

X67SC4122.L12

Information:

B&R ist bemüht das Datenblatt so aktuell wie möglich zu halten. Aus sicherheitstechnischer Sicht muss jedoch immer die aktuelle Datenblatt-Version verwendet werden.

Das zertifizierte und damit aktuell gültige Datenblatt ist auf der B&R Homepage www.br-automati-on.com als Download verfügbar.

Gestaltung von Hinweisen

Sicherheitshinweise

Enthalten **ausschließlich** Informationen, die vor gefährlichen Funktionen oder Situationen warnen.

Signalwort	Beschreibung
Gefahr!	Bei Missachtung der Sicherheitsvorschriften und -hinweise werden Tod, schwere Verletzungen oder große Sachschäden eintreten.
Warnung!	Bei Missachtung der Sicherheitsvorschriften und -hinweise können Tod, schwere Verletzungen oder große Sachschäden eintreten.
Vorsicht!	Bei Missachtung der Sicherheitsvorschriften und -hinweise können leichte Verletzungen oder Sachschäden eintreten.
Achtung!	Bei Missachtung der Sicherheitsvorschriften und -hinweise können Sachschäden eintreten.

Tabelle 1: Gestaltung von Sicherheitshinweisen

Allgemeine Hinweise

Enthalten **nützliche** Informationen für Anwender und Angaben zur Vermeidung von Fehlfunktionen.

Signalwort	Beschreibung
Information:	Nützliche Informationen, Anwendungstipps und Angaben zur Vermeidung von Fehlfunktionen.

Tabelle 2: Gestaltung von Allgemeinen Hinweisen

1 Allgemeines

Das Modul ist mit 8 sicheren digitalen Eingängen und 4 sicheren digitalen Ausgängen ausgestattet. Sie sind für eine Nennspannung von 24 VDC ausgelegt.

Das Modul lässt sich für das Einlesen digitaler Signale und die Ansteuerung von Aktoren in sicherheitstechnischen Anwendungen bis PL e bzw. SIL 3 einsetzen.

Ein besonderes Ausstattungsmerkmal ist der Knotennummernschalter zum Einstellen der X2X Link Adresse. Bei wechselnden Konfigurationen von modularen Maschinen ist es zum Beispiel erforderlich, bestimmte Modulgruppen auf eine fixe Adresse zu legen, unabhängig von den davor befindlichen Modulen im Strang. Alle nachfolgenden Standardmodule beziehen sich auf diesen Offset und adressieren wieder automatisch.

Das Modul verfügt über Filter, welche für das Ein- und Ausschaltverhalten getrennt parametrierbar sind. Zusätzlich stellt das Modul Pulssignale für die Diagnose der Sensorleitung zur Verfügung.

Die Ausgänge sind in Halbleitertechnologie ausgeführt, wodurch ihre sicherheitstechnischen Eigenschaften nicht von der Anzahl der Schaltspiele abhängen. Die sogenannte High-Side-High-Side Variante (Ausgang Typ B) ist für Aktoren mit Potenzialbezug (z. B. Enable-Eingänge von Frequenzumrichtern) erforderlich, wobei an dieser Stelle die besonderen Hinweise für die Verkabelung zu beachten sind. Die sicheren digitalen Ausgangsmodule verfügen über einen Schutz vor automatischem Wiederanlauf bei Netzwerkfehlern.

- 8 sichere digitale Eingänge, Sink-Beschaltung
- 8 Pulsausgänge
- Software-Eingangsfiler pro Kanal einstellbar
- 4 sichere digitale Ausgänge, Ausgangstyp B mit 2 A, Source-Beschaltung
- Knotennummernschalter zum Einstellen der X2X Link Adresse
- Integrierter Ausgangsschutz

1.1 Funktion

Sichere digitale Eingänge

Das Modul verfügt über sichere digitale Eingangskanäle. Es lässt sich flexibel für unterschiedlichste Aufgaben für das Einlesen digitaler Signale in sicherheitstechnischen Anwendungen bis PL e bzw. SIL 3 einsetzen.

Das Modul verfügt über Filter, welche für das Ein- und Ausschaltverhalten getrennt parametrierbar sind. Einschaltfilter werden verwendet, um Signalstörungen auszufiltern. Ausschaltfilter werden verwendet, um Testlücken externer Signalquellen - sogenannte OSSD-Signale - zu glätten und damit ein ungewolltes Abschalten zu vermeiden.

Die Eingangssignale der Signalkanäle (Kanal 1 und 2, 3 und 4, usw.) werden im Modul auf Gleichzeitigkeit überwacht. Die max. zulässige Diskrepanz der Eingänge eines Signalkanals ist parametrierbar. Die Signale der Zweikanalauswertung stellen damit unmittelbar das sichere Signal eines 2-kanaligen Sensors, wie beispielsweise eines Not-Aus-Tasters oder einer Sicherheitslichtschranke, dar.

Das Modul stellt Pulssignale für die Diagnose der Sensorleitung zur Verfügung. Per Default verfügt jedes Pulssignal über ein eindeutiges Pulsmuster, welches sich aus der Seriennummer des Moduls und der Pulskanalnummer ableitet. Damit lassen sich beliebige Pulssignale in einem Signalkabel kombinieren und dennoch jegliche Querschlusskombinationen im Kabel aufdecken. Für den Anschluss elektronischer Sensoren mit eigener Leitungsüberwachung (OSSD-Signale) lässt sich die Pulsprüfung auch deaktivieren.

Sichere digitale Ausgänge

Das Modul verfügt über sichere digitale Ausgangskanäle. Es lässt sich flexibel für die Ansteuerung von Aktoren in sicherheitstechnischen Anwendungen bis PL e bzw. SIL 3 einsetzen.

Die Ausgänge sind in Halbleitertechnologie ausgeführt, wodurch ihre sicherheitstechnischen Eigenschaften nicht von der Anzahl der Schaltspiele abhängt. Um allen Aktorensituationen gerecht zu werden, gibt es prinzipiell 2 unterschiedliche Ausgangstypen: Die sogenannte High-Side - Low-Side Variante (Typ A) und die sogenannte High-Side - High-Side Variante (Typ B). Typ A Ausgänge haben sicherheitstechnisch Vorteile, da der Aktor bei allen Fehlerszenarien im Aktoranschlusskabel abgeschaltet werden kann. Typ A Ausgänge sind jedoch auf Aktoren ohne Potenzialbezug beschränkt (z. B. Relais, Ventile). Für Aktoren mit Potenzialbezug (z. B. Enable-Eingänge von Frequenzumrichtern) sind Typ B Ausgänge erforderlich, wobei an dieser Stelle die besonderen Hinweise für die Verkabelung zu beachten sind.

Sichere digitale Ausgangskanäle verfügen über einen Schutz vor automatischem Wiederanlauf bei Netzwerkfehlern. Für darüber hinausgehende Anforderungen zum Schutz vor automatischem Wiederanlauf stehen im SafeDESIGNER die dazu notwendigen Funktionsbausteine zur Verfügung. Die Ausgänge können auch von der funktionalen Applikation angesteuert werden. Die Kombination der sicherheitstechnischen mit der funktionalen Ansteuerung ist so gestaltet, dass eine Ausschaltanforderung immer dominant ausgeführt wird. Für Diagnosezwecke sind die Ausgänge rücklesbar ausgeführt.

Abhängig vom Produkt verfügen die sicheren digitalen Ausgangskanäle über eine Strommessung zur Aufdeckung von Leitungsbruch. Diese Funktion kann beispielsweise auch für die Überwachung von Mutinglampen genutzt werden.

Die aus sicherheitstechnischer Sicht notwendige Testung der Halbleiter führt bei manchen Produkten zu sogenannten OSSD-Low-Phasen. Das bewirkt, dass sich bei aktivem Ausgang (Zustand high) für eine sehr kurze Zeit eine Ausschaltsituation (Zustand low) ergibt. Falls dieses Verhalten in der Anwendung zu Problemen führen kann, kann der Test abgeschaltet werden. Beachten Sie an dieser Stelle die zugehörigen, sicherheitstechnischen Hinweise!

openSAFETY

Für die Übertragung der Daten auf den unterschiedlichen Bussystemen nutzt das Modul die Schutzmechanismen von openSAFETY. Durch die sichere Kapselung der Daten im openSAFETY-Container müssen die an der Übertragung beteiligten Komponenten des Netzwerkes keinen sicherheitstechnischen Beitrag leisten. An dieser Stelle sind lediglich die in den technischen Daten angegebenen sicherheitstechnischen Kennwerte für openSAFETY heranzuziehen. Die Daten im openSAFETY-Container werden erst in der Gegenstelle der Datenübertragung sicherheitstechnisch bearbeitet und deshalb ist erst diese Komponente wieder Bestandteil der sicherheitstechnischen Betrachtung. Ein lesender Zugriff auf die Daten im openSAFETY-Container, für Anwendungen ohne sicherheitstechnische Eigenschaften, ist an jeder Stelle des Netzwerkes erlaubt, ohne die sicherheitstechnischen Eigenschaften von openSAFETY zu beeinflussen.

open 
SAFETY

2 Übersicht

Modul	X67SC4122.L12
Sichere digitale Eingänge	
Anzahl der Eingänge	8
Nennspannung	24 VDC
Eingangsfiler Hardware	≤150 µs
Software	Default 0 ms, zwischen 0 und 500 ms einstellbar
Eingangsbeschaltung	Sink
Sichere digitale Ausgänge	
Anzahl der Ausgänge	4
Nennspannung	24 VDC
Ausgangsnennstrom	2 A
Summennennstrom	5 A
Ausgangsschutz	Thermische Abschaltung einzelner Kanäle bei Überstrom oder Kurzschluss, integrierter Schutz zum Schalten von Induktivitäten
Pulsausgänge	
Ausführung	Push-Pull
Schaltspannung	I/O-Versorgung abzüglich Restspannung

Tabelle 3: Digitale Mischmodule

3 Bestelldaten

Bestellnummer	Kurzbeschreibung	Abbildung
	Digitale Mischmodule	
X67SC4122.L12	X67 Sicheres digitales Mischmodul, 8 sichere digitale Eingänge, Eingangsfiler parametrierbar, 8 Pulsausgänge, 24 VDC, 4 sichere digitale Ausgänge Typ B1, 24 VDC, 2 A, OSSD <500 µs, M12-Anschlussstechnik, High-Density-Modul	

Tabelle 4: X67SC4122.L12 - Bestelldaten

Erforderliches Zubehör:

Eine Übersicht über die Verkabelung von X67 Modulen und die dazugehörigen Bestellnummern der Kabel ist auf der B&R Website www.br-automation.com im Downloadbereich des Moduls zu finden.

4 Technische Daten

Bestellnummer	X67SC4122.L12
Kurzbeschreibung	
I/O-Modul	8 sichere digitale Eingänge, 8 Pulsausgänge, 24 VDC, 4 sichere digitale Ausgänge Typ B1, 24 VDC, 2 A, OSSD <500 µs
Allgemeines	
B&R ID-Code	0xA7A6
Systemvoraussetzungen	
Automation Studio	ab 3.0.80
Automation Runtime	ab 3.00
SafeDESIGNER	ab 2.70
Safety Release	ab 1.2
Statusanzeigen	I/O-Funktion pro Kanal, Betriebszustand, Modulstatus
Diagnose	
Modul Run/Error	Ja, per Status-LED und SW-Status
Ausgänge	Ja, per Status-LED und SW-Status
Eingänge	Ja, per Status-LED und SW-Status
Blackout-Modus	
Gültigkeitsbereich	Modul
Funktion	Modulfunktion
Standalone-Modus	Nein
max. I/O-Zykluszeit	1 ms
Anschluss technik	
X2X Link	M12 B-codiert
Ein-/Ausgänge	M12 A-codiert
I/O-Versorgung	M8 4-polig
Leistungsaufnahme	
Bus	0,8 W
I/O-intern	1,8 W
Potenzialtrennung	
Kanal - Bus	Ja
Kanal - Kanal	Nein
Zulassungen	
CE	Ja
KC	Ja
EAC	Ja
UL	cULus E115267 Industrial Control Equipment
HazLoc	cCSAus 244665 Process Control Equipment for Hazardous Locations Class I, Division 2, Groups ABCD, T5
ATEX	Zone 2, II 3G Ex nA IIA T5 Gc IP67, Ta = 0 - max. 60 °C TÜV 05 ATEX 7201X
Functional Safety	cULus FSPC E361559 Energy and Industrial Systems Certified for Functional Safety ANSI UL 1998:2013
Functional Safety	IEC 61508:2010, SIL 3 EN 62061:2013, SIL 3 EN ISO 13849-1:2015, Cat. 4 / PL e IEC 61511:2004, SIL 3
Functional Safety	EN 50156-1:2004
Sicherheitstechnische Kennwerte	
EN ISO 13849-1:2015	
MTTFD	2500 Jahre
Gebrauchsdauer	max. 20 Jahre
IEC 61508:2010, IEC 61511:2004, EN 62061:2013	
PFH / PFH _d	
Modul	<1*10 ⁻¹⁰
openSAFETY drahtgebunden	Vernachlässigbar
openSAFETY drahtlos	<1*10 ⁻¹⁴ * Anzahl der openSAFETY Pakete je Stunde
PFD	<2*10 ⁻⁵
Proof Test Interval (PT)	20 Jahre

Tabelle 5: X67SC4122.L12 - Technische Daten

Bestellnummer	X67SC4122.L12
Sichere digitale Eingänge	
EN ISO 13849-1:2015	
Kategorie	KAT 3 bei der Verwendung einzelner Eingangskanäle, KAT 4 bei der Verwendung von Eingangskanalpaaren (z. B. SI1 & SI2) bzw. bei mehr als 2 Eingangskanälen ¹⁾
PL	PL e
DC	>94%
IEC 61508:2010, IEC 61511:2004, EN 62061:2013	
SIL CL	SIL 3
SFF	>90%
Sichere digitale Ausgänge	
EN ISO 13849-1:2015	
Kategorie	KAT 3 wenn Parameter "Disable OSSD = Yes-ATTENTION", KAT 4 wenn Parameter "Disable OSSD = No" ¹⁾
PL	PL d wenn Parameter "Disable OSSD = Yes-ATTENTION", PL e wenn Parameter "Disable OSSD = No" ¹⁾
DC	>60% wenn Parameter "Disable OSSD = Yes-ATTENTION", >94% wenn Parameter "Disable OSSD = No" ¹⁾
IEC 61508:2010, IEC 61511:2004, EN 62061:2013	
SIL CL	SIL 2 wenn Parameter "Disable OSSD = Yes-ATTENTION", SIL 3 wenn Parameter "Disable OSSD = No" ¹⁾
SFF	>60% wenn Parameter "Disable OSSD = Yes-ATTENTION", >90% wenn Parameter "Disable OSSD = No" ¹⁾
I/O-Versorgung	
Nennspannung	24 VDC
Spannungsbereich	18 bis 30 VDC
Integrierte Schutzfunktion	Verpolungsschutz
Sichere digitale Eingänge	
Nennspannung	24 VDC
Eingangsscharakteristik nach EN 61131-2	Typ 1
Eingangsfiler	
Hardware	≤150 µs
Software	Zwischen 0 und 500 ms einstellbar
Eingangsbeschaltung	Sink
Eingangsspannung	24 VDC -15% / +20%
Eingangsstrom bei 24 VDC	max. 4,59 mA
Eingangswiderstand	min. 5,23 kΩ
Fehlerrückmeldung	200 ms
Isolationsspannung zwischen Kanal und Bus	500 V _{eff}
Schaltsschwellen	
Low	<5 VDC
High	>15 VDC
Leitungslänge zwischen Pulsausgang und Eingang	max. 60 m mit ungeschirmter Leitung max. 400 m mit geschirmter Leitung
Sichere digitale Ausgänge	
Ausführung	FET, 2x Plus-schaltend, Typ B1, Ausgangspegel rücklesbar
Nennspannung	24 VDC
Ausgangsnennstrom	2 A
Summennennstrom	5 A
Ausgangsschutz	Thermische Abschaltung einzelner Kanäle bei Überstrom oder Kurzschluss, integrierter Schutz zum Schalten von Induktivitäten ²⁾
Bremsspannung beim Abschalten induktiver Lasten	max. 45 VDC
Fehlerrückmeldung	1 s
Isolationsspannung zwischen Kanal und Bus	500 V _{eff}
Kurzschlussstrom	max. 40 A <1 ms
Leckstrom im ausgeschalteten Zustand	100 µA
Restspannung	≤700 mVDC
Schaltspannung	I/O-Versorgung abzüglich Restspannung
max. Schaltfrequenz	1000 Hz
Testpulslänge	max. 1 ms
max. kapazitive Last	100 nF
Ausgangsspitzenstrom	2,5 A (Effektivstrom ≤2 A)
Mindestlast	12 mA
Strom bei Groundverlust	
I _{OUT}	<3 mA, ab Hardware-Revision B2: <1 mA
I _{GND}	<110 mA
Pulsausgänge	
Ausführung	Push-Pull
Ausgangsnennstrom	50 mA
Ausgangsschutz	Abschaltung einzelner Kanäle bei Überlast oder Kurzschluss ²⁾

Tabelle 5: X67SC4122.L12 - Technische Daten

Bestellnummer	X67SC4122.L12
Kurzschlussspitzenstrom	25 A für 5 ms
Kurzschlussstrom	1,4 A _{eff}
Leckstrom im ausgeschalteten Zustand	0,1 mA
Restspannung	0,3 VDC
Schaltspannung	I/O-Versorgung abzüglich Restspannung
Summennennstrom	400 mA
Einsatzbedingungen	
Einbaulage	
beliebig	Ja
Aufstellungshöhe über NN (Meeresspiegel)	0 bis 2000 m, keine Einschränkung
Schutzart nach EN 60529	IP67
Umgebungsbedingungen	
Temperatur	
Betrieb	-40 bis 60°C ³⁾
Lagerung	-40 bis 85°C
Transport	-40 bis 85°C
Mechanische Eigenschaften	
Abmessungen	
Breite	53 mm
Höhe	155 mm
Tiefe	42 mm
Gewicht	350 g
Drehmoment für Anschlüsse	
M8	max. 0,4 Nm
M12	max. 0,6 Nm

Tabelle 5: X67SC4122.L12 - Technische Daten

- 1) Zusätzlich sind hierzu die Gefahrenhinweise im technischen Datenblatt zu beachten.
- 2) Die Schutzfunktion ist für einen Dauerkurzschluss von max. 30 Minuten gegeben.
- 3) Bis Hardware-Upgrade <1.10.1.1 und Hardware-Revision <D0: 0 bis 60°C

Gefahr!

Der Betrieb außerhalb der technischen Daten ist nicht zulässig und kann zu gefährlichen Zuständen führen.

Information:

Nähere Informationen zur Installation sind Kapitel "[Installationshinweise X67-Module](#)" auf Seite 52 zu entnehmen.

