dell'apparecchio non è ammesso in particolare nei seguenti casi:

- in ambienti con atmosfera esplosiva
- in circuiti di sicurezza
- lavorazione di generi alimentari
- per applicazioni mediche

AVVISO	
	<p>Nessun intervento o modifica sull'apparecchio!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Non effettuare alcun intervento e modifica sull'apparecchio. Interventi e modifiche all'apparecchio non sono consentiti. ↳ L'apparecchio deve essere aperto solo per sostituire la calotta dell'alloggiamento. ↳ L'apparecchio non contiene componenti che possono essere regolati o sottoposti a manutenzione dall'utente. ↳ Tutte le riparazioni devono essere effettuate esclusivamente da Leuze electronic GmbH + Co. KG.

2.3 Persone qualificate

Il collegamento, il montaggio, la messa in servizio e la regolazione dell'apparecchio devono essere eseguiti solo da persone qualificate.

Prerequisiti per le persone qualificate:

- Dispongono di una formazione tecnica idonea.
- Conoscono le norme e disposizioni in materia di protezione e sicurezza sul lavoro.
- Conoscono il manuale di istruzioni dell'apparecchio.
- Sono stati addestrati dal responsabile nel montaggio e nell'uso dell'apparecchio.

Elettricisti specializzati

I lavori elettrici devono essere eseguiti solo da elettricisti specializzati.

A seguito della loro formazione professionale, delle loro conoscenze ed esperienze così come della loro conoscenza delle norme e disposizioni valide in materia, gli elettricisti specializzati sono in grado di eseguire lavori sugli impianti elettrici e di riconoscere autonomamente i possibili pericoli.

In Germania gli elettricisti devono soddisfare i requisiti previsti dalle norme antinfortunistiche DGUV, disposizione 3 (ad es. perito elettrotecnico). In altri paesi valgono le rispettive disposizioni che vanno osservate.

2.4 Esclusione della responsabilità

La Leuze electronic GmbH + Co. KG declina qualsiasi responsabilità nei seguenti casi:

- Il dispositivo non viene utilizzato in modo conforme.
- Non viene tenuto conto di applicazioni errate ragionevolmente prevedibili.
- Il montaggio ed il collegamento elettrico non vengono eseguiti correttamente.
- Vengono apportate modifiche (ad es. costruttive) al dispositivo.

3 Descrizione dell'apparecchio

3.1 Panoramica sull'apparecchio

3.1.1 Sensore di posizionamento IPS 200i

I sensori di posizionamento a fotocamera della serie IPS 200i consentono un posizionamento semplice e veloce dei trasloelevatori nell'intralogistica.

- Il posizionamento è progettato per magazzini a scaffalature verticali per contenitori e pallet.
- Il sensore di posizionamento riconosce fori e/o riflettori sui montanti delle strutture a scaffali e determina lo scostamento di posizione nelle direzioni X e Y rispetto alla posizione nominale.
- Lo scostamento di posizione viene trasmesso al comando attraverso le quattro uscite digitali o tramite l'interfaccia.
- Il sensore di posizionamento può essere comandato e configurato tramite lo strumento webConfig integrato mediante l'interfaccia di assistenza Ethernet/PROFINET.

I sensori di posizionamento della serie IPS 200i vengono utilizzati come dispositivi singoli «stand-alone» con indirizzo IP individuale in una topologia Ethernet.

Opzionalmente, il sensore di posizionamento può essere fornito con riscaldamento integrato.

Per informazioni sui dati tecnici e sulle caratteristiche vedi capitolo 15 "Dati tecnici".

Marchature

Il sensore di posizionamento riconosce i seguenti marcatori:

- Foro: marcatura circolare e scura su fondo chiaro
- Riflettore: marcatura circolare e chiara su fondo scuro

3.1.2 Caratteristiche di prestazione

Le principali caratteristiche di prestazione del sensore di posizionamento a fotocamera:

- Distanze di lavoro da 100°mm a 600 mm
- Diametro del marcatore da 5°mm a 20°mm
- Riproducibilità tipica: 0,1 mm (1 sigma)
- Illuminazione IR integrata (LED infrarosso 850 nm) che offre un'elevata immunità alle interferenze della luce ambiente.
- Allineamento intuitivo tramite i quattro LED di feedback e lo strumento webConfig
- Due tasti di comando per comando intuitivo senza PC
- Strumento di configurazione webConfig basato sul web per la configurazione di tutti i parametri del dispositivo.
Nessun software di configurazione supplementare necessario
- Wizard di installazione per una semplice configurazione in pochi passaggi
- Funzioni di apprendimento integrate per la regolazione automatica del tempo di esposizione e della geometria dei fori
- Diversi programmi
- Emissione del valore misurato: quattro uscite di commutazione digitali, Ethernet o PROFINET
- Diagnostica nella modalità di processo grazie alla trasmissione dell'immagine via trasferimento FTP
- Diagnostica tramite l'emissione dell'indicatore di qualità e dello stato di riconoscimento
- Variante opzionale con riscaldamento per l'impiego fino a -30 °C
- Collegamenti M12 a codifica diversificata per assegnazione univoca dei collegamenti:
 - Alimentazione di tensione, ingressi/uscite di commutazione
 - Collegamento Ethernet / PROFINET

3.1.3 Accessori

Per il sensore di posizionamento sono disponibili accessori speciali (vedi capitolo 16 "Dati per l'ordine e accessori").

- Switch Ethernet (vedi capitolo 7.6 "Collegamento del sensore di posizionamento allo switch Ethernet")

3.1.4 Variante di apparecchio con riscaldamento

In via opzionale, il sensore di posizionamento può essere acquistato come variante con riscaldamento integrato. Il riscaldamento viene montato dal costruttore.

Caratteristiche del riscaldamento integrato:

- Ampliamento del campo di impiego: -30 °C ... +45 °C
- Tensione di alimentazione: 18 V ... 30 V CC
- Potenza assorbita media: 12 W

AVVISO



Il luogo di montaggio deve essere scelto in modo tale che il sensore con riscaldamento non sia esposto direttamente a correnti di aria fredda. Per ottenere il riscaldamento ottimale, montare il sensore in modo che sia isolato termicamente.

3.2 Struttura dell'apparecchio



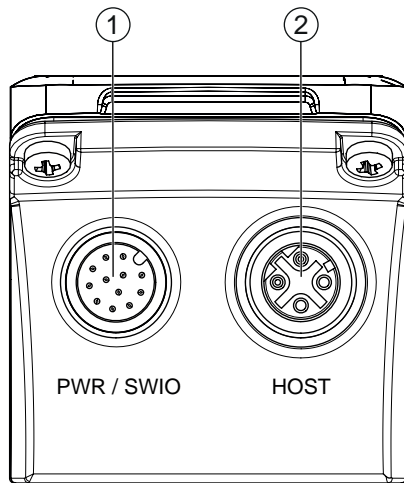
- 1 Lente
- 2 Pannello di controllo con indicatori LED, tasti di comando e display di selezione della funzione / del programma
- 3 LED di illuminazione (luce infrarossa)
- 4 Filettature di fissaggio M4
- 5 Alloggiamento apparecchio
- 6 Calotta dell'alloggiamento
- 7 Sistemi di connessione M12
- 8 LED di feedback (4 x verde, +X -X +Y -Y)

Figura 3.1: Struttura dell'apparecchio

3.3 Sistemi di connessione



L'apparecchio viene collegato mediante connettori circolari M12 a codifica diversificata:

- Collegamento M12 con codifica A a 12 poli per tensione di esercizio, ingressi/uscite di commutazione
- Collegamento M12 a 4 poli con codifica D per il collegamento Ethernet/PROFINET



- 1 PWR / SWIO, spina M12, a 12 poli, con codifica A
- 2 HOST, presa M12, a 4 poli, con codifica D

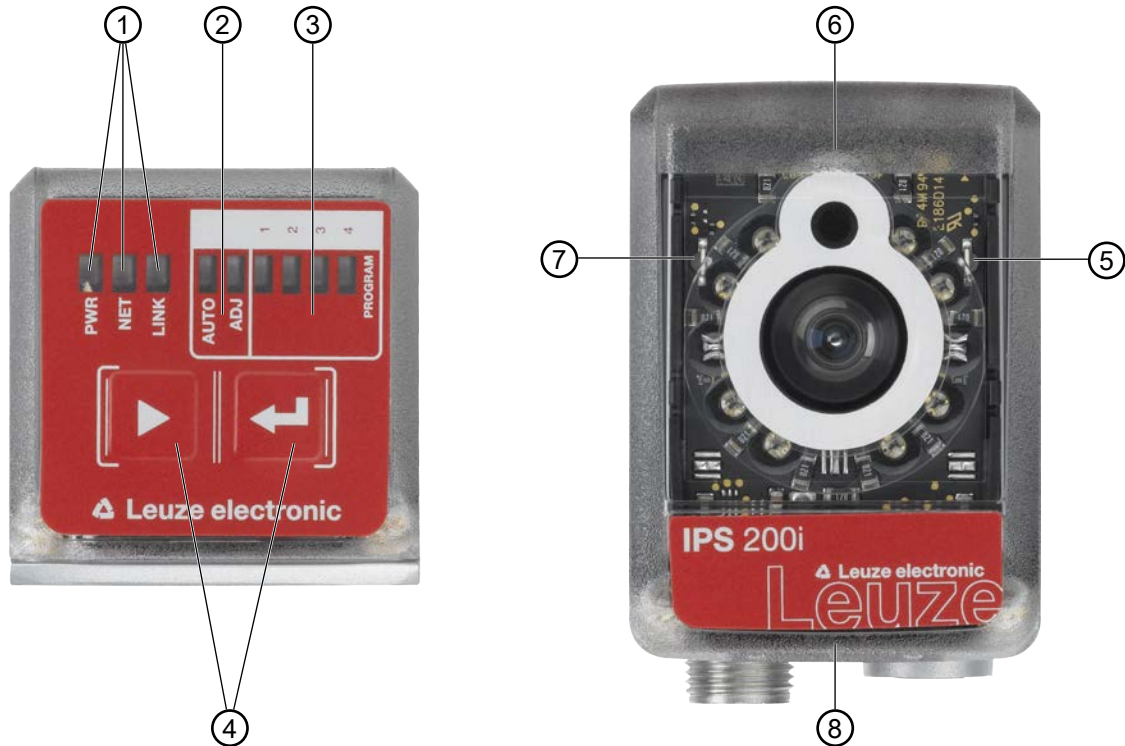
Figura 3.2: Collegamenti elettrici

AVVISO	
	Per tutti i collegamenti sono disponibili cavi preassemblati (vedi capitolo 16.4 "Cavi-accessori").
AVVISO	
	Connessione della schermatura! ↪ La connessione della schermatura avviene tramite l'alloggiamento dei connettori circolari M12.

3.4 Elementi d'indicazione e di controllo

Sul dispositivo sono presenti i seguenti elementi di controllo e di visualizzazione:

- Tre LED indicatori (PWR, NET, LINK)
- Due tasti di comando
- Sei indicatori LED per la selezione delle funzioni (AUTO, ADJ) e la selezione del programma
- Quattro LED di feedback verdi per l'allineamento del sensore di posizionamento



- 1 Indicatori a LED: PWR, NET, LINK
- 2 Selezione delle funzioni
- 3 Selezione del programma
- 4 Tasti di comando
- 5 Posizione -X; segnala se il sensore di posizionamento si trova nell'intervallo di tolleranza
- 6 Posizione +Y; segnala se il sensore di posizionamento si trova nell'intervallo di tolleranza
- 7 Posizione +X; segnala se il sensore di posizionamento si trova nell'intervallo di tolleranza
- 8 Posizione -Y; segnala se il sensore di posizionamento si trova nell'intervallo di tolleranza

Figura 3.3: Elementi d'indicazione e di controllo

AVVISO



I LED per la selezione dei programmi corrispondono ai primi quattro ID di selezione nello strumento webConfig.

3.4.1 Indicatori a LED

LED PWR

Tabella 3.1: Indicatori PWR

Colore	Stato	Descrizione
---	OFF	Apparecchio spento Tensione di esercizio non applicata
Verde	Lampeggiante	Apparecchio OK <ul style="list-style-type: none"> • Fase di inizializzazione • Posizionamento impossibile • Tensione di esercizio presente • Autotest in corso
	Acceso (luce permanente)	Apparecchio OK <ul style="list-style-type: none"> • Posizionamento possibile • Autotest concluso correttamente • Monitoraggio apparecchio attivo
Arancione	Acceso (luce permanente)	Modalità assistenza <ul style="list-style-type: none"> • Posizionamento possibile • Nessun dato sull'interfaccia host
	Lampeggiante	Funzione di segnalazione (in fase con LED NET) <ul style="list-style-type: none"> • Posizionamento possibile
Rosso	Lampeggiante	Apparecchio ok, avvertenza impostata <ul style="list-style-type: none"> • Posizionamento possibile • Anomalia temporanea di funzionamento
	Acceso (luce permanente)	Errore apparecchio/abilitazione dei parametri Nessun posizionamento possibile

LED NET

Tabella 3.2: Indicatori NET

Colore	Stato	Descrizione
---	OFF	Tensione di esercizio non applicata <ul style="list-style-type: none"> • Nessuna comunicazione possibile • Protocolli Ethernet non abilitati • Comunicazione PROFINET-IO non inizializzata o inattiva
Verde	Lampeggiante	Inizializzazione dell'apparecchio Inizializzazione della comunicazione
	Acceso (luce permanente)	Funzionamento OK <ul style="list-style-type: none"> • Funzionamento di rete ok • Collegamento e comunicazione con l'host instaurati

Colore	Stato	Descrizione
Rosso	Lampeggiante	Errore di comunicazione <ul style="list-style-type: none"> • Errore di collegamento temporaneo • Quando era attivo il DHCP: non è stato possibile ottenere alcun indirizzo IP
	Acceso (luce permanente)	Errore di rete <ul style="list-style-type: none"> • Nessun collegamento instaurato • Nessuna comunicazione possibile

LED LINK

Tabella 3.3: Indicatori LINK

Colore	Stato	Descrizione
Verde	Acceso (luce permanente)	Ethernet collegato (LINK)
Giallo	Lampeggiante	Traffico di dati (ACT)

LED di feedback

Tabella 3.4: Indicatori a LED di feedback

Colore	Stato	Descrizione
---	OFF	Apparecchio spento Tensione di esercizio non applicata Nessun processo di posizionamento attivo Nessun marcatore trovato o marcatore non nel rispettivo quadrante
Verde	Lampeggiante	La frequenza di lampeggio segnala la distanza del marcatore dalla posizione nominale: <ul style="list-style-type: none"> • Bassa frequenza: grande distanza • Altezza frequenza: distanza ridotta
	Acceso (luce permanente)	Il marcatore si trova nella posizione nominale (origine coordinate). Il sensore di posizionamento è posizionato in modo ottimale quando tutti e quattro i LED di feedback sono accesi.

3.4.2 Selezione delle funzioni e del programma


Selezione delle funzioni

Le seguenti funzioni vengono selezionate e visualizzate mediante il display con grafico a colonna (vedi capitolo 8.6 "Attivazione delle funzioni dell'apparecchio"):

- *AUTO*: funzione di setup automatico per la determinazione dell'impostazione di esposizione e del marcatore ottimali. Apprendimento supplementare della posizione nel programma selezionato, se possibile.
- *ADJ*: funzione di regolazione per l'allineamento dell'apparecchio e l'apprendimento della posizione nel programma attuale

Le singole funzioni vengono selezionate e attivate mediante tasti di comando.

- Selezionare la funzione con il tasto di navigazione ►: la luce del LED della funzione lampeggia.
- Attivare la funzione con il tasto di conferma ◀: la luce del LED della funzione è costantemente accesa.


AVVISO	
	Se le funzioni <i>AUTO</i> , <i>ADJ</i> vengono attivate tramite i tasti di comando, l'apparecchio non accetta nessun comando tramite l'interfaccia di processo. In questo modo, la modalità di processo risulta interrotta.

Selezione del programma


Con i tasti di comando e l'indicatore PROGRAM si possono selezionare, attivare e visualizzare i programmi memorizzati nell'apparecchio.


3.4.3 Tasti di comando

La selezione delle funzioni e la selezione del programma sono comandate con i tasti di comando.

AVVISO	
	Nel modo operativo <i>Assistenza</i> (impostato tramite lo strumento webConfig) il sensore di posizionamento non può essere comandato tramite i tasti di comando.

- ► – Tasto di navigazione: scorrimento delle funzioni nel display per la selezione delle funzioni e dei programmi, da sinistra a destra.
- ◀ – Tasto di conferma: scorrimento delle funzioni nel display per la selezione delle funzioni e dei programmi.

AVVISO	
	Una funzione preselezionata (LED lampeggiante) non ha ancora effetto sulla funzionalità. Se non viene premuto nessun tasto per un periodo di tempo prolungato, il dispositivo interrompe automaticamente il lampeggio del LED.

AVVISO	
	Le funzioni <i>AUTO</i> e <i>ADJ</i> agiscono sempre sul programma attualmente valido. Entrambe le funzioni vanno nuovamente disattivate premendo il tasto di conferma ◀.

Uscita da una modalità di funzionamento

All'uscita da una modalità di funzionamento (AUTO/ADJ) tenere conto delle seguenti indicazioni:

- Breve pressione del tasto di conferma ◀: si esce dalla modalità di funzionamento, i parametri non vengono salvati.
- Lunga pressione (3 secondi) del tasto di conferma ◀ e impossibilità di eseguire l'apprendimento (TEACH): si esce dalla modalità di funzionamento, i parametri non vengono salvati.
- Lunga pressione (3 secondi) del tasto di conferma ◀ e apprendimento (TEACH) possibile: si esce dalla modalità di funzionamento, i parametri vengono salvati in modo permanente.

All'uscita da una modalità di funzionamento, i quattro LED di feedback segnalano se l'apprendimento sia riuscito con successo o meno:

- Un unico breve lampeggio: apprendimento riuscito
- Lampeggio veloce (3 secondi): apprendimento non riuscito

4 Funzioni

Questo capitolo descrive le funzioni del sensore di posizionamento:

- Programmi (vedi capitolo 4.1 "Programmi")
- Modi operativi della smart camera (vedi capitolo 4.2 "Modi operativi della smart camera")
- Indicatore di qualità (vedi capitolo 4.3 "Indicatore di qualità")
- Offset (vedi capitolo 4.4 "Offset")
- Apprendimento della posizione (vedi capitolo 4.5 "Apprendimento della posizione")
- Stato del rilevamento (vedi capitolo 4.6 "Stato del rilevamento")

Il sensore lavora in due dimensioni, X e Y:

- X corrisponde all'asse orizzontale (default).
- Y corrisponde all'asse verticale (default).

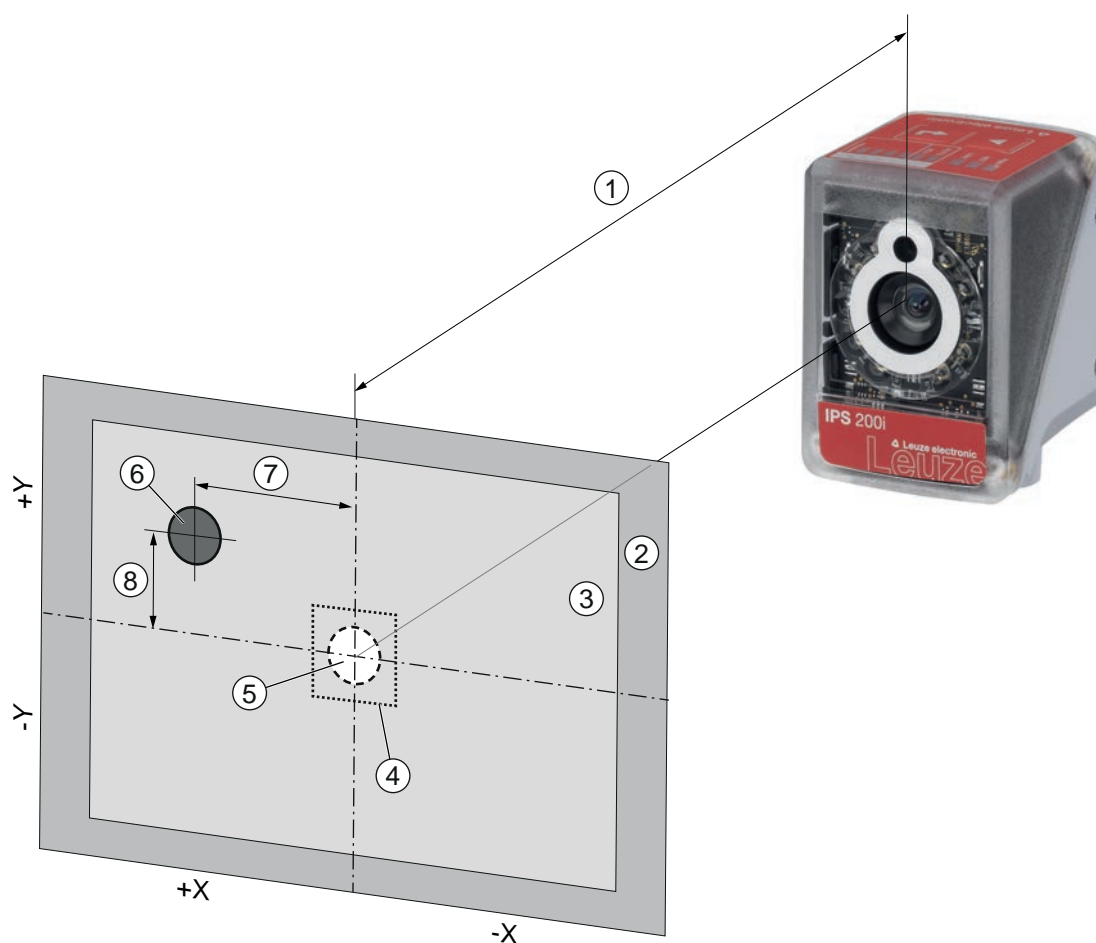


Figura 4.1: Modo di funzionamento del sensore di posizionamento



- 1 Distanza di lavoro
- 2 Campo d'immagine (FOV)
- 3 Reg. di interesse (ROI)
- 4 Intervallo di tolleranza
- 5 Posizione nominale (marcatore)
- 6 Posizione reale (marcatore)
- 7 Scostamento X
- 8 Scostamento Y

4.1 Programmi

Otto sono i programmi memorizzati nel sensore di posizionamento. I programmi possono essere configurati, ad es., per compensare la differenza di posizione fra la posizione di carico e quella di scarico del traslocalevatore.

I programmi possono essere commutati o attivati nel dispositivo come segue:

- Tramite lo strumento webConfig (vedi capitolo 4.7 "Strumento Leuze webConfig")
- Tramite gli ingressi di commutazione SWI3 e SWI4 (solo i primi quattro programmi - impostazione di default)
- Tramite i tasti di comando sul dispositivo (solo i primi quattro programmi – impostazione di default)
- Con un comando online Ethernet o il modulo 61

AVVISO	
	<p>Cambio del programma di controllo</p> <p>Mediante l'ID di selezione si può attivare un cambio automatico del programma di controllo:</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Tramite gli ingressi di commutazione digitali SWI3 e SWI4 ↳ Con un comando online Ethernet
AVVISO	
	<p>I cambi di programma dovrebbero avvenire solo quando la porta di lettura è chiusa (stato «ready»).</p>

4.2 Modi operativi della smart camera

Il modo operativo della smart camera stabilisce come il sensore di posizionamento inizi o termini un processo di posizionamento.

4.2.1 Modalità trigger singolo

Nel modo operativo della smart camera «Modalità trigger singolo», il sensore di posizionamento acquisisce un'immagine e cerca di determinare la posizione reale del marcatore rispetto alla posizione nominale.

4.2.2 Controllo porta lettura

All'attivazione nell'apparecchio il controllo della porta di lettura apre una finestra temporale per il processo di posizionamento. In questa finestra temporale, il sensore di posizionamento determina progressivamente la posizione relativa ed emette la posizione. Il controllo della porta di lettura deve essere nuovamente disattivato tramite il segnale di trigger.

Il modo operativo della smart camera «Controllo della porta di lettura» è attivato come impostazione di fabbrica dell'apparecchio.

4.2.3 Ccontrollo sequenziale della porta di lettura

In questo modo operativo della smart camera l'acquisizione, l'elaborazione e l'emissione delle immagini avvengono una dopo l'altra. La distanza temporale tra l'acquisizione dell'immagine e l'emissione dei risultati di ogni immagine è ridotta.

4.3 Indicatore di qualità


L'indicatore di qualità è una misura che indica la qualità del marcatore trovato e si riferisce al fattore di forma, al fattore di scala e al contrasto del marcatore appreso. L'indicatore di qualità viene emesso in percentuale [%].