5 Status LEDs

Abbildung	LED	Farbe	Status	Beschreibung	
<p>Statusanzeige re: links: grün (r), rechts: rot (e)</p> <p>Statusanzeige SE links: rot (S), rechts: rot (E)</p>	r	Grün	Aus	Modul nicht versorgt	
	Single Flash		Modus Reset		
	Double Flash		Firmware Update		
	Blinkend		Modus PREOPERATIONAL		
	Ein		Modus RUN		
	e	Rot	Aus	Modul nicht versorgt oder alles in Ordnung	
	Pulsierend		Bootloader Modus		
	Triple Flash		Update der sicherheitsrelevanten Firmware		
	Ein		Fehler oder I/O-Teil nicht mit Spannung versorgt		
	e + r	Rot Ein / Grüner Single Flash		Firmware ist ungültig	
	1-1	Eingangszustand des korrespondierenden digitalen Eingangs			
	1-2	Rot	Ein	Warnung/Fehler eines Eingangskanals	
	2-1		Blinkend	Fehler in der Zweikanalwertung (die 2 beteiligten Kanäle blinken synchron)	
	2-2		Alle Ein	Fehler auf allen Kanälen oder Verbindung zur SafeLOGIC nicht OK oder Hochlauf noch nicht abgeschlossen	
	5-1	Grün	Alle Ein	Fehler auf allen Kanälen oder Verbindung zur SafeLOGIC nicht OK oder Hochlauf noch nicht abgeschlossen	
	5-2		Ein	Eingang gesetzt	
	6-1	Rot	Ausgangszustand des korrespondierenden digitalen Ausgangs		
	4-1		Ein	Warnung/Fehler eines Ausgangskanals	
	4-2		Alle Ein	Fehler auf allen Kanälen oder Verbindung zur SafeLOGIC nicht OK oder Hochlauf noch nicht abgeschlossen	
	8-1		Alle Ein	Fehler auf allen Kanälen oder Verbindung zur SafeLOGIC nicht OK oder Hochlauf noch nicht abgeschlossen	
	8-2	Orange	Ein	Ausgang gesetzt	
	SE	Rot	Aus	Modus RUN oder I/O-Teil nicht mit Spannung versorgt	
				Bootphase oder fehlender X2X-Link oder defekter Prozessor	
				Safety PREOPERATIONAL State; Module, welche in der SafeDESIGNER-Applikation nicht verwendet werden, bleiben im Status PREOPERATIONAL.	
				Sicherer Kommunikationskanal nicht OK	
				Bei der Firmware des Moduls handelt es sich um eine nicht zertifizierte Pilotkundenversion.	
				Bootphase, fehlerhafte Firmware	
			Ein	Gesamtmodul betreffender Sicherheitszustand aktiv (= Zustand "FailSafe")	
Die "SE" LEDs signalisieren dabei getrennt voneinander die Zustände im Sicherheitsprozessor 1 (LED "S") und Sicherheitsprozessor 2 (LED "E").					

Tabelle 6: Statusanzeige

Gefahr!

Statisch leuchtende LEDs "SE" signalisieren ein defektes Modul, welches sofort auszutauschen ist. Sorgen Sie eigenverantwortlich dafür, dass nach dem Auftreten eines Fehlers alle notwendigen Reparaturmaßnahmen eingeleitet werden, da nachfolgende Fehler eine Gefährdung auslösen können!

6 Anschlüsselemente

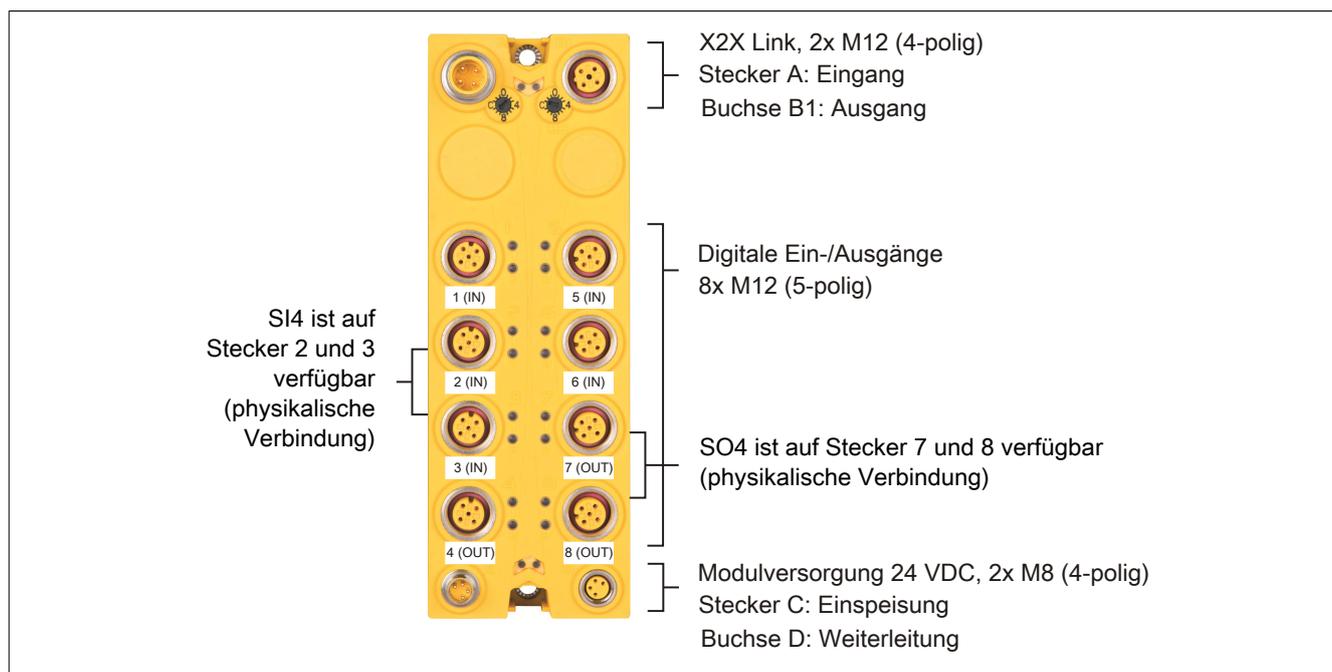


Abbildung 1: X67SC4122.L12 Anschlüsselemente

Pinbelegung	Buchse	Pin 1	Pin 2	Pin 3	Pin 4	Pin 5
	1 (IN)	Pulse 1	SI 1	GND	SI 2	Pulse 2
	2 (IN)	Pulse 3	SI 3	GND	SI 4	Pulse 4
	3 (IN)	NC	NC	GND	SI 4	Pulse 4
	5 (IN)	Pulse 5	SI 5	GND	SI 6	Pulse 6
	6 (IN)	Pulse 7	SI 7	GND	SI 8	Pulse 8
	4 (OUT)	GND	SO 1	GND	SO 2	GND
	7 (OUT)	GND	NC	GND	SO 4	GND
	8 (OUT)	GND	SO 3	GND	SO 4	GND

Tabelle 7: Pinbelegung

Information:

Mit den Kabeln aus dem B&R Zubehörportfolio können gemäß EN ISO 13849-2:2012 Querschlüsse zwischen den beiden Kanälen einer Buchse nicht ausgeschlossen werden. Aus diesem Grund ist für beide Ausgangskanäle einer Buchse ein gemeinsames Fehlerhandling implementiert. Sofern auf einem Ausgangskanal ein Fehler erkannt wird, werden beide Ausgangskanäle dieser Buchse abgeschaltet. Ein vergleichbares Verhalten gilt für die Quittierung eines Fehlerzustandes. Sobald der Fehlerzustand eines Kanals quittiert wird, wird auch der Fehlerzustand des anderen Kanals der gleichen Buchse quittiert.

Gefahr!

SI 4 ist als Verdrahtungshilfe auf den Buchsen 2 und 3 doppelt aufgelegt. Damit kann SI 4 sowohl für einkanalige Sensoren als auch für zweikanalige Sensoren verwendet werden.

Der Anschluss zweier Sensoren auf SI 4 in Buchse 2 und SI 4 in Buchse 3 ist nicht zulässig, da es sich hierbei um eine Parallelschaltung zweier Sensoren auf einem Eingangskanal handeln würde.

Information:

SO 4 ist als Verdrahtungshilfe auf den Buchsen 7 und 8 doppelt aufgelegt. Damit kann SO 4 sowohl für einkanalige Aktoren als auch für zweikanalige Aktoren verwendet werden.

Der Anschluss zweier Aktoren auf SO 4 in Buchse 7 und SO 4 in Buchse 8 führt zu einer Parallelschaltung beider Aktoren.

7 X2X Link

Dieses Modul wird mit vorkonfektionierten Kabeln an den X2X Link angeschlossen. Der Anschluss erfolgt über Rundstecker (2x M12, 4-polig).

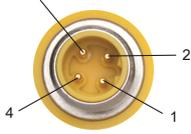
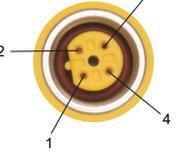
Anschluss	Anschlussbelegung	
	Pin	Bezeichnung
 <p>A</p>	1	X2X+
	2	X2X
	3	X2X _L
	4	X2X _\
 <p>B1</p>		
	A ... B-codierter Stecker im Modul, Eingang B1 ... B-codierte Buchse im Modul, Ausgang SHLD ... Schirm (Shield) über Gewindeeinsatz im Modul	

Tabelle 8: X2X Link

8 Modulversorgung 24 VDC

Die Modulversorgung wird mit vorkonfektionierten Kabeln über Rundstecker angeschlossen (2x M8, 4-polig). Über Stecker C wird die Versorgung eingespeist. Buchse D dient zur Weiterleitung der Versorgung auf andere Module.

Der maximal zulässige Strom pro Versorgung ist 4 A (Summe 8 A)!

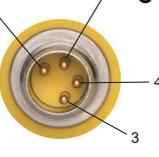
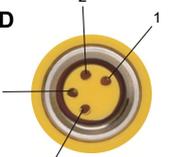
Anschluss	Anschlussbelegung	
	Pin	Bezeichnung
 <p>C</p>	1	24 VDC Modulversorgung ¹⁾
	2	24 VDC Modulversorgung ¹⁾
	3	GND
	4	GND
 <p>D</p>		
	C ... Stecker im Modul, Einspeisung D ... Buchse im Modul, Weiterleitung	
	1) Beide Versorgungspins müssen versorgt werden. Ein Abschalten der Ausgänge ist nur dann gewährleistet, wenn beide Pins von der Versorgung getrennt werden. Wenn der Summenstrom der Ausgänge >4 A ist, muss über Buchse D, Pin 2 ebenfalls Strom eingespeist werden.	

Tabelle 9: Modulversorgung 24 VDC

9 Knotennummerschalter

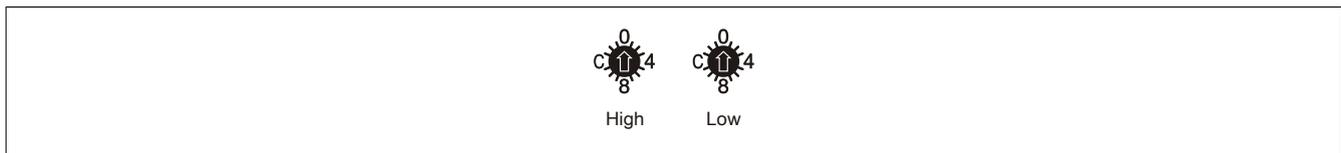


Abbildung 2: Knotennummerschalter zum Einstellen der X2X Link Adresse

Die dezentrale X2X Link Backplane, die die einzelnen X67 Module miteinander verbindet, ist selbstadressierend aufgebaut. Es ist nicht notwendig Knotennummern einzustellen. Anhand der Position im X2X Link Strang wird die Moduladresse vergeben.

In bestimmten Einsatzfällen, z. B. bei wechselnden Konfigurationen von modularen Maschinen ist es erforderlich bestimmte Modulgruppen auf eine fixe Adresse zu legen, unabhängig von den davor befindlichen Modulen im Strang.

Zu diesem Zweck besitzt das Modul einen Knotennummerschalter, mit dem die X2X Link Adresse eingestellt werden kann. Alle nachfolgenden Module beziehen sich auf diesen Offset und adressieren wieder automatisch.

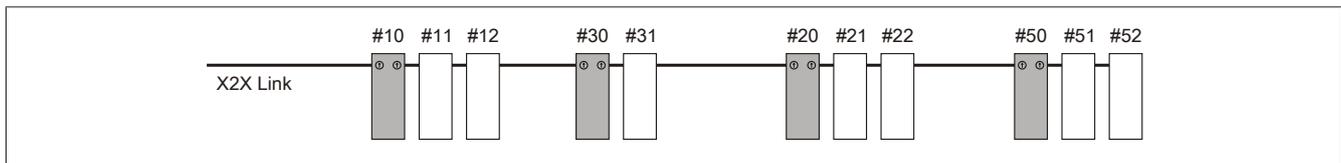


Abbildung 3: Beispielkonfiguration

Wenn am Modul die Knotennummer 0x00 eingestellt ist, wird die Moduladresse anhand der Position im X2X Link Strang vergeben.

10 Anschlussbeispiele

In diesem Abschnitt sind typische Anschlussbeispiele aufgeführt, welche nur eine Auswahl der möglichen Verdrahtungen darstellen. Der Anwender muss die zugehörige Fehlerrückmeldung beachten.

Information:

Details zu den Anschlussbeispielen (wie z. B. Schaltungsbeispiele, Kompatibilitätsklasse, max. Anzahl der unterstützten Kanäle, Klemmenzuordnung usw.) sind Kapitel Anschlussbeispiele des Integrated Safety Technology Anwenderhandbuchs - MASAFETY-GER - zu entnehmen.

10.1 Modulverhalten bei GND Verlust

In diesem Kapitel, sowie den dazugehörigen Unterkapiteln, wird unter dem Begriff "Anschlusselement" je nach System (X20, X67) Folgendes verstanden:

- X20: Bsp. Feldklemme
- X67: Bsp. M12, M8

Durch einen möglichen GND Verlust am Modul kann es zu einem Stromfluss über den Ausgang bzw. über den GND Anschluss des Anschlusselements aus dem Modul kommen.

Werden Netzteile, Aktoren oder GND Anschlüsse geerdet, muss vom Anwender sichergestellt werden, dass es durch die Erdungsleitungen und darauf möglichen Kurzschlüsse bzw. Leitungsbrüche zu keinen zusätzlichen nicht zulässigen GND Verbindungen kommt.

Die beiden Ströme I_{OUT} und I_{GND} sind modulspezifisch und müssen den Technischen Daten entnommen werden.

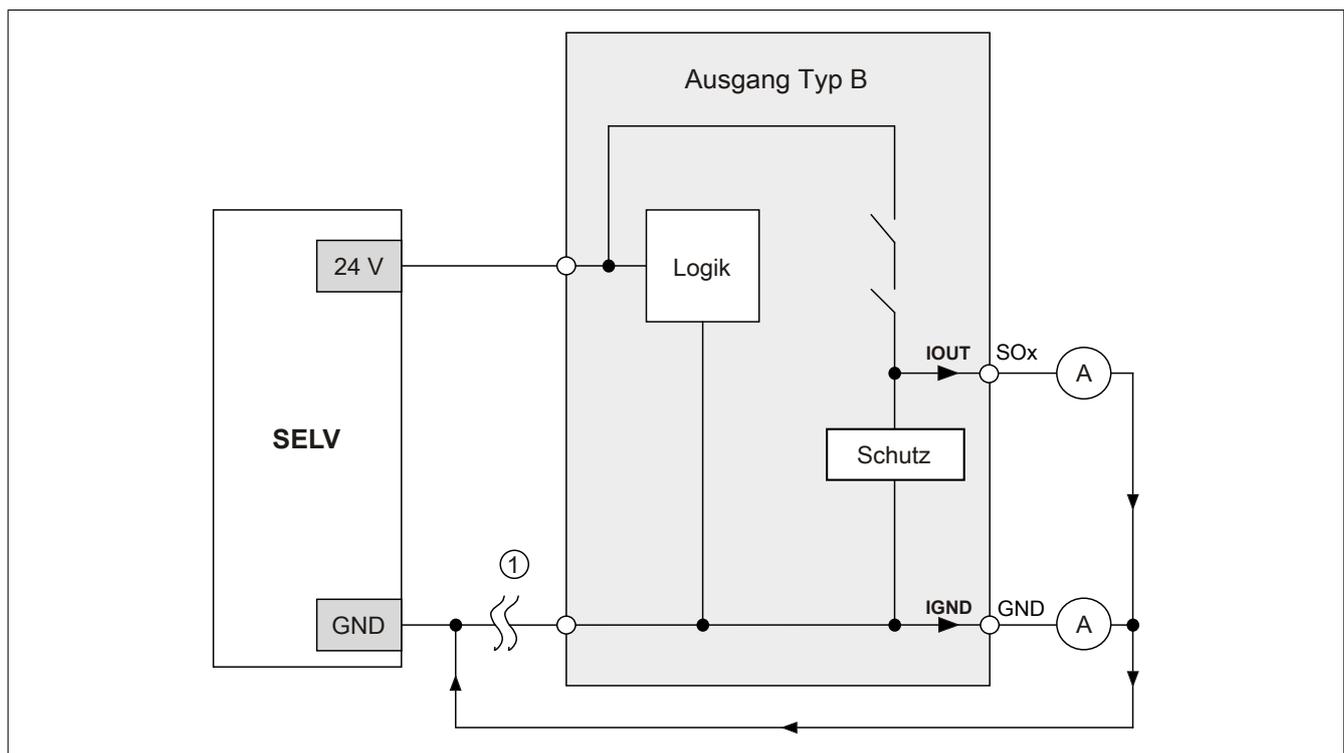


Abbildung 4: Modulverhalten bei GND Verlust

Gefahr!

Der Anwender muss in Abhängigkeit der in den technischen Daten angegebenen Ströme I_{OUT} bzw. I_{GND} und der gewählten Installationstechnik eigenverantwortlich dafür sorgen, dass kein sicherheitstechnisches Problem entstehen kann.

10.1.1 GND Rückführung auf Anschlusselement; kein externer GND

Wird das Modul in folgendem Verdrahtungsmodus verwendet, kann es bei GND Verlust zu keinem Problem kommen, da über I_{OUT} bzw. I_{GND} kein Strom fließen kann.

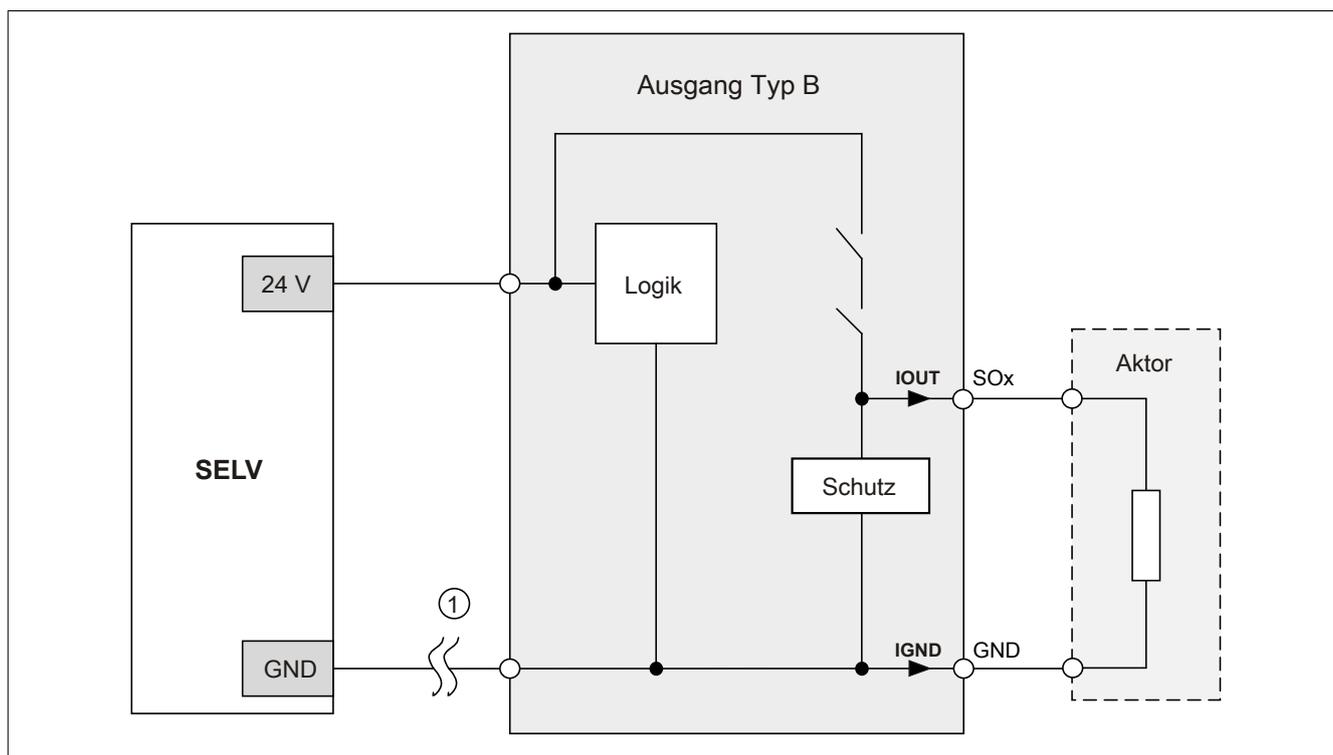


Abbildung 5: GND Rückführung auf Anschlusselement

Gefahr!

Sonstige Verdrahtungen

Wird eine andere Verdrahtungsmethode verwendet, muss der Anwender sicherstellen, dass es durch 2 externe Fehler (Leitungsbruch etc.) nicht zu einem sicherheitskritischen Zustand kommt. Weiters müssen die Stromangaben für I_{OUT} bzw. I_{GND} im Falle eines GND Verlustes beachtet werden.

10.1.2 Externes GND und kein GND vom Anschlusselement verwendet

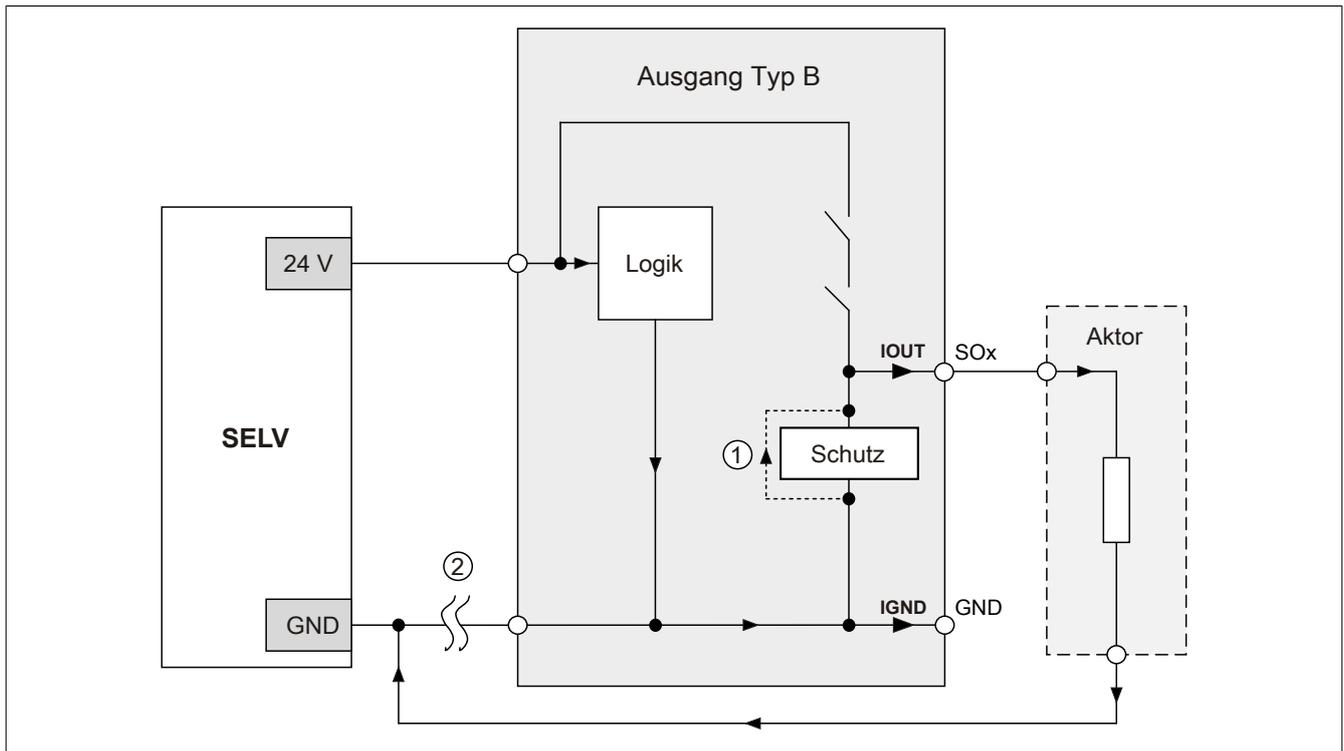


Abbildung 6: Nur externes GND

Fehlerablauf:

- Fehler ① (Bauteildefekt Schutz):
Ein am Ausgang gegen GND geschaltetes Bauteil bekommt einen Kurzschluss bzw. verhält sich wie ein Ohm'scher Widerstand. Dieser Fehler wird nicht zwingend erkannt.
- Fehler ② (Leitungsbruch Modul GND):
Das Modul verliert seinen direkten GND Bezug und es kommt zu einem Stromfluss durch das defekte Schutzbauteil → I_{OUT} → Aktor.
Der Aktor wird somit über den vom Modul zugelassenen Strom versorgt!

Gefahr!

Diese Installationsvariante kann in dieser Form zu gefährbringenden Zuständen führen und darf daher NICHT angewendet werden.

10.1.3 Externes GND und GND vom Anschlusselement verwendet

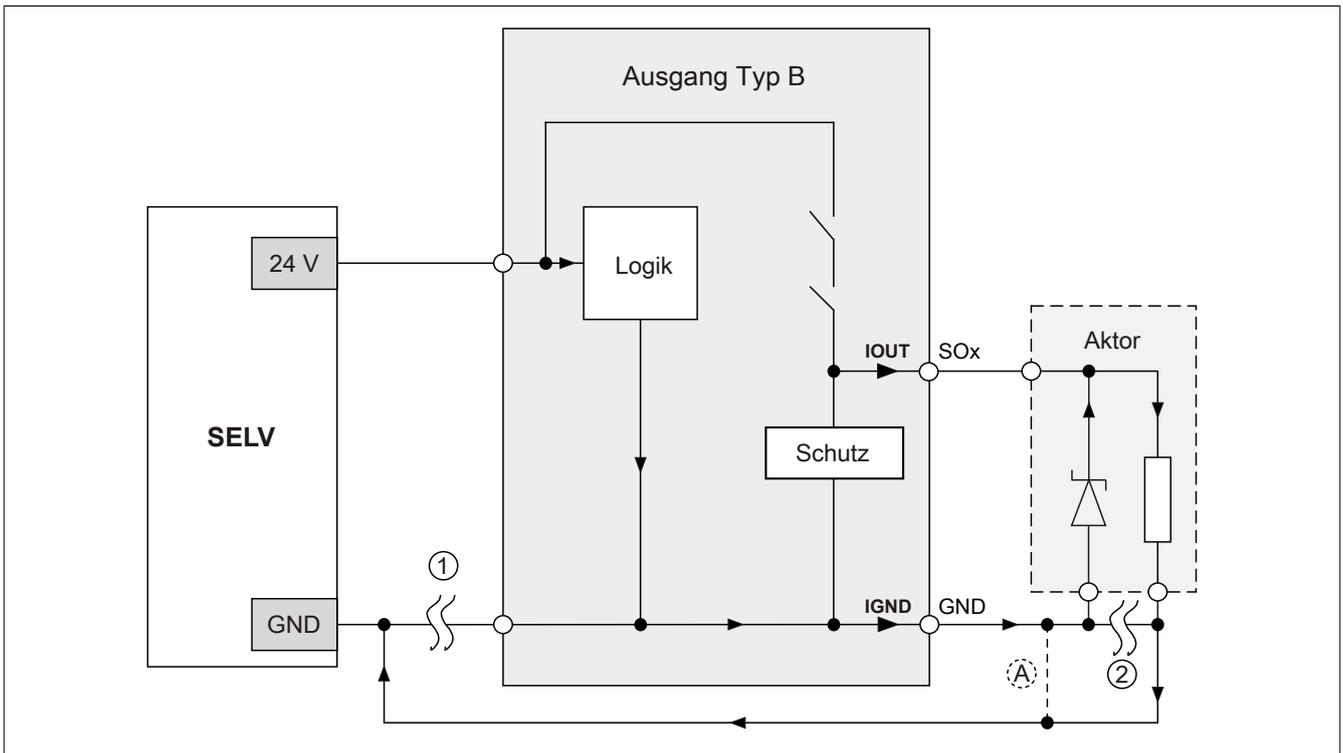


Abbildung 7: Möglicher Falschanschluss

Fehlerablauf:

- Fehler ① (Leitungsbruch Modul GND):
Es wird kein Fehler festgestellt und das Modul arbeitet auf Grund der zusätzlichen externen GND Verbindung normal weiter.
- Fehler ② (Leitungsbruch der Schutzbeschaltung am Aktor):
Das Modul verliert seinen direkten GND Bezug und es kommt zu einem Stromfluss über I_{GND} → Schutzdiode → Aktor.
Der Aktor wird somit über den vom Modul zugelassenen Strom versorgt!

Gefahr!

Diese Installationsvariante kann in dieser Form zu gefährbringenden Zuständen führen und darf daher NICHT angewendet werden.

Mögliche Abhilfe

Um diesen Verdrahtungsfall dennoch zu ermöglichen, wäre es z. B. denkbar, die in Fehler ② gebrochene Leitung doppelt auszuführen → siehe Verbindung ④.

Information:

Die in Abbildung "Möglicher Falschanschluss" ersichtliche Diode im Aktor dient nur zur Veranschaulichung des Fehlers und ist nicht vorgeschrieben.

10.2 Anschalten einkanaliger kontaktbehafteter Sensoren

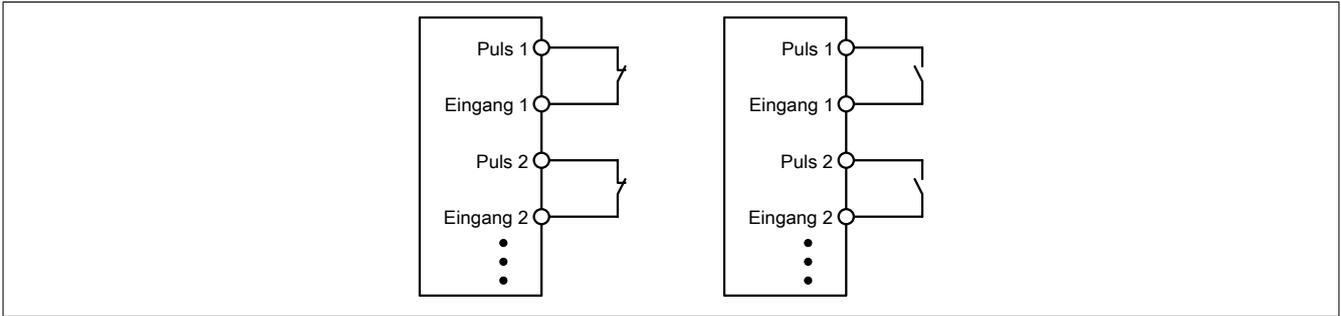


Abbildung 8: Anschalten einkanaliger kontaktbehafteter Sensoren

Die einfachste Anschaltung sind einkanalige, kontaktbehaftete Sensoren.

In dieser Verschaltung entspricht das Modul der Kategorie 3 nach EN ISO 13849-1:2015. Bitte beachten Sie, dass diese Aussage ausschließlich für das Modul gilt und nicht für die dargestellte Beschaltung. Die Beschaltung des Sensors müssen Sie eigenverantwortlich gemäß der geforderten Kategorie wählen.

10.3 Anschalten zweikanaliger kontaktbehafteter Sensoren

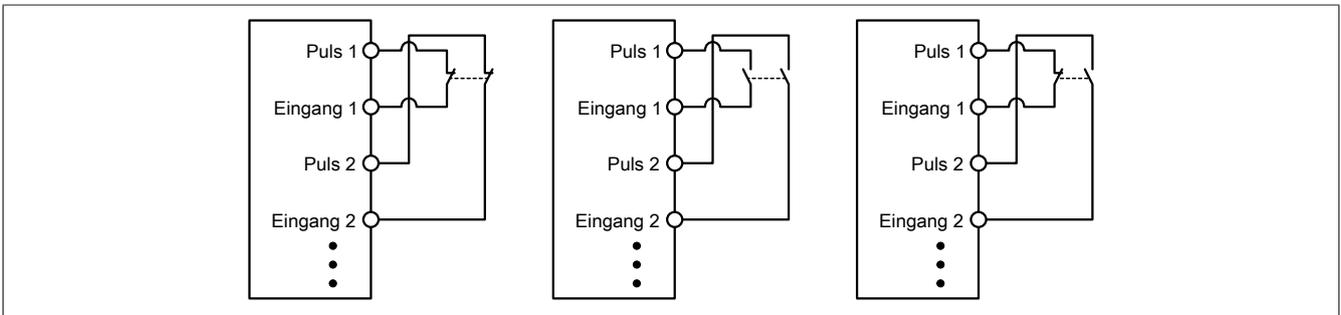


Abbildung 9: Anschalten zweikanaliger kontaktbehafteter Sensoren

Kontaktbehaftete Sensoren können direkt zweikanalig an ein sicheres digitales Eingangsmodul angeschlossen werden. Die Zweikanalauswertung wird direkt vom Modul übernommen.

In dieser Verschaltung entspricht das Modul der Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1:2015. Bitte beachten Sie, dass diese Aussage ausschließlich für das Modul gilt und nicht für die dargestellte Beschaltung. Die Beschaltung des Sensors müssen Sie eigenverantwortlich gemäß der geforderten Kategorie wählen.

10.4 Anschalten mehrkanaliger kontaktbehafteter Sensoren

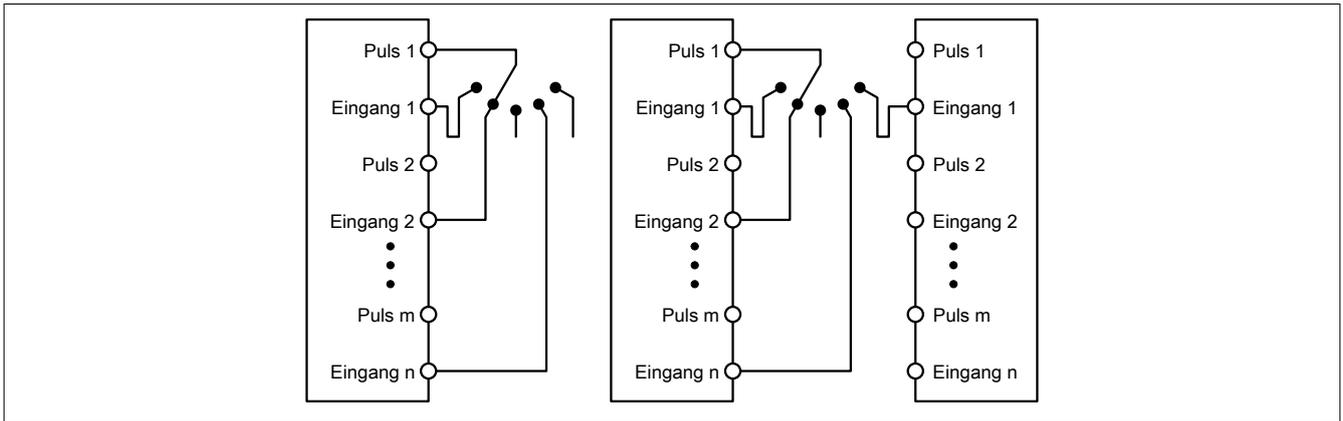


Abbildung 10: Anschalten mehrkanaliger kontaktbehafteter Sensoren

Mehrkanalige Schalter (Betriebsartenwahlschalter, Schaltgeräte mit "Umschalt" Charakter) können an mehreren sicheren digitalen Eingangsmodulen angeschlossen werden.

Wird eine modulinterne Signalauswertung verwendet (siehe linke Abbildung), so muss bei allen verwendeten Eingängen der gleiche Puls eingestellt werden. Wird eine modulübergreifende Signalauswertung verwendet (siehe rechte Abbildung), müssen alle Eingänge auf externen Puls parametrierbar werden. In diesem Anwendungsfall ist die Pulsauswertung mit dem "default" Puls nicht geeignet, daher steht für diesen Fall ein separates Pulssignal mit ca. 4 ms Low-Phase zur Verfügung.

Die Mehrkanalauswertung muss in diesem Fall in der Sicherheitsapplikation durchgeführt werden (PLCopen Funktionsbaustein "SF_ModeSelector"). Die dabei erreichte Kategorie nach EN ISO 13849-1:2015 ist von den Fehlermodellen des Schaltelementes (z. B. Betriebsartenwahlschalter) abhängig und muss in Kombination mit der Fehleraufdeckung des PLCopen Funktionsbausteins untersucht werden.