L'indicatore di qualità consente di definire dei valori limite nel sensore di posizionamento:

- Valore limite al quale un'uscita di commutazione viene impostata come avvertenza in caso di superamento per eccesso/per difetto.
- Valore limite al quale vengono trasmesse immagini via Ethernet / interfaccia (FTP).
- Inoltre, l'indicatore di qualità rilevato può essere emesso tramite l'interfaccia.

4.4 Offset

L'offset definisce lo spostamento nella direzione X/Y di cui occorre tenere conto per il posizionamento, ad esempio in caso di carico o scarico. Qui l'offset sposta la posizione nominale rispetto al centro della regione di interesse. Lo spostamento può avvenire in direzione positiva o in direzione negativa.

AVVISO	
	È possibile impostare un valore di offset per ogni programma.

4.5 Apprendimento della posizione

Per la regolazione di precisione e in alternativa all'esatto allineamento meccanico è possibile apprendere la posizione dell'apparecchio. Durante l'apprendimento della posizione, il sistema di coordinate della regione di interesse viene posto al centro del marcatore riconosciuto.

La funzione è attivabile nell'apparecchio nel seguente modo:

- Tramite lo strumento webConfig (vedi capitolo 4.7 "Strumento Leuze webConfig")
- Tramite i tasti di comando sull'apparecchio (con la modalità *AUTO* o quella *ADJ*)
- Con un comando online Ethernet

Se l'apprendimento della posizione non riesce, la causa può essere una delle seguenti:

- Il marcatore non si trova nella regione di interesse dell'apparecchio.
- I limiti della nuova regione di interesse rilevata mediante apprendimento non si trovano completamente nel campo d'immagine.

4.6 Stato del rilevamento

Lo stato del rilevamento indica lo stato del riconoscimento attuale:

- 0: Rilevamento riuscito - È stato rilevato un marcatore nella regione di interesse
- 1: Rilevamento non riuscito - Sono stati rilevati più marcatori nella regione di interesse
- 2: Rilevamento non riuscito - Non è stato rilevato alcun marcatore nella regione di interesse

4.7 Strumento Leuze webConfig

Lo strumento di configurazione webConfig offre un'interfaccia utente grafica per la configurazione del sensore di posizionamento tramite un PC (vedi capitolo 9 "Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig").

Il Wizard dello strumento webConfig consente una facile configurazione del sensore di posizionamento in pochi passaggi.

5 Applicazioni

5.1 Posizionamento preciso delle forche telescopiche

Il sensore di posizionamento viene utilizzato - dopo l'avvenuto posizionamento approssimativo - per il posizionamento preciso delle forche telescopiche, ottico e senza contatto, nelle direzioni X e Y.

Posizionamento preciso delle forche telescopiche di un trasloelevatore

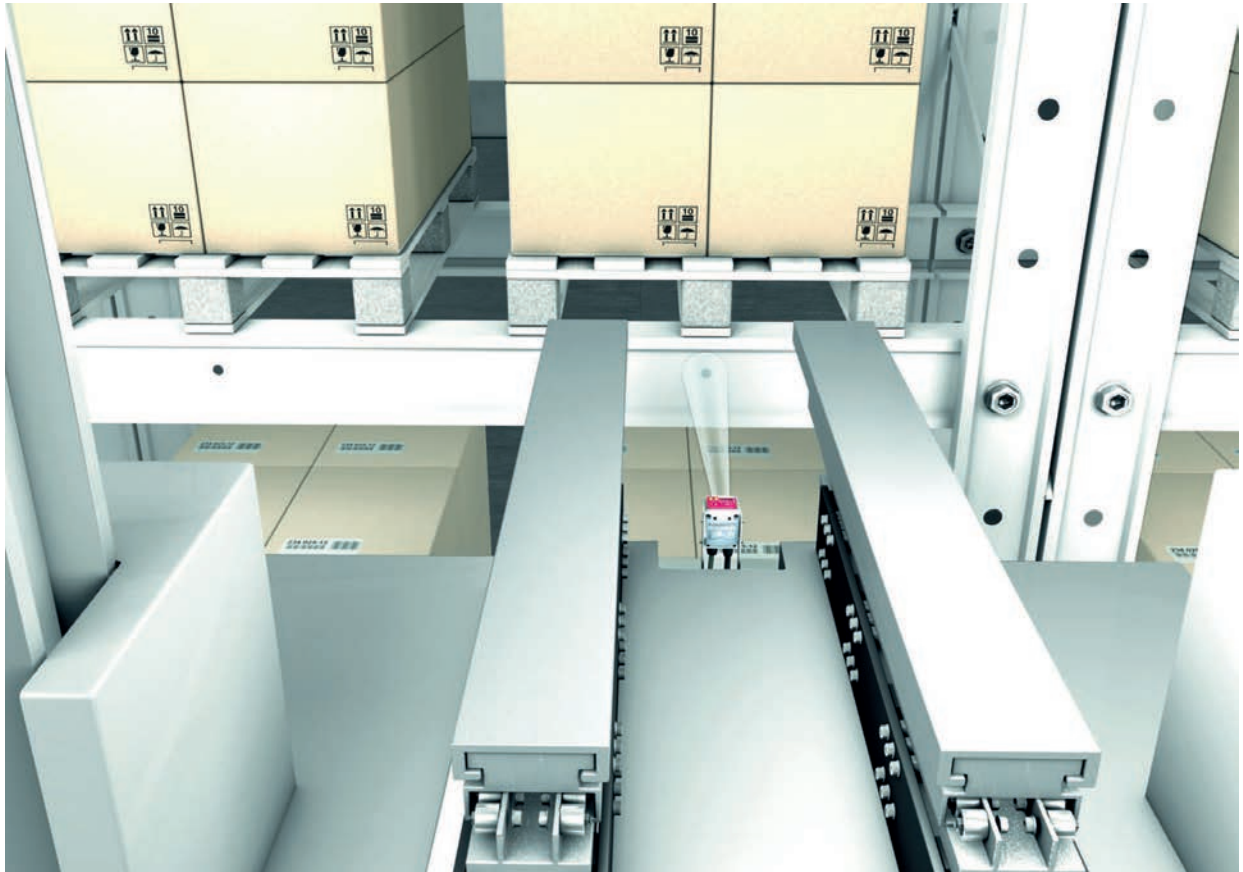


Figura 5.1: Posizionamento preciso delle forche telescopiche di un trasloelevatore nel magazzino a scaffalature verticali per pallet a singola profondità

Posizionamento preciso delle forche telescopiche in un magazzino per contenitori di pezzi piccoli



Figura 5.2: Posizionamento preciso delle forche telescopiche in un magazzino per contenitori di pezzi piccoli

6 Montaggio

Il sensore di posizionamento può essere montato nei seguenti modi:

- Montaggio mediante quattro filettature di fissaggio M4 sul retro del dispositivo
- Montaggio mediante due filettature di fissaggio M4 su ognuna delle superfici laterali del dispositivo
- Montaggio su barra tonda da 12 mm mediante sistema di montaggio BTU 320M-D12
- Montaggio su squadretta di supporto BT 320M

AVVISO



Dispositivi senza riscaldamento:

- Montare il dispositivo senza riscaldamento su un supporto metallico.

Dispositivi con riscaldamento integrato:

- Montare il dispositivo isolandolo il più possibile termicamente, ad esempio mediante elementi di metalgomma.
- Montare il dispositivo al riparo da correnti d'aria e dal vento. Se necessario installare una protezione supplementare.

6.1 Determinazione della posizione di montaggio del sensore di posizionamento

6.1.1 Scelta del luogo di montaggio

AVVISO



La grandezza del marcatore influisce sulla distanza di lavoro massima. Pertanto, nella scelta del luogo di montaggio e/o del marcatore adatto, tener conto delle diverse caratteristiche di posizionamento del sensore per i diversi marcatori.

AVVISO



Per la scelta del luogo di montaggio!

- ↳ Rispettare le condizioni ambientali consentite (umidità, temperatura).
- ↳ Evitare l'accumulo di sporco sulla finestra di lettura a causa della fuoriuscita di liquidi, abrasione di cartoni o residui di materiali di imballaggio.
- ↳ Accertarsi di ridurre al minimo il rischio per il sensore di collisioni meccaniche o di incastramento di parti.
- ↳ Evitare la possibile influenza di luce ambiente (nessuna luce solare diretta).

Tenere conto dei seguenti fattori nella scelta del luogo di montaggio corretto:

- La grandezza, l'allineamento e la tolleranza di posizione del marcatore sull'oggetto da riconoscere.
- La distanza di lettura che risulta dalla grandezza del marcatore (vedi capitolo 6.1.3 "Rilevamento della distanza di lavoro").
- Il momento di uscita dei dati.
- Le lunghezze massime ammissibili dei cavi tra il sensore ed il sistema host, a seconda dell'interfaccia utilizzata.
- La visibilità del pannello di controllo e l'accesso ai tasti di comando.

AVVISO



Alla sostituzione del dispositivo (ad es. durante la manutenzione), il nuovo sensore deve essere allineato meccanicamente e la sua posizione verificata.

6.1.2 Squadretta di montaggio

Se la luce di illuminazione del sensore incontra la superficie del montante direttamente a 90°, si verifica una riflessione totale. La luce di illuminazione riflessa direttamente può causare una saturazione del sensore, pregiudicando quindi il posizionamento.

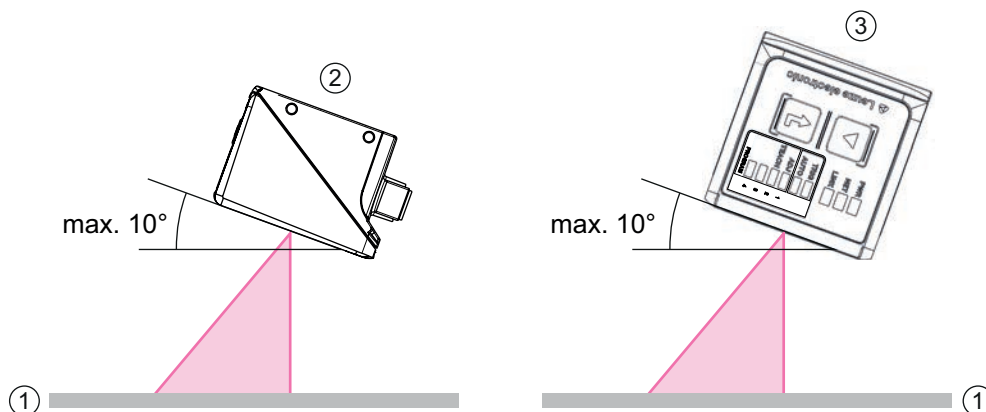


Figura 6.1: Montaggio con angolo di inclinazione frontale o laterale

Angolo di inclinazione frontale o laterale consigliato: massimo 10°

- 1 Montante
- 2 Montaggio con angolo di inclinazione frontale
- 3 Montaggio con angolo di inclinazione laterale

AVVISO



L'angolo di inclinazione frontale o laterale ottimale dipende dalla superficie del montante e dalla distanza di lavoro.

In genere si consigliano un angolo di inclinazione frontale di 5° e un angolo di inclinazione laterale di 0°.

6.1.3 Rilevamento della distanza di lavoro

In genere il campo d'immagine del sensore cresce all'aumentare della distanza di lavoro. La risoluzione tuttavia diminuisce.

Il seguente grafico mostra le distanze di lavoro tipiche del sensore.

AVVISO



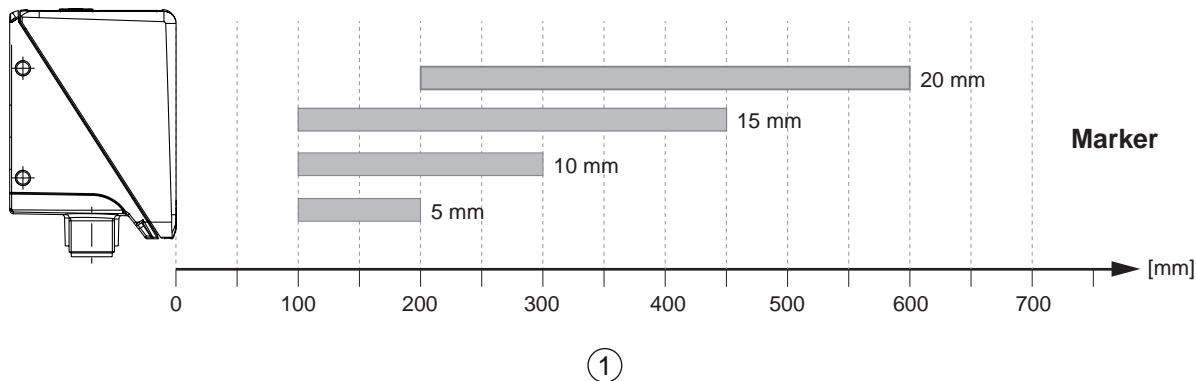
Il posizionamento in movimento dipende dal tipo di marcatore, dal diametro del marcatore e dalla posizione del marcatore nel campo d'immagine.

Per la correlazione fra distanza di lavoro e dimensione del campo d'immagine, vedi parte «Relazione tra distanza di lavoro e dimensione del campo d'immagine».

Distanza di lavoro per il sensore con ottica M

AVVISO

i Tenere presente che l'effettiva distanza di lavoro è influenzata anche da fattori quali la geometria del marcatore, l'angolo di montaggio, le caratteristiche di riflessione del montante, ecc., pertanto può variare rispetto alle distanze qui indicate.



1 Distanza di lavoro [mm]

Figura 6.2: Distanze di lavoro tipiche per marcatori con diametri differenti

Relazione tra distanza di lavoro e dimensione del campo d'immagine

Le immagini seguenti mostrano la correlazione fra la distanza di lavoro e il campo d'immagine che ne risulta per la variante di ottica del sensore. La distanza di lavoro è il tratto dal bordo anteriore del sensore fino al marcatore.

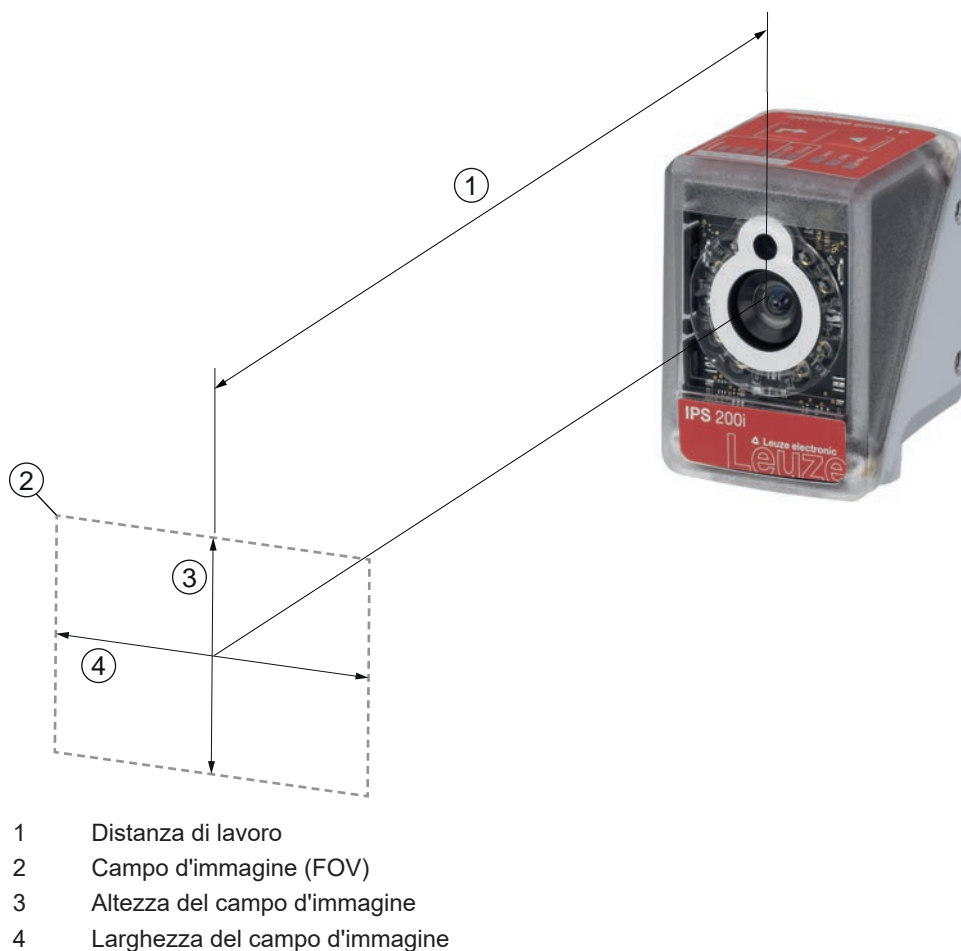
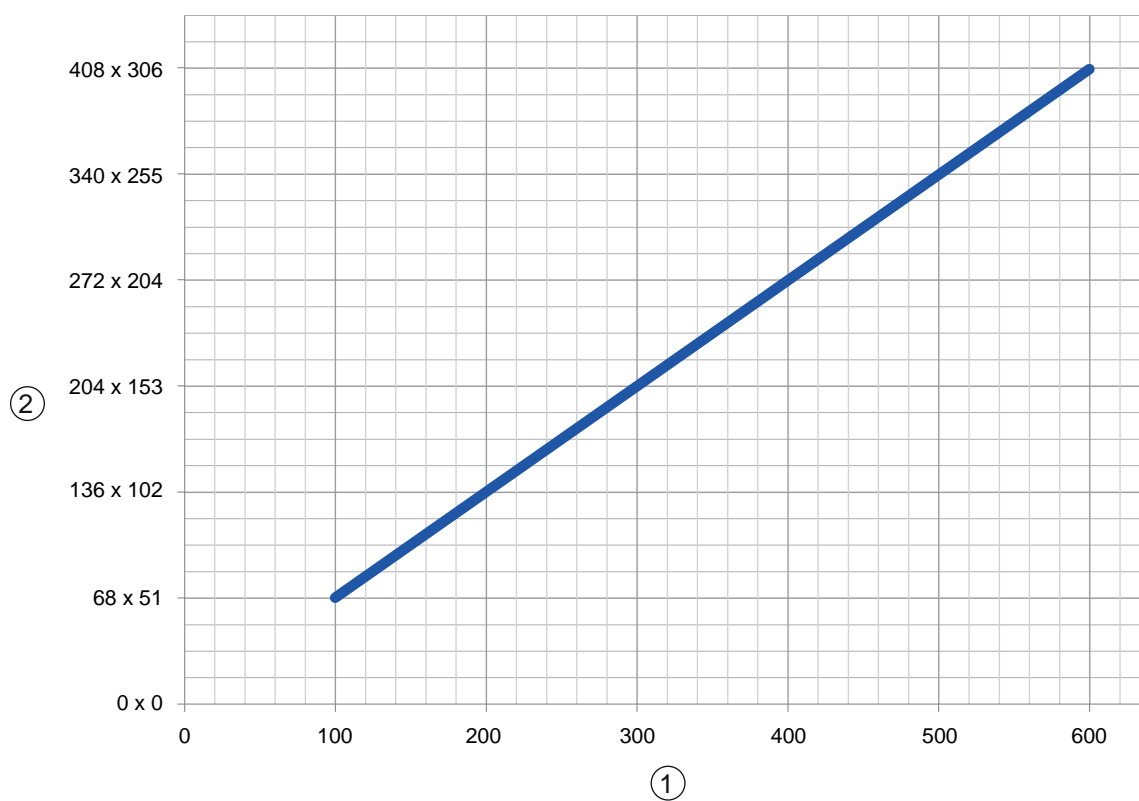


Figura 6.3: Distanza di lavoro e campo d'immagine



- 1 Distanza di lavoro [mm]
- 2 Campo d'immagine: larghezza x altezza [mm]

Figura 6.4: Relazione tra distanza di lavoro e dimensione del campo d'immagine

6.1.4 Dimensioni del campo d'immagine

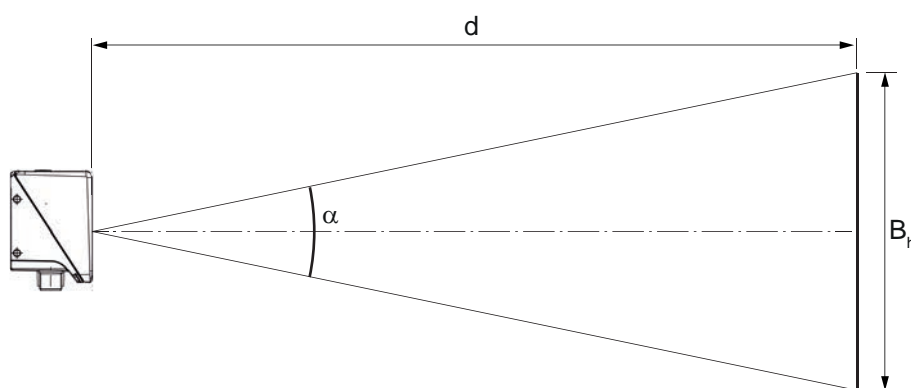
La seguente tabella mostra la correlazione fra la distanza di lavoro e il campo d'immagine che ne risulta per le varianti di ottica del sensore. La distanza di lavoro è il tratto dal bordo anteriore del sensore fino al marcatore. Utilizzare i dati per calcolare il tipico campo d'immagine (FOV) per l'applicazione in questione.

Tabella 6.1: Dimensioni del campo d'immagine

Modello	Variante dell'ottica	Lente	Tipico angolo di apertura orizzontale	Tipico angolo di apertura verticale
IPS 200i	Ottica M3	4,3 mm	37,5°	28,6°
IPS 400i	Ottica F2	12 mm	18,7°	14,1°
	Ottica F4	16 mm	14,0°	10,7°

Formula per calcolare il campo d'immagine

$$\text{Campo d'immagine}_x = 2 \times [\tan (\alpha / 2) \times d]$$



B_h Campo d'immagine orizzontale o verticale

α Angolo di apertura orizzontale o verticale

d Distanza della videocamera, dalla copertura della lente fino al marcatore


Figura 6.5: Campo d'immagine


Esempio

IPS 200i con una distanza della videocamera di 300 mm:

- Campo d'immagine orizzontale = $2 \times [\tan (37,5 / 2) \times 300 \text{ mm}] = 204 \text{ mm}$
- Campo d'immagine verticale = $2 \times [\tan (28,6 / 2) \times 300 \text{ mm}] = 153 \text{ mm}$

6.2 Montaggio del sensore di posizionamento

AVVISO	
	<p>Avviso per il montaggio!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Accertarsi che un solo marcatore si trovi nella regione di interesse del sensore. ↪ Tutti i marcatori da riconoscere devono avere lo stesso diametro. Nella regione di interesse del sensore non devono trovarsi altri oggetti dal diametro identico (ad es. teste delle viti). ↪ Accertarsi che la superficie che circonda un marcatore rifletta la luce in maniera diffusa. ↪ I supporti in acciaio / le traverse devono avere una qualità sempre costante (superficie, colore, corrosione). ↪ Il campo dietro ad un marcatore (in caso di fori) deve essere libero per un'area di 500°mm. ↪ In caso di profilati chiusi, utilizzare solo riflettori come marcatori. ↪ Evitare le superfici lucide riflettenti e le sorgenti luminose dietro il marcatore (in caso di fori). ↪ Evitare pieghe o linee di piegatura che passano al centro per il foro o che toccano il foro. ↪ Accertarsi che la superficie del supporto in acciaio / della traversa non venga sporcata (ad es. da fango da costruzione) soprattutto nell'area del marcatore (foro), ossia nella regione di interesse del sensore. ↪ Allineare il sensore quanto più parallelo possibile al marcatore. ↪ Accertarsi che i marcatori si trovino il più possibile al centro della regione di interesse del sensore. ↪ La distanza di lavoro impostata nell'apparecchio deve corrispondere alla distanza di lavoro effettiva.

AVVISO	
	<p>Osservare in caso di montaggio di riflettori!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Accertarsi che i riflettori siano mantenuti puliti prima e durante il montaggio. ↪ Accertarsi che il bordo nero e la superficie riflettente non vengano danneggiati. ↪ Evitare che oli o grassi finiscano sul riflettore (ad es. con le impronte delle dita). Ciò comporta una considerevole riduzione delle proprietà riflettenti. ↪ Per la pulizia dei riflettori non utilizzare detergenti che contengono solventi né detergenti ad azione abrasiva.

6.2.1 Montaggio con viti di fissaggio M4

- ↪ Montare l'apparecchio con viti di fissaggio M4 (non in dotazione) sull'impianto.
 - ⇒ Coppia di serraggio massima delle viti di fissaggio: 1,4 Nm
 - ⇒ Posizione e profondità delle filettature di fissaggio: vedi capitolo 15.5 "Disegni quotati"

6.2.2 Montaggio con sistema di montaggio BTU 320M-D12

Il montaggio con un sistema di montaggio BTU 320M-D12 è previsto per un fissaggio a barra di 12 mm. Per ordinare articoli vedi capitolo 16.5 "Ulteriori accessori".