10.5 Anschalten elektronischer Sensoren

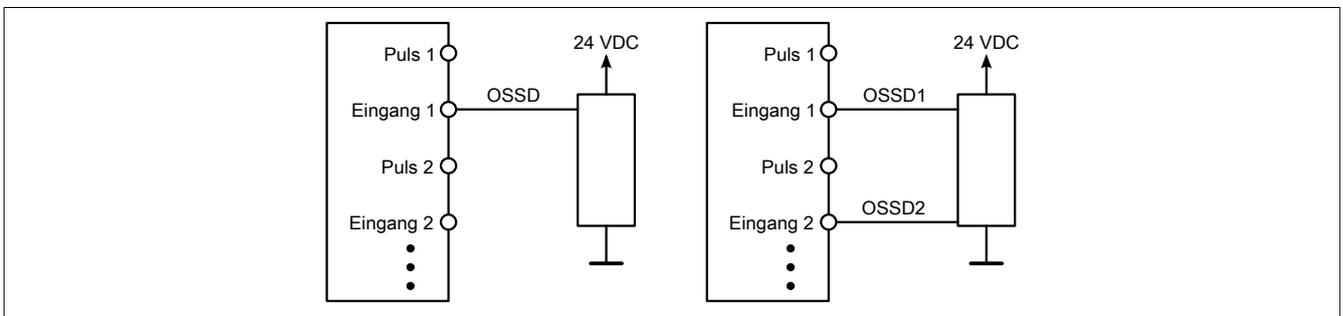


Abbildung 11: Anschalten elektronischer Sensoren

Elektronische Sensoren (Lichtgitter, Laserscanner, induktive Sensoren, ...) können direkt an die sicheren, digitalen Eingangsmodule angeschlossen werden. Bei diesen Anwendungen sind die Schaltschwellen der Eingangskanäle zu beachten.

Bei einer einkanaligen Verschaltung (siehe linke Abbildung) entspricht das Modul der Kategorie 3 nach EN ISO 13849-1:2015. Bei einer zweikanaligen Verschaltung (siehe rechte Abbildung) entspricht das Modul der Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1:2015. Bitte beachten Sie, dass diese Aussagen ausschließlich für das Modul gelten und nicht für die Beschaltung bzw. den angeschlossenen elektronischen Sensor. Die Beschaltung des Sensors müssen Sie eigenverantwortlich gemäß der geforderten Kategorie und den Angaben des Herstellers des elektronischen Sensors wählen.

10.6 Verwenden gleicher Pulssignale

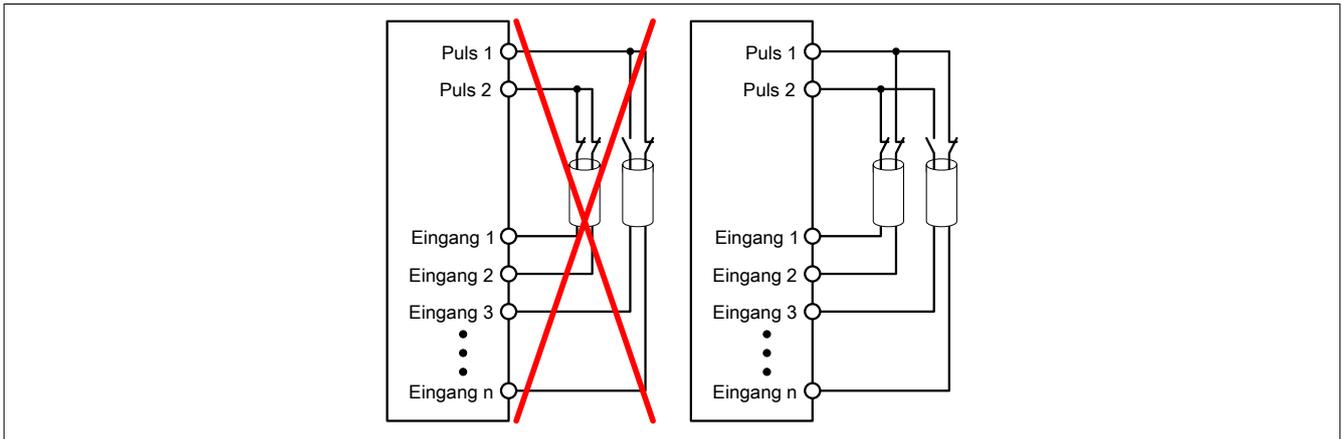


Abbildung 12: Verwenden gleicher Pulssignale

Bei der Verwendung gleicher Pulssignale für unterschiedliche Eingänge müssen diese isoliert voneinander verlegt werden. Andernfalls kann es bei Kabelschäden zu Fehlern kommen, welche vom Modul nicht aufgedeckt werden.

Gefahr!

Bei der Verlegung gleicher Pulssignale im gleichen Kabel kann es bei Kabelschäden zu Querschlägen zwischen den Signalen kommen, die vom Modul nicht aufgedeckt werden. In der Folge können gefährliche Zustände entstehen.

Verlegen Sie Signale welche das gleiche Pulssignal führen daher immer in unterschiedlichen Kabeln oder befolgen Sie andere fehlervermeidende Maßnahmen gemäß EN ISO 13849-2:2012.

Gefahr!

Bei der Verwendung des gleichen Pulssignals für zwei auf der Klemme nebeneinanderliegende Eingänge, ist die Verdrahtung gesondert zu kontrollieren. Insbesondere ist darauf zu achten, dass die beiden Eingänge nicht durch unsaubere Verdrahtung miteinander verbunden sind.

10.7 Anschaltung sicherheitstechnischer Aktoren bei Ausgängen des Typs B

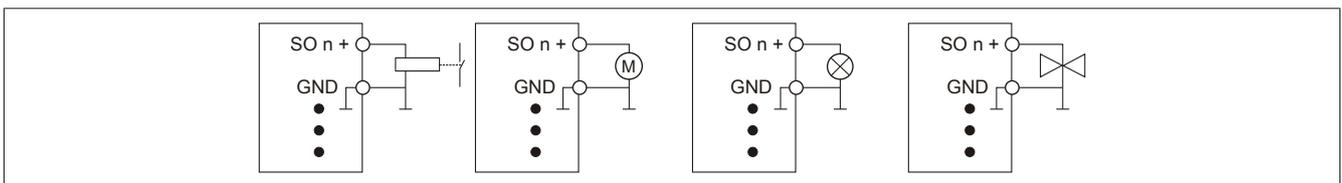


Abbildung 13: Anschaltung sicherheitstechnischer Aktoren bei Ausgängen des Typs B

Sicherheitstechnische Aktoren (Schütze, Motoren, Mutinglampen, Ventile, ...), die mit den Leistungsdaten des Moduls kompatibel sind, können direkt angeschlossen werden.

In dieser Verschaltung entspricht das Modul der Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1:2015. Bitte beachten Sie, dass diese Aussage ausschließlich für das Modul gilt und nicht für die dargestellte Beschaltung. Die Beschaltung des Aktors müssen Sie eigenverantwortlich gemäß der geforderten Kategorie und den Gegebenheiten des Aktors wählen.

Falls die Aktoren mit einer Freilaufdiode ausgeführt sind oder elektronische Komponenten beinhalten, müssen die besonderen Hinweise im Kapitel "Modulverhalten bei GND Verlust" beachtet werden.

11 Fehleraufdeckung

11.1 Modulinterner Fehler

Via rotem Aufleuchten der "SE" LED ist es möglich folgende fehlerhafte Zustände auszuwerten:

- Modulfehler, z. B. defektes RAM, defekte CPU, ...
- Über- oder Untertemperatur
- Über- oder Unterspannung
- inkompatible Firmware-Version

Modulinterne Fehler werden gemäß den Anforderungen der im Zertifikat gelisteten Normen vollständig und rechtzeitig innerhalb der in den technischen Daten angeführten minimalen sicheren Reaktionszeit aufgedeckt und in Folge dessen wird der sichere Zustand eingenommen.

Die hierzu notwendigen modulinternen Tests werden allerdings nur dann ausgeführt, wenn die Firmware des Moduls gebootet wurde und sich das Modul im PREOPERATIONAL State oder im OPERATIONAL State befindet. Wird dieser Zustand nicht erreicht - z. B. weil das Modul in der Applikation nicht konfiguriert wurde - so verbleibt das Modul im BOOT Zustand.

Der BOOT Zustand eines Moduls wird eindeutig durch eine langsam blinkende "SE" LED (2 Hz oder 1 Hz) signalisiert.

Die in den technischen Daten angegebene Fehleraufdeckzeit ist ausschließlich bei der Aufdeckung externer Fehler (Verdrahtungsfehler) bei einkanaligen Strukturen zu berücksichtigen.

Gefahr!

Der Betrieb der Safety Module im BOOT Zustand ist nicht zulässig.

Gefahr!

Ein sicherheitstechnischer Ausgangskanal darf sich für max. 24 Stunden im ausgeschalteten Zustand befinden. Spätestens nach dieser Zeit muss der Kanal eingeschaltet werden, damit die modulinternen Kanaltests durchgeführt werden.

11.2 Verdrahtungsfehler

Via roter Kanal LED werden abhängig vom Einsatzfall die in Abschnitt "Fehleraufdeckung" beschriebenen Verdrahtungsprobleme aufgedeckt.

Als Folge eines vom Modul erkannten Fehlers wird:

- Die Kanal LED statisch rot gesetzt.
- Das Status-Signal (z. B. (Safe)ChannelOK, (Safe)InputOK, (Safe)OutputOK, usw.) auf (SAFE)FALSE gesetzt.
- Das "SafeDigitalInputxx" bzw. das "SafeDigitalOutputxx" Signal auf SAFEFALSE gesetzt.
- Ein Eintrag im Logbuch generiert.

Gefahr!

Erkennbare Fehler (siehe nachfolgende Kapitel) werden vom Modul spätestens innerhalb der Fehleraufdeckzeit erkannt. Fehler, die vom Modul nicht bzw. nicht rechtzeitig erkannt werden und zu sicherheitskritischen Zuständen führen können, müssen über ergänzende Maßnahmen abgedeckt werden.

Gefahr!

Sorgen Sie eigenverantwortlich dafür, dass nach dem Auftreten eines Fehlers alle notwendigen Reparaturmaßnahmen eingeleitet werden, da nachfolgende Fehler eine Gefährdung auslösen können!

11.2.1 Ausgangskanäle Typ B

Gefahr!

Wie die nachfolgenden Schaltungsbeispiele aufzeigen, können die angeschlossenen Aktoren lastseitig mit GND verbunden werden. Es ist aber verboten, die Aktoren einseitig ohne einen GND Bezug zu verbinden. In diesem Fall kann es bei einem Kabelbruch zu einer Serienschaltung der Aktoren und in weiterer Folge zu einer gefahrbringenden Fehlfunktion des Moduls kommen.

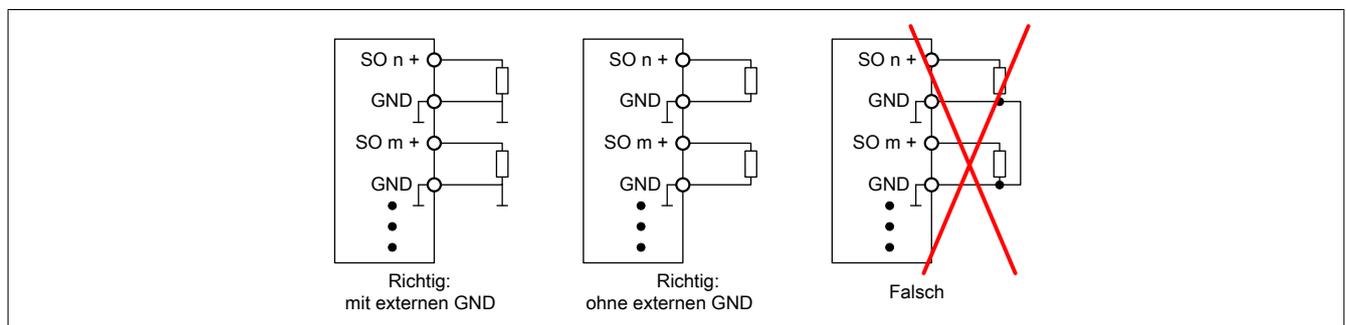


Abbildung 14: Unzulässige Verdrahtung

11.2.2 Anschalten einkanaliger kontaktbehafteter Sensoren

Standardmäßig ist jedem Eingangskanal ein dedizierter Pulsausgang zugeordnet. Dieser Pulsausgang liefert ein spezifisches Signal, mit dessen Hilfe Verdrahtungsprobleme wie Kurzschluss gegen 24 VDC, GND oder andere Signalkanäle erkannt werden. Der Status der angeschlossenen Schalter wird über die kanalspezifischen LEDs signalisiert. Die LEDs "OO" bzw. "OC" besitzen in der Beschaltungsvariante keine Bedeutung.

In dieser Beschaltung mit der Parametrierung "Pulse Mode = Internal" besitzen die Module folgende Fehleraufdeckung:

Fehler	Fehler bei Kontakt	
	offen	geschlossen
Masseschluss auf Pulsausgang	wird erkannt	wird erkannt
Schluss gegen 24 VDC auf Pulsausgang	wird erkannt	wird erkannt
Querschluss zwischen Pulsausgang und anderem Pulssignal	wird erkannt	wird erkannt
Masseschluss auf Signaleingang	wird nicht erkannt	wird erkannt
Schluss gegen 24 VDC auf Signaleingang	wird erkannt	wird erkannt
Querschluss zwischen Signaleingang und anderem Pulssignal	wird erkannt	wird erkannt
Querschluss zwischen Pulsausgang und Signaleingang	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt
Drahtbruch	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt

Tabelle 10: SI Fehleraufdeckung bei "Pulse Mode = Internal"

11.2.3 Anschalten zweikanaliger kontaktbehafteter Sensoren

Standardmäßig ist jedem Eingangskanal ein dedizierter Pulsausgang zugeordnet. Dieser Pulsausgang liefert ein spezifisches Signal, mit dessen Hilfe Verdrahtungsprobleme wie Kurzschluss gegen 24 VDC, GND oder andere Signalkanäle erkannt werden.

Der Status der angeschlossenen Schalter wird über die kanalspezifischen LEDs signalisiert, der Status der Zweikanalauswertung wird über die LEDs "OO" (für Kombinationen mit Öffner/Öffner Schalter) bzw. "OC" (für Kombinationen mit Öffner/Schließler Schalter) signalisiert. Bei Modultypen bei denen diese LEDs nicht existieren, werden die Fehler in der Zweikanalauswertung durch rotes Blinken der entsprechenden Kanal LEDs dargestellt.

In dieser Beschaltung mit der Parametrierung "Pulse Mode = Internal" in Kombination mit der Zweikanalauswertung im Modul oder im SafeDESIGNER besitzen die Module folgende Fehleraufdeckung:

Fehler	Fehler bei Kontakt	
	offen	geschlossen
Masseschluss auf Pulsausgang	wird erkannt	wird erkannt
Schluss gegen 24 VDC auf Pulsausgang	wird erkannt	wird erkannt
Querschluss zwischen Pulsausgang und anderem Pulssignal	wird erkannt	wird erkannt
Masseschluss auf Signaleingang	wird nicht erkannt	wird erkannt
Schluss gegen 24 VDC auf Signaleingang	wird erkannt	wird erkannt
Querschluss zwischen Signaleingang und anderem Pulssignal	wird erkannt	wird erkannt
Querschluss zwischen Pulsausgang und Signaleingang	wird erkannt ¹⁾	wird nicht erkannt
Drahtbruch	wird nicht erkannt	wird erkannt ¹⁾

Tabelle 11: SI Fehleraufdeckung bei "Pulse Mode = Internal" in Kombination mit der Zweikanalauswertung im Modul oder im SafeDESIGNER

1) Zweikanalauswertung des Moduls

11.2.4 Anschalten mehrkanaliger kontaktbehafteter Sensoren

Der Status der angeschlossenen Schalter wird über die kanalspezifischen LEDs signalisiert. Die LEDs "OO" bzw. "OC" besitzen in der Beschaltungsvariante keine Bedeutung.

In dieser Beschaltung gilt die folgende Fehlerrückmeldung:

Fehler	
Masseschluss auf Pulsausgang	wird erkannt
Schluss gegen 24 VDC auf Pulsausgang	wird erkannt
Querschluss zwischen Pulsausgang und anderem Pulssignal	wird erkannt ¹⁾
Masseschluss auf Signaleingang (aktives Signal)	wird erkannt ¹⁾
Masseschluss auf Signaleingang (inaktives Signal)	wird nicht erkannt
Schluss gegen 24 VDC auf Signaleingang	wird erkannt
Querschluss zwischen Signaleingang und anderem Pulssignal	wird erkannt ¹⁾
Querschluss zwischen Pulsausgang und Signaleingang (aktives Signal)	wird nicht erkannt
Drahtbruch (aktives Signal)	wird erkannt ¹⁾
Querschluss zwischen Pulsausgang und Signaleingang (inaktives Signal)	wird erkannt ¹⁾
Drahtbruch (inaktives Signal)	wird nicht erkannt

Tabelle 12: SI Fehlerrückmeldung bei "Pulse Mode = External"

1) wird vom PLCopen Funktionsbaustein "SF_ModeSelector" in der Applikation erkannt

Gefahr!

Wird in der Kanalkonfiguration "Pulse Mode = External" verwendet, so wird modulintern ein zusätzlicher TOFF-Filter mit 5 ms aktiviert. Die entsprechenden Hinweise zum TOFF-Filter sind daher auch bei der Parametrierung "Pulse Mode = External" anzuwenden.

Information:

Bei der Parametrierung "Pulse Mode = Internal" besitzen die Pulse eine Low-Phase von ca. 300 µs. Diese Low-Phase ist so gestaltet, dass es zu keiner zusätzlichen Verschlechterung der Gesamtreaktionszeit im System kommen kann. Bei Leitungslängen welche die max. Leitungslänge (siehe technische Daten) überschreiten, kann es mit dieser Parametrierung eventuell zu Problemen kommen. In diesen Fällen kann die Parametrierung "Pulse Mode = External" auch für normale kontaktbehaftete Sensoren sinnvoll sein, wobei jedoch die reduzierte Fehlerrückmeldung und die Verlängerung der Gesamtreaktionszeit zu berücksichtigen sind.

11.2.5 Anschalten elektronischer Sensoren

Bei elektronischen Sensoren können keine Pulsmuster verwendet werden. Die Eingangskanäle müssen daher auf "Pulse Mode = No Pulse" konfiguriert werden.

Evtl. Testlücken der angeschlossenen OSSD Ausgänge müssen mit dem Abschaltfilter des Moduls ausgeblendet werden, um ein versehentliches Abschalten zu verhindern.

Gefahr!

Bei der Parametrierung "Pulse Mode = No Pulse" besitzt das Modul selbst keine Fehlerrückmeldung für Verdrahtungsfehler. Interne Fehler werden jedoch aufgedeckt. Alle durch falsche oder fehlerhafte Verdrahtung resultierenden Fehler müssen über ergänzende Maßnahmen gemäß EN ISO 13849-2:2012 oder vom angeschlossenen Gerät abgedeckt werden.

Gefahr!

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters verlängert die sichere Reaktionszeit. Der parametrierte Filterwert muss zur Gesamtreaktionszeit addiert werden.