- ↪ Montare il sistema di montaggio con il profilo di fissaggio sulla barra tonda (lato impianto).
- ↪ Montare l'apparecchio con le viti di fissaggio M4 sul sistema di montaggio.
 - ⇒ Coppia di serraggio massima delle viti di fissaggio: 1,4 Nm
 - ⇒ Posizione e profondità delle filettature di fissaggio: vedi capitolo 15.5 "Disegni quotati"




6.2.3 Montaggio con squadretta di supporto BT 320M

Il montaggio con una squadretta di supporto BT 320M è previsto per un montaggio a parete. Per ordinare articoli vedi capitolo 16.5 "Ulteriori accessori".

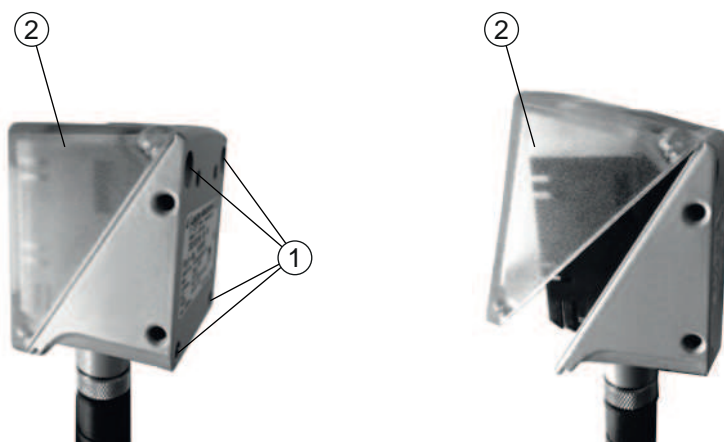
- ↪ Montare la squadretta di supporto sul lato impianto con viti di fissaggio M4 (in dotazione).
- ↪ Montare l'apparecchio con le viti di fissaggio M4 sulla squadretta di supporto.
 - ⇒ Coppia di serraggio massima delle viti di fissaggio: 1,4 Nm
 - ⇒ Posizione e profondità delle filettature di fissaggio: vedi capitolo 15.5 "Disegni quotati"

6.3 Sostituire la calotta dell'alloggiamento

In singoli casi è possibile sostituire la calotta dell'alloggiamento del sensore, ad es. se la lastra di protezione è graffiata. Per ordinare articoli vedi capitolo 16.3 "Accessori ottici".

AVVISO	
	<p>Sostituire la calotta dell'alloggiamento solo dopo aver disinserito la tensione dell'apparecchio!</p> <p>Sostituire la calotta dell'alloggiamento solo in assenza di tensione sull'apparecchio.</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Scollegare l'apparecchio dall'alimentazione elettrica prima di sostituire la calotta dell'alloggiamento.
	<p>Controllare la guarnizione prima del montaggio!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Prima di montare la nuova calotta dell'alloggiamento, controllare che la guarnizione sulla parte inferiore dell'alloggiamento dell'apparecchio sia pulita.
	<p>Pulire la nuova calotta dell'alloggiamento prima del montaggio!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Pulire la nuova calotta dell'alloggiamento con un panno morbido prima del montaggio.








- ↪ Allentare le quattro viti di fissaggio della calotta dell'alloggiamento.
- ↪ Inclinare la calotta dell'alloggiamento prima in basso allontanandola dalla parte inferiore dell'alloggiamento.
- ↪ Sollevare quindi la calotta dell'alloggiamento verso l'alto staccandola dalla parte inferiore dell'alloggiamento.
- ↪ Montare la nuova calotta dell'alloggiamento nell'ordine inverso. La coppia di serraggio delle viti di fissaggio è pari a 0,25 Nm.



- 1 Viti di fissaggio
- 2 Calotta dell'alloggiamento

Figura 6.6: Sostituire la calotta dell'alloggiamento

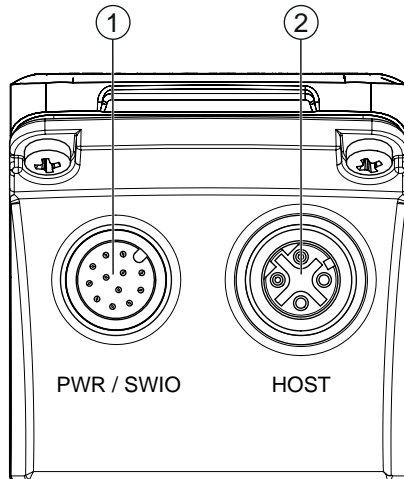
7 Collegamento elettrico

 CAUTELA	
	<p>Note di sicurezza!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Prima del collegamento verificare che la tensione di esercizio corrisponda al valore indicato sulla targhetta. ↪ Il collegamento elettrico deve essere eseguito solo da persone qualificate. ↪ Prestare attenzione al collegamento corretto alla messa a terra funzionale (FE). Il funzionamento privo di anomalie è assicurato solo se il collegamento alla messa a terra funzionale è stato eseguito correttamente. ↪ Qualora non sia possibile eliminare le anomalie, mettere l'apparecchio fuori servizio. Proteggere l'apparecchio per evitare la messa in servizio accidentale.
 CAUTELA	
	<p>Applicazioni UL!</p> <p>Per applicazioni UL l'utilizzo è consentito solo in circuiti di Class-2 secondo NEC (National Electric Code).</p>
AVVISO	
	<p>Connessione della schermatura!</p> <p>La connessione della schermatura avviene tramite l'alloggiamento dei connettori circolari M12.</p>
AVVISO	
	<p>Protective Extra Low Voltage (PELV)!</p> <p>Il dispositivo è concepito nella classe di protezione III per l'alimentazione tramite PELV (Protective Extra Low Voltage (bassa tensione di protezione)).</p>
AVVISO	
	<p>Grado di protezione IP65!</p> <p>Il grado di protezione IP 65 si ottiene solo con connettori a spina o coperchi avvitati.</p>

7.1 Panoramica

Il sensore dispone dei seguenti collegamenti:

- PWR / SWIO: Collegamento M12 con codifica A a 12 poli per tensione di esercizio, ingressi/uscite di commutazione
- HOST: Collegamento M12 a 4 poli con codifica D per il collegamento Ethernet/PROFINET



- 1 PWR / SWIO, spina M12, a 12 poli, con codifica A
- 2 HOST, presa M12, a 4 poli, con codifica D

Figura 7.1: Collegamenti elettrici

AVVISO



Per tutti i collegamenti sono disponibili cavi preassemblati (vedi capitolo 16.4 "Cavi-accessori").

Alimentazione di tensione e ingressi/uscite di commutazione

L'alimentazione elettrica (18 V ... 30 V CC) viene collegata alla spina M12 PWR / SWIO.

Sul connettore M12 PWR / SWIO si trovano otto ingressi/uscite di commutazione per l'adattamento individuale alla rispettiva applicazione.

Funzionamento stand-alone in Ethernet

Il sensore viene utilizzato come apparecchio singolo «stand-alone» in una topologia Ethernet a stella con un indirizzo IP individuale. L'interfaccia host del sistema superiore viene collegata alla presa M12 HOST.

7.2 PWR/SWI/SWO – Alimentazione di tensione e ingressi/uscite di commutazione

Connettore M12 a 12 poli (codifica A)

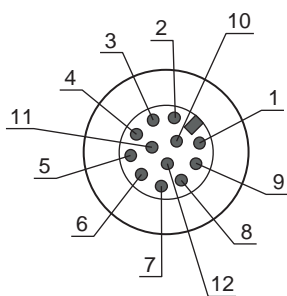


Figura 7.2: Collegamento PWR/SWI/SWO

Tabella 7.1: Assegnazione pin PWR/SWI/SWO

Pin	Designazione	Colore del conduttore	Assegnazione
1	VIN	Marrone	Tensione di esercizio +18 ... +30 V CC
2	GND	Blu	Tensione di esercizio negativa (0 V CC)
3	SWI1	Bianco	Ingresso di commutazione digitale 1 (Trigger)
4	SWO2	Verde	Uscita di commutazione digitale 2 (READY)
5	FE	Rosa	Terra funzionale
6	n.c.	Giallo	Non occupato
7	SWO5	Nero	Uscita di commutazione digitale (-X)
8	SWO6	Grigio	Uscita di commutazione digitale (+X)
9	SWO7	Rosso	Uscita di commutazione digitale (-Y)
10	SWO8	Viola	Uscita di commutazione digitale (+Y)
11	SWI3	Grigio/rosa	Ingresso di commutazione digitale 3 (Program Selection 0)
12	SWI4	Rosso/blu	Ingresso di commutazione digitale 4 (Program Selection 1)
Filettatura (spina M12)	FE (terra funzionale)		Schermatura del cavo di collegamento. La schermatura del cavo di collegamento è collegata alla filettatura della spina M12.

AVVISO



I colori dei conduttori sono validi solo in caso di utilizzo dei cavi di collegamento originali Leuze (vedi capitolo 16.4 "Cavi-accessori").



CAUTELA



Applicazioni UL!

Per applicazioni UL l'utilizzo è consentito solo in circuiti di Class-2 secondo NEC (National Electric Code).

Ingresso / uscita di commutazione

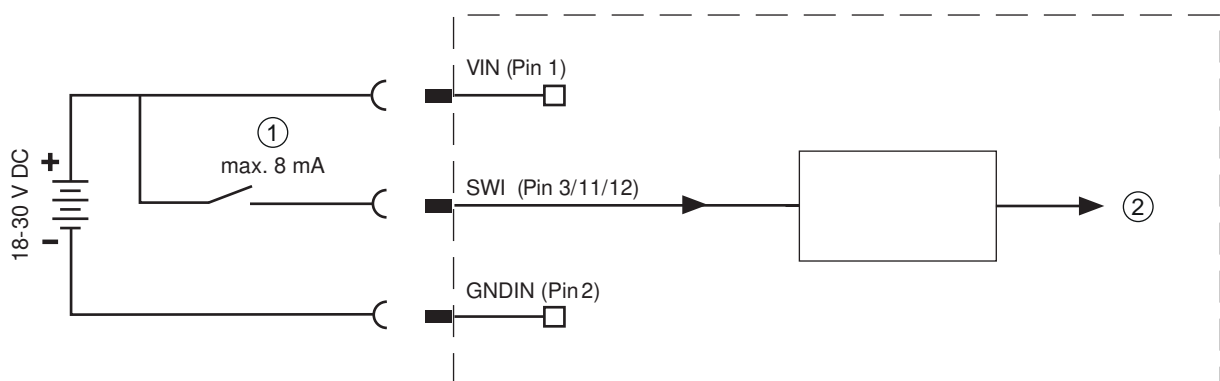
Il sensore dispone di otto ingressi/uscite di commutazione liberamente programmabili (SWI1, SWI3, SWI4, SWO2, SWO5 ... SWO8).

AVVISO

La funzione come ingresso o uscita di commutazione viene impostata tramite lo strumento di configurazioni webConfig (**CONFIGURAZIONE > APPARECCHIO > Ingressi/uscite di commutazione**, vedi capitolo 9 "Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig").

I otto ingressi/uscite di commutazione sono di norma configurati come segue:

- SWI1
Ingresso di commutazione: Trigger (predefinito)
- SWO2
Uscita di commutazione: Apparecchio ready (valore predefinito)
- SWI3
Ingresso di commutazione: selezione programma 0
- SWI4
Ingresso di commutazione: selezione programma 1
- SWO5
Uscita di commutazione posizione -X (default)
- SWO6
Uscita di commutazione posizione +X (default)
- SWO7
Uscita di commutazione posizione -Y (default)
- SWO8
Uscita di commutazione posizione +Y (default)

Funzione come ingresso di commutazione

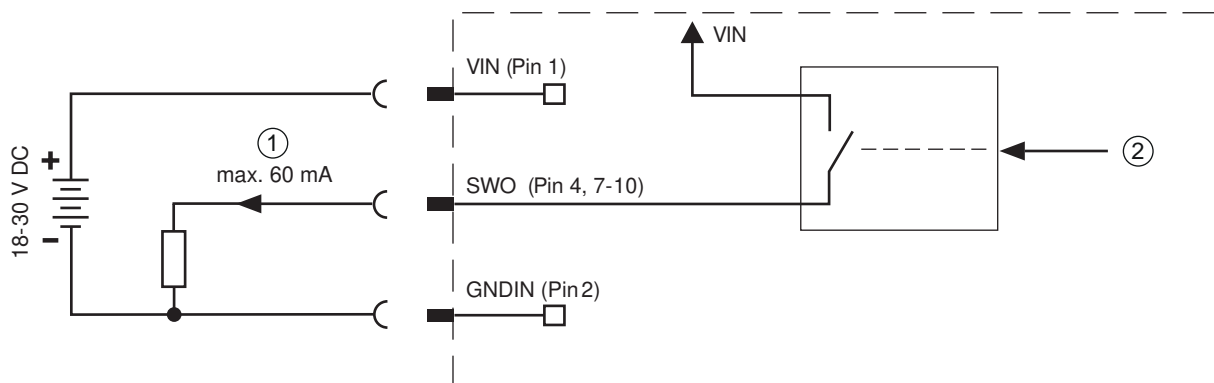
- 1 Ingresso di commutazione
- 2 Ingresso di commutazione al controller

Figura 7.3: Collegamento ingressi di commutazione SWI1, SWI3 e SWI4

AVVISO**Corrente di ingresso massima!**

↪ La corrente di ingresso massima del rispettivo ingresso di commutazione è 8 mA.

Funzione come uscita di commutazione



- 1 Uscita di commutazione
2 Uscita di commutazione dal controller

Figura 7.4: Collegamento uscita di commutazione SWO2, SWO5°...°SWO8

AVVISO**Carico massimo delle uscite di commutazione!**

- ↪ In funzionamento normale, caricare la rispettiva uscita di commutazione del sensore con massimo 60 mA a +18 V ... +30 V CC.
- ↪ Ogni uscita di commutazione configurata è a prova di cortocircuito.

7.3 HOST - Ingresso host / Ethernet / PROFINET

Presca M12 a 4 poli (con codifica D) per il collegamento all'host.

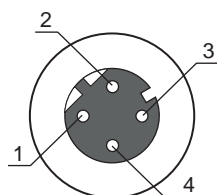


Figura 7.5: Collegamento HOST

Tabella 7.2: Assegnazione dei pin collegamento HOST

Pin/Morsetto	Designazione	Assegnazione
1	TD+	Transmit Data +
2	RD+	Receive Data +
3	TD-	Transmit Data -
4	RD-	Receive Data -
Filettatura (presa M12)	FE (terra funzionale)	Schermatura del cavo di collegamento. La schermatura del cavo di collegamento è sulla filettatura della presa M12.

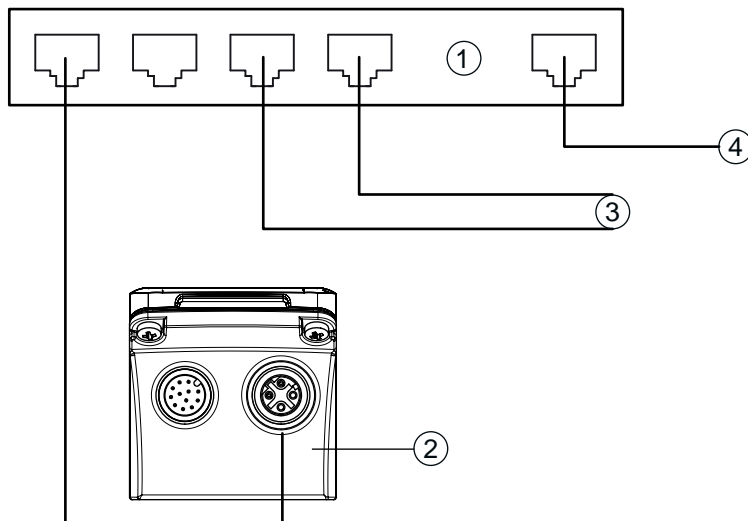
AVVISO**Utilizzare cavi preassemblati!**

- ↪ Utilizzare preferibilmente i cavi preassemblati di Leuze (vedi capitolo 16.4 "Cavi-accessori").

7.4 Topologia a stella Ethernet

Il sensore viene utilizzato come apparecchio singolo «stand-alone» in una topologia Ethernet a stella con un indirizzo IP individuale.

- Il sensore è concepito come apparecchio Ethernet con una velocità di trasmissione standard di 10/100 Mbit.
- Ad ogni apparecchio viene assegnato un indirizzo MAC fisso dal produttore, che non può essere modificato.
- L'apparecchio supporta automaticamente le velocità di trasmissione di 10 Mbit/s (10BASE-T) e 100 Mbit/s (10BASE-TX), nonché l'autonegoziazione e l'auto-crossover.
- L'apparecchio supporta i seguenti protocolli e servizi:
 - TCP / IP (client / server)
 - UDP
 - DHCP
 - ARP
 - PING
- Per la comunicazione con il sistema host superiore, deve essere selezionato il rispettivo protocollo TCP/IP (modalità client/server) o UDP.



- 1 Switch Ethernet
- 2 Sensore di posizionamento della serie IPS 200i
- 3 Ulteriori nodi di rete
- 4 Interfaccia host PC/comando

Figura 7.6: Topologia a stella Ethernet

Occupazione dei contatti del cavo Ethernet

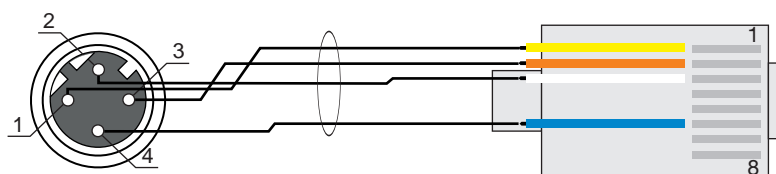


Figura 7.7: Assegnazione cavi HOST su RJ-45

Versione come cavo schermato max. 100 m.

Pin (M12)	Designazione	Pin/Colore conduttore (RJ45)
1	TD+	1/giallo
2	RD+	3/bianco
3	TD-	2/arancione
4	RD-	6/blu

AVVISO**Cavi configurati dall'utente con interfaccia Ethernet!**

- ↳ Attenzione ad una schermatura sufficiente.
- ↳ L'intero cavo di interconnessione deve essere schermato e collegato a terra.
- ↳ I conduttori RD+/RD- e TD+/TD- devono essere uniti a coppie.
- ↳ Per il collegamento utilizzare almeno un cavo CAT 5.

7.5 Schermatura e lunghezze dei cavi

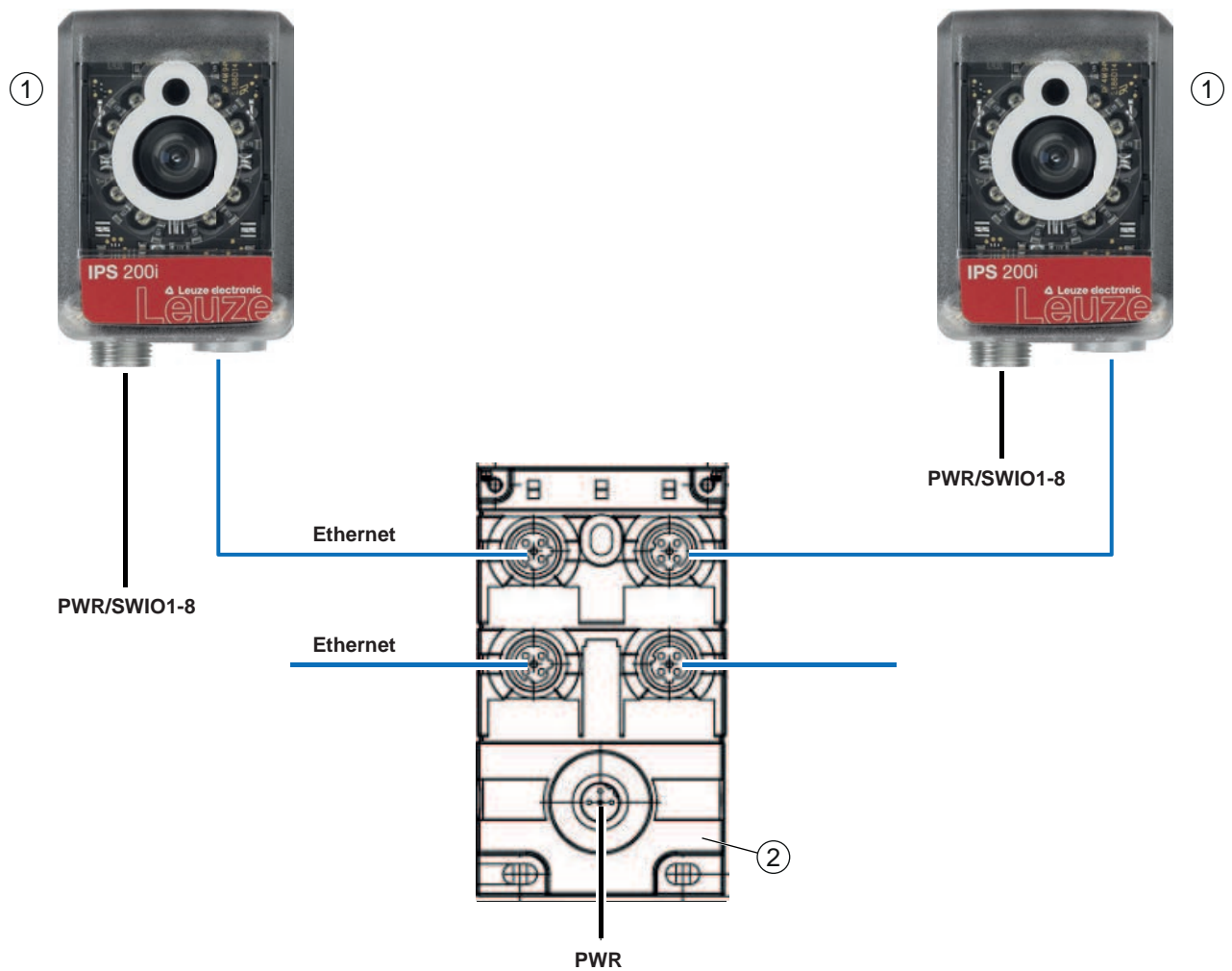
Rispettare le lunghezze massime dei cavi e i tipi di schermatura:

Collegamento	Interfaccia	Lunghezza max. della linea	Schermatura
Rete dal primo IPS 200i fino all'ultima utenza di rete	Ethernet	La lunghezza max. di segmento: 100 m con 100Base-TX Twisted Pair (almeno CAT 5)	Schermatura obbligatoria
Ingresso di commutazione		10 m	Non necessaria
Uscita di commutazione		10 m	Non necessaria
Alimentatore IPS 200i		30 m	Non necessaria

7.6 Collegamento del sensore di posizionamento allo switch Ethernet

Tramite lo switch Ethernet la comunicazione Ethernet viene distribuita in modo decentrato sul trasloelevatore.

Esempio di circuito per il collegamento a uno switch Ethernet





- 1 Sensore di posizionamento IPS 200i
- 2 Switch Ethernet

Figura 7.8: Esempio di circuito per il collegamento a uno switch Ethernet

8 Messa in servizio - Configurazione base


8.1 Provvedimenti da adottare prima della messa in servizio

AVVISO	
	<ul style="list-style-type: none"> ↪ Tenere presenti le avvertenze sulla disposizione degli apparecchi (vedi capitolo 6.1 "Determinazione della posizione di montaggio del sensore di posizionamento"). ↪ Se possibile, eseguire il trigger del sensore di posizionamento mediante comandi o con un trasmettitore di segnale esterno (fotocellula/fotocellula a tasteggio). ↪ Familiarizzare con il comando e la configurazione dell'apparecchio prima della prima messa in servizio. ↪ Prima di collegare la tensione di esercizio controllare la correttezza di tutti i collegamenti.


AVVISO	
	Per la messa in servizio non è necessario nessun software di configurazione supplementare.

8.2 Avvio dell'apparecchio

- ↪ Applicare la tensione di esercizio 18 V ... 30 V CC.
- ↪ Dopo aver applicato la tensione di esercizio, il dispositivo funziona secondo l'impostazione di fabbrica.
 - Attivazione mediante SW11 (predefinito: controllo della porta di lettura).
 - Se viene riconosciuto un marcatore, viene emesso quanto segue:
 - Uscite di commutazione: valore di posizione tramite SWO5 ... SWO8 (di default)
 - Comunicazione Ethernet: valore di posizione X/Y, stato, indicatore di qualità
 - LED di feedback: stato delle uscite di commutazione SWO5 ... SWO8
- ↪ Una volta terminata l'operazione di posizionamento, disattivare la porta di lettura.

AVVISO	
	Tutte le impostazioni che differiscono da quelle indicate dovranno essere regolate tramite lo strumento webConfig (vedi capitolo 9 "Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig").