11.2.6 Anschaltung sicherheitstechnischer Aktoren

Fehler / Modul	Disable OSSD = No		Disable OSSD = Yes-ATTENTION	
	Fehler bei Ausgang			
	ausgeschaltet	eingeschaltet	ausgeschaltet	eingeschaltet
Masseschluss auf SOx+ (Ausgangstyp A) bzw. SOx (Ausgangstyp B)				
alle SO Typen	wird nicht erkannt	wird erkannt	wird nicht erkannt	wird erkannt
Masseschluss auf SOx- (Ausgangstyp A)				
X20SC0xxx	wird nicht erkannt	wird erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0				
Schluss gegen 24 VDC auf SOx+ (Ausgangstyp A)				
X20SC0xxx	wird erkannt	wird erkannt	wird erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0				
Schluss gegen 24 VDC auf SOx (Ausgangstyp B)				
X20SC0xxx	wird erkannt ¹⁾	wird nicht erkannt	wird erkannt ¹⁾	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SO6300				
X20SP1130				
X20SC2212				
X67SC4122.L12		wird erkannt ¹⁾		
Schluss gegen 24 VDC auf SOx- (Ausgangstyp A)				
X20SC0xxx	wird erkannt	wird erkannt	wird erkannt	wird erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0				
Schluss gegen 24 VDC auf GND				
X20SC0xxx	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SO6300				
X20SP1130				
X20SC2212				
X67SC4122.L12				
Querschluss zwischen SOx+ (Ausgangstyp A) und anderem Signal (high)				
X20SC0xxx	wird erkannt	wird erkannt	wird erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0				
Querschluss zwischen SOx (Ausgangstyp B) und anderem Signal (high)				
X20SC0xxx	wird erkannt ¹⁾	wird nicht erkannt	wird erkannt ¹⁾	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SO6300				
X20SP1130				
X20SC2212				
X67SC4122.L12		wird erkannt ¹⁾		
Querschluss zwischen SOx- (Ausgangstyp A) und anderem Signal (high)				
X20SC0xxx	wird erkannt	wird erkannt	wird erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0				
Querschluss zwischen GND und anderem Signal (high)				
X20SC0xxx	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SO6300				
X20SP1130				
X20SC2212				
X67SC4122.L12				
Drahtbruch (Ausgangstyp A und B)				
X20SC0xxx	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	wird nicht erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0		wird nicht erkannt ²⁾	wird nicht erkannt ²⁾	
X20SO6300				
X20SP1130		wird nicht erkannt	wird nicht erkannt	
X20SC2212				
X67SC4122.L12				

Tabelle 13: SO Fehleraufdeckung

Fehler / Modul	Disable OSSD = No		Disable OSSD = Yes-ATTENTION	
	Fehler bei Ausgang			
	ausgeschaltet	eingeschaltet	ausgeschaltet	eingeschaltet
Kurzschluss zwischen SOx+ (Ausgangstyp A) und SOx- (Ausgangstyp A)				
X20SC0xxx	wird nicht erkannt	wird erkannt	wird nicht erkannt	wird erkannt
X20SLXxxx				
X20SRTxxx				
X20SOx1x0				

Tabelle 13: SO Fehleraufdeckung

- 1) Kurzschlüsse von SOx gegen High Potenziale werden vom Modul zwar erkannt, der angeschlossene Aktor kann jedoch durch die "nur-plus-schaltende" Ausführung des Kanals nicht abgeschaltet werden.
- 2) Ein Drahtbruch kann über das Signal "CurrentOK" erkannt werden. Dieses Signal ist jedoch sicherheitstechnisch nicht belastbar.

Gefahr!

Mit "Disable OSSD = Yes-ATTENTION" verfügt das Modul über eine reduzierte Fehleraufdeckung und erfüllt nicht mehr die Anforderungen für SIL 3 gemäß EN 62061:2013 bzw. PL e gemäß EN ISO 13849-1:2015.

Um die Anforderungen für Anwendungen bis SIL 2 gemäß EN 62061:2013 bzw. PL d gemäß EN ISO 13849-1:2015 zu erreichen, ist bei Ausgangskanälen des Typs B eine tägliche Prüfung der Sicherheitsfunktion durch den Anwender notwendig.

Bei Ausgangskanälen des Typs B2 ist zusätzlich darauf zu achten, dass sich während dieser Prüfung alle Ausgangskanäle des Moduls gleichzeitig für min. 1 s im ausgeschalteten Zustand befinden.

Bei X20SRTxxx-Modulen ist eine Prüfung jedes verwendeten Ausgangskanals vor der ersten Sicherheitsanforderung und alle 24 Stunden durchzuführen. Für die Prüfung muss der entsprechende Kanal mindestens einmal ein- und ausgeschaltet werden.

Gefahr!

Mögliche Fehlverhalten der Aktoren sind zu analysieren und gegebenenfalls mittels entsprechenden Rückmeldungen (zwangsgeführte Rücklesekontakte bei einem Schütz, Druckschalter bei Ventilen, ...) abzusichern.

Gefahr!

Dieser Gefahrenhinweis gilt für alle in der Tabelle "SO Fehleraufdeckung" genannten Module mit Ausnahme von Ausgangskanälen des Typs A!

Kurzschlüsse von SOx gegen High Potenziale werden vom Modul zwar erkannt, der angeschlossene Aktor kann jedoch durch die "nur-plus-schaltende" Ausführung des Kanals nicht abgeschaltet werden. Sorgen Sie für eine korrekte Verdrahtung um Kurzschlüsse von SOx gegen High Potenziale ausschließen zu können (siehe hierzu EN ISO 13849-2:2012, Anhang D.2.4, Tabelle D.4).

12 Eingangsschema

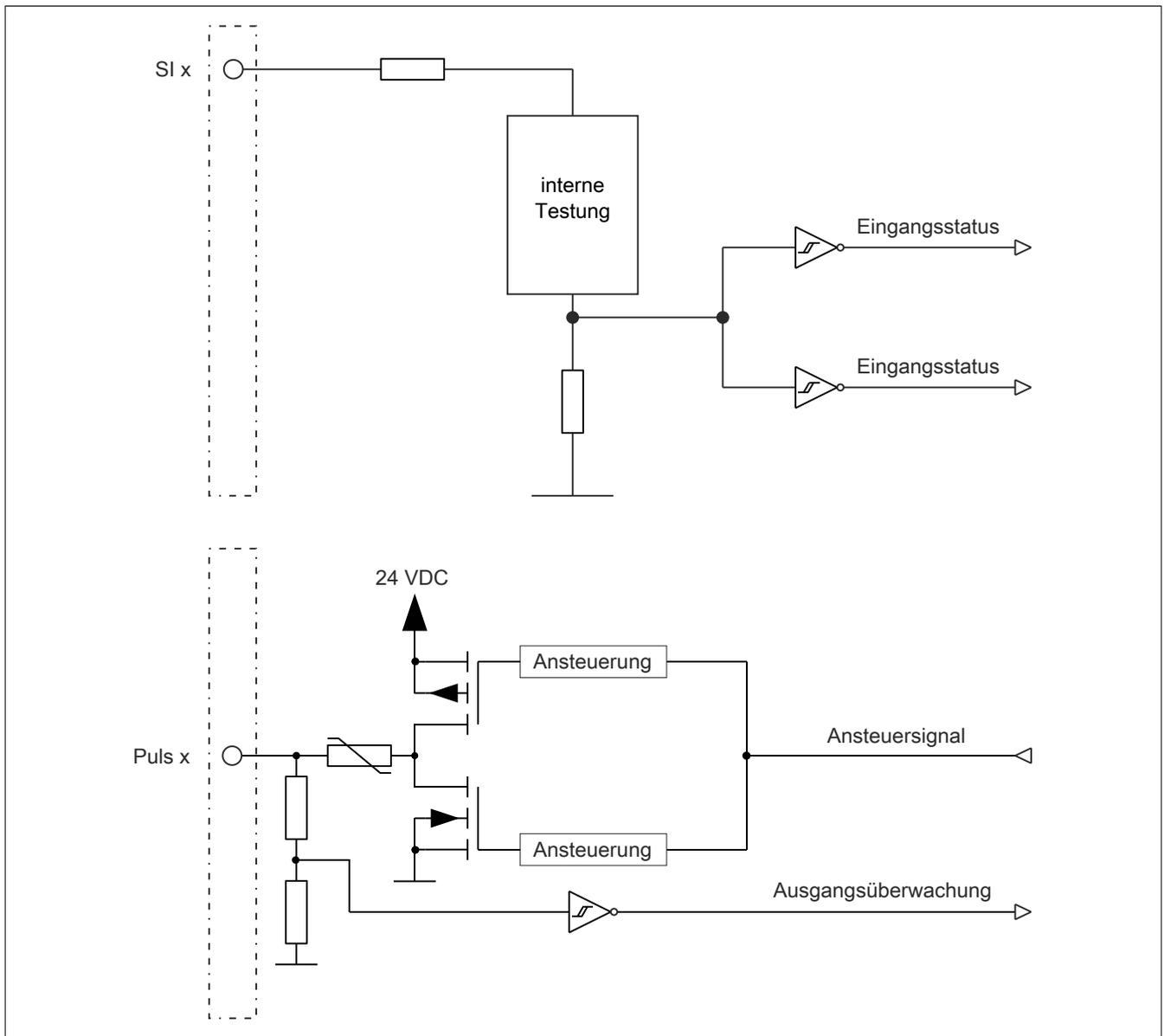


Abbildung 15: Eingangsschema

13 Ausgangsschema - Typ B

Digitale Ausgangskanäle des Typs B sind modulintern plus- und plus-schaltend ausgeführt.

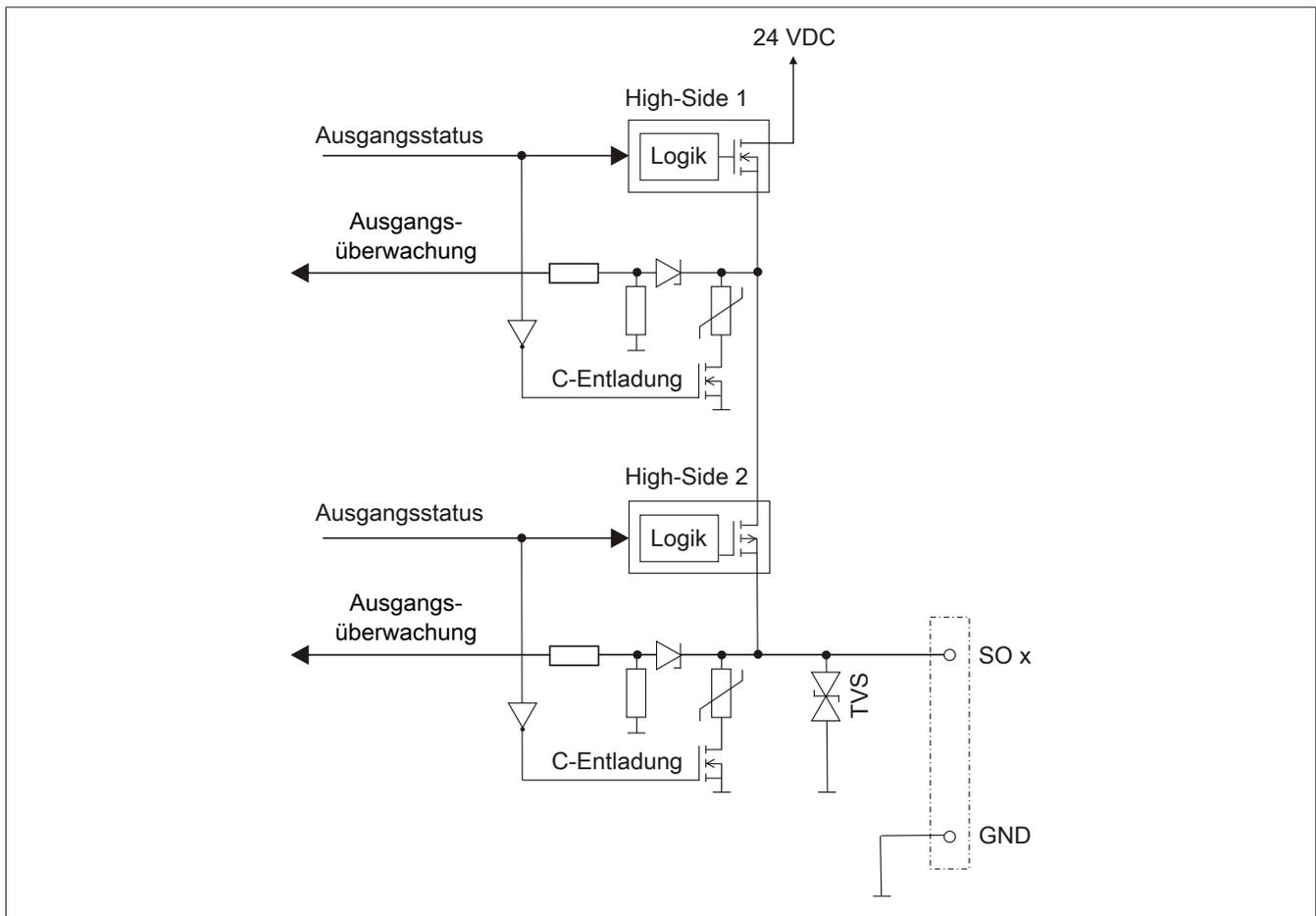


Abbildung 16: Ausgangsschema Typ B

14 Minimale Zykluszeit

Die minimale Zykluszeit gibt an, bis zu welcher Zeit der Buszyklus heruntergefahren werden kann, ohne dass Kommunikationsfehler auftreten.

Minimale Zykluszeit
200 μ s

15 I/O-Updatezeit

Die Zeit welche das Modul für die Generierung eines Samples benötigt ist durch die I/O-Updatezeit spezifiziert.

Minimale I/O-Updatezeit
500 μ s
Maximale I/O-Updatezeit für Eingangskanäle
2150 μ s + Filterzeit (siehe Kapitel "Filter")
Maximale I/O-Updatezeit für Ausgangskanäle
1800 μ s

16 Filter

Alle sicheren digitalen Eingangsmodule verfügen über getrennt voneinander einstellbare Ein- und Ausschaltfilter. Die Wirkungsweise der Filter ist abhängig von der Firmware-Version und in nachfolgender Tabelle bzw. in nachfolgenden Abbildungen dargestellt:

Modultyp	Version	Schema TOFF-Filter	Zur Gesamtreaktionszeit zusätzlich zu berücksichtigende Filterzeit
I/O-Module	<301	Schema 1	2x TOFF-Filterzeit
SafeLOGIC-X	301, 311, 312	Schema 1	2x TOFF-Filterzeit
I/O-Module	≥301	Schema 2	1x TOFF-Filterzeit
SafeLOGIC-X	302, ≥313	Schema 2	1x TOFF-Filterzeit

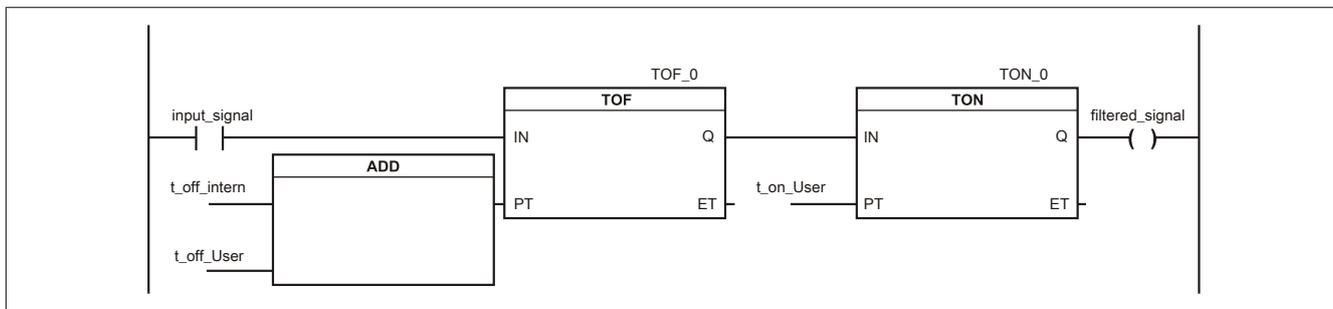


Abbildung 17: SI Eingangsfilter - Schema 1

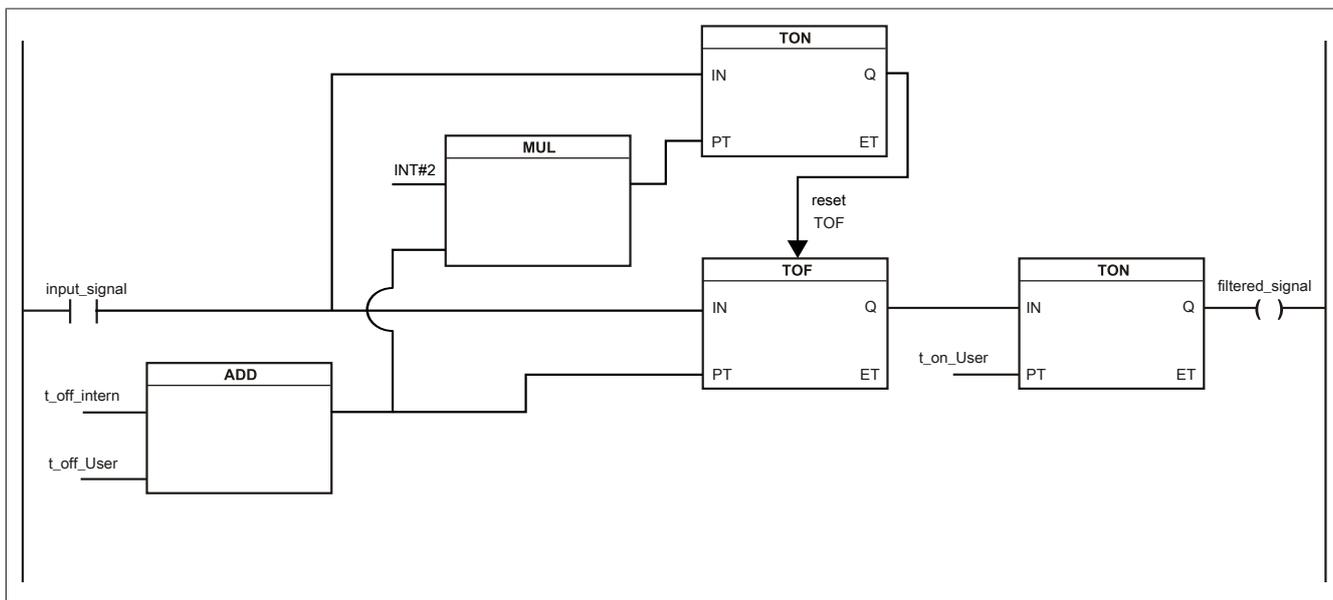


Abbildung 18: SI Eingangsfilter - Schema 2

Legende:

- input_signal: Status des Eingangskanals
- filtered_signal: gefilterter Status des Eingangskanals - dient als Eingang für den PLCopen Funktionsbaustein und wird an die SafeLOGIC weitergeleitet
- t_off_intern: interner Parameter (5 ms) zur Unterdrückung der "externen" Testimpulse (nur bei "Pulse Mode = External")
- t_off_User: Parameter für den Ausschaltfilter
- t_on_User: Parameter für den Einschaltfilter

Ungefiltert

Der Eingangszustand wird mit einem festen Versatz bezogen auf den Netzwerkzyklus erfasst und übertragen.

Einschaltfilter

Der gefilterte Zustand wird beim Übergang von 0 auf 1 mit einem festen Versatz bezogen auf den Netzwerkzyklus erfasst und übertragen. Der Filterwert ist parametrierbar, die Grenzwerte sind in den technischen Daten gelistet.

Gefahr!

Fehler durch Querschlüsse zu anderen Signalen werden vom Modul spätestens innerhalb der Fehleraufdeckzeit erkannt. Standardmäßig ist der Einschaltfilter mit dem Wert der Fehleraufdeckzeit vorbelegt, wodurch die durch mögliche Querschlüsse entstehenden Fehlsignale ausgeblendet werden. Wird der Einschaltfilter auf einen Wert kleiner als die Fehleraufdeckzeit parametriert, können fehlerhafte Signale zu kurzzeitigen Einschaltimpulsen führen.

Information:

Der tatsächlich wirksame Filter ist abhängig von der I/O-Zykluszeit des Moduls. Der tatsächlich wirksame Filter kann daher vom Eingabewert um die I/O-Zykluszeit (siehe technische Daten des Moduls) nach unten abweichen. Werden Filterzeiten kleiner der I/O-Zykluszeit des Moduls eingestellt, ist daher kein Filter wirksam.

Ausschaltfilter

Der gefilterte Zustand wird beim Übergang von 1 auf 0 mit einem festen Versatz bezogen auf den Netzwerkzyklus erfasst und übertragen. Der Ausschaltfilter ist getrennt einstellbar. Damit lässt sich der Ausschaltfilter auf tatsächliche Anwendungsfälle (z. B. Testlücken des Lichtgitters) anwenden und ermöglicht die Verkürzung von Reaktionszeiten. Der Filterwert ist parametrierbar, die Grenzwerte sind in den technischen Daten gelistet.

Gefahr!

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters verlängert die sichere Reaktionszeit!

Zur Gesamtreaktionszeit muss der parametrierte Filterwert abhängig von der Firmware-Version einmal bzw. zweimal addiert werden (Details hierzu siehe Kapitel "Filter" des technischen Datenblatts).

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters bewirkt das Wegfiltern von Signalen, deren Low-Phase kürzer ist als der Ausschaltfilter. Falls sich daraus ein sicherheitstechnisches Problem ergibt, so muss der Ausschaltfilter auf 0 gesetzt werden.

Um die Beeinflussung durch EMV-Störungen zu minimieren, ist die max. Leitungslänge zwischen Pulsausgang und Eingang gemäß den technischen Daten zu berücksichtigen.

Beim Anschluss von Geräten mit OSSD-Signalen (Signale mit Testpulsen) muss der Ausschaltfilter in jedem Fall wesentlich kleiner gewählt werden als die Wiederholfrequenz der Testpulse.

Information:

Der tatsächlich wirksame Filter ist abhängig von der I/O-Zykluszeit des Moduls. Der tatsächlich wirksame Filter kann daher vom Eingabewert um die I/O-Zykluszeit (siehe technische Daten des Moduls) nach unten abweichen. Werden Filterzeiten kleiner der I/O-Zykluszeit des Moduls eingestellt, ist daher kein Filter wirksam.

Gefahr!

Wird in der Kanalkonfiguration "Pulse Mode = External" verwendet, so wird modulintern ein zusätzlicher TOFF-Filter mit 5 ms aktiviert. Die entsprechenden Hinweise zum TOFF-Filter sind daher auch bei der Parametrierung "Pulse Mode = External" anzuwenden.

17 Zustimmungsprinzip

Jeder Ausgangskanal verfügt über ein zusätzliches, funktionales Schaltsignal mit welchem der Ausgangskanal aus der funktionalen Applikation angesprochen werden kann. Sobald der Ausgangskanal sicherheitstechnisch aktiviert ist (dem Setzen des Kanals aus der Sicht der Sicherheitstechnik zugestimmt wird), kann damit der Ausgangskanal von der funktionalen Applikation unabhängig von sicherheitstechnisch bedingten zusätzlichen Lauf- und Jitterzeiten gesetzt oder gelöscht werden.

Die Verwendung des Zustimmungsprinzips wird in der I/O-Konfiguration im Automation Studio festgelegt.

18 Wiederanlaufverhalten

Jeder digitale Eingangskanal verfügt generell über keine interne Wiederanlaufsperrung, d. h. nach Fehlersituationen am Modul und/oder am Netzwerk nehmen die zugehörigen Kanaldaten selbstständig wieder den korrekten Zustand ein.

Es liegt in der Verantwortung des Anwenders, die Kanaldaten der sicheren Eingangskanäle korrekt zu verschalten und mit einer Wiederanlaufsperrung zu versehen. Hierzu können beispielsweise die Wiederanlaufsperrungen der PLCopen Funktionsbausteine verwendet werden.

Die Anwendung von Eingangskanälen ohne korrekt verschaltete Wiederanlaufsperrung kann einen automatischen Wiederanlauf zur Folge haben.

Jeder Ausgangskanal verfügt über eine interne Wiederanlaufsperrung, d. h. um den Kanal nach Fehlersituationen am Modul und/oder am Netzwerk und/oder nach Beenden der Sicherheitsfunktion einzuschalten, ist folgende Sequenz in dieser Reihenfolge notwendig:

- beseitigen aller Modul-, Kanal- oder Kommunikationsfehler
- aktivieren des sicherheitstechnischen Signals für diesen Kanal (SafeOutput...)
- Pause um sicherzustellen, dass das sicherheitstechnische Signal am Modul bearbeitet wurde (min. 1 Netzwerkzyklus)
- positive Flanke am Releasekanal

Für das Schalten des Release-Signals sind die Hinweise zur manuellen Rückstellfunktion der EN ISO 13849-1:2015 zu beachten.

Die Wiederanlaufsperrung wirkt unabhängig vom Zustimmungsprinzip, d. h. oben beschriebenes Verhalten wird weder durch die Parametrierung des Zustimmungsprinzips noch durch die zeitliche Position des funktionalen Schaltsignals beeinflusst.

Per Parametrierung kann ein automatischer Wiederanlauf am Modul konfiguriert werden. Mit dieser Funktion kann der Ausgangskanal ohne zusätzlicher Signalflanke am Releasekanal sicherheitstechnisch eingeschaltet werden. Diese Funktion ist solange aktiv, solange das Release Signal TRUE ist und keine Fehlersituation am Modul und/oder am Netzwerk vorliegt.

Unabhängig von diesem Parameter ist für das Einschalten des Ausgangskanals in folgenden Situationen eine positive Flanke am Releasekanal notwendig:

- nach Power Up
- nach einer Fehlerbeseitigung im sicheren Kommunikationskanal
- nach der Störungsbehebung eines Kanalfehlers
- nach einem Abfallen des Release Signals

Die Parametrierung des automatischen Wiederanlaufs erfolgt bei den Kanalparametern im SafeDESIGNER. Bei der Anwendung eines automatischen Wiederanlaufs sind die Hinweise der EN ISO 13849-1:2015 zu beachten.

Gefahr!

Das Konfigurieren eines automatischen Wiederanlaufs kann zu sicherheitstechnisch kritischen Zuständen führen. Sorgen Sie mit ergänzenden Maßnahmen für die korrekte, sicherheitstechnische Funktion.

19 Registerbeschreibung

19.1 Parameter in der I/O Konfiguration

Gruppe: Function model

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit
Function model	Dieser Parameter ist für zukünftige Funktionserweiterungen reserviert.	default	-

Tabelle 14: Parameter I/O Konfiguration: Function model

Gruppe: General

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit
Module supervised	Systemverhalten bei fehlendem Modul	On	-
	Parameter Wert	Beschreibung	
	On	Fehlendes Modul löst Service Mode aus.	
	Off	Fehlendes Modul wird ignoriert.	
Module information (bis AS 3.0.90)	Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die modulspezifischen Informationen im I/O Mapping: <ul style="list-style-type: none"> • SerialNumber • ModuleID • HardwareVariant • FirmwareVersion 	Off	-
Blackout mode (ab Hardware-Upgrade 1.10.0.6)	Dieser Parameter aktiviert den Blackout-Modus (siehe Abschnitt Blackout-Modus in der Automation Help unter: Hardware → X20 System → Zusätzliche Informationen → Blackout-Modus).	Off	-
	Parameter Wert	Beschreibung	
	On	Der Blackout-Modus ist aktiviert.	
	Off	Der Blackout-Modus ist deaktiviert.	
Channel status information	Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die kanalbezogenen Statusinformationen im I/O Mapping.	On	-
State number of 2-channel evaluation	Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die Statusinformation der Zweikanalauswertung.	Off	-
Restart inhibit state numbers	Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die Statusinformation der Wiederanlaufsperrung.	Off	-
SafeLOGIC ID	Bei Applikationen mit mehreren SafeLOGICen legt dieser Parameter die Zugehörigkeit des Moduls zur SafeLOGIC fest. <ul style="list-style-type: none"> • Erlaubte Werte: 1 bis 1024 	wird automatisch vergeben	-
SafeMODULE ID	Eindeutige Safety Adresse des Moduls <ul style="list-style-type: none"> • Erlaubte Werte: 2 bis 1023 	wird automatisch vergeben	-
Max switching frequency channel x (bis Firmware-Version <300)	Maximale Schaltfrequenz des Ausgangskanals <ul style="list-style-type: none"> • Erlaubte Werte: 1 Hz, 10 Hz, 100 Hz, 1000 Hz 	1	Hz
	Dieser Wert spezifiziert die max. Schaltfrequenz des am Ausgang angeschlossenen Aktors. Dieser Parameter ist im Besonderen bei induktiven bzw. kapazitiven Lasten den tatsächlichen Gegebenheiten anzupassen, da aus diesem Parameter die interne Wartezeit für eine Spannungsüberprüfung auf 0 V nach einem Abschaltsignal berechnet wird. Ist der Wert daher zu hoch (z. B. 1000 Hz) und geht die Spannung bei einem Abschaltsignal bedingt durch den angeschlossenen Aktor nicht innerhalb der korrespondierenden Zeit (in diesem Beispiel 500 µs) nicht auf 0, so führt das zu einem kanalbezogenen Fehler. Wird der Ausgang von der Applikation mit einer höheren Schaltfrequenz angesteuert als diese parametrisiert wurde, kann es zu einer irrtümlichen Detektion eines kanalbezogenen Fehlers im Modul kommen, wodurch der Kanal abgeschaltet wird.		

Tabelle 15: Parameter I/O Konfiguration: General

Gruppe: Output signal path

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit						
DigitalOutputxx	Dieser Parameter beschreibt den Modus wie der Ausgangskanal durch die funktionale Applikation angesprochen werden kann.	Direct	-						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Direct</td> <td>Der Ausgangskanal kann durch die funktionale Applikation direkt angesprochen werden. Entsprechend stehen im I/O Mapping die Signale "DigitalOutputxx" zur Verfügung.</td> </tr> <tr> <td>Via SafeLOGIC</td> <td>Der Ausgangskanal kann durch die funktionale Applikation nicht direkt angesprochen werden. Entsprechend stehen im I/O Mapping die Signale "DigitalOutputxx" nicht zur Verfügung. Eine mögliche Beeinflussung des Ausgangskanals durch die funktionale Applikation ist nur über die Kommunikationskanäle von der CPU zur SafeLOGIC möglich.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Direct	Der Ausgangskanal kann durch die funktionale Applikation direkt angesprochen werden. Entsprechend stehen im I/O Mapping die Signale "DigitalOutputxx" zur Verfügung.	Via SafeLOGIC	Der Ausgangskanal kann durch die funktionale Applikation nicht direkt angesprochen werden. Entsprechend stehen im I/O Mapping die Signale "DigitalOutputxx" nicht zur Verfügung. Eine mögliche Beeinflussung des Ausgangskanals durch die funktionale Applikation ist nur über die Kommunikationskanäle von der CPU zur SafeLOGIC möglich.		
Parameter Wert	Beschreibung								
Direct	Der Ausgangskanal kann durch die funktionale Applikation direkt angesprochen werden. Entsprechend stehen im I/O Mapping die Signale "DigitalOutputxx" zur Verfügung.								
Via SafeLOGIC	Der Ausgangskanal kann durch die funktionale Applikation nicht direkt angesprochen werden. Entsprechend stehen im I/O Mapping die Signale "DigitalOutputxx" nicht zur Verfügung. Eine mögliche Beeinflussung des Ausgangskanals durch die funktionale Applikation ist nur über die Kommunikationskanäle von der CPU zur SafeLOGIC möglich.								

Tabelle 16: Parameter I/O Konfiguration: Output signal path

19.2 Parameter im SafeDESIGNER - bis Release 1.9

Gruppe: Basic

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit										
Min_required_FW_Rev	Dieser Parameter ist für zukünftige Funktionserweiterungen reserviert.	Basic Release	-										
Optional	Mittels diesem Parameter kann das Modul "optional" parametrierbar werden. Optionale Module müssen nicht vorhanden sein, d. h. falls solche Module fehlen, wird von der SafeLOGIC das Fehlen nicht signalisiert. Dieser Parameter hat jedoch keinen Einfluss auf die Signal- bzw. Statusdaten des Moduls.	No	-										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>No</td> <td>Das Modul ist für die Applikation zwingend erforderlich. Das Modul muss sich nach dem Hochlauf im OPERATIONAL Mode befinden und die sichere Kommunikation zur SafeLOGIC muss fehlerfrei aufgebaut sein ("SafeModuleOK = SAFETRUE"). Der Start der Abarbeitung der sicheren Applikation in der SafeLOGIC wird nach dem Hochlauf verzögert, bis dieser Zustand für alle Module mit "Optional = No" erreicht ist. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt ein Eintrag ins Logbuch.</td> </tr> <tr> <td>Yes</td> <td>Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Yes" im OPERATIONAL Mode sind bzw. ob die sichere Kommunikation dieser Module zur SafeLOGIC korrekt aufgebaut ist oder nicht. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.</td> </tr> <tr> <td>Startup</td> <td>Das Modul ist optional. Während des Hochlaufs wird über das weitere Verhalten des Moduls entschieden. Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch vorhanden ist (unabhängig davon, ob es sich im Mode OPERATIONAL befindet oder nicht) so verhält sich das Modul wie bei "Optional = No". Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch nicht vorhanden ist, verhält sich das Modul wie bei "Optional = Yes".</td> </tr> <tr> <td>Not_Present (ab Release 1.9)</td> <td>Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Not_Present" physikalisch vorhanden sind. Zum Unterschied zur Parametrierung "Optional = Yes" wird bei "Optional = Not_Present" das Modul nicht gestartet und somit das Hochlaufverhalten des Systems optimiert. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	No	Das Modul ist für die Applikation zwingend erforderlich. Das Modul muss sich nach dem Hochlauf im OPERATIONAL Mode befinden und die sichere Kommunikation zur SafeLOGIC muss fehlerfrei aufgebaut sein ("SafeModuleOK = SAFETRUE"). Der Start der Abarbeitung der sicheren Applikation in der SafeLOGIC wird nach dem Hochlauf verzögert, bis dieser Zustand für alle Module mit "Optional = No" erreicht ist. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt ein Eintrag ins Logbuch.	Yes	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Yes" im OPERATIONAL Mode sind bzw. ob die sichere Kommunikation dieser Module zur SafeLOGIC korrekt aufgebaut ist oder nicht. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.	Startup	Das Modul ist optional. Während des Hochlaufs wird über das weitere Verhalten des Moduls entschieden. Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch vorhanden ist (unabhängig davon, ob es sich im Mode OPERATIONAL befindet oder nicht) so verhält sich das Modul wie bei "Optional = No". Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch nicht vorhanden ist, verhält sich das Modul wie bei "Optional = Yes".	Not_Present (ab Release 1.9)	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Not_Present" physikalisch vorhanden sind. Zum Unterschied zur Parametrierung "Optional = Yes" wird bei "Optional = Not_Present" das Modul nicht gestartet und somit das Hochlaufverhalten des Systems optimiert. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.		
Parameter Wert	Beschreibung												
No	Das Modul ist für die Applikation zwingend erforderlich. Das Modul muss sich nach dem Hochlauf im OPERATIONAL Mode befinden und die sichere Kommunikation zur SafeLOGIC muss fehlerfrei aufgebaut sein ("SafeModuleOK = SAFETRUE"). Der Start der Abarbeitung der sicheren Applikation in der SafeLOGIC wird nach dem Hochlauf verzögert, bis dieser Zustand für alle Module mit "Optional = No" erreicht ist. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt ein Eintrag ins Logbuch.												
Yes	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Yes" im OPERATIONAL Mode sind bzw. ob die sichere Kommunikation dieser Module zur SafeLOGIC korrekt aufgebaut ist oder nicht. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.												
Startup	Das Modul ist optional. Während des Hochlaufs wird über das weitere Verhalten des Moduls entschieden. Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch vorhanden ist (unabhängig davon, ob es sich im Mode OPERATIONAL befindet oder nicht) so verhält sich das Modul wie bei "Optional = No". Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch nicht vorhanden ist, verhält sich das Modul wie bei "Optional = Yes".												
Not_Present (ab Release 1.9)	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Not_Present" physikalisch vorhanden sind. Zum Unterschied zur Parametrierung "Optional = Yes" wird bei "Optional = Not_Present" das Modul nicht gestartet und somit das Hochlaufverhalten des Systems optimiert. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.												
External_UDID	Dieser Parameter aktiviert zum Modul die Möglichkeit, die erwartete UDID extern von der CPU vorgeben zu lassen.	No	-										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes-ATTENTION</td> <td>Die UDID wird von der CPU vorgegeben. Bei einer Änderung der UDID ist ein Neustart der SafeLOGIC notwendig.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Die UDID wird mittels eines Teach-In-Verfahrens während der Inbetriebnahme vorgegeben.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes-ATTENTION	Die UDID wird von der CPU vorgegeben. Bei einer Änderung der UDID ist ein Neustart der SafeLOGIC notwendig.	No	Die UDID wird mittels eines Teach-In-Verfahrens während der Inbetriebnahme vorgegeben.						
Parameter Wert	Beschreibung												
Yes-ATTENTION	Die UDID wird von der CPU vorgegeben. Bei einer Änderung der UDID ist ein Neustart der SafeLOGIC notwendig.												
No	Die UDID wird mittels eines Teach-In-Verfahrens während der Inbetriebnahme vorgegeben.												
Disable_OSSD	Mit diesem Parameter kann die automatische Testung der Ausgangstreiber für alle Kanäle des Moduls abgeschaltet werden.	No	-										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes-ATTENTION</td> <td>Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist abgeschaltet.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist aktiviert.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes-ATTENTION	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist abgeschaltet.	No	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist aktiviert.						
Parameter Wert	Beschreibung												
Yes-ATTENTION	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist abgeschaltet.												
No	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist aktiviert.												

Tabelle 17: Parameter SafeDESIGNER: Basic

Gefahr!

Falls die Funktion "External_UDID = Yes-ATTENTION" benutzt wird, können durch falsche Vorgaben von der CPU sicherheitskritische Situationen entstehen.