- ↪ Controllare importanti funzioni del dispositivo mediante comandi online, ad es. l'attivazione di una lettura (vedi capitolo 11.1 "Comandi online").

AVVISO	
	<p>Per informazioni sulla procedura in caso di problemi durante la messa in opera dei dispositivi vedi capitolo 13 "Diagnostica ed eliminazione degli errori".</p> <p>Se si presenta un problema non risolvibile nemmeno dopo aver controllato tutti i collegamenti elettrici e le impostazioni dei dispositivi e dell'host, rivolgersi alla filiale locale di Leuze o al servizio di assistenza clienti di Leuze (vedi capitolo 14 "Assistenza e supporto").</p>

8.3 Configurazione e allineamento dell'apparecchio mediante i tasti di comando

Prerequisiti:

- Il sensore di posizionamento è montato correttamente, in particolare alla giusta distanza di lavoro (vedi capitolo 6 "Montaggio").
- Il sensore di posizionamento è collegato correttamente (vedi capitolo 7 "Collegamento elettrico").
- I dati dell'applicazione sono impostati tramite lo strumento webConfig (vedi capitolo 9 "Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig").
- La calotta dell'alloggiamento del sensore di posizionamento è allineata parallelamente al marcatore.
- Il marcatore si trovi il più possibile al centro della regione di interesse del sensore di posizionamento.

AVVISO



La distanza di lavoro impostata nel dispositivo deve corrispondere alla distanza di lavoro effettiva.

AVVISO



- ↪ Per spostarsi all'interno del menu, utilizzare il tasto di navigazione ►.
- ↪ Per attivare o disattivare la scelta desiderata, premere il tasto di conferma ◀.
- ↪ Dapprima il programma viene selezionato e confermato. Quindi si attiva o disattiva la funzione *AUTO* o la funzione *ADJ*.

- ↪ Premere una volta il tasto di navigazione ►.
 - ⇒ Il LED PROGRAM 1 lampeggia; il programma°1 è preselezionato.
 - ⇒ Premere più volte il tasto di navigazione per preselezionare il programma desiderato.
- ↪ Premere il tasto di conferma ◀ per attivare il programma desiderato.
- ↪ Premere il tasto di navigazione ► ripetutamente finché il LED AUTO non inizia a lampeggiare.
- ↪ Premere il tasto di conferma°◀ per attivare la funzione *AUTO*.
- ↪ Allineare il sensore di posizionamento finché tutti e quattro i LED di feedback non si accendono con luce verde fissa.

AVVISO



- I LED di feedback segnalano la distanza X/Y dal marcatore tramite la frequenza di lampeggio:
- ↪ Lampeggio lento: grande distanza
 - ↪ Lampeggio veloce: distanza ridotta
 - ↪ Luce permanente: il sensore di posizionamento è allineato in modo ottimale

- ↪ Quando tutti e quattro i LED di feedback sono accessi con luce verde fissa, premere una volta il tasto di conferma ◀.
- Il sensore di posizionamento è allineato in modo ottimale.
- Il tempo di esposizione e il diametro del marcatore sono stati appresi.
- La posizione è stata appresa quando, dopo l'apprendimento, l'intera regione di interesse si trova ancora dentro il campo d'immagine.

AVVISO



Ora tutti i valori vengono applicati se è stato possibile l'apprendimento della posizione.

All'uscita da una modalità di funzionamento, i quattro LED di feedback segnalano se l'apprendimento sia riuscito con successo o meno:

- Un unico breve lampeggio: apprendimento riuscito
- Lampeggio veloce (3 secondi): apprendimento non riuscito

8.4 Impostazione dei parametri di comunicazione

Con i parametri di comunicazione l'utente decide in che modo i dati vengono scambiati tra l'apparecchio e sistema host, PC e monitor, ecc.


AVVISO	
	Per apparecchi con interfaccia PROFINET integrata: vedi capitolo 10 "PROFINET"

8.4.1 Impostazione manuale dell'indirizzo IP

Impostare l'indirizzo IP manualmente se nel proprio sistema non è presente alcun server DHCP o se gli indirizzi IP dei dispositivi devono essere impostati in modo fisso.

Impostazioni di fabbrica per l'indirizzo di rete dei sensori di posizionamento della serie IPS 200i:

- Indirizzo IP: 192.168.060.101
- Maschera di sottorete: 255.255.255.0

AVVISO	
	<p>Accesso al dispositivo impossibile in caso di indirizzo IP errato!</p> <p>⚠ Fare attenzione al corretto inserimento dell'indirizzo IP. In caso di errore, non è più possibile accedere al dispositivo.</p>

Impostazione dell'indirizzo IP con Device-Finder

- ↳ Scaricare il programma *Device-Finder* da Internet al PC.
 - ⇒ Aprire il sito Internet Leuze su **www.leuze.com**.
 - ⇒ Come termine di ricerca inserire il codice di designazione o il codice articolo del dispositivo.
 - ⇒ Il programma *Device-Finder* si trova sulla pagina del prodotto relativa al dispositivo nel registro *Downloads*.
- ↳ Collegare l'interfaccia Ethernet del dispositivo direttamente alla porta LAN del PC.
- ↳ Avviare il programma *Device-Finder*.
 - ⇒ Il programma mostra tutti i sensori della serie IPS 200i disponibili in rete.
- ↳ Selezionare il sensore IPS 2xxi nell'elenco.
 - ⇒ È ora possibile modificare l'indirizzo IP del sensore all'indirizzo IP desiderato.

8.4.2 Impostazione automatica dell'indirizzo IP

Impostare automaticamente l'indirizzo IP se è presente un server DHCP che assegna gli indirizzi IP nel sistema.

- ↳ Selezionare l'ottenimento automatico dell'indirizzo IP nello strumento webConfig:
Configurazione > Comando > Ethernet IPS > DHCP
- ↳ Utilizzare il codice di parametrizzazione per ottenere automaticamente l'indirizzo IP (vedi capitolo 18.2 "Configurazione tramite codici di parametrizzazione").

8.4.3 Address Link Label

L'«Address Link Label» è un'ulteriore etichetta applicata sull'apparecchio.

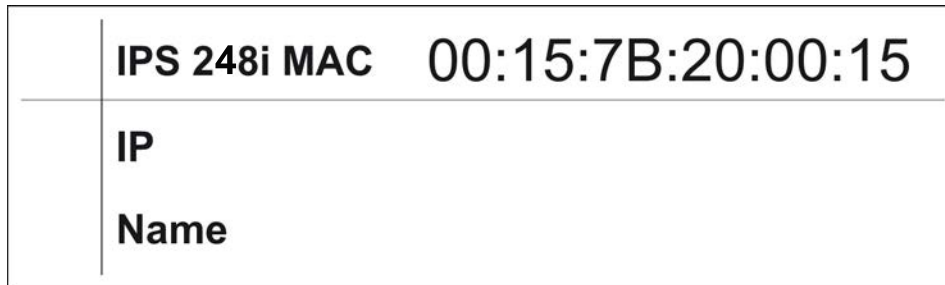



Figura 8.1: Esempio di «Address Link Label»; il tipo di apparecchio varia a seconda della serie

- L'«Address Link Label» contiene l'indirizzo MAC (Media Access Control) dell'apparecchio e offre la possibilità di inserire a mano l'indirizzo IP e il nome dell'apparecchio.
La parte dell'«Address Link Label» in cui viene stampato l'indirizzo MAC può essere eventualmente separata dal resto dell'etichetta perforandola.
- Per utilizzarla, l'«Address Link Label» viene staccata dall'apparecchio e può essere applicata sugli schemi di installazione e disposizione ai fini dell'identificazione dell'apparecchio.
- Se incollata nella documentazione, l'«Address Link Label» fornisce un riferimento univoco del luogo di montaggio, dell'indirizzo MAC o dell'apparecchio e del rispettivo programma di comando.
Risultano perciò superflue le lunghe operazioni di ricerca, lettura e annotazione manuale degli indirizzi MAC di tutti gli apparecchi montati nell'impianto.

AVVISO	
	<p>Ogni apparecchio dotato di interfaccia Ethernet è identificato univocamente dall'indirizzo MAC assegnato in fase di produzione. L'indirizzo MAC è riportato anche sulla targhetta dell'apparecchio.</p> <p>Se si mettono in funzione più apparecchi in un impianto, in fase di programmazione del controllore, ad esempio, è necessario assegnare correttamente l'indirizzo MAC per ciascun apparecchio.</p>

8.4.4 Comunicazione host via Ethernet

Attraverso la comunicazione host via Ethernet è possibile configurare le connessioni con un sistema host esterno.

È possibile utilizzare sia il protocollo UDP sia il protocollo TCP/IP, in modalità client o server, a scelta. Entrambi i protocolli possono essere attivati contemporaneamente e sfruttati in parallelo.

- Il protocollo UDP senza collegamento serve in primo luogo per la trasmissione di dati di processo all'host (funzionamento monitor).
- Il protocollo TCP/IP orientato alla connessione può anche essere utilizzato per la trasmissione di comandi dall'host all'apparecchio. Con questa connessione, la protezione dei dati viene assicurata già dal protocollo TCP/IP.
- Se per la propria applicazione si vuole utilizzare il protocollo TCP/IP, è necessario stabilire se l'apparecchio deve lavorare come client TCP o come server TCP.

UDP

L'apparecchio necessita dall'utente l'indirizzo IP e il numero di porta del partner di comunicazione. Di conseguenza, il sistema host (PC/comando) necessita anche dell'indirizzo IP impostato per l'apparecchio e del numero di porta scelto. Grazie a questa assegnazione dei parametri viene creato un socket, attraverso il quale è possibile inviare e ricevere dati.

- ↪ Attivare il protocollo UDP.
- ↪ Impostare i seguenti valori:
 - ⇒ Indirizzo IP del partner di comunicazione
 - ⇒ Numero di porta del partner di comunicazione

Le rispettive opzioni di impostazione si trovano nello strumento webConfig:

Configurazione > Comando > Host > Ethernet > UPD

TCP/IP

- ↪ Attivare il protocollo TCP/IP.
- ↪ Impostare la modalità TCP/IP dell'apparecchio.
 - ⇒ Nella modalità client TCP, l'apparecchio instaura attivamente il collegamento con il sistema host superiore, ad es. PC/comando come server. L'apparecchio necessita dall'utente l'indirizzo IP del server (sistema host) e il numero di porta sulla quale il server (sistema host) accoglie un collegamento. L'apparecchio in questo caso determina quando e con chi venga instaurato il collegamento.
 - ⇒ Nella modalità server TCP, il sistema host superiore (PC/comando) instaura attivamente il collegamento e l'apparecchio collegato attende l'instaurazione del collegamento. Lo stack TCP/IP necessita dall'utente l'informazione, su quale porta locale dell'apparecchio (numero di porta) devono essere accolte le richieste di collegamento di un'applicazione client (sistema host).
Se è presente una richiesta di collegamento e un'instaurazione del collegamento da parte del sistema host superiore (PC/comando come client), l'apparecchio in modalità server accetta il collegamento e così i dati possono essere inviati e ricevuti.
- ↪ In un apparecchio configurato come client TCP, impostare i seguenti valori:
 - ⇒ Indirizzo IP del server TCP, normalmente l'indirizzo IP del comando o dell'elaboratore host
 - ⇒ Numero di porta del server TCP
 - ⇒ Timeout per il tempo di attesa fino alla risposta dal server
 - ⇒ Tempo di ripetizione per un nuovo tentativo di comunicazione dopo un timeout
- ↪ In un apparecchio configurato come server TCP, impostare i seguenti valori:
 - ⇒ Numero di porta per la comunicazione dell'apparecchio con i client TCP

Le rispettive opzioni di impostazione si trovano nello strumento webConfig:

Configurazione > Comando > Host > Ethernet > TCP/IP

8.4.5 FTP Client

Per la trasmissione di immagini e file protocollo è possibile configurare un'emissione dei dati di processo tramite un server FTP.

- ↪ Impostare l'indirizzo IP e il numero di porta del server FTP con cui comunicare.
- ↪ Assegnare nomi utente e impostazioni delle password oppure definire la direzione di instaurazione della comunicazione con l'opzione *Modalità passiva*.
 - ⇒ Attivando l'opzione *Modalità passiva* l'FTP Client stabilisce un collegamento in uscita con il server.
- ↪ Attivare l'FTP Client.
- ↪ Selezionare quali immagini (OK/NOK) trasmettere. È possibile assegnare un nome a ciascuna.

Le rispettive opzioni di impostazione si trovano nello strumento webConfig:

Configurazione > Comando > Host > FTP client

AVVISO

- ↪ Tramite **Manutenzione > Clock di sistema** è possibile impostare il timbro orario.
 - ⇒ In caso di interruzione della tensione di esercizio il clock di sistema viene resettato.

8.5 Configurazione tramite codici di parametrizzazione

Per mezzo di codici di parametrizzazione stampati è possibile apportare delle modifiche alla configurazione (Configurazione tramite codici di parametrizzazione).

8.6 Attivazione delle funzioni dell'apparecchio

Mediante i tasti di comando sul pannello di controllo è possibile attivare le seguenti funzioni dell'apparecchio:

- *AUTO*
- *ADJ*

↪ Collegare il sensore all'alimentazione elettrica.

↪ Selezionare la funzione desiderata mediante i tasti di comando sul pannello di controllo (vedi capitolo 3.4.2 "Selezione delle funzioni e del programma").

AUTO

Attivando la funzione *Auto* viene avviata la seguente procedura:

1. Regolazione ottimale dell'immagine: il sensore rileva la regolazione ottimale dell'illuminazione per lo scenario in questione.
2. Determinazione del marcatore: determinazione automatica del marcatore.
3. LED di feedback: risposta ottica per l'allineamento del sensore.
4. Apprendimento della posizione: spostamento automatico della regione di interesse all'origine coordinate del marcatore (vedi capitolo 8.6 "Attivazione delle funzioni dell'apparecchio").

AVVISO



Attivare la funzione *AUTO* solo durante i tempi di inattività!

↪ Attivare la funzione *AUTO* solo in assenza di movimenti del marcatore rispetto all'apparecchio.

AVVISO



Disattivare la funzione *AUTO*!

↪ È necessario disattivare la funzione *AUTO* con il tasto di conferma ↵.

ADJ

Funzione di regolazione per l'allineamento del sensore.

- Con l'attivazione della funzione di regolazione, i quattro LED di feedback segnalano l'allineamento del sensore al marcatore.
- Premendo il tasto di conferma ↵ viene appresa la posizione, purché l'intera regione di interesse rientri, dopo lo spostamento, nel campo d'immagine del sensore.

AVVISO



Disattivare la funzione *ADJ*!

↪ È necessario disattivare la funzione *ADJ* con il tasto di conferma ↵.

9 Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig

I sensori di posizionamento della serie IPS 200i possono essere comandati e configurati per mezzo dello strumento integrato webConfig di Leuze attraverso l'interfaccia di assistenza Ethernet.

Con lo strumento webConfig, per la configurazione dei sensori viene offerta un'interfaccia utente grafica, indipendente dal sistema operativo e basata sulla tecnologia web.

Grazie all'utilizzo di HTTP come protocollo di comunicazione ed alla limitazione dal lato del client a tecnologie standard (HTML, JavaScript e AJAX), supportate da tutti i moderni browser oggi diffusi, è possibile utilizzare lo strumento webConfig su ogni PC compatibile con Internet.

AVVISO



Il strumento webConfig è disponibile nelle seguenti lingue:
tedesco, inglese, francese, italiano, spagnolo, cinese, coreano

9.1 Requisiti di sistema

Per utilizzare lo strumento webConfig è necessario un PC o un notebook con la seguente dotazione:

Tabella 9.1: Presupposti del sistema per lo strumento webConfig

Monitor	Risoluzione minima: 1280 x 800 pixel o maggiore
Browser Internet	Si consiglia di usare una versione attuale di: <ul style="list-style-type: none"> • Mozilla Firefox • Google Chrome • Microsoft Edge

AVVISO



- ↪ Aggiornare regolarmente il sistema operativo e il browser Internet.
- ↪ Installare i service pack aggiornati di Windows.

9.2 Avvio dello strumento webConfig

- ✓ Presupposto: indirizzo IP e maschera di sottorete (subnet mask) devono essere impostati correttamente per la connessione LAN con il dispositivo.
- ↪ Applicare la tensione d'esercizio sul dispositivo.
- ↪ Collegare l'interfaccia HOST del dispositivo al PC. Il collegamento all'interfaccia HOST del dispositivo avviene tramite la porta LAN del PC.
- ↪ Avviare lo strumento webConfig tramite il browser Internet del PC con l'indirizzo IP **192.168.60.101** o con l'indirizzo IP impostato dall'utente.
 - ⇒ **192.168.60.101** è l'indirizzo IP standard di Leuze per la comunicazione con i sensori di posizionamento della serie IPS 200i.

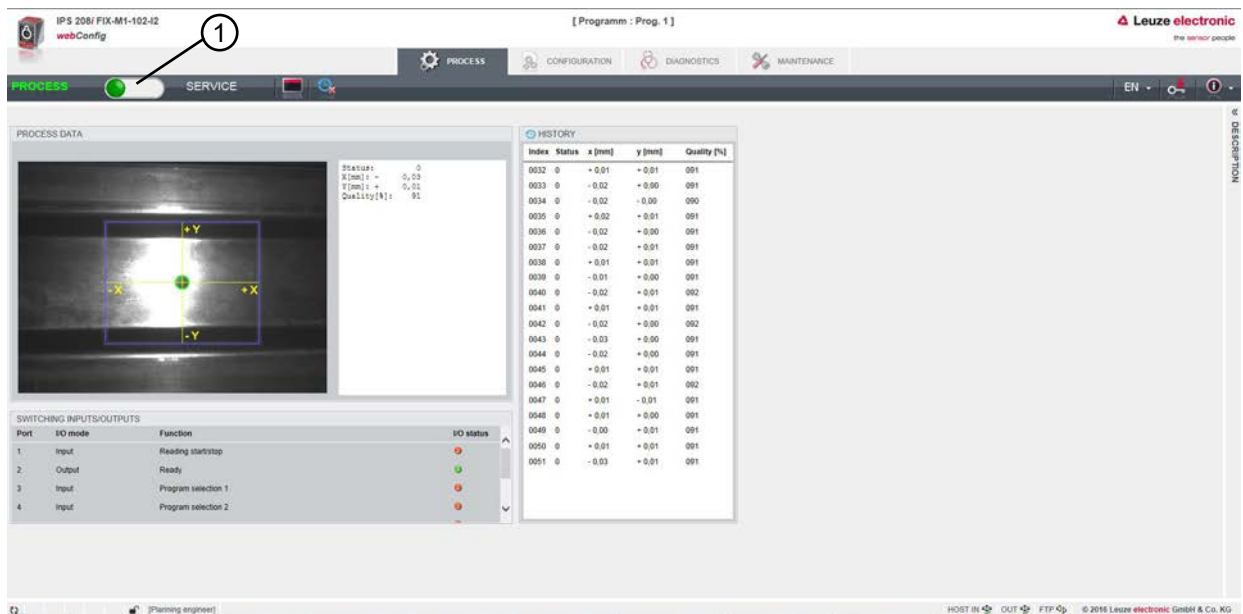
Il PC mostra la pagina iniziale di webConfig con le informazioni di processo aggiornate nel modo operativo
Processo:

- Immagine attuale del sensore
- Risultati attuali: valore X, valore Y, stato, indicatore di qualità
- Breve cronologia degli ultimi risultati
- Stati degli ingressi/uscite di commutazione

AVVISO



L'indicazione delle informazioni di processo potrebbe avvenire con ritardo, a seconda dell'attuale velocità di elaborazione.



1 Commutazione del modo operativo (*Processo - Assistenza*)

Figura 9.1: Pagina iniziale dello strumento webConfig

L'interfaccia grafica dello strumento webConfig è autoesplicativa.

AVVISO



Lo strumento webConfig è contenuto completamente nel firmware del dispositivo. Le pagine e le funzioni dello strumento webConfig, in base alla versione del firmware, possono essere rappresentate e visualizzate in modo diverso.

Cancellazione della cronologia di navigazione

Il cache del browser Internet deve essere cancellato se allo strumento webConfig sono stati collegati diversi tipi di dispositivi o dispositivi con firmware differente.

- ↳ Cancellare i cookie e i dati temporanei di internet e del sito web dal cache del browser prima di avviare lo strumento webConfig.

9.3 Descrizione sommaria dello strumento webConfig

I menu e le finestre di dialogo dello strumento webConfig sono intuitivi e contengono testi di aiuto e tooltip. La pagina iniziale dello strumento webConfig mostra le informazioni di processo aggiornate.

9.3.1 Cambiare il modo operativo

Per le configurazioni con lo strumento webConfig è possibile commutare fra i seguenti modi operativi:

- **Processo**


L'apparecchio è collegato con il comando e/o con il PC.

- La comunicazione di processo con il comando è attivata.
- Gli ingressi/le uscite di commutazione sono attivati.
- L'attuale immagine catturata dal sensore viene visualizzata, se la funzione non è stata disattivata nello strumento webConfig.
- La configurazione non può essere cambiata.

- **Assistenza**

- La comunicazione di processo con il comando e/o con il PC è interrotta.
- Gli ingressi/le uscite di commutazione sono disattivati.
- La configurazione può essere cambiata.

AVVISO

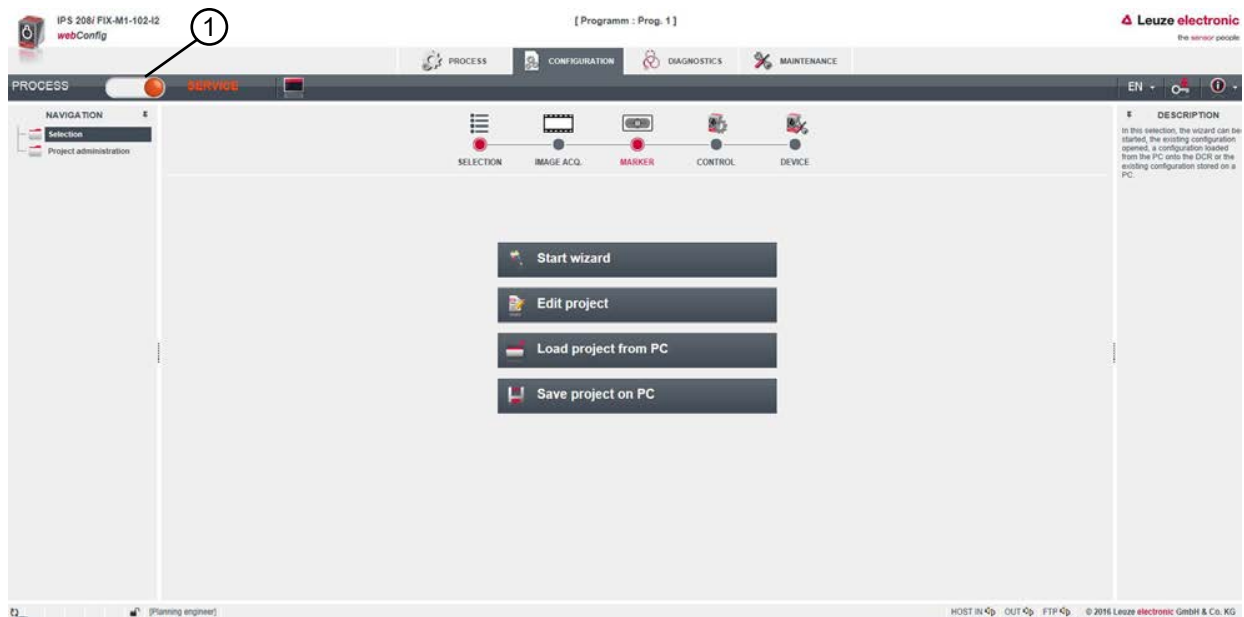


Modifiche alla configurazione soltanto nel modo operativo Assistenza!

↳ Le modifiche tramite la funzione **CONFIGURAZIONE** possono essere apportate esclusivamente nel modo operativo **Assistenza**.

Su tutte le pagine dello strumento webConfig si trova, in alto a sinistra, un interruttore software per cambiare il modo operativo (*Processo - Assistenza*).

Dopo il passaggio al modo operativo *Assistenza* viene visualizzato il menu **CONFIGURAZIONE**.



1 Commutazione del modo operativo (*Processo - Assistenza*)

Figura 9.2: Menu **CONFIGURAZIONE** dello strumento webConfig

9.3.2 Funzioni di menu dello strumento webConfig

Lo strumento webConfig offre le seguenti funzioni di menu:

- **PROCESSO**

- Informazioni sull'attuale risultato
- Attuale immagine della videocamera
- Stato degli ingressi/uscite di commutazione
- Statistiche di lettura

- **CONFIGURAZIONE**
 - Impostazione dell'applicazione
 - Configurazione della formattazione dei dati e dell'uscita dei dati
 - Configurazione degli ingressi/delle uscite di commutazione
 - Impostazione dei parametri di comunicazione e delle interfacce
 - Informazioni generali dell'apparecchio, ad es. nome dell'apparecchio
 - Impostare il funzionamento con l'illuminazione esterna (Messa in servizio)
- **DIAGNOSTICA**
 - Protocollazione di eventi di avvertimento ed errore
- **MANUTENZIONE**
 - Assegnazione dei ruoli utente (gestione utenti)
 - Backup/ripristino del file di configurazione
 - Aggiornamento del firmware
 - Impostazione del tempo di sistema (clock di sistema)
 - Gestione della guida dell'operatore

9.3.3 Menu CONFIGURAZIONE

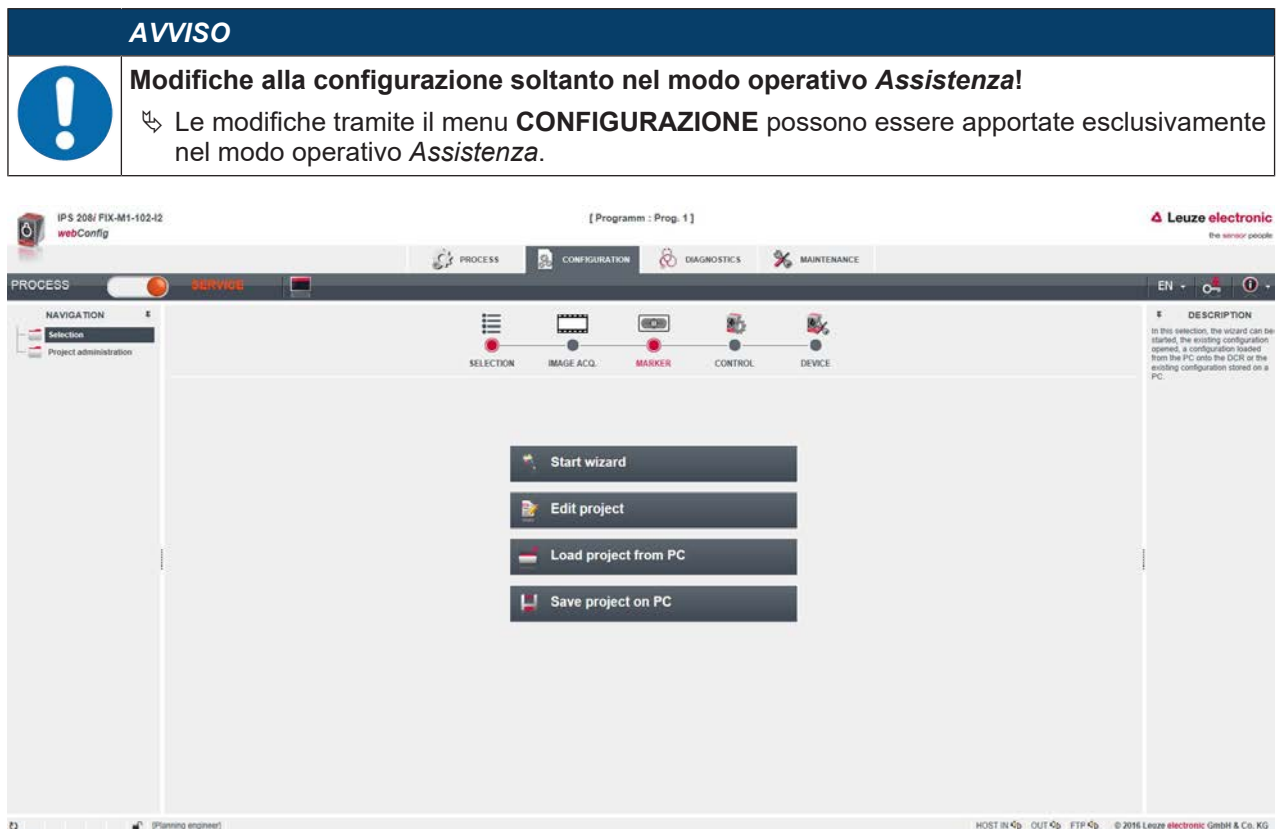


Figura 9.3: Menu **CONFIGURAZIONE**

☞ Scegliere come si desidera configurare l'applicazione.

- [Avviare il Wizard]: configurazione rapida in pochi passaggi
- [Elaborare il progetto]: configurazione mediante la visualizzazione completa dello strumento webConfig
- [Caricare il progetto dal PC]: configurazione mediante un progetto di configurazione già presente
- [Salvare il progetto sul PC]: salvare il progetto di configurazione

9.3.4 Configurazione delle applicazioni con il Wizard

Con il Wizard di configurazione è possibile impostare l'applicazione in pochi passaggi.

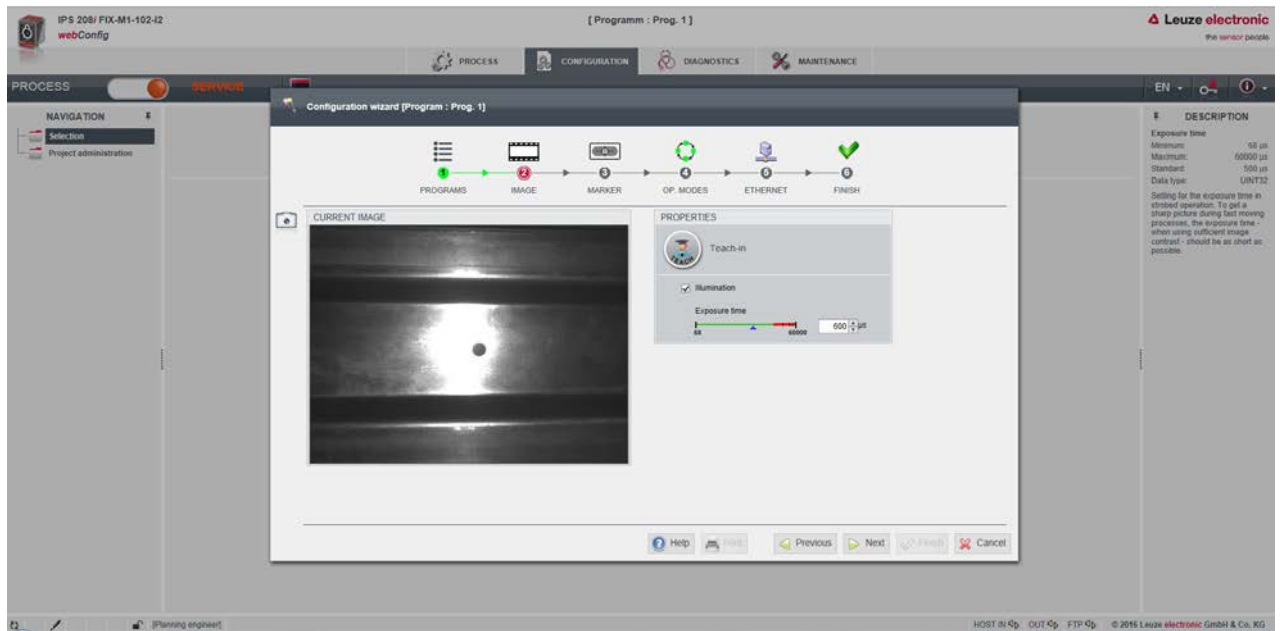


Figura 9.4: Wizard di configurazione

- ↳ Selezionare **CONFIGURAZIONE** > [Avviare il Wizard].
- ↳ Effettuare le impostazioni seguendo i passaggi di configurazione del Wizard.

AVVISO



Le impostazioni vengono memorizzate con l'ultimo passaggio di configurazione (FINE).

9.4 Configurazione del posizionamento preciso dello scomparto

Ai fini di una più rapida messa in opera, è possibile impostare i principali parametri per i programmi (PROGRAM 1 ... 8) tramite il Wizard di configurazione. In alternativa, è possibile eseguire manualmente le impostazioni di configurazione per il posizionamento preciso delle forche telescopiche.

9.4.1 Selezione del programma

Sono disponibili in tutto otto programmi, configurabili individualmente.

↳ Selezionare **CONFIGURAZIONE > GESTIONE PROGRAMMA**.

⇒ Comparirà la finestra di dialogo *Panoramica programmi*.

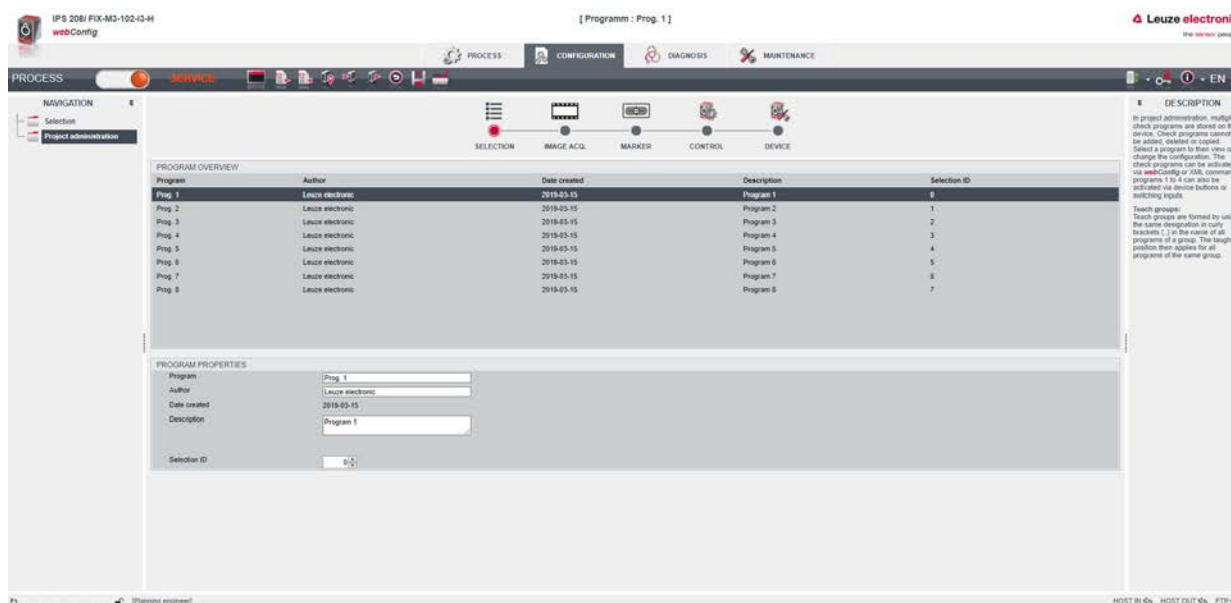



Figura 9.5: Finestra di dialogo Panoramica programmi

↳ Selezionare il programma che si desidera attivare.


Tabella 9.2: Panoramica degli ingressi digitali per i programmi

Ingresso digitale SWI4	Ingresso digitale SWI3	ID di selezione
0	0	0
0	1	1
1	0	2
1	1	3

AVVISO

 Gli ingressi digitali consentono di selezionare solo quattro programmi o i primi quattro ID di selezione.

AVVISO

 **Assegnazione degli ID di selezione**

- L'ID di selezione «0» deve essere assegnato una volta.
- Si devono impiegare solo gli ID di selezione compresi tra «0 – 14».

9.4.2 Configurazione dell'acquisizione dell'immagine

↳ Selezionare **CONFIGURAZIONE > GESTIONE PROGRAMMA**.

↳ Selezionare il programma attivo.

↳ Selezionare **CONFIGURAZIONE > Acquisizione dell'immagine**.

⇒ Compare la finestra di dialogo *Acquisizione dell'immagine*.

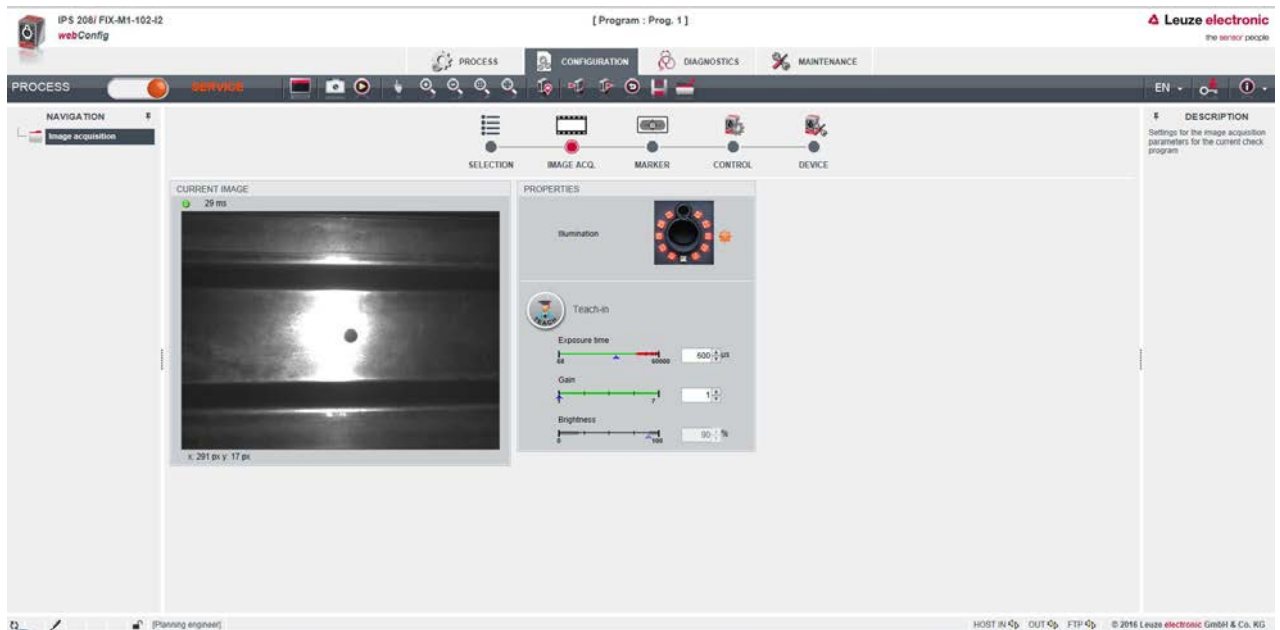


Figura 9.6: Ripr. immagine

9.4.3 Configurazione del marcatore

Configurazione del marcatore presente nell'applicazione.

- ↪ Selezionare **CONFIGURAZIONE > GESTIONE PROGRAMMA**.
- ↪ Selezionare il programma attivo.
- ↪ Selezionare **CONFIGURAZIONE > Marcatore**.
 - ⇒ Compare la finestra di dialogo *Marcatore*.

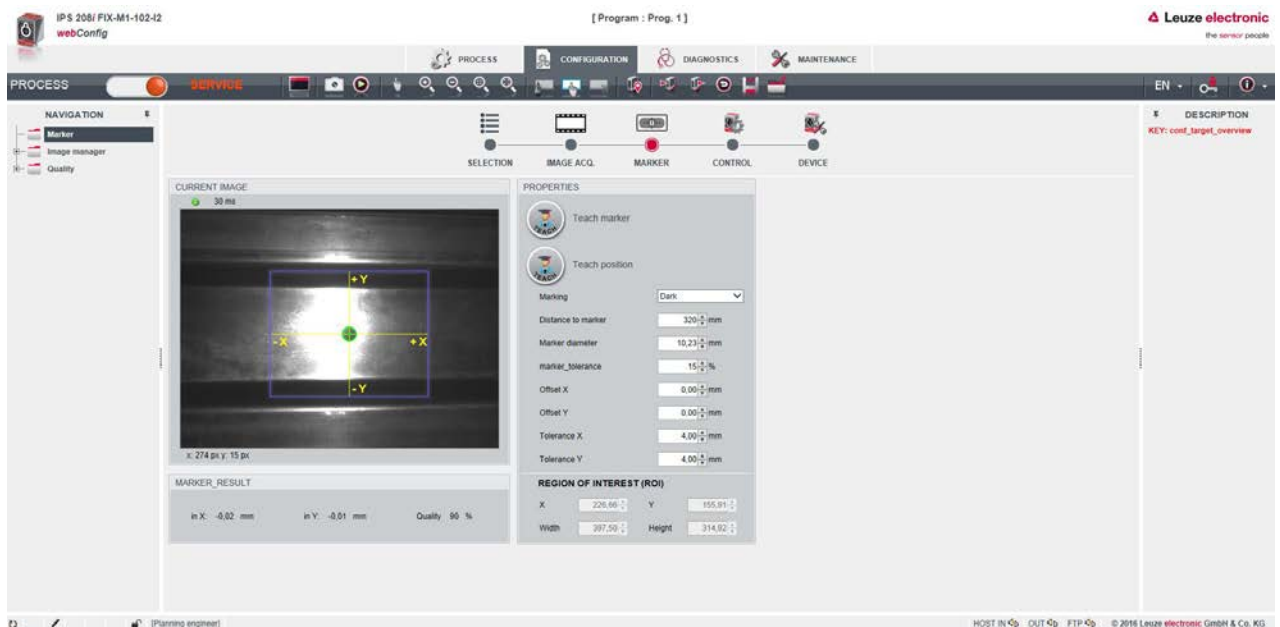


Figura 9.7: Configurazione del marcatore

AVVISO



Regolare la distanza di lavoro!

- ↪ Regolare l'effettiva distanza di lavoro del sensore prima di premere il pulsante [Apprendimento del marcatore].
- ↪ Il marcatore (centro) deve trovarsi nella regione di interesse del sensore (cornice blu).

9.4.4 Assegnazione delle uscite di commutazione digitali ai valori di misura

Assegnazione, specifica per programma, dei valori di misura alle uscite di commutazione digitali programmabili.

- ↪ Selezionare il programma attivo.
- ↪ Selezionare **CONFIGURAZIONE > COMANDO > I/O digitali**.
- ⇒ Compare la finestra di dialogo *IO digitali*.

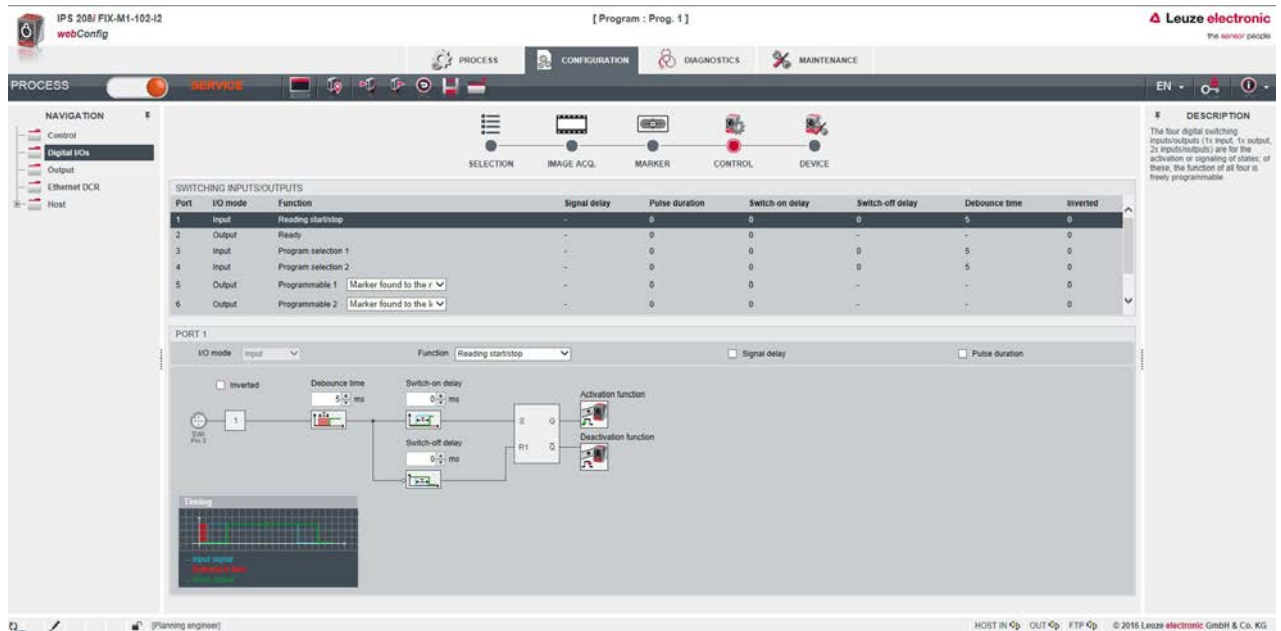
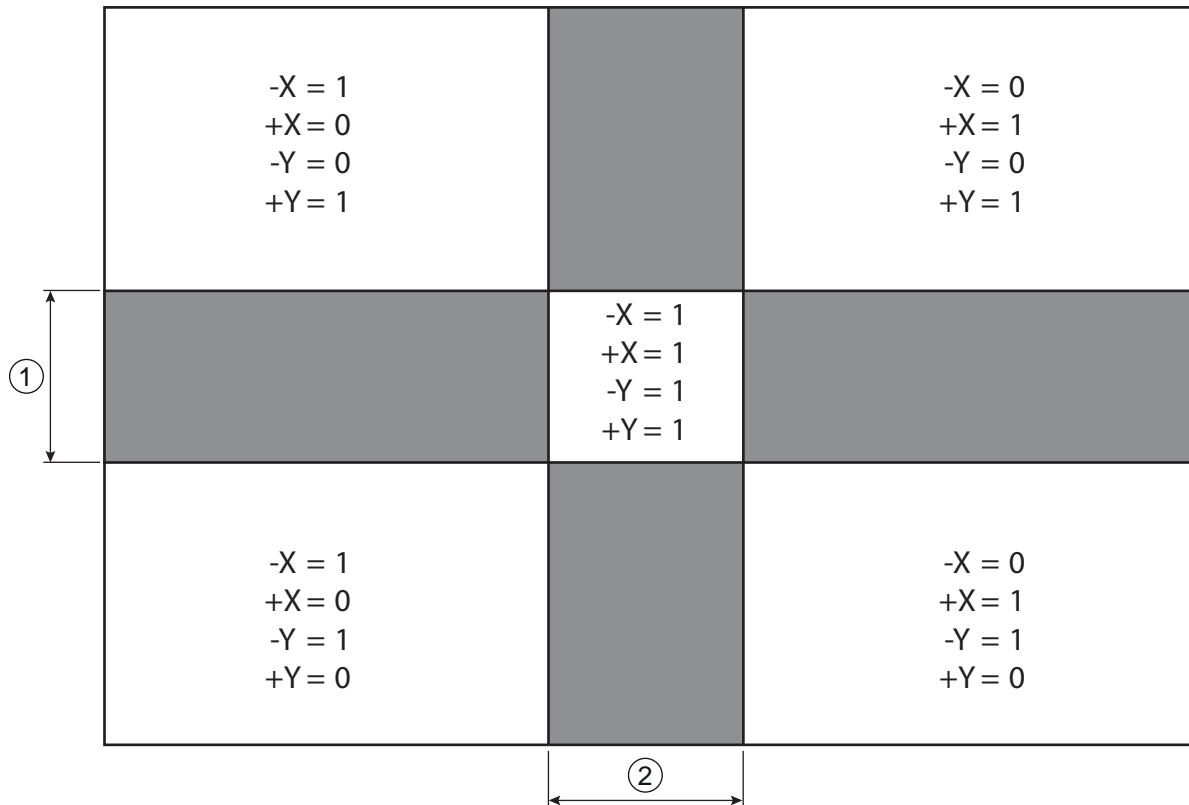


Figura 9.8: IO digitali

- Il sensore mette a disposizione le uscite di commutazione digitali -X, +X, -Y, +Y.
- La posizione nominale si trova all'interno di un intervallo di tolleranza rettangolare.
- A seconda degli scostamenti X e Y le uscite di commutazione vengono commutate come segue.
 - IO5=-X
 - IO6=+X
 - IO7=+Y
 - IO8=-Y



- 1 Intervallo di tolleranza Y
- 2 Intervallo di tolleranza X

Figura 9.9: Direzione di osservazione sul marcatore

9.4.5 Emissione dei valori di misura tramite Ethernet

Configurazione dell'emissione del valore misurato tramite l'interfaccia Ethernet. L'emissione dei valori misurati può essere configurata in modo personalizzato.

- ↪ Selezionare il programma attivo.
- ↪ Selezionare **CONFIGURAZIONE > COMANDO > Emissione**.
- ⇒ Compare la finestra di dialogo *Emissione*.