Führen Sie deshalb eine FMEA (Failure Mode and Effects Analysis) durch um diese Situationen zu erkennen und mittels zusätzlicher, sicherheitstechnischer Maßnahmen abzusichern.

Gefahr!

Mit "Disable_OSSD = Yes-ATTENTION" verfügt das Modul über eine reduzierte Fehleraufdeckung und erfüllt nicht mehr die Anforderungen für SIL 3 gemäß EN 62061:2010 bzw. PL e gemäß EN ISO 13849-1:2015.

Um die Anforderungen für Anwendungen bis SIL 2 gemäß EN 62061:2010 bzw. PL d gemäß EN ISO 13849-1:2015 zu erreichen, ist eine tägliche Prüfung der Sicherheitsfunktion durch den Anwender notwendig.

Gruppe: Safety_Response_Time

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit
Manual_Configuration	Dieser Parameter ermöglicht die individuelle, manuelle Konfiguration der sicheren Reaktionszeit für das Modul. Üblicherweise werden die Parameter zur sicheren Reaktionszeit für alle an der Applikation beteiligten Knoten gleich eingestellt. Aus diesem Grund werden diese Parameter im SafeDESIGNER bei der SafeLOGIC konfiguriert. Für Anwendungsfälle in denen einzelne Sicherheitsfunktionen ein optimiertes Reaktionszeitverhalten benötigen, können die Parameter zur sicheren Reaktionszeit hierzu beim betreffenden Modul individuell konfiguriert werden.	No	-
	Parameter Wert	Beschreibung	
	Yes	Für die Signale des Moduls werden zur Berechnung der sicheren Reaktionszeit die Daten aus der Gruppe "Safety_Response_Time" des Moduls verwendet.	
	No	Die Parameter zur sicheren Reaktionszeit werden zentral aus der Gruppe "Safety_Response_Time" in der SafeLOGIC bezogen.	
Synchronous_Network_Only	Dieser Parameter beschreibt die Synchronisationseigenschaften des zugrunde liegenden Netzwerks. Diese werden im Automation Studio / Automation Runtime festgelegt.	Yes	-
	Parameter Wert	Beschreibung	
	Yes	Für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit werden ausschließlich synchrone Netzwerke mit gleichen Zykluszeiten oder ganzzahligen Verhältnissen der Zykluszeiten vorausgesetzt.	
	No	Keine Anforderung an die Synchronität der Netzwerke.	
Max_X2X_CycleTime_us	Dieser Parameter gibt die max. X2X Zykluszeit für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit an. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 200 bis 25.000 µs (entspricht 0,2 bis 25 ms)	5000	µs
Max_Powerlink_CycleTime_us	Dieser Parameter gibt die max. POWERLINK Zykluszeit für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit an. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 200 bis 25.000 µs (entspricht 0,2 bis 25 ms)	5000	µs
Max_CPU_CrossLinkTask_CycleTime_us	Dieser Parameter gibt die max. Zykluszeit für den Kopier-Task in der CPU für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit an. Ein Wert von "0" signalisiert, dass für die Reaktionszeit kein Kopier-Task berücksichtigt wird. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 0 bis 25.000 µs (entspricht 0 bis 25 ms)	5000	µs
Min_X2X_CycleTime_us	Dieser Parameter gibt die min. X2X Zykluszeit für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit an. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 200 bis 25.000 µs (entspricht 0,2 bis 25 ms)	200	µs
Min_Powerlink_CycleTime_us	Dieser Parameter gibt die min. POWERLINK Zykluszeit für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit an. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 200 bis 25.000 µs (entspricht 0,2 bis 25 ms)	200	µs
Min_CPU_CrossLinkTask_CycleTime_us	Dieser Parameter gibt die min. Zykluszeit für den Kopier-Task in der CPU für die Berechnung der sicheren Reaktionszeit an. Ein Wert von "0" signalisiert, dass für die Reaktionszeit auch Konfigurationen ohne Kopier-Task berücksichtigt werden. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 0 bis 25.000 µs (entspricht 0 bis 25 ms)	0	µs
Worst_Case_Response_Time_us	Dieser Parameter gibt den Grenzwert für die Überwachung der sicheren Reaktionszeit an. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 3000 bis 5.000.000 µs (entspricht 3 ms bis 5 s)	50000	µs
Node_Guarding_Lifetime	Dieser Parameter gibt die max. Anzahl von Versuchen innerhalb der beim Parameter "Node_Guarding_Timeout_s" eingestellten Zeit an. Anhand dieser Versuche wird die Verfügbarkeit des Moduls sichergestellt. <ul style="list-style-type: none">Erlaubte Werte: 1 bis 255 Hinweis <ul style="list-style-type: none">Je größer der parametrisierte Wert, desto höher das asynchrone Datenaufkommen.Diese Einstellung ist nicht sicherheitskritisch - die Zeit für die sichere Abschaltung der Aktoren wird unabhängig davon mit dem Parameter "Worst_Case_Response_Time_us" bestimmt.	5	-

Tabelle 18: Parameter SafeDESIGNER: Safety_Response_Time

Gruppe: SafeDigitalInputxx

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit						
Pulse_Source	Mit diesem Parameter kann die Pulsquelle für den Eingangskanal festgelegt werden.	default	-						
	mögliche "Pulse_Source"								
	Kanal	1	2	3	4	5	6	7	8
	1	default	-	-	-	-	-	-	-
	2	Channel 1	default	-	-	-	-	-	-
	3	Channel 1	-	default	-	-	-	-	-
	4	Channel 1	-	Channel 3	default	-	-	-	-
	5	Channel 1	-	-	-	default	-	-	-
	6	Channel 1	-	-	-	Channel 5	default	-	-
	7	Channel 1	-	-	-	-	-	default	-
8	Channel 1	-	-	-	-	-	Channel 7	default	
	Hinweis: Wenn als "Pulse_Source" ein Wert ungleich "default" gewählt wird, muss am zugehörigen Kanal der gewählten "Pulse_Source" der Parameter "Pulse_Mode" zwingend auf "Internal" parametrierbar sein.								
Pulse_Mode	Mit diesem Parameter kann der Pulsmodus des Eingangskanals festgelegt werden.	Internal	-						
	Parameter Wert	Beschreibung							
	Internal	Der Kanal arbeitet ausschließlich mit dem Pulsausgang, der bei "Pulse_Source" eingestellt ist.							
	External	Der Kanal arbeitet mit jedem beliebigen Pulsausgang eines B&R Eingangsmoduls, dessen Pulsausgang auf extern konfiguriert ist.							
No Pulse	Die Pulsprüfung am Kanal ist deaktiviert, evtl. Low-Phasen am Signal müssen mit Hilfe des Ausschaltfilters entfernt werden, um ein ungewolltes Abschalten zu verhindern.								
Filter_Off_us	Ausschaltfilter für den Kanal, um evtl. störende Low-Phasen am Signal zu entfernen. • Erlaubte Werte: 0 bis 500.000 µs (entspricht 0 bis 0,5 s)	0	µs						
Filter_On_us	Einschaltfilter für den Kanal; Mit dem Einschaltfilter können Signale "entprellt" werden. Weiters kann mit dieser Funktion ein unter Umständen zu kurzes Ausschaltsignal vom Modul verlängert werden. • Erlaubte Werte: 0 bis 500.000 µs (entspricht 0 bis 0,5 s)	200000	µs						
Discrepancy_Time_us	Parameter nur bei ungeraden Kanälen verfügbar. Dieser Parameter spezifiziert für die Funktion "Zweikanalauswertung" die max. Zeit, in welcher der Zustand der beiden, physikalischen Einzelkanäle undefiniert sein darf, ohne dass ein Fehler ausgegeben wird. • Erlaubte Werte: 0 bis 10.000.000 µs (entspricht 0 bis 10 s) (bis Release 1.4: 0 bis 500.000 µs - entspricht 0 bis 0,5 s)	0	µs						

Tabelle 19: Parameter SafeDESIGNER: SafeDigitalInputxx

Gefahr!

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters verlängert die sichere Reaktionszeit!

Gefahr!

Signale deren Low-Phase kürzer ist als die sichere Reaktionszeit können unter Umständen verloren gehen. Solche Signale sind mit der Funktion "Einschaltfilter" am Eingangsmodul entsprechend zu verlängern.

Gefahr!

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters bewirkt das Wegfiltern von Signalen, deren Low-Phase kürzer ist als der Ausschaltfilter. Falls sich daraus ein sicherheitstechnisches Problem ergibt, so muss der Ausschaltfilter auf 0 gesetzt werden. Ein Verlängern der Low-Phase mittels Einschaltfilter ist in diesen Fällen nicht möglich.

Gruppe: SafeDigitalOutputxx

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit						
Auto_Restart	Mit diesem Parameter kann ein automatischer Wiederanlauf am Modul konfiguriert werden (siehe Abschnitt "Wiederanlaufverhalten").	No	-						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes-ATTENTION</td> <td>Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist aktiviert.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist nicht aktiviert.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes-ATTENTION	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist aktiviert.	No	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist nicht aktiviert.		
Parameter Wert	Beschreibung								
Yes-ATTENTION	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist aktiviert.								
No	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist nicht aktiviert.								

Tabelle 20: Parameter SafeDESIGNER: SafeDigitalOutputxx, SafeDigitalOutputxyy

Gefahr!

Das Konfigurieren eines automatischen Wiederanlaufs kann zu sicherheitstechnisch kritischen Zuständen führen. Sorgen Sie mit ergänzenden Maßnahmen für die korrekte, sicherheitstechnische Funktion.

19.3 Parameter im SafeDESIGNER - ab Release 1.10

Gruppe: Basic

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit										
Min required FW Rev	Dieser Parameter ist für zukünftige Funktionserweiterungen reserviert.	Basic Release	-										
Optional	Mittels diesem Parameter kann das Modul "optional" parametrierbar werden. Optionale Module müssen nicht vorhanden sein, d. h. falls solche Module fehlen, wird von der SafeLOGIC das Fehlen nicht signalisiert. Dieser Parameter hat jedoch keinen Einfluss auf die Signal- bzw. Statusdaten des Moduls.	No	-										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>No</td> <td>Das Modul ist für die Applikation zwingend erforderlich. Das Modul muss sich nach dem Hochlauf im OPERATIONAL Mode befinden und die sichere Kommunikation zur SafeLOGIC muss fehlerfrei aufgebaut sein ("SafeModuleOK = SAFETRUE"). Der Start der Abarbeitung der sicheren Applikation in der SafeLOGIC wird nach dem Hochlauf verzögert, bis dieser Zustand für alle Module mit "Optional = No" erreicht ist. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt ein Eintrag ins Logbuch.</td> </tr> <tr> <td>Yes</td> <td>Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Yes" im OPERATIONAL Mode sind bzw. ob die sichere Kommunikation dieser Module zur SafeLOGIC korrekt aufgebaut ist oder nicht. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.</td> </tr> <tr> <td>Startup</td> <td>Das Modul ist optional. Während des Hochlaufs wird über das weitere Verhalten des Moduls entschieden. Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch vorhanden ist (unabhängig davon, ob es sich im Mode OPERATIONAL befindet oder nicht) so verhält sich das Modul wie bei "Optional = No". Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch nicht vorhanden ist, verhält sich das Modul wie bei "Optional = Yes".</td> </tr> <tr> <td>NotPresent</td> <td>Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = NotPresent" physikalisch vorhanden sind. Zum Unterschied zur Parametrierung "Optional = Yes" wird bei "Optional = NotPresent" das Modul nicht gestartet und somit das Hochlaufverhalten des Systems optimiert. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	No	Das Modul ist für die Applikation zwingend erforderlich. Das Modul muss sich nach dem Hochlauf im OPERATIONAL Mode befinden und die sichere Kommunikation zur SafeLOGIC muss fehlerfrei aufgebaut sein ("SafeModuleOK = SAFETRUE"). Der Start der Abarbeitung der sicheren Applikation in der SafeLOGIC wird nach dem Hochlauf verzögert, bis dieser Zustand für alle Module mit "Optional = No" erreicht ist. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt ein Eintrag ins Logbuch.	Yes	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Yes" im OPERATIONAL Mode sind bzw. ob die sichere Kommunikation dieser Module zur SafeLOGIC korrekt aufgebaut ist oder nicht. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.	Startup	Das Modul ist optional. Während des Hochlaufs wird über das weitere Verhalten des Moduls entschieden. Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch vorhanden ist (unabhängig davon, ob es sich im Mode OPERATIONAL befindet oder nicht) so verhält sich das Modul wie bei "Optional = No". Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch nicht vorhanden ist, verhält sich das Modul wie bei "Optional = Yes".	NotPresent	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = NotPresent" physikalisch vorhanden sind. Zum Unterschied zur Parametrierung "Optional = Yes" wird bei "Optional = NotPresent" das Modul nicht gestartet und somit das Hochlaufverhalten des Systems optimiert. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.		
Parameter Wert	Beschreibung												
No	Das Modul ist für die Applikation zwingend erforderlich. Das Modul muss sich nach dem Hochlauf im OPERATIONAL Mode befinden und die sichere Kommunikation zur SafeLOGIC muss fehlerfrei aufgebaut sein ("SafeModuleOK = SAFETRUE"). Der Start der Abarbeitung der sicheren Applikation in der SafeLOGIC wird nach dem Hochlauf verzögert, bis dieser Zustand für alle Module mit "Optional = No" erreicht ist. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt ein Eintrag ins Logbuch.												
Yes	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = Yes" im OPERATIONAL Mode sind bzw. ob die sichere Kommunikation dieser Module zur SafeLOGIC korrekt aufgebaut ist oder nicht. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.												
Startup	Das Modul ist optional. Während des Hochlaufs wird über das weitere Verhalten des Moduls entschieden. Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch vorhanden ist (unabhängig davon, ob es sich im Mode OPERATIONAL befindet oder nicht) so verhält sich das Modul wie bei "Optional = No". Wird während des Hochlaufs erkannt, dass das Modul physikalisch nicht vorhanden ist, verhält sich das Modul wie bei "Optional = Yes".												
NotPresent	Das Modul ist für die Applikation nicht erforderlich. Das Modul wird beim Hochlauf nicht betrachtet, d. h. die sichere Applikation wird gestartet unabhängig davon, ob Module mit "Optional = NotPresent" physikalisch vorhanden sind. Zum Unterschied zur Parametrierung "Optional = Yes" wird bei "Optional = NotPresent" das Modul nicht gestartet und somit das Hochlaufverhalten des Systems optimiert. Nach dem Hochlauf werden Modulprobleme NICHT mittels schnell blinkender "MXCHG" LED an der SafeLOGIC signalisiert. Außerdem erfolgt KEIN Eintrag ins Logbuch.												
External UDID	Dieser Parameter aktiviert zum Modul die Möglichkeit, die erwartete UDID extern von der CPU vorgeben zu lassen.	No	-										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes-ATTENTION</td> <td>Die UDID wird von der CPU vorgegeben. Bei einer Änderung der UDID ist ein Neustart der SafeLOGIC notwendig.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Die UDID wird mittels eines Teach-In-Verfahrens während der Inbetriebnahme vorgegeben.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes-ATTENTION	Die UDID wird von der CPU vorgegeben. Bei einer Änderung der UDID ist ein Neustart der SafeLOGIC notwendig.	No	Die UDID wird mittels eines Teach-In-Verfahrens während der Inbetriebnahme vorgegeben.						
Parameter Wert	Beschreibung												
Yes-ATTENTION	Die UDID wird von der CPU vorgegeben. Bei einer Änderung der UDID ist ein Neustart der SafeLOGIC notwendig.												
No	Die UDID wird mittels eines Teach-In-Verfahrens während der Inbetriebnahme vorgegeben.												

Tabelle 21: Parameter SafeDESIGNER: Basic

Gefahr!

Falls die Funktion "External UDID = Yes-ATTENTION" benutzt wird, können durch falsche Vorgaben von der CPU sicherheitskritische Situationen entstehen.

Führen Sie deshalb eine FMEA (Failure Mode and Effects Analysis) durch um diese Situationen zu erkennen und mittels zusätzlicher, sicherheitstechnischer Maßnahmen abzusichern.

Gruppe: Safety Response Time

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit						
Manual Configuration	Dieser Parameter ermöglicht die individuelle, manuelle Konfiguration der sicheren Reaktionszeit für das Modul.	No	-						
	Üblicherweise werden die Parameter zur sicheren Reaktionszeit für alle an der Applikation beteiligten Knoten gleich eingestellt. Aus diesem Grund werden diese Parameter im SafeDESIGNER bei der SafeLOGIC konfiguriert. Für Anwendungsfälle in denen einzelne Sicherheitsfunktionen ein optimiertes Reaktionszeitverhalten benötigen, können die Parameter zur sicheren Reaktionszeit hierzu beim betreffenden Modul individuell konfiguriert werden.								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes</td> <td>Für die Signale des Moduls werden zur Berechnung der sicheren Reaktionszeit die Daten aus der Gruppe "Safety Response Time" des Moduls verwendet.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Die Parameter zur sicheren Reaktionszeit werden zentral aus der Gruppe "Safety Response Time" in der SafeLOGIC bezogen.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes	Für die Signale des Moduls werden zur Berechnung der sicheren Reaktionszeit die Daten aus der Gruppe "Safety Response Time" des Moduls verwendet.	No	Die Parameter zur sicheren Reaktionszeit werden zentral aus der Gruppe "Safety Response Time" in der SafeLOGIC bezogen.		
Parameter Wert	Beschreibung								
Yes	Für die Signale des Moduls werden zur Berechnung der sicheren Reaktionszeit die Daten aus der Gruppe "Safety Response Time" des Moduls verwendet.								
No	Die Parameter zur sicheren Reaktionszeit werden zentral aus der Gruppe "Safety Response Time" in der SafeLOGIC bezogen.								
Safe Data Duration	Dieser Parameter gibt die maximal erlaubte Datenlaufzeit zwischen der SafeLOGIC und dem SafeIO-Modul an. Weitere Informationen zur tatsächlichen Datenlaufzeit sind der Automation Help unter Diagnose und Service -> Diagnosewerkzeug -> Network Analyzer -> Editor -> Safety Laufzeitberechnung zu entnehmen. Zusätzlich ist die Zykluszeit der Sicherheitsapplikation zu addieren. <ul style="list-style-type: none"> Erlaubte Werte: 2000 bis 10.000.000 µs (entspricht 2 ms bis 10 s) 	20000	µs						
Additional Tolerated Packet Loss	Dieser Parameter gibt die Anzahl der bei der Datenübertragung zusätzlich tolerierten Paketverluste an. <ul style="list-style-type: none"> Erlaubte Werte: 0 bis 10 	0	Packets						
Packets per Node Guarding	Dieser Parameter gibt die max. Anzahl von Paketen an, die für ein Nodeguarding verwendet werden. <ul style="list-style-type: none"> Erlaubte Werte: 1 bis 255 Hinweis <ul style="list-style-type: none"> Je größer der parametrisierte Wert, desto höher das asynchrone Datenaufkommen. Diese Einstellung ist nicht sicherheitskritisch - die Zeit für die sichere Abschaltung der Aktoren wird unabhängig davon bestimmt. 	5	Packets						

Tabelle 22: Parameter SafeDESIGNER: Safety Response Time

Gruppe: Module Configuration

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit					
Disable OSSD	Mit diesem Parameter kann die automatische Testung der Ausgangstreiber für alle Kanäle des Moduls abgeschaltet werden.	No	-					
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes-ATTENTION</td> <td>Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist abgeschaltet.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist aktiviert.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes-ATTENTION	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist abgeschaltet.	No	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist aktiviert.	
Parameter Wert	Beschreibung							
Yes-ATTENTION	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist abgeschaltet.							
No	Die Automatische Testung der Ausgangstreiber ist aktiviert.							