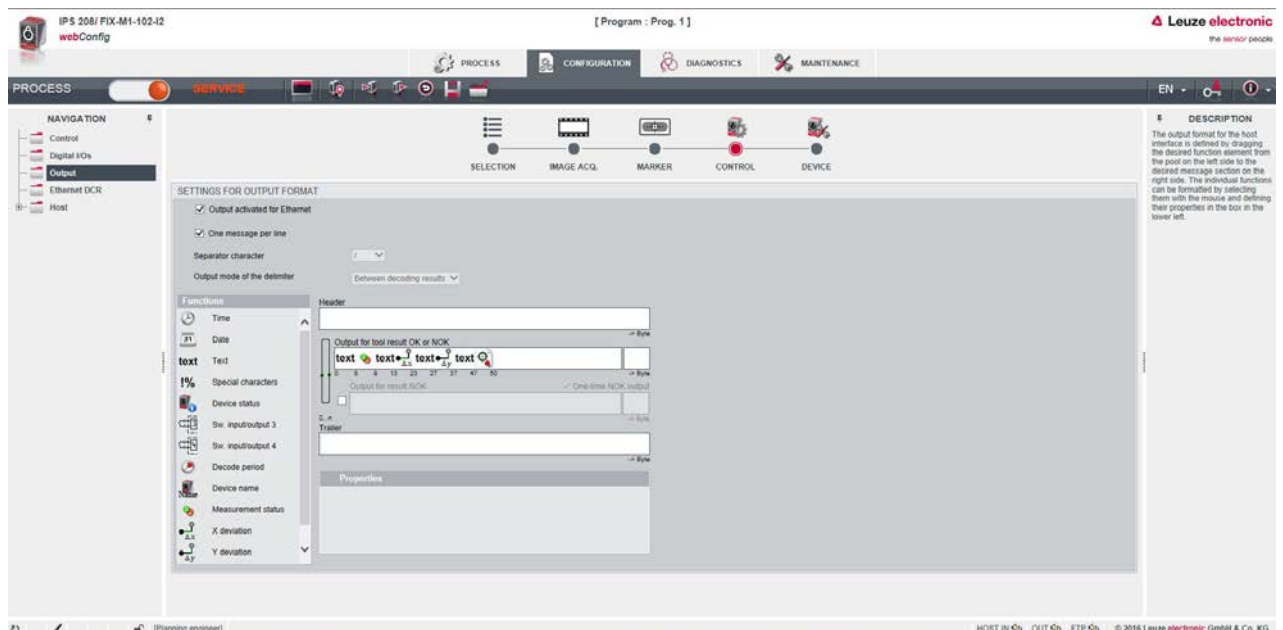


Figura 9.10: Emissione del valore misurato

10 PROFINET

10.1 Panoramica

Concepito come apparecchio modulare da campo, il sensore di posizionamento IPS 248i rappresenta un PROFINET-IO Device che durante il funzionamento comunica ciclicamente con il PROFINET-IO Controller assegnato.

Il dispositivo può essere fatto funzionare come dispositivo singolo (stand alone) con nome individuale del dispositivo in una topologia a stella o ad albero PROFINET-IO. Questo nome di dispositivo deve essere comunicato dal controllore al nodo al momento del battesimo del dispositivo (vedi capitolo 10.3 "Progettazione per il controllore Siemens SIMATIC-S7").

Caratteristiche di prestazione

Il dispositivo presenta le seguenti caratteristiche di prestazione:

- Per la descrizione del dispositivo è disponibile un file GSDML
- La famiglia del dispositivo è certificata come PROFINET-IO Device secondo V2.34
- PROFINET-IO con comunicazione Real-Time (RT)
- Collegamento Fast Ethernet standard (100 Mbit/s) (tecnologia M12)
- Auto-Crossover e Auto-Negotiation
- Scambio di dati ciclico
- Per il collegamento elettrico si utilizzano connettori M12 a 4 poli con codifica D
- Funzioni Identification & Maintenance (I&M) IM0 – IM4
- L'impostazione dell'indirizzo IP, o l'assegnazione del nome, avviene ad es. mediante l'ambiente di sviluppo Siemens STEP7 o TIA o strumenti analoghi
- Tempo di ciclo: massimo 4 ms (*MinDeviceInterval=128*)
- Gamma di funzioni secondo Conformance Class B
- Classe del carico di rete I

Comunicazione

La comunicazione di base e l'integrazione avvengono tramite il file GSDML (vedi capitolo 10.2 "File GSDML"). I moduli del file GSDML non supportano alcuna configurazione della funzionalità dell'apparecchio. La configurazione avviene tramite altri meccanismi, ad es. tramite lo strumento webConfig o i comandi online / XML (vedi capitolo 9 "Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig"; vedi capitolo 11 "Interfacce – Comunicazione").

Ogni apparecchio dispone di un indirizzo MAC univoco (Media Access Control), indicato sulla targhetta. L'indirizzo MAC (MAC-ID) viene associato a un indirizzo IP nel corso della configurazione. L'indirizzo MAC si trova sulla targhetta identificativa e su una «Address Link Label» aggiuntiva posta sull'apparecchio e facile da rimuovere (Indirizzo MAC).

Al momento della consegna l'apparecchio dispone dei seguenti indirizzi di rete:

- Indirizzo IP: 192.168.60.101
- Maschera di sottorete: 255.255.255.0

Collegamento elettrico


Per il collegamento della tensione di alimentazione, dell'interfaccia e degli ingressi ed uscite di commutazione, sull'apparecchio si trovano diverse spine / prese M12 (vedi capitolo 7 "Collegamento elettrico").

10.2 File GSDML

La funzionalità del IPS 248i via interfaccia PROFINET viene definita con i dati di ingresso e di uscita stabiliti nei moduli del file GSDML (vedi capitolo 10.4 "Moduli di progettazione PROFINET").


Con un tool di configurazione dedicato, in fase di creazione del programma PLC, i moduli necessari vengono integrati e configurati in funzione dell'applicazione.


Nel funzionamento del dispositivo sul PROFINET, tutti i dati di ingresso/uscita sono occupati con valori predefiniti. Se questi dati di ingresso e uscita non vengono modificati dall'utente, il dispositivo funziona con le impostazioni standard fornite dalla Leuze. Le impostazioni predefinite del dispositivo sono riportate nelle descrizioni dei moduli.

AVVISO	
	<p>Osservare in caso di configurazione di dispositivi PROFINET!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Applicare sempre la configurazione di base tramite il file GSDML (GSDML=Generic Station Description Markup Language). ↳ Scaricare da Internet il file GSDML corretto: www.leuze.com. ↳ In modalità di processo i dati di ingresso e uscita dei relativi moduli GSDML attivati vengono scambiati con il controllore. ↳ Se si commuta il dispositivo nel modo operativo <i>Assistenza</i> tramite lo strumento webConfig, il dispositivo viene scollegato dal PROFINET.

10.3 Progettazione per il controllore Siemens SIMATIC-S7


Con un tool di configurazione dedicato, come ad es. il TIA Portal per controllori Siemens SIMATIC S7 (PLC-S7), durante la fase di scrittura del programma PLC vengono integrati i rispettivi moduli necessari in un progetto. Questi moduli vengono preparati dal file GSDML.


AVVISO	
	<p>Attenzione alla versione del SIMATIC-Manager!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Se si impiega Siemens STEP 7 occorre utilizzare la versione più recente 5.6.

AVVISO	
	<p>In alternativa è possibile caricare il file GSDML con lo strumento webConfig dall'apparecchio (vedi capitolo 9 "Messa in servizio – Strumento Leuze webConfig"):</p> <p>HOME > INSTALLATION > File GSDML</p> <p>Il file GSDML presente nell'apparecchio è sempre abbinato alla versione firmware del IPS 248i.</p>

10.4 Moduli di progettazione PROFINET

AVVISO	
	<p>Sovrascrizione dei dati tramite controllore (PLC)!</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Durante la fase di configurazione, il sensore di posizionamento riceve i dati di configurazione e di parametrizzazione dall'IO Controller (master). Prima che i telegrammi di dati vengano analizzati e vengano effettuate le rispettive impostazioni, tutte le impostazioni specifiche dell'interfaccia vengono resettate ai valori predefiniti. In questo modo viene assicurato che le impostazioni contengano valori standard da moduli non selezionati.

AVVISO	
	<ul style="list-style-type: none"> ↳ I valori predefiniti del sensore di posizionamento sono riportati nelle descrizioni dei moduli.

AVVISO	
	<p>Comportamento dei dati di ingresso/uscita</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Il valore standard dei bit dei dati di ingresso dopo l'accensione dell'apparecchio corrisponde al valore iniziale specificato (normalmente NULL). ↳ Durante l'inizializzazione dell'apparecchio le uscite vengono disattivate. ↳ Per dati di uscita con lo stato IOPS = Bad, le funzioni a valle vengono commutate in uno stato sicuro. Ciò avviene ad esempio quando il controllore viene messo in modalità di STOP. Ciò porta, ad esempio, alla disattivazione di un apparecchio attivato o di un'uscita. In caso di un'interruzione del collegamento l'apparecchio si comporta in maniera analoga.

10.4.1 Panoramica dei moduli

Modulo	Descrizione	Parametro	Dati di ingresso	Dati di uscita
M10 vedi capitolo 10.4.2 "Attivazione"	Attivazione Bit di controllo per l'attivazione e la trasmissione dei dati di ingresso.	1	1	1
M13 vedi capitolo 10.4.3 "Modulo 13 – Risultato frammentario"	Risultato frammentario Trasmissione dei risultati in modalità frammentaria	1	3	0
M16 vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario"	Inserimento frammentario Trasmissione dei dati di immissione in modalità frammentaria	1	0	3
M21 vedi capitolo 10.4.5 "Dati del risultato 1"	Dati del risultato 1 Informazioni di ingresso, max. 8 byte	0	11	0
M22 vedi capitolo 10.4.6 "Dati del risultato 2"	Dati del risultato 2 Informazioni di ingresso, max. 16 byte	0	19	0
M23 vedi capitolo 10.4.7 "Dati del risultato 3"	Dati del risultato 3 Informazioni di ingresso, max. 32 byte	0	35	0
M24 vedi capitolo 10.4.8 "Dati del risultato 4"	Dati del risultato 4 Informazioni di ingresso, max. 48 byte	0	51	0
M25 vedi capitolo 10.4.9 "Dati del risultato 5"	Dati del risultato 5 Informazioni di ingresso, max. 64 byte	0	67	0
M26 vedi capitolo 10.4.10 "Dati del risultato 6"	Dati del risultato 6 Informazioni di ingresso, max. 96 byte	0	99	0
M27 vedi capitolo 10.4.11 "Dati del risultato 7"	Dati del risultato 7 Informazioni di ingresso, max. 128 byte	0	131	0
M28 vedi capitolo 10.4.12 "Dati del risultato 8"	Dati del risultato 8 Informazioni di ingresso, max. 256 byte	0	259	0
M101 – vedi capitolo 10.4.13 "Modulo 101 – Dati d'immissione 1"	Dati d'immissione 1 Informazioni di ingresso, max. 8 byte	0	1	11
M102 vedi capitolo 10.4.14 "Modulo 102 – Dati d'immissione 2"	Dati d'immissione 2 Informazioni di ingresso, max. 16 byte	0	1	19
M103 vedi capitolo 10.4.15 "Modulo 103 – Dati d'immissione 3"	Dati d'immissione 3 Informazioni di ingresso, max. 32 byte	0	1	35

Modulo	Descrizione	Parametro	Dati di ingresso	Dati di uscita
M104 vedi capitolo 10.4.16 "Modulo 104 – Dati d'immissione 4"	Dati d'immissione 4 Informazioni di ingresso, max. 48 byte	0	1	51
M105 vedi capitolo 10.4.17 "Modulo 105 – Dati d'immissione 5"	Dati d'immissione 5 Informazioni di ingresso, max. 64 byte	0	1	67
M106 vedi capitolo 10.4.18 "Modulo 106 – Dati d'immissione 6"	Dati d'immissione 6 Informazioni di ingresso, max. 96 byte	0	1	99
M107 vedi capitolo 10.4.19 "Modulo 107 – Dati d'immissione 7"	Dati d'immissione 7 Informazioni di ingresso, max. 128 byte	0	1	131
M108 vedi capitolo 10.4.20 "Modulo 108 – Dati d'immissione 8"	Dati d'immissione 8 Informazioni di ingresso, max. 256 byte	0	1	259
M 30 vedi capitolo 10.4.21 "Modulo 30 - Scostamento di posizione"	Scostamento di posizione Emissione a codifica binaria degli scostamenti di posizione nelle direzioni X e Y	0	8	0
M60 vedi capitolo 10.4.22 "Stato e comando dell'apparecchio"	Stato e comando dell'apparecchio Indicazione dello stato dell'apparecchio e bit di controllo per Reset e Standby	0	1	1
M61 vedi capitolo 10.4.23 "Modulo 61 - Stato e comando dell'applicazione dell'apparecchio"	Stato e comando dell'applicazione dell'apparecchio Trasmissione di informazioni di controllo e di stato specifiche all'applicazione.	0	2	2
M74 vedi capitolo 10.4.24 "Modulo 74 -Stato e controllore I/O"	Stato e controllore I/O Handling di segnali di ingressi ed uscite di commutazione	0	2	1
M 75 vedi capitolo 10.4.25 "Modulo 75 - Stato e controllore I/O"	Stato e controllore I/O Handling di segnali di ingressi ed uscite di commutazione	0	2	1

10.4.2 Modulo 10 – Attivazione

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1010
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo definisce i segnali di comando per l'attivazione dell'apparecchio così come i segnali per il comando dell'uscita dei risultati. Per questa funzione è necessario selezionare la modalità handshake.


In modalità handshake il controllore deve confermare l'accettazione dei dati tramite il bit ACK per poter poi scrivere nuovi dati nella zona di ingresso. Dopo la conferma dell'ultimo risultato, i dati di ingresso vengono resettati (riempiti di zeri).

Tabella 10.1: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 10

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Numero di risultati	0	UNSIGNED8	0-255	0	---	Numero dei risultati completi, non ancora prelevati. Durante un'eventuale trasmissione di frammenti questo valore rimane costante fino al primo frammento del prossimo risultato.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						

Tabella 10.2: Struttura dei dati di uscita - Modulo 10

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Segnale di attivazione	0.0	Bit	1 -> 0: Disattivazione 0 -> 1: Attivazione	0	---	Segnale per l'attivazione dell'apparecchio.
	0.1	Bit	0 ... 1	0	---	Libero
	0.2	Bit	0 ... 1	0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero
Conferma dati	0.4	Bit	0 -> 1: I dati sono stati elaborati dal master 1 -> 0: I dati sono stati elaborati dal master	0	---	Questo bit di controllo segnala che i dati trasmessi sono stati elaborati dal master.
Reset dati	0.5	Bit	0 -> 1: Reset dati	0	---	Cancella i risultati eventualmente salvati. Dettagli: vedi avviso.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dei dati di uscita: 1 byte consistenti						

AVVISO	
	<p>Comportamento al reset dati</p> <p>Attivando il bit di controllo del reset dati, vengono eseguite le seguenti azioni:</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Cancellazione di risultati eventualmente ancora memorizzati. ↳ Reset del modulo 13, cioè viene cancellato anche un risultato trasmesso in parte (vedi capitolo 10.4.3 "Modulo 13 – Risultato frammentario"). ↳ Cancellazione dei campi di dati di ingresso di tutti i moduli. Eccezione: i dati di ingresso dei moduli 60/61 non vengono cancellati (vedi capitolo 10.4.22 "Modulo 60 - Stato e comando dell'apparecchio", vedi capitolo 10.4.23 "Modulo 61 - Stato e comando dell'applicazione dell'apparecchio"). Con il byte di stato dei moduli di risultato 21 ... 27 e dei moduli dei dati di immissione 101 ... 107 i due byte toggle non vengono modificati.

10.4.3 Modulo 13 – Risultato frammentario

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1013
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo definisce l'emissione dei risultati frammentari (direzione: dal dispositivo al controllore). Al fine di occupare pochi dati I/O, questo modulo permette di suddividere i risultati in diversi frammenti che possono essere trasmessi uno dopo l'altro con un handshake.

Queste impostazioni influiscono sui moduli dei risultati 21 ... 28. La presenza di questo modulo attiva la frammentazione dei dati dei risultati.

Tabella 10.3: Panoramica dei parametri - Modulo 13

Parametro	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Lunghezza del frammento	0	UNSIGNED8	1-255	1	---	Il parametro definisce la lunghezza massima delle informazioni del risultato per frammento.
Lunghezza del parametro: 1 byte						

Tabella 10.4: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 13

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Numero del frammento	0	UNSIGNED8	0-255	0	---	Numero attuale del frammento
Frammenti rimanenti	1	UNSIGNED8	0-255	0	---	Numero di frammenti ancora da leggere per un risultato completo.
Grandezza del frammento	2	UNSIGNED8	0-255	0	---	Lunghezza del frammento; tranne l'ultimo frammento, corrisponde sempre alla lunghezza parametrizzata del frammento.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte consistenti						

10.4.4 Modulo 16 - Inserimento frammentario

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1016
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo definisce la trasmissione dei dati d'immissione frammentari (direzione: dal controllore al dispositivo). Al fine di occupare pochi dati I/O, questo modulo permette di suddividere i dati d'immissione in diversi frammenti che possono essere trasmessi uno dopo l'altro con un handshake.

Queste impostazioni influiscono sui moduli di immissione 101 ... 108. La presenza di questo modulo attiva la frammentazione dei dati d'immissione.

Tabella 10.5: Panoramica dei parametri - Modulo 16

Parametro	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Lunghezza del frammento	0	UNSIGNED8	1-255	1	---	Il parametro definisce la lunghezza massima delle informazioni di ingresso per frammento.
Lunghezza del parametro: 1 byte						

Tabella 10.6: Struttura dei dati di uscita - Modulo 16

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Numero del frammento	0	UNSIGNED8	0-255	0	---	Numero attuale del frammento
Frammenti rimanenti	1	UNSIGNED8	0-255	0	---	Numero di frammenti ancora da trasmettere per un'immissione completa.
Grandezza del frammento	2	UNSIGNED8	0-255	0	---	La lunghezza del frammento deve essere sempre identica fino all'ultimo frammento da trasmettere.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti						

10.4.5 Modulo 21 – Dati del risultato 1

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1021
- ID sottomodulo: 1

AVVISO



- ↳ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.
- ↳ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.

Descrizione


Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.7: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 21

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che i buffer dei risultati sono occupati e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..10	8x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 8 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 8 byte d'informazione del risultato						

10.4.6 Modulo 22 – Dati del risultato 2**Identificativo del modulo PROFINET-IO**

- ID modulo: 1022
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↪ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.8: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 22


Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..18	16x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 16 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 16 byte d'informazione del risultato						

10.4.7 Modulo 23 – Dati del risultato 3

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1023

- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↳ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↳ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).


Tabella 10.9: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 23

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..34	32x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 32 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 32 byte d'informazione del risultato						

10.4.8 Modulo 24 – Dati del risultato 4

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1024
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↪ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.10: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 24


Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..50	48x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 48 byte di lunghezza.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 48 byte d'informazione del risultato						

10.4.9 Modulo 25 – Dati del risultato 5

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1025
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↪ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.11: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 25


Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..66	64x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 64 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 64 byte d'informazione del risultato						

10.4.10 Modulo 26 – Dati del risultato 6

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1026
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↪ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.12: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 26


Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..98	96x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 96 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 96 byte d'informazione del risultato						

10.4.11 Modulo 27 – Dati del risultato 7

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1027
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↪ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.13: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 27


Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..130	128x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 128 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 128 byte d'informazione del risultato						

10.4.12 Modulo 28 – Dati del risultato 8

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1028
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ I moduli 21 ... 28 possono essere utilizzati solo in modo alternato e non contemporaneamente.</p> <p>↪ Se l'informazione del risultato non rientra nella larghezza del modulo selezionata, l'informazione viene accorciata. Un'indicazione per l'accorciamento dell'informazione del risultato è la lunghezza dei dati del risultato trasmessa.</p>

Descrizione

Il modulo definisce il trasferimento dei dati del risultato. I dati del risultato hanno origine dal formattatore attualmente selezionato. Il formattatore può essere selezionato e configurato nello strumento webConfig (strumento webConfig).

Tabella 10.14: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 28


Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato di attivazione	0.0	Bit	0: Disattivato 1: Attivato	0	---	Visualizza lo stato attuale dell'attivazione.
Riservato	0.1	Bit		0	---	Libero
Risultato dei dati utili o risposta del Cmd-Interpreter	0.2	Bit	0: Dati utili 1: Risposta del Cmd-Interpreter	0	---	Distinzione tra il risultato del formattatore e la risposta del Cmd-Interpreter. Facilita all'utente la distinzione.
Ulteriori risultati nel buffer	0.3	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica se nel buffer sono presenti altri risultati.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Overflow buffer	0.4	Bit	0: No 1: Sì	0	---	Il segnale indica che il buffer dei risultati è occupato e che il dispositivo rifiuta i dati.
Nuovo risultato	0.5	Bit	0->1: Nuovo risultato 1->0: Nuovo risultato	0	---	Il toggle bit indica se è presente un nuovo risultato.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Attesa di conferma	0.7	Bit	0: Stato fondamentale 1: Il controllore attende una conferma dal master	0	---	Questo segnale rappresenta lo stato interno del controllore.
Lunghezza dei dati del risultato	1	UNSIGNED 16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale del risultato.
Dati	3..258	256x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione del risultato consistente con 256 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di ingresso: 3 byte, consistenti + 256 byte d'informazione del risultato						

10.4.13 Modulo 101 – Dati d'immissione 1

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1101
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.15: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 101

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						


Tabella 10.16: Struttura dei dati di uscita - Modulo 101

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..10	8x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 8 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 8 byte di dati d'immissione						

10.4.14 Modulo 102 – Dati d'immissione 2

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1102
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.17: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 102

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						


Tabella 10.18: Struttura dei dati di uscita - Modulo 102

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..18	16x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 16 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 16 byte di dati d'immissione						

10.4.15 Modulo 103 – Dati d'immissione 3

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1103
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.19: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 103

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						

Tabella 10.20: Struttura dei dati di uscita - Modulo 103

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..34	32x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 32 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 32 byte di dati d'immissione						

10.4.16 Modulo 104 – Dati d'immissione 4

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1104
- ID sottomodulo: 1

AVVISO



- ↪ Il reset dei dati **non** influenza i toggle bit dei dati di uscita
- ↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.21: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 104

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						


Tabella 10.22: Struttura dei dati di uscita - Modulo 104

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..50	48x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 48 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 48 byte di dati d'immissione						

10.4.17 Modulo 105 – Dati d'immissione 5

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1105
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.23: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 105

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						


Tabella 10.24: Struttura dei dati di uscita - Modulo 105

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..66	64x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 64 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 64 byte di dati d'immissione						

10.4.18 Modulo 106 – Dati d'immissione 6

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1106
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.25: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 106

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						


Tabella 10.26: Struttura dei dati di uscita - Modulo 106

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..98	96x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 96 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 96 byte di dati d'immissione						

10.4.19 Modulo 107 – Dati d'immissione 7

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1107
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.27: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 107

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						


Tabella 10.28: Struttura dei dati di uscita - Modulo 107

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..130	128x UNSIGNED8	0-255	0	---	Informazione consistente con 128 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 128 byte di dati d'immissione						

10.4.20 Modulo 108 – Dati d'immissione 8

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1108
- ID sottomodulo: 1

AVVISO	
	<p>↪ Il reset dei dati non influenza i toggle bit dei dati di uscita</p> <p>↪ Quando si utilizza la frammentazione, l'applicazione deve impostare, per ogni frammento da trasmettere, i dati di uscita del modulo di frammentazione dei dati d'immissione, prima che venga eseguito il toggle bit nel modulo dei dati di ingresso (vedi capitolo 10.4.4 "Modulo 16 - Inserimento frammentario").</p>

Descrizione

Questo modulo definisce il trasferimento dei dati d'immissione ad un interprete dei comandi (Cmd-Interpreter) nell'apparecchio.

Tabella 10.29: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 108

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Toggle bit assunzione di dati	0.0	Bit	0->1: I dati sono stati accettati 1->0: I dati sono stati accettati	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha accettato i dati o il frammento di dati.
Toggle bit rigetto dei dati	0.1	Bit	0->1: I dati NON sono stati accettati 1->0: I dati NON sono stati accettati	0	---	Il dispositivo ha respinto l'assunzione dei dati o del frammento di dati.
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
	0.3	Bit		0	---	Libero
Errorcode	0.4-0.7	Zona bit	0: Nessun errore 1: Overflow buffer di ricezione 2: Errore di sequenza 3: Immissione della lunghezza non valida 4: Immissione della lunghezza del frammento non valida 5: Modifica della lunghezza in una sequenza	0	---	Causa dell'errore in caso di rigetto del frammento.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						

Tabella 10.30: Struttura dei dati di uscita - Modulo 108

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0-0.4	Zona bit		0	---	Libero
Nuova immissione	0.5	Bit	0 -> 1: Nuova immissione 1 -> 0: Nuova immissione	0	---	Il toggle bit mostra se sono presenti nuovi dati d'immissione.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati d'immissione	1	UNSIGNED16	0-65535	0	---	Lunghezza dati dell'informazione reale.
Dati	3..258	256x UNSIGNED 8	0-255	0	---	Informazione consistente con 256 byte di lunghezza.
Lunghezza dei dati di uscita: 3 byte consistenti + 256 byte di dati d'immissione						

10.4.21 Modulo 30 - Scostamento di posizione

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1030
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo contiene l'emissione a codifica binaria degli scostamenti di posizione nelle direzioni X e Y.

Avviso:

- Formato: 4 byte per lo scostamento di posizione in direzione X e 4 byte per lo scostamento di posizione in direzione Y
- Valore della misura come valore intero con segno algebrico
- L'ordine dei byte è big-endian

Tabella 10.31: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 30

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Scostamento di posizione in direzione X	0 ... 3	SIGNED 32 Bit	-999999 ... +999999	0	mm/100	Scostamento di posizione in direzione X rispetto alla posizione nominale.
Scostamento di posizione in direzione Y	4 ... 7	SIGNED 32 Bit	-999999 ... +999999	0	mm/100	Scostamento di posizione in direzione Y rispetto alla posizione nominale.
Lunghezza dati di ingresso: 8 byte						

Tabella 10.32: Struttura dei dati di uscita - Modulo 30

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Nessuna						
Lunghezza dei dati di uscita: 0 byte						

10.4.22 Modulo 60 - Stato e comando dell'apparecchio

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1060
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo contiene l'indicazione dello stato del dispositivo e bit di controllo per attivare un reset o portare il dispositivo nella modalità di stand-by.

Tabella 10.33: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 60

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato dispositivo	0	UNSIGNED 8	10: Standby 11: Assistenza 15: Il dispositivo è pronto 0x80: Errore 0x81: Avvertimento	0	---	Questo byte rappresenta lo stato del dispositivo.
Lunghezza dati di ingresso: 1 byte						

Tabella 10.34: Struttura dei dati di uscita - Modulo 60

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0	Bit		0	---	Libero
Error Acknowledge	0.1	Bit	0->1: Error Acknowledge 1->0: Error Acknowledge	0	---	Questo bit di controllo conferma e cancella errori o avvertimenti eventualmente esistenti nel sistema. Agisce come un toggle bit.
Riservato	0.2-0.5	Zona bit		0	---	Libero
Reset del sistema	0.6	Bit	0: Run 0->1: Reset	0	---	Il bit di controllo attiva un reset del sistema quando il livello cambia da 0 a 1.
Standby	0.7	Bit	0: Stand-by Off 1: Stand-by On	0	---	Attiva la funzione di stand-by
Lunghezza dei dati di uscita: 1 byte						

10.4.23 Modulo 61 - Stato e comando dell'applicazione dell'apparecchio

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1061
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo contiene - dal punto di vista della comunicazione - informazioni generiche di stato e di comando che possono essere interpretate, in maniera specifica per il dispositivo, nel file GSDML e nell'applicazione del dispositivo.

Tabella 10.35: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 61

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Indicatore di qualità	0.0-0.6	Zona bit	0-100 %	0	%	Feedback dell'indicatore di qualità attuale
Riservato	0.7	Bit		0	---	Riservato
Marcatore di pos.	1.0	Bit	0: Misura non riuscita 1: Misura riuscita	0	---	Il segnale indica che il dispositivo è riuscito a riconoscere un marcatore.
Più marcatori	1.1	Bit	0: Un marcatore o nessun marcatore riconosciuto 1: Più marcatori riconosciuti	0	---	Il segnale indica che il dispositivo ha riconosciuto più marcatori.
Soglia di qualità	1.2	Bit	0: Il marcatore si trova sulla o al di sopra della soglia di qualità 1: Il marcatore si trova al di sotto della soglia di qualità	0	---	Il segnale indica che il marcatore riconosciuto si trova al di sotto del valore di soglia.
Riservato	1.3	Bit		0	---	Riservato
Programma attuale	1.4-1.7	Zona bit	0-15	0	---	Feedback del programma attuale. In caso di ID di selezione non consentito viene emesso il valore «15».
Lunghezza dati di ingresso: 2 byte						

Tabella 10.36: Struttura dei dati di uscita - Modulo 61

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Selezione del programma	0.0-0.3	Zona bit	0-15	0	---	Selezione di diversi programmi. Il campo di valori corrisponde all'ID di selezione nel dispositivo. L'ID di selezione «0» deve essere presente una volta.
Riservato	0.4-0.7	Zona bit		0	---	Riservato
Auto Setup	1.0	Bit	0->1: Avvio auto setup 1->0: Arresto auto setup	0	---	Avvia e arresta la funzione di <i>Auto Setup</i> .
Adjustment	1.1	Bit	0->1: Avvio adjustment 1->0: Arresto adjustment	0	---	Avvia la funzione di <i>Adjustment</i> .
Cambiare la selezione del programma	1.2	Bit	0->1: Trigger commutazione di programma			Trigger per la commutazione di programma
Riservato	1.3-1.7	Bit	---	0	---	Libero
Lunghezza dei dati di uscita: 2 byte						

AVVISO

Esempio di commutazione di programma: Esempi di comunicazione

10.4.24 Modulo 74 -Stato e controllore I/O**Identificativo del modulo PROFINET-IO**

- ID modulo: 1074
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo definisce l'handling di segnali di ingresso ed di uscita di commutazione.

Tabella 10.37: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 74

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato 1	0.0	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'ingresso di commutazione 1.
Stato 2	0.1	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'uscita di commutazione 2.
Stato 3	0.2	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'ingresso di commutazione 3.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato 4	0.3	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'ingresso di commutazione 4.
Riservato	1.0	Bit		0	---	Libero
Riservato	1.1	Bit		0	---	Libero
Uscita di commutazione 2 stato di confronto (contaeventi)	1.2	Bit	0: Non superato 1: Superamento per eccesso	0	---	Segnala se il contaeventi ha superato il valore di confronto impostato. Il bit viene settato di nuovo sul valore init resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 2 Bit toggle stato di confronto (contaeventi)	1.3	Bit	0->1: Contaeventi superato 1->0: Contaeventi superato di nuovo	0	---	Se come modalità di confronto è stato configurato «SWOUT interviene più volte», questo bit esegue il toggle ad ogni superamento del contaeventi. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.
Riservato	1.4	Bit		0	---	Libero
Riservato	1.5	Bit		0	---	Libero
Riservato	1.6	Bit		0	---	Libero
Riservato	1.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dati di ingresso: 2 byte						

Tabella 10.38: Struttura dei dati di uscita - Modulo 74

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Riservato	0.0	Bit		0	---	Libero
Uscita di commutazione 2	0.1	Bit	0: Uscita di commutazione 0 1: Uscita di commutazione 1	0	---	Setta lo stato dell'uscita di commutazione 2
Riservato	0.2	Bit		0	---	Libero
Riservato	0.3	Bit		0	---	Libero
Riservato	0.4	Bit		0	---	Libero

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Reset contaeventi Uscita di commutazione 2	0.5	Bit	0 -> 1: Esecuzione del reset 1 -> 0: Nessuna funzione	0	---	Resetta su zero il contaeventi della funzione di attivazione [FA] per l'uscita di commutazione 2.
Riservato	0.6	Bit		0	---	Libero
Riservato	0.7	Bit		0	---	Libero
Lunghezza dei dati di uscita: 1 byte						

10.4.25 Modulo 75 - Stato e controllore I/O

Identificativo del modulo PROFINET-IO

- ID modulo: 1075
- ID sottomodulo: 1

Descrizione

Il modulo definisce l'handling di segnali di uscita di commutazione.

Tabella 10.39: Struttura dei dati di ingresso - Modulo 75

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Stato 5	0.0	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'uscita di commutazione 5.
Stato 6	0.1	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'uscita di commutazione 6.
Stato 7	0.2	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'uscita di commutazione 7.
Stato 8	0.3	Bit	0,1	0	---	Stato del segnale dell'uscita di commutazione 8.
Uscita di commutazione 5 stato di confronto (contaeventi)	1.0	Bit	0: Non superato 1: Superamento per eccesso	0	---	Segnala se il contaeventi ha superato il valore di confronto impostato. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 5 Bit toggle stato di confronto (contaeventi)	1.1	Bit	0->1: Contaeventi superato 1->0: Contaeventi superato di nuovo	0	---	Se come modalità di confronto è stato configurato «SWOUT interviene più volte», questo bit esegue il toggle ad ogni superamento del contaeventi. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Uscita di commutazione 6 stato di confronto (contaeventi)	1.2	Bit	0: Non superato 1: Superamento per eccesso	0	---	Segnala se il contaeventi ha superato il valore di confronto impostato. Il bit viene settato di nuovo sul valore init resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 6 Bit toggle stato di confronto (contaeventi)	1.3	Bit	0->1: Contaeventi superato 1->0: Contaeventi superato di nuovo	0	---	Se come modalità di confronto è stato configurato «SWOUT interviene più volte», questo bit esegue il toggle ad ogni superamento del contaeventi. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 7 stato di confronto (contaeventi)	1.4	Bit	0: Non superato 1: Superamento per eccesso	0	---	Segnala se il contaeventi ha superato il valore di confronto impostato. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 7 Bit toggle stato di confronto (contaeventi)	1.5	Bit	0->1: Contaeventi superato 1->0: Contaeventi superato di nuovo	0	---	Se come modalità di confronto è stato configurato «SWOUT interviene più volte», questo bit esegue il toggle ad ogni superamento del contaeventi. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 8 stato di confronto (contaeventi)	1.6	Bit	0: Non superato 1: Superamento per eccesso	0	---	Segnala se il contaeventi ha superato il valore di confronto impostato. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.
Uscita di commutazione 8 Bit toggle stato di confronto (contaeventi)	1.7	Bit	0->1: Contaeventi superato 1->0: Contaeventi superato di nuovo	0	---	Se come modalità di confronto è stato configurato «SWOUT interviene più volte», questo bit esegue il toggle ad ogni superamento del contaeventi. Il bit viene settato di nuovo sul valore iniziale resettando il contaeventi.

Dati di ingresso	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Lunghezza dati di ingresso: 2 byte						

Tabella 10.40: Struttura dei dati di uscita - Modulo 75

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Uscita di commutazione 5	0.0	Bit	0: Uscita di commutazione 0 1: Uscita di commutazione 1	0	---	Setta lo stato dell'uscita di commutazione 5
Uscita di commutazione 6	0.1	Bit	0: Uscita di commutazione 0 1: Uscita di commutazione 1	0	---	Setta lo stato dell'uscita di commutazione 6
Uscita di commutazione 7	0.2	Bit	0: Uscita di commutazione 0 1: Uscita di commutazione 1	0	---	Setta lo stato dell'uscita di commutazione 7
Uscita di commutazione 8	0.3	Bit	0: Uscita di commutazione 0 1: Uscita di commutazione 1	0	---	Setta lo stato dell'uscita di commutazione 8
Reset contaeventi Uscita di commutazione 5	0.4	Bit	0 -> 1: Esecuzione del reset 1 -> 0: Nessuna funzione	0	---	Resetta su zero il contaeventi della funzione di attivazione [FA] per l'uscita di commutazione 5.
Reset contaeventi Uscita di commutazione 6	0.5	Bit	0 -> 1: Esecuzione del reset 1 -> 0: Nessuna funzione	0	---	Resetta su zero il contaeventi della funzione di attivazione [FA] per l'uscita di commutazione 6.
Reset contaeventi Uscita di commutazione 7	0.6	Bit	0 -> 1: Esecuzione del reset 1 -> 0: Nessuna funzione	0	---	Resetta su zero il contaeventi della funzione di attivazione [FA] per l'uscita di commutazione 7.

Dati di uscita	Indirizzo	Tipo di dati	Campo di valori	Valore pred.	Unità	Spiegazione
Reset conta-eventi Uscita di commutazione 8	0.7	Bit	0 -> 1: Esecuzione del reset 1 -> 0: Nessuna funzione	0	---	Resetta su zero il contaeventi della funzione di attivazione [FA] per l'uscita di commutazione 8.
Lunghezza dei dati di uscita: 1 byte						

10.5 Allarmi di diagnostica PROFINET

Il sensore di posizionamento può mettere a disposizione degli allarmi per fini di diagnostica.

- Quando il sensore di posizionamento riconosce un errore, lo inoltra al controllore I/O come allarme.
- La segnalazione di un allarme avviene come comunicazione aciclica.
- I testi specifici per gli allarmi possono essere letti e/o visualizzati sull'IO Controller.

Tabella 10.41: Allarmi di diagnostica PROFINET

Error Type	Extended Error Type	Severity	Testo dell'allarme	Misura da adottare
5	1	Maintenance Required	Temperatura troppo elevata	Controllare se il sensore di posizionamento viene operato conformemente alle condizioni ambientali ammesse. Il dispositivo è ancora in funzione.
5	1	Fatal	Temperatura troppo elevata	Controllare se il sensore di posizionamento viene operato conformemente alle condizioni ambientali ammesse. Il dispositivo non è più in funzione.
256	-	Maintenance Required	Temperatura troppo bassa	Controllare se il sensore di posizionamento viene operato conformemente alle condizioni ambientali ammesse. Il dispositivo è ancora in funzione.
256	-	Fatal	Temperatura troppo bassa	Controllare se il sensore di posizionamento viene operato conformemente alle condizioni ambientali ammesse. Il dispositivo non è più in funzione.

11 Interfacce – Comunicazione

È possibile inviare direttamente comandi di controllo e configurazione al sensore di posizionamento. Per i comandi sono disponibili le seguenti opzioni di trasmissione:

- Comandi online tramite l'interfaccia Ethernet (vedi capitolo 11.1 "Comandi online")
- Comunicazione basata su XML tramite l'interfaccia Ethernet (vedi capitolo 11.2 "Comunicazione basata su XML")

11.1 Comandi online

11.1.1 Panoramica dei comandi e dei parametri

Con comandi online si possono inviare direttamente comandi di controllo e configurazione al sensore. A tal fine il sensore deve essere collegato ad un computer (host) tramite l'interfaccia Ethernet (vedi capitolo 8.4.4 "Comunicazione host via Ethernet").

I comandi in linea offrono le seguenti opzioni di controllo e configurazione del sensore:

- Comandare/attivare il sensore
- Leggere/scrivere/copiare parametri
- Eseguire una configurazione automatica
- Richiamare messaggi di errore
- Richiedere informazioni statistiche sugli apparecchi
- Eseguire il reset del software e reinizializzare il sensore

Sintassi

I comandi online sono formati da uno o due caratteri ASCII seguiti da parametri del comando.

Tra il comando ed i parametri non si devono immettere caratteri di separazione. Si possono utilizzare lettere maiuscole e minuscole.

Esempio:

Comando 'CA':	Funzione Setup automatico
Parametro '+':	Attivazione
Informazione inviata:	'CA+'

Notazione

Il comando, i parametri ed i dati restituiti si trovano nel testo tra virgolette semplici ' '.

La maggior parte dei comandi «online» viene confermata dall'apparecchio o i dati richiesti vengono restituiti. L'esecuzione dei comandi non confermati può essere osservata o controllata direttamente sull'apparecchio.

11.1.2 Comandi generali online

Numero di versione software

Comando	'V'
Descrizione	Richiede informazioni sulla versione dell'apparecchio
Parametro	Nessuno
Conferma	Esempio: 'IPS 208i FIX-M3-102-I3 V2.2.0 2017-10-01' Nella prima riga è presente il tipo di sensore, seguito dal numero di versione dell'apparecchio e dalla data della versione. I dati effettivamente visualizzati possono essere diversi da quelli qui indicati.

AVVISO



Con questo comando si può controllare se la comunicazione tra PC e sensore funziona.
 ↪ Se non si ricevono conferme, occorre controllare i collegamenti di interfaccia o il protocollo.

Reset del software

Comando	'H'
Descrizione	Esegue un reset del software. Il dispositivo viene riavviato e reinizializzato e si comporta come al collegamento della tensione di esercizio.
Parametri	Nessuno
Conferma	'S' (carattere di avvio)

Setup automatico

Comando	'CA'		
Descrizione	Attiva la funzione <i>Setup automatico</i> : <ul style="list-style-type: none"> • Rilevare la regolazione ottimale di illuminazione. • Determinare il marcatore. • Apprendere la posizione, se possibile. Questa funzione deve essere nuovamente disattivata!		
Parametri	'+'	Attiva <i>Setup automatico</i>	
	'-'	Disattiva <i>Setup automatico</i>	
Conferma	'CS=x'		
	x	Stato	
		'00'	Comando ' CA ' valido
		'01'	Comando non valido
		'02'	Impossibile attivare ' <i>Setup automatico</i> '
Risposta	'x yyyy zzz'		
	x	Stato del rilevamento attuale	
		'0'	Riconoscimento riuscito; marcatore riconosciuto
		'1'	Riconoscimento non riuscito; più marcatori riconosciuti
		'2'	Riconoscimento non riuscito; nessun marcatore riconosciuto
	yyyy	Valori di posizione per lo scostamento X e Y	
zzz	Indicatore di qualità in [%]		

Modalità di regolazione

Comando	'JP'	
Descrizione	Attiva o disattiva la modalità di regolazione per semplificare il montaggio e l'allineamento del dispositivo. Dopo l'attivazione della funzione tramite JP+ il sensore trasmette costantemente informazioni di stato sull'interfaccia Ethernet. Con il comando online, il sensore viene regolato in modo tale da emettere continuamente i valori di posizione, lo stato e l'indicatore di qualità. Disattivando questo modulo, la posizione viene nuovamente appresa, qualora ciò sia possibile. Questa funzione deve essere nuovamente disattivata!	
Parametri	'+'	attiva la modalità di regolazione
	'-'	disattiva la modalità di regolazione

Comando	'JP'		
Risposta	'x yyyy zzz'		
	x	Stato del rilevamento attuale	
		'0'	Riconoscimento riuscito; marcatore riconosciuto
		'1'	Riconoscimento non riuscito; più marcatori riconosciuti
		'2'	Riconoscimento non riuscito; nessun marcatore riconosciuto
	yyyy	Valori di posizione per lo scostamento X e Y	
zzz	Indicatore di qualità in [%]		

Stato dispositivo

Comando	'SST?'		
Descrizione	Il comando interroga lo stato dispositivo. Se il comando viene inviato tramite l'interfaccia host (Ethernet), si riceve una risposta solo nel modo operativo <i>Processo</i> . Nel modo operativo <i>Assistenza</i> l'interfaccia host è bloccata.		
Parametri	Nessuno		
Conferma	'SST=xxxxxxx'		
	x sta per un bit singolo (valore '1' o '0')		
	Il bit 7 è completamente a sinistra, il bit 0 è completamente a destra		
	0	Pronto	
		'1'	Il sensore è pronto a ricevere un trigger e ad avviare un programma.
		'0'	Il sensore non reagisce ad un segnale di trigger in ingresso.
	1	Modo operativo	
		'1'	Modo operativo <i>Processo</i>
		'0'	Modo operativo <i>Assistenza</i>
		2	Errore dispositivo
	'1'	Errore del dispositivo, ispezione impossibile	
	'0'	Nessun errore del dispositivo, ready	
	3 ... 7	Nessuna funzione, valore sempre '0'	
	In alternativa viene emessa la seguente conferma: 'DS=xx'		
	x	Conferma errore	
	'00'	Errore di sintassi	
	'01'	Altro errore	

Richiesta al programma

Comando	'GAI?'	
Descrizione	Il comando invia una richiesta al programma attualmente attivo.	
Conferma	'GAI=<bbb>'	
	Come risposta viene inviato l'ID del programma attualmente attivo, ad es. 'GAI=0'.	

Commutazione di programma

Comando	'GAI=<xxx>'	
Descrizione	Il comando attiva la commutazione sul programma desiderato.	
Parametro	'xxx' Il numero di programma (ID) deve essere inserito come numero a 3 cifre, ad es. B. '001'.	
Conferma	'GS=<bb>'	
	bb	Sono definiti i seguenti valori
	'00'	Risposta positiva
	'01'	Syntax Error
	'02'	Parametro errato
	'03'	Modo operativo errato
	'04'	Altro errore

11.1.3 Comandi online per il controllo del sistema**Attivazione del posizionamento**

Comando	'+'
Descrizione	Il comando attiva il posizionamento configurato.
Parametri	Nessuno
Conferma	Nessuna

Disattivazione del posizionamento

Comando	'-'
Descrizione	Il comando disattiva il posizionamento configurato.
Parametri	Nessuno
Conferma	Nessuna

11.2 Comunicazione basata su XML

La comunicazione basata su XML consente di trasmettere all'apparecchio comandi per il controllo e la configurazione in maniera diretta.

- L'apparecchio deve essere collegato con un computer (host) tramite l'interfaccia Ethernet (vedi capitolo 8.4.4 "Comunicazione host via Ethernet").
- L'apparecchio è progettato come server XML e comunica sulla porta 10004.

Informazioni dettagliate sulla comunicazione basata su XML si trovano sul sito Internet Leuze: www.leuze.com

- Come termine di ricerca inserire il codice di designazione o il codice articolo dell'apparecchio.
- Le informazioni sono riportate nel registro *Download*.

11.3 File di parametrizzazione

I seguenti file sono disponibili per essere caricati/salvati. Questi file sono importanti ad esempio per la sostituzione dei sensori.

Parametri di progetto

Questo file (ad es. IPS_248_Projects_2023_12_01.arc) contiene tutti i parametri di progetto di tutti i programmi (ad es. il tempo di esposizione, le distanze di lavoro, i diametri dei marcatori, ecc.).

File di parametrizzazione

Questo file (ad es. IPS_248_2023_12_01.bct) contiene tutti i parametri di progetto e i parametri dei dispositivi, compresi i parametri di comunicazione (ad es. l'indirizzo IP), ma **senza** la gestione utenti (ruoli).

Backup/Restore

Questo file (ad es. IPS_248_Backup_2023_12_01.arc) contiene tutti i parametri di progetto e i parametri dei dispositivi, compresi i parametri di comunicazione (ad es. l'indirizzo IP), ma **con** la gestione utenti (ruoli).

12 Cura, manutenzione e smaltimento

L'apparecchio normalmente non richiede manutenzione da parte del proprietario.

Pulizia

Prima del montaggio pulire la copertura della lente dell'apparecchio con un panno morbido.

AVVISO



Non utilizzare detergenti aggressivi!

↳ Per pulire il dispositivo non usare detergenti aggressivi come diluenti o acetone.

Manutenzione

L'apparecchio deve essere riparato solo dal costruttore.

↳ Per le riparazioni, rivolgersi alla filiale locale di Leuze o al servizio di assistenza clienti di Leuze (vedi capitolo 14 "Assistenza e supporto").

Smaltimento

↳ Per lo smaltimento, osservare le disposizioni nazionali in vigore per componenti elettronici.

13 Diagnostica ed eliminazione degli errori

Segnalazione dei guasti tramite LED

Tabella 13.1: Significato degli indicatori a LED

Errore	Possibile causa	Provvedimenti
LED PWR		
Off	<ul style="list-style-type: none"> • Tensione di esercizio non collegata all'apparecchio • Errore hardware 	<ul style="list-style-type: none"> • Controllare la tensione di esercizio • Contattare il servizio clienti di Leuze (vedi capitolo 14 "Assistenza e supporto")
Rosso, costantemente acceso	Errore apparecchio/abilitazione dei parametri	Contattare il servizio clienti di Leuze (vedi capitolo 14 "Assistenza e supporto")
Rosso, lampeggiante	Avvertenza impostata Anomalia temporanea di funzionamento	Richiedere i dati di diagnostica e quindi adottare i provvedimenti che ne derivano
LED NET		
Off	Tensione di esercizio non collegata all'apparecchio	<ul style="list-style-type: none"> • Controllare la tensione di esercizio • Contattare il servizio clienti di Leuze (vedi capitolo 14 "Assistenza e supporto")
Rosso, costantemente acceso	Errore di rete Nessuna inizializzazione della comunicazione con l'I/O Controller	Controllare l'interfaccia
Rosso, lampeggiante	Nessuna comunicazione Parametrizzazione o configurazione non riuscita	Controllare l'interfaccia

14 Assistenza e supporto

Hotline di assistenza

Le informazioni di contatto per la hotline del rispettivo paese sono riportati sul nostro sito web www.leuze.com nella sezione **Contatto & supporto**.

Servizio di riparazione e resi


I dispositivi difettosi vengono riparati in modo rapido e competente presso i nostri centri di supporto tecnico. Vi offriamo un pacchetto di servizi completo per ridurre al minimo gli eventuali tempi di inattività dell'impianto. Il nostro centro di supporto tecnico necessita delle seguenti informazioni:

- Numero cliente
- Descrizione del prodotto o dell'articolo
- Numero di serie o numero di lotto
- Motivo della richiesta di assistenza con relativa descrizione

Si prega di indicare la merce oggetto della richiesta. Il reso può essere facilmente registrato sul nostro sito web www.leuze.com nella sezione **Contatto & supporto > servizio di riparazione & spedizione di ritorno**.

Per un reso semplice e veloce, vi invieremo digitalmente un ordine di spedizione di ritorno con relativo indirizzo.

Cosa fare in caso di assistenza?

AVVISO	
	<p>In caso di richiesta di assistenza, fare una copia di questo capitolo!</p> <p>↳ Inserire i dati cliente e inviarli via fax insieme all'ordine di assistenza al numero di fax indicato di seguito.</p>

Dati del cliente (da compilare)

Tipo di apparecchio:	
Numero di serie:	
Firmware:	
Visualizzazione dei LED:	
Descrizione errore:	
Ditta:	
Persona da contattare / reparato:	
Telefono (chiamata diretta):	
Fax:	
Via/n°:	
CAP/località:	
Paese:	

Numero di fax assistenza Leuze:

+49 7021 573 - 199

15 Dati tecnici

15.1 Dati generali

Tabella 15.1: Equipaggiamento elettrico

Tensione di esercizio U_B	18 V ... 30 V CC PELV, classe 2 / SELV
Potenza assorbita media	8 W senza carico sull'uscita di commutazione Durante la modalità flash può essere assorbita una potenza maggiore per un breve lasso di tempo.
Ingresso di commutazione Uscita di commutazione	<ul style="list-style-type: none"> • SWI1: ingresso di commutazione digitale 1 (val. pred.: «Trigger») • SWO2: uscita di commutazione digitale 2 (val. pred.: «Ready») • SWI3: ingresso di commutazione digitale 3 (val. pred.: «Selezione programma 0») • SWI4: ingresso di commutazione digitale 4 (val. pred.: «Selezione programma 1») • SWO5 ... SWO8: uscite di commutazione digitali 5 ... 8 (val. pred.: Indicazione della posizione) 18 V ... 30 V CC a seconda della tensione di esercizio I_{max} : 60 mA per ogni uscita di commutazione; corrente complessiva 100 mA A prova di cortocircuito, protezione contro lo scambio delle polarità
Interfaccia di processo	Ethernet 10/100 Mbit/s, PROFINET-IO

Tabella 15.2: Elementi di comando e di visualizzazione

Tastiera	2 tasti di comando
LED	1 LED duale (verde/rosso) per alimentazione (PWR) 1 LED duale (verde/rosso) per stato bus (NET) 1 LED duale (verde/giallo) per stato link (LINK) Display con 6 LED (verdi) per la selezione della funzione e del programma 4 LED di feedback (verdi) per l'indicazione dell'allineamento

Tabella 15.3: Meccanica

Grado di protezione	IP65 secondo EN 60529 Con connettori circolari M12 avvitati o coperchi applicati
Classe di protezione VDE	III (EN 61140)
Sistemi di connessione	Connettori circolari M12
Peso	120 g (calotta dell'alloggiamento con finestra di plastica)
Dimensioni (A x L x P)	65,6 x 43 x 44 mm
Fissaggio	2 inserti filettati M4 su ciascuna parete laterale, 5 mm di profondità 4 inserti filettati M4 sul retro, 3,5 mm o 5 mm di profondità
Alloggiamento	Calotta dell'alloggiamento: policarbonato Parte inferiore dell'alloggiamento: alluminio pressofuso
Copertura della lente	Policarbonato

Tabella 15.4: Dati ambientali

Temperatura ambiente (esercizio/magazzino)	0 °C ... +45 °C/-20 °C ... +70 °C
Umidità dell'aria	Umidità relativa max. 90 %, non condensante
Luce ambiente	max. 2000 Lux
Compatibilità elettromagnetica	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4
Vibrazione	IEC 60068-2-6, Test Fc
Urto permanente	IEC 60068-2-29, Test Eb
Omologazioni	UL 60950-1 CAN/CSA C22.2 No. 60950-1-07 CSA C22.2 No. 60950-1-07
Conformità	CE, FCC, UL

15.2 Dati ottici

Tabella 15.5: Dati ottici

Illuminazione a LED integrata	Ad infrarossi (non visibile, 850 nm) Gruppo esente secondo IEC 60825-1, EN 62471:2008
LED di feedback integrati	Verde (525 nm)
Uscita del raggio	Frontale
Sensore dell'immagine	Global Shutter, CMOS Imager
Numero di pixel	1280 x 960 pixel (effettivo 800 x 600)
Tempi di otturazione elettronica	68 µs ... 5 ms (lampeggiato)

15.3 Prestazioni di lettura

Tabella 15.6: Prestazioni di lettura

Distanze di lavoro	Ottica M: <ul style="list-style-type: none"> • 100 mm ... 200 mm con diametro del marcatore di 5 mm • 100 mm ... 300 mm con diametro del marcatore di 10 mm • 100 mm ... 450 mm con diametro del marcatore di 15 mm • 200 mm ... 600 mm con diametro del marcatore di 20 mm
Distanza di lettura	vedi capitolo 6.1.3 "Rilevamento della distanza di lavoro"

15.4 Apparecchio con riscaldamento

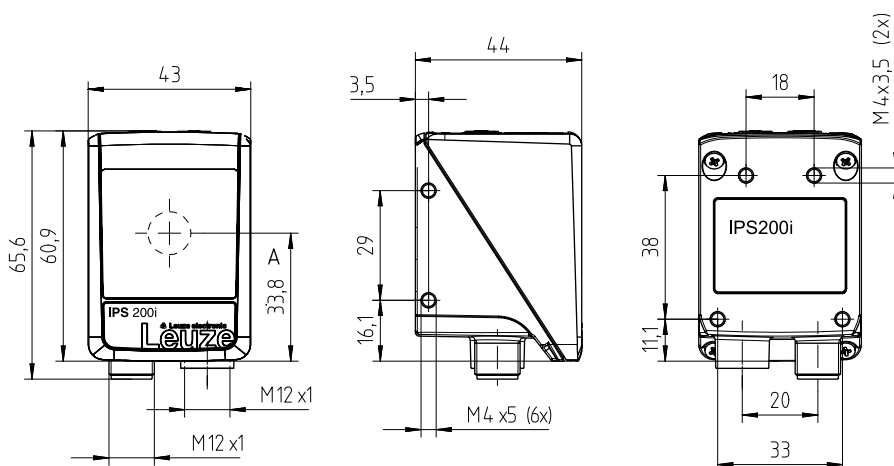
Tabella 15.7: Equipaggiamento elettrico

Tensione di esercizio U_B	18 V ... 30 V CC PELV, classe 2 / SELV
Potenza assorbita media	12 W senza carico sull'uscita di commutazione Durante la modalità flash può essere assorbita una potenza maggiore per un breve lasso di tempo.
Tempo di riscaldamento	Min. 30 minuti a +24 V CC e temperatura ambiente di -30 °C

Tabella 15.8: Dati ambientali

Temperatura ambiente (esercizio)	-30 °C ... +45 °C
Temperatura ambiente (magazzino)	-20 °C ... +70 °C

15.5 Disegni quotati



Tutte le dimensioni in mm
A Asse ottico

Figura 15.1: Disegno quotato IPS 200i

16 Dati per l'ordine e accessori

16.1 Nomenclatura

Denominazione articolo:

IPS 2xxi FIX-Of-102-Ir-Z-A

Tabella 16.1: Codice di identificazione

IPS	Principio di funzionamento: Imaging Positioning Sensor (sensore di posizionamento a fotocamera)
2	Serie: IPS 200
xx	Interfaccia host: 08: Ethernet TCP/IP 48: Ethernet TCP/IP, UDP, PROFINET-IO 58: Ethernet TCP/IP, UDP, EtherNet/IP
i	Tecnologia fieldbus integrata
FIX	Distanza focale fissa
O	Ottica: M: Medium Density
f	Lente: 3: 4,1 mm
102	Dispositivo con connettore a spina/presa Uscita del raggio frontale
I	Illuminazione: infrarossa
r	Campo di risoluzione: 3: 1280 x 960 pixel
Z	Tipo di lastra di protezione: -: plastica G: vetro
A	Variante di riscaldamento: -: senza riscaldamento H: con riscaldamento

AVVISO



È possibile trovare una lista con tutti i tipi di dispositivi disponibili sul sito di Leuze all'indirizzo www.leuze.com.

16.2 Elenco dei tipi

Tabella 16.2: Elenco dei tipi

Codice di designazione	Descrizione	Cod. art.
IPS 248i FIX-M3-102-I3	Sensore di posizionamento a fotocamera, ottica M3	50137968
IPS 248i FIX-M3-102-I3-H	Sensore di posizionamento a fotocamera, ottica M3, riscaldata	50137969

16.3 Accessori ottici

Tabella 16.3: Accessori – Cofani dell'alloggiamento

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
50137680	Cover IPS 200i	Coperchio dell'alloggiamento con finestra di plastica
50137681	Cover IPS 200i-G	Cofano dell'alloggiamento con lastra di vetro

16.4 Cavi-accessori

Tabella 16.4: Accessori – Cavo di collegamento PWR (a cablare)

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
Presa M12 (a 12 poli, codifica A), uscita cavo assiale, estremità del cavo aperta, schermata, UL		
50130281	KD S-M12-CA-P1-020	Cavo di collegamento PWR, lunghezza 2 m
50130282	KD S-M12-CA-P1-050	Cavo di collegamento PWR, lunghezza 5 m
50130283	KD S-M12-CA-P1-100	Cavo di collegamento PWR, lunghezza 10 m
Presa M12 (a 12 poli, codifica A), uscita cavo a gomito, estremità del cavo aperta, schermata, UL		
50134943	KD S-M12-CW-P1-050	Cavo di collegamento PWR, lunghezza 5 m

Tabella 16.5: Accessori – Cavo di collegamento PWR (prolunga, spina M12)

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
Presa M12 (a 12 poli, codifica A), uscita cavo assiale		
Spina M12 (a 12 poli, codifica A), schermata, UL		
50143811	KDS S-M12-CA-M12-CA-P1-003	Cavo di collegamento, lunghezza 0,3 m
50130284	KDS S-M12-CA-M12-CA-P1-020	Cavo di collegamento, lunghezza 2 m
50130285	KDS S-M12-CA-M12-CA-P1-050	Cavo di collegamento, lunghezza 5 m
50130286	KDS S-M12-CA-M12-CA-P1-100	Cavo di collegamento, lunghezza 10 m

Tabella 16.6: Accessori – Cavo di interconnessione PWR (riduzione a M12 5 poli)

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
Presa M12 (a 12 poli, codifica A), uscita cavo assiale		
Connettore maschio M12 (5 poli, codifica A), schermato		
50137694	KDS S-M12-CA-M12-5A-P1-004-23X	Cavo di interconnessione, lunghezza 0,4 m

Tabella 16.7: Accessori – Cavo di collegamento Ethernet (RJ-45)

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
Spina M12 (a 4 poli, codifica D), uscita cavo assiale su connettore a spina RJ-45, schermata, UL		
50135080	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-020	Cavo di collegamento Ethernet (RJ-45), lunghezza 2 m
50135081	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-050	Cavo di collegamento Ethernet (RJ-45), lunghezza 5 m
50135082	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-100	Cavo di collegamento Ethernet (RJ-45), lunghezza 10 m
50135083	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-150	Cavo di collegamento Ethernet (RJ-45), lunghezza 15 m
50135084	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-300	Cavo di collegamento Ethernet (RJ-45), lunghezza 30 m

Tabella 16.8: Accessori – Cavo di collegamento Ethernet (a cablare)

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
Spina M12 (a 4 poli, codifica D), uscita cavo assiale, estremità del cavo aperta, schermata, UL		
50135073	KS ET-M12-4A-P7-020	Cavo di collegamento Ethernet, lunghezza 2 m
50135074	KS ET-M12-4A-P7-050	Cavo di collegamento Ethernet, lunghezza 5 m
50135075	KS ET-M12-4A-P7-100	Cavo di collegamento Ethernet, lunghezza 10 m
50135076	KS ET-M12-4A-P7-150	Cavo di collegamento Ethernet, lunghezza 15 m
50135077	KS ET-M12-4A-P7-300	Cavo di collegamento Ethernet, lunghezza 30 m
Spina M12 (a 4 poli, codifica D), uscita cavo a gomito, estremità del cavo aperta, schermata, UL		
50134942	KS ET-M12-4W-P7-050	Cavo di collegamento Ethernet, lunghezza 5 m

Tabella 16.9: Accessori – Cavo di collegamento BUS IN/BUS OUT (M12)

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
Spina M12 (a 4 poli, codifica D), BUS IN/BUS OUT su presa M12, schermata, UL		
50106899	KB ET-2000-SSA	Cavo di collegamento BUS OUT, lunghezza 2 m
50106900	KB ET-5000-SSA	Cavo di collegamento BUS OUT, lunghezza 5 m
50106901	KB ET-10000-SSA	Cavo di collegamento BUS OUT, lunghezza 10 m
50106902	KB ET-15000-SSA	Cavo di collegamento BUS OUT, lunghezza 15 m
50106905	KB ET-30000-SSA	Cavo di collegamento BUS OUT, lunghezza 30 m

16.5 Ulteriori accessori

Tabella 16.10: Accessori - Riflettori

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
50140183	MTKZ 7-30 SET	KIT riflettore per foro da 7 mm, kit da 100 pezzi
50130343	MTKZ 13-30 SET	KIT riflettore per foro da 13 mm, kit da 100 pezzi
50129092	MTKZ 15-30 SET	KIT riflettore per foro da 15 mm, kit da 100 pezzi
50132911	REF 7-A-15-30 SET	KIT pellicola riflettente da incollare, il kit contiene 500 pezzi

Tabella 16.11: Accessori – Ausili per il montaggio

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
50132150	BTU 320M-D12	Sistema di montaggio per barra tonda da 12 mm
50132151	BT 320M	Squadretta di supporto

Tabella 16.12: Accessori – Unità di collegamento modulare


Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
50130109	MA 150	Unità di collegamento modulare per la distribuzione decentrata dei segnali sul trasloelevatore

Tabella 16.13: Accessori – Switch Ethernet

Cod. art.	Denominazione articolo	Descrizione
50135196	MD 708-21-42/D4-12	Switch Ethernet con 5 collegamenti
50135197	MD 708-21-82/D4-12	Switch Ethernet con 9 collegamenti

17 Dichiarazione di conformità CE

I sensori di posizionamento della serie IPS 200i sono stati progettati e prodotti in osservanza delle vigenti norme e direttive europee.

AVVISO	
	<p>È possibile scaricare la Dichiarazione di conformità UE dal sito internet di Leuze.</p> <ul style="list-style-type: none">↪ Aprire il sito Internet Leuze su <i>www.leuze.com</i>↪ Come termine di ricerca inserire il codice di designazione o il codice articolo del dispositivo. Il codice articolo si trova sulla targhetta identificativa del dispositivo alla voce «Part. No.».↪ La documentazione si trova alla pagina del prodotto relativa al dispositivo, nella scheda <i>Download</i>.

18 Appendice

18.1 Insieme di caratteri ASCII

ASCII	Dec.	Hex.	Oct.	Designazione	Significato
NUL	0	00	0	NULL	Zero
SOH	1	01	1	START OF HEADING	Inizio della riga di intestazione
STX	2	02	2	START OF TEXT	Carattere iniziale del testo
ETX	3	03	3	END OF TEXT	Carattere finale del testo
EOT	4	04	4	END OF TRANSMISS.	Fine della trasmissione
ENQ	5	05	5	ENQUIRY	Richiesta di trasmissione dati
ACK	6	06	6	ACKNOWLEDGE	Risposta positiva
BEL	7	07	7	BELL	Carattere del campanello
BS	8	08	10	BACKSPACE	Passo all'indietro
HT	9	09	11	HORIZ. TABULATOR	Tabulatore orizzontale
LF	10	0A	12	LINE FEED	Caporiga
VT	11	0B	13	VERT. TABULATOR	Tabulatore verticale
FF	12	0C	14	FORM FEED	Nuova pagina
CR	13	0D	15	CARRIAGE RETURN	Ritorno carrello
SO	14	0E	16	SHIFT OUT	Carattere di commutazione permanente
SI	15	0F	17	SHIFT IN	Carattere di annullamento commutazione
DLE	16	10	20	DATA LINK ESCAPE	Commutazione trasmissione dati
DC1	17	11	21	DEVICE CONTROL 1	Carattere di controllo apparecchio 1
DC2	18	12	22	DEVICE CONTROL 2	Carattere di controllo apparecchio 2
DC3	19	13	23	DEVICE CONTROL 3	Carattere di controllo apparecchio 3
DC4	20	14	24	DEVICE CONTROL 4	Carattere di controllo apparecchio 4
NAK	21	15	25	NEG. ACKNOWLEDGE	Risposta negativa
SYN	22	16	26	SYNCHRONOUS IDLE	Sincronizzazione
ETB	23	17	27	EOF TRANSM. BLOCK	Fine blocco trasmissione dati
CAN	24	18	30	CANCEL	Non valido
EM	25	19	31	END OF MEDIUM	Fine registrazione
SUB	26	1A	32	SUBSTITUTE	Sostituzione
ESC	27	1B	33	ESCAPE	Commutazione
FS	28	1C	34	FILE SEPARATOR	Carattere di separazione file
GS	29	1D	35	GROUP SEPARATOR	Carattere separatore gruppo
RS	30	1E	36	RECORD SEPARATOR	Carattere di separazione sottogruppo
US	31	1F	37	UNIT SEPARATOR	Carattere di separazione gruppo parziale

ASCII	Dec.	Hex.	Oct.	Designazione	Significato
SP	32	20	40	SPACE	Spazio
!	33	21	41	EXCLAMATION POINT	Punto esclamativo
"	34	22	42	QUOTATION MARK	Virgolette
#	35	23	43	NUMBER SIGN	Carattere numerico
\$	36	24	44	DOLLAR SIGN	Dollaro
%	37	25	45	PERCENT SIGN	Percentuale
&	38	26	46	AMPERSAND	«e» commerciale
'	39	27	47	APOSTROPHE	Apostrofo
(40	28	50	OPEN. PARENTHESIS	Parentesi rotonda aperta
)	41	29	51	CLOS. PARENTHESIS	Parentesi rotonda chiusa
*	42	2A	52	ASTERISK	Asterisco
+	43	2B	53	PLUS	Più
,	44	2C	54	COMMA	Virgola
-	45	2D	55	HYPHEN (MINUS)	Trattino
.	46	2E	56	PERIOD (DECIMAL)	Punto
/	47	2F	57	SLANT	Barra a destra
0	48	30	60	0	Numero
1	49	31	61	1	Numero
2	50	32	62	2	Numero
3	51	33	63	3	Numero
4	52	34	64	4	Numero
5	53	35	65	5	Numero
6	54	36	66	6	Numero
7	55	37	67	7	Numero
8	56	38	70	8	Numero
9	57	39	71	9	Numero
:	58	3A	72	COLON	Due punti
;	59	3B	73	SEMI-COLON	Punto e virgola
<	60	3C	74	LESS THEN	Minore di
=	61	3D	75	EQUALS	Uguale
>	62	3E	76	GREATER THEN	Maggiore di
?	63	3F	77	QUESTION MARK	Punto interrogativo
@	64	40	100	COMMERCIAL AT	«a» commerciale
A	65	41	101	A	Maiuscola
B	66	42	102	B	Maiuscola
C	67	43	103	C	Maiuscola
D	68	44	104	D	Maiuscola
E	69	45	105	E	Maiuscola
F	70	46	106	F	Maiuscola
G	71	47	107	G	Maiuscola

ASCII	Dec.	Hex.	Oct.	Designazione	Significato
H	72	48	110	H	Maiuscola
I	73	49	111	I	Maiuscola
J	74	4A	112	J	Maiuscola
K	75	4B	113	K	Maiuscola
L	76	4C	114	L	Maiuscola
M	77	4D	115	M	Maiuscola
N	78	4E	116	N	Maiuscola
O	79	4F	117	O	Maiuscola
P	80	50	120	P	Maiuscola
Q	81	51	121	Q	Maiuscola
R	82	52	122	R	Maiuscola
S	83	53	123	S	Maiuscola
T	84	54	124	T	Maiuscola
U	85	55	125	U	Maiuscola
V	86	56	126	V	Maiuscola
W	87	57	127	W	Maiuscola
X	88	58	130	X	Maiuscola
Y	89	59	131	Y	Maiuscola
Z	90	5A	132	Z	Maiuscola
[91	5B	133	OPENING BRACKET	Parentesi quadrata aperta
\	92	5C	134	REVERSE SLANT	Barra a sinistra
]	93	5D	135	CLOSING BRACKET	Parentesi quadrata chiusa
^	94	5E	136	CIRCUMFLEX	Circonflesso
_	95	5F	137	UNDERSCORE	Sottolineato
`	96	60	140	GRAVE ACCENT	Grave
a	97	61	141	a	Minuscola
b	98	62	142	b	Minuscola
c	99	63	143	c	Minuscola
d	100	64	144	d	Minuscola
e	101	65	145	e	Minuscola
f	102	66	146	f	Minuscola
g	103	67	147	g	Minuscola
h	104	68	150	h	Minuscola
i	105	69	151	i	Minuscola
j	106	6A	152	j	Minuscola
k	107	6B	153	k	Minuscola
l	108	6C	154	l	Minuscola
m	109	6D	155	m	Minuscola
n	110	6E	156	n	Minuscola
o	111	6F	157	o	Minuscola

ASCII	Dec.	Hex.	Oct.	Designazione	Significato
p	112	70	160	p	Minuscola
q	113	71	161	q	Minuscola
r	114	72	162	r	Minuscola
s	115	73	163	s	Minuscola
t	116	74	164	t	Minuscola
u	117	75	165	u	Minuscola
v	118	76	166	v	Minuscola
w	119	77	167	w	Minuscola
x	120	78	170	x	Minuscola
y	121	79	171	y	Minuscola
z	122	7A	172	z	Minuscola
{	123	7B	173	OPENING BRACE	Parentesi graffa aperta
	124	7C	174	VERTICAL LINE	Trattino verticale
}	125	7D	175	CLOSING BRACE	Parentesi graffa chiusa
~	126	7E	176	TILDE	Tilde
DEL	127	7F	177	DELETE (RUBOUT)	Cancella

18.2 Configurazione tramite codici di parametrizzazione

La configurazione del sensore di posizionamento è possibile anche tramite codici di parametrizzazione. Dopo la lettura di questi codici, i parametri del dispositivo vengono impostati e memorizzati definitivamente nel dispositivo.

Le modifiche della configurazione tramite codici di parametrizzazione sono possibili solo tramite l'attivazione dei tasti sul pannello di controllo del sensore (funzione *AUTO*).

Per la lettura di un codice di parametrizzazione procedere nel modo seguente:

- ↪ Collegare il sensore alla tensione di esercizio e attivare la funzione *AUTO* sul pannello di controllo.
- ↪ Tenere il codice di parametrizzazione stampato alla distanza corretta dall'ottica del sensore.

AVVISO



Leggere singolarmente i codici di parametrizzazione!

I codici di parametrizzazione stampati possono essere letti solo uno per volta.

18.3 Clausole di licenza

Questo prodotto contiene componenti software concessi in licenza dai titolari dei diritti come «software libero» o «software Open Source» ai sensi della GNU General Public License, Versione 2. È possibile richiedere il codice sorgente di tali componenti software per riceverlo su un supporto dati/in download (CD-ROM o DVD) presentando una richiesta alla nostra assistenza clienti entro tre anni dalla vendita del prodotto al seguente indirizzo:

Servicecenter

Leuze electronic GmbH + Co. KG

In der Braike 1

D-73277 Owen / Germany

Codice sorgente DCR 200i

18.4 Esempio di comunicazione

Commutazione di un programma

Configurazione del modulo:

- Modulo 61 - Stato e comando dell'applicazione del dispositivo

Configurazione hardware:

Module	Rack	Slot	I address	Q address
[M61] Device application status and control_	0	7	1000...1001	1000...1001

Processo per il passaggio dal programma «4» al programma «7» (ID di selezione):

- Il numero del programma attuale è riportato nei bit 1.4 – 1.7.

%B1001	Bin	2#0100_0000	<input type="checkbox"/>	Current program (Selection ID) in bits 4-7
--------	-----	-------------	--------------------------	--

- Il nuovo numero di programma viene riportato nei bit 0.0 - 0.3.
- Per la commutazione il bit 1.2 passa da FALSE a TRUE.

%QB1000	Bin	2#0000_0111	2#0000_0111	<input type="checkbox"/>	Program to select in bits 0-3
%Q1001.2	Bool	<input checked="" type="checkbox"/> TRUE	TRUE	<input type="checkbox"/>	Trigger program changeover

- Dopo la commutazione il nuovo programma può essere subito letto nei bit 1.4 - 1.7.

%B1001	Bin	2#0111_0000	<input type="checkbox"/>	Current program (Selection ID) in bits 4-7
--------	-----	-------------	--------------------------	--

- Dopodiché il bit 1.2 può essere rimesso su FALSE (raccomandato, entro il prossimo cambio programma).