Tabelle 23: Parameter SafeDESIGNER: Module Configuration

Gefahr!

Mit "Disable OSSD = Yes-ATTENTION" verfügt das Modul über eine reduzierte Fehleraufdeckung und erfüllt nicht mehr die Anforderungen für SIL 3 gemäß EN 62061:2013 bzw. PL e gemäß EN ISO 13849-1:2015.

Um die Anforderungen für Anwendungen bis SIL 2 gemäß EN 62061:2013 bzw. PL d gemäß EN ISO 13849-1:2015 zu erreichen, ist bei Ausgangskanälen des Typs B eine tägliche Prüfung der Sicherheitsfunktion durch den Anwender notwendig.

Bei Ausgangskanälen des Typs B2 ist zusätzlich darauf zu achten, dass sich während dieser Prüfung alle Ausgangskanäle des Moduls gleichzeitig für min. 1 s im ausgeschalteten Zustand befinden.

Bei X20SRTxxx-Modulen ist eine Prüfung jedes verwendeten Ausgangskanals vor der ersten Sicherheitsanforderung und alle 24 Stunden durchzuführen. Für die Prüfung muss der entsprechende Kanal mindestens einmal ein- und ausgeschaltet werden.

Gruppe: SafeDigitalInputxx

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit						
Pulse Source	Mit diesem Parameter kann die Pulsquelle für den Eingangskanal festgelegt werden.	default	-						
	mögliche "Pulse Source"								
	Kanal	1	2	3	4	5	6	7	8
	1	default	-	-	-	-	-	-	-
	2	Channel 1	default	-	-	-	-	-	-
	3	Channel 1	-	default	-	-	-	-	-
	4	Channel 1	-	Channel 3	default	-	-	-	-
	5	Channel 1	-	-	-	default	-	-	-
	6	Channel 1	-	-	-	Channel 5	default	-	-
	7	Channel 1	-	-	-	-	-	default	-
8	Channel 1	-	-	-	-	-	Channel 7	default	
	Hinweis: Wenn als "Pulse Source" ein Wert ungleich "default" gewählt wird, muss am zugehörigen Kanal der gewählten "Pulse Source" der Parameter "Pulse Mode" zwingend auf "Internal" parametrisiert sein.								
Pulse Mode	Mit diesem Parameter kann der Pulsmodus des Eingangskanals festgelegt werden.	Internal	-						
	Parameter Wert	Beschreibung							
	Internal	Der Kanal arbeitet ausschließlich mit dem Pulsausgang, der bei "Pulse Source" eingestellt ist.							
	External	Der Kanal arbeitet mit jedem beliebigen Pulsausgang eines B&R Eingangsmoduls, dessen Pulsausgang auf extern konfiguriert ist.							
No Pulse	Die Pulsprüfung am Kanal ist deaktiviert, evtl. Low-Phasen am Signal müssen mit Hilfe des Ausschaltfilters entfernt werden, um ein ungewolltes Abschalten zu verhindern.								
Filter Off	Ausschaltfilter für den Kanal, um evtl. störende Low-Phasen am Signal zu entfernen. • Erlaubte Werte: 0 bis 500.000 µs (entspricht 0 bis 0,5 s)	0	µs						
Filter On	Einschaltfilter für den Kanal; Mit dem Einschaltfilter können Signale "entprellt" werden. Weiters kann mit dieser Funktion ein unter Umständen zu kurzes Ausschaltsignal vom Modul verlängert werden. • Erlaubte Werte: 0 bis 500.000 µs (entspricht 0 bis 0,5 s)	200000	µs						
Discrepancy Time	Parameter nur bei ungeraden Kanälen verfügbar. Dieser Parameter spezifiziert für die Funktion "Zweikanalauswertung" die max. Zeit, in welcher der Zustand der beiden, physikalischen Einzelkanäle undefiniert sein darf, ohne dass ein Fehler ausgegeben wird. • Erlaubte Werte: 0 bis 10.000.000 µs (entspricht 0 bis 10 s)	50000	µs						

Tabelle 24: Parameter SafeDESIGNER: SafeDigitalInputxx

Gefahr!

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters verlängert die sichere Reaktionszeit!
Der parametrisierte Filterwert muss zur Gesamtreaktionszeit addiert werden.

Gefahr!

Signale deren Low-Phase kürzer ist als die sichere Reaktionszeit können unter Umständen verloren gehen. Solche Signale sind mit der Funktion "Einschaltfilter" am Eingangsmodul entsprechend zu verlängern.

Gefahr!

Das Konfigurieren eines Ausschaltfilters bewirkt das Wegfiltern von Signalen, deren Low-Phase kürzer ist als der Ausschaltfilter. Falls sich daraus ein sicherheitstechnisches Problem ergibt, so muss der Ausschaltfilter auf 0 gesetzt werden. Ein Verlängern der Low-Phase mittels Einschaltfilter ist in diesen Fällen nicht möglich.

Gruppe: SafeDigitalOutputxx

Parameter	Beschreibung	Default Wert	Einheit						
Auto Restart	Mit diesem Parameter kann ein automatischer Wiederanlauf am Modul konfiguriert werden (siehe Abschnitt "Wiederanlaufverhalten").	No	-						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Parameter Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Yes-ATTENTION</td> <td>Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist aktiviert.</td> </tr> <tr> <td>No</td> <td>Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist nicht aktiviert.</td> </tr> </tbody> </table>	Parameter Wert	Beschreibung	Yes-ATTENTION	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist aktiviert.	No	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist nicht aktiviert.		
Parameter Wert	Beschreibung								
Yes-ATTENTION	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist aktiviert.								
No	Funktion „automatischer Wiederanlauf“ ist nicht aktiviert.								

Tabelle 25: Parameter SafeDESIGNER: SafeDigitalOutputxx

Gefahr!

Das Konfigurieren eines automatischen Wiederanlaufs kann zu sicherheitstechnisch kritischen Zuständen führen. Sorgen Sie mit ergänzenden Maßnahmen für die korrekte, sicherheitstechnische Funktion.

19.4 Kanalliste

Kanalname	Zugriff über Automation Studio	Zugriff über SafeDESIGNER	Datentyp	Beschreibung																						
ModuleOk	Read	-	BOOL	Kennung ob Modul OK																						
SerialNumber	Read	-	UDINT	Serialnummer des Moduls																						
ModuleID	Read	-	UINT	Modulkennung																						
HardwareVariant	Read	-	UINT	Hardware-Variante																						
FirmwareVersion	Read	-	UINT	Firmware-Version des Moduls																						
UDID_low	(Read) ¹⁾	-	UDINT	UDID, unteren 4 Bytes																						
UDID_high	(Read) ¹⁾	-	UINT	UDID, oberen 2 Bytes																						
SafetyFWversion1	(Read) ¹⁾	-	UINT	Firmware-Version Safety Prozessor 1																						
SafetyFWversion2	(Read) ¹⁾	-	UINT	Firmware-Version Safety Prozessor 2																						
SafetyFWcrc1 (ab Hardware-Upgrade 1.10.1.0)	(Read) ¹⁾	-	UINT	CRC des Firmware-Headers auf Safety Prozessor 1																						
SafetyFWcrc2 (ab Hardware-Upgrade 1.10.1.0)	(Read) ¹⁾	-	UINT	CRC des Firmware-Headers auf Safety Prozessor 2																						
Bootstate (ab Hardware-Upgrade 1.10.1.0)	(Read) ¹⁾	-	UINT	Hochlaufstatus des Moduls; Hinweise: <ul style="list-style-type: none"> Einige der Bootstates treten bei einem ordnungsgemäßen Hochlauf nicht auf oder werden so schnell durchlaufen, dass sie von außen nicht sichtbar sind. Üblicherweise werden die Bootstates in aufsteigender Reihenfolge durchlaufen. Es gibt aber auch Fälle, bei denen ein vorheriger Wert eingenommen wird. <table border="1"> <thead> <tr> <th>Wert</th> <th>Beschreibung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0x0003</td> <td>Hochlauf Kommunikationsprozessor OK, keine Kommunikation zu den Sicherheitsprozessoren (24 V-Versorgungsspannung prüfen!)</td> </tr> <tr> <td>0x0010</td> <td>FAILSAFE; Mindestens einer der Sicherheitsprozessoren befindet sich im sicheren Zustand.</td> </tr> <tr> <td>0x0020</td> <td>Interne Kommunikation zu den Sicherheitsprozessoren gestartet</td> </tr> <tr> <td>0x0024</td> <td>Firmware-Update der Sicherheitsprozessoren</td> </tr> <tr> <td>0x0040</td> <td>Firmware der Sicherheitsprozessoren gestartet</td> </tr> <tr> <td>0x0440</td> <td>Firmware der Sicherheitsprozessoren läuft</td> </tr> <tr> <td>0x0840</td> <td>Warten auf openSAFETY Operational (Laden der SafeDESIGNER-Applikation bzw. keine gültige Applikation vorhanden; warten auf Quittierungen wie z. B. Modultausch)</td> </tr> <tr> <td>0x1040</td> <td>Auswertung der Parametrierung laut SafeDESIGNER-Applikation</td> </tr> <tr> <td>0x3440</td> <td>Stabilisierung des zyklischen openSAFETY-Datenaustausches; Hinweis: Wenn der Bootstate hier verbleibt, sind die SafeDESIGNER-Parameter "(Default) Safe Data Duration", "(Default) Additional Tolerated Packet Loss" zu kontrollieren.</td> </tr> <tr> <td>0x4040</td> <td>RUN; finaler Status, Hochlauf abgeschlossen</td> </tr> </tbody> </table>	Wert	Beschreibung	0x0003	Hochlauf Kommunikationsprozessor OK, keine Kommunikation zu den Sicherheitsprozessoren (24 V-Versorgungsspannung prüfen!)	0x0010	FAILSAFE; Mindestens einer der Sicherheitsprozessoren befindet sich im sicheren Zustand.	0x0020	Interne Kommunikation zu den Sicherheitsprozessoren gestartet	0x0024	Firmware-Update der Sicherheitsprozessoren	0x0040	Firmware der Sicherheitsprozessoren gestartet	0x0440	Firmware der Sicherheitsprozessoren läuft	0x0840	Warten auf openSAFETY Operational (Laden der SafeDESIGNER-Applikation bzw. keine gültige Applikation vorhanden; warten auf Quittierungen wie z. B. Modultausch)	0x1040	Auswertung der Parametrierung laut SafeDESIGNER-Applikation	0x3440	Stabilisierung des zyklischen openSAFETY-Datenaustausches; Hinweis: Wenn der Bootstate hier verbleibt, sind die SafeDESIGNER-Parameter "(Default) Safe Data Duration", "(Default) Additional Tolerated Packet Loss" zu kontrollieren.	0x4040	RUN; finaler Status, Hochlauf abgeschlossen
Wert	Beschreibung																									
0x0003	Hochlauf Kommunikationsprozessor OK, keine Kommunikation zu den Sicherheitsprozessoren (24 V-Versorgungsspannung prüfen!)																									
0x0010	FAILSAFE; Mindestens einer der Sicherheitsprozessoren befindet sich im sicheren Zustand.																									
0x0020	Interne Kommunikation zu den Sicherheitsprozessoren gestartet																									
0x0024	Firmware-Update der Sicherheitsprozessoren																									
0x0040	Firmware der Sicherheitsprozessoren gestartet																									
0x0440	Firmware der Sicherheitsprozessoren läuft																									
0x0840	Warten auf openSAFETY Operational (Laden der SafeDESIGNER-Applikation bzw. keine gültige Applikation vorhanden; warten auf Quittierungen wie z. B. Modultausch)																									
0x1040	Auswertung der Parametrierung laut SafeDESIGNER-Applikation																									
0x3440	Stabilisierung des zyklischen openSAFETY-Datenaustausches; Hinweis: Wenn der Bootstate hier verbleibt, sind die SafeDESIGNER-Parameter "(Default) Safe Data Duration", "(Default) Additional Tolerated Packet Loss" zu kontrollieren.																									
0x4040	RUN; finaler Status, Hochlauf abgeschlossen																									
Diag1_Temp	(Read) ¹⁾	-	INT	Modultemperatur in °C																						
PLCopenFBKxy_state	Read	-	USINT	Zustandsnummer der Zweikanalauswertung (PLCopen Funktionsbaustein "Equivalent" bzw. "Antivalent")																						
InputErrorStates	(Read) ¹⁾	-	UDINT	Kanalstatus; ergänzende Information bei Kanalfehler <table border="1"> <thead> <tr> <th>Fehlerart</th> </tr> <tr> <th>Eingänge</th> </tr> <tr> <th>Input stuck-at high</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Bit-Nr. 0 bis 7 = Kanal 1 bis 8</td> </tr> </tbody> </table> <p>Wenn ein Bit gesetzt ist, wurde an dem dazugehörigen Kanal der entsprechende Fehler erkannt.</p>	Fehlerart	Eingänge	Input stuck-at high	Bit-Nr. 0 bis 7 = Kanal 1 bis 8																		
Fehlerart																										
Eingänge																										
Input stuck-at high																										
Bit-Nr. 0 bis 7 = Kanal 1 bis 8																										

Tabelle 26: Kanalliste

Kanalname	Zugriff über Automation Studio	Zugriff über SafeDESIGNER	Datentyp	Beschreibung								
PulseoutputErrors	(Read) ¹⁾	-	UDINT	Kanalstatus; ergänzende Information bei Kanalfehler <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="2" style="text-align: center;">Fehlerart</th> </tr> <tr> <th colspan="2" style="text-align: center;">Pulsausgänge</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">Feedback stuck-at high (Schluss gegen 24 VDC)</th> <th style="text-align: center;">Feedback stuck-at low (Masseschluss)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">Bit-Nr. 8 bis 15 = Kanal 1 bis 8</td> <td style="text-align: center;">Bit-Nr. 0 bis 7 = Kanal 1 bis 8</td> </tr> </tbody> </table> <p>Wenn ein Bit gesetzt ist, wurde an dem dazugehörigen Kanal der entsprechende Fehler erkannt.</p>	Fehlerart		Pulsausgänge		Feedback stuck-at high (Schluss gegen 24 VDC)	Feedback stuck-at low (Masseschluss)	Bit-Nr. 8 bis 15 = Kanal 1 bis 8	Bit-Nr. 0 bis 7 = Kanal 1 bis 8
Fehlerart												
Pulsausgänge												
Feedback stuck-at high (Schluss gegen 24 VDC)	Feedback stuck-at low (Masseschluss)											
Bit-Nr. 8 bis 15 = Kanal 1 bis 8	Bit-Nr. 0 bis 7 = Kanal 1 bis 8											
SafeModuleOK	-	Read	SAFEBOOL	Kennung ob sicherer Kommunikationskanal OK								
SafeDigitalInputxx	Read	Read	SAFEBOOL	Physikalischer Kanal SI xx								
SafeEquivalentInputxxyy	Read	Read	SAFEBOOL	Zweikanalauswertung des Equivalent Kanals SI xx/yy								
SafeAntivalentInputxxyy	Read	Read	SAFEBOOL	Zweikanalauswertung des Antivalent Kanals SI xx/yy								
SafeInputOKxx	Read	Read	SAFEBOOL	Status des physikalischen Kanals SI xx								
SafeEquivalentOKxxyy	Read	Read	SAFEBOOL	Status der Zweikanalauswertung des Equivalent Kanals SI xx/yy								
SafeAntivalentOKxxyy	Read	Read	SAFEBOOL	Status der Zweikanalauswertung des Antivalent Kanals SI xx/yy								
DigitalOutputxx	Write	-	BOOL	Zustimmungsignal Kanal SO xx								
SafeDigitalOutputxx	-	Write	SAFEBOOL	Sicherer Kanal SO xx								
SafeOutputOKxx	Read	Read	SAFEBOOL	Status des Kanals SO xx								
ReleaseOutputxx	-	Write	BOOL	Freigabesignal für die Wiederanlaufsperrung des Kanals SO xx								
PhysicalStateOutputxx	Read	Read	BOOL	Rücklesewert des physikalischen Kanals SO xx								
FBK_Status_1	Read	-	UINT	Zustandsnummer der Wiederanlaufsperrung des Kanals x, siehe "Wiederanlaufsperrung State Diagramm" <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="text-align: center;">Bit 15 bis 12</th> <th style="text-align: center;">Bit 11 bis 8</th> <th style="text-align: center;">Bit 7 bis 4</th> <th style="text-align: center;">Bit 3 bis 0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">Kanal 4</td> <td style="text-align: center;">Kanal 3</td> <td style="text-align: center;">Kanal 2</td> <td style="text-align: center;">Kanal 1</td> </tr> </tbody> </table>	Bit 15 bis 12	Bit 11 bis 8	Bit 7 bis 4	Bit 3 bis 0	Kanal 4	Kanal 3	Kanal 2	Kanal 1
Bit 15 bis 12	Bit 11 bis 8	Bit 7 bis 4	Bit 3 bis 0									
Kanal 4	Kanal 3	Kanal 2	Kanal 1									

Tabelle 26: Kanalliste

1) Der Zugriff auf diese Daten erfolgt im Automation Studio über die Library ASIOACC.

PLCopen State Diagramme "Antivalent" / "Equivalent"

Die folgenden State Diagramme veranschaulichen die Wirkung der im Modul integrierten PLCopen Funktionsbausteine "Antivalent" sowie "Equivalent".

Der in den Klammern stehende hexadezimale Wert entspricht dabei der Zustandsnummer welche über die Kanäle "PLCopenFBKxy_state" bzw. "PLCopenFBKxyy_state" zur Verfügung steht.

Nachfolgende PLCopen State Diagramme zeigen die Funktion für die Kanäle "SafeAntivalentInput0102" bzw. "SafeEquivalentInput0102". Für die Kanäle "SafeAntivalentInputxxy" bzw. "SafeEquivalentInputxxy" gelten die gleichen Diagramme wobei jeweils "SafeDigitalInput01" und "SafeDigitalInput02" durch den entsprechenden Eingang zu ersetzen ist.

Zusätzlich zur PLCopen Spezifikation werden die SignalOK-Stati der beiden Kanäle "SafeChannelOK01" und "SafeChannelOK02" geprüft.

Ist von mindestens einem der beiden Kanäle der SignalOK-Status nicht ok, wechselt der Funktionsbaustein in einen Fehlerzustand und das Ausgangssignal wird auf 0 gesetzt.

Der Fehlerzustand "ERROR 4" ist nicht aus der PLCopen Spezifikation übernommen.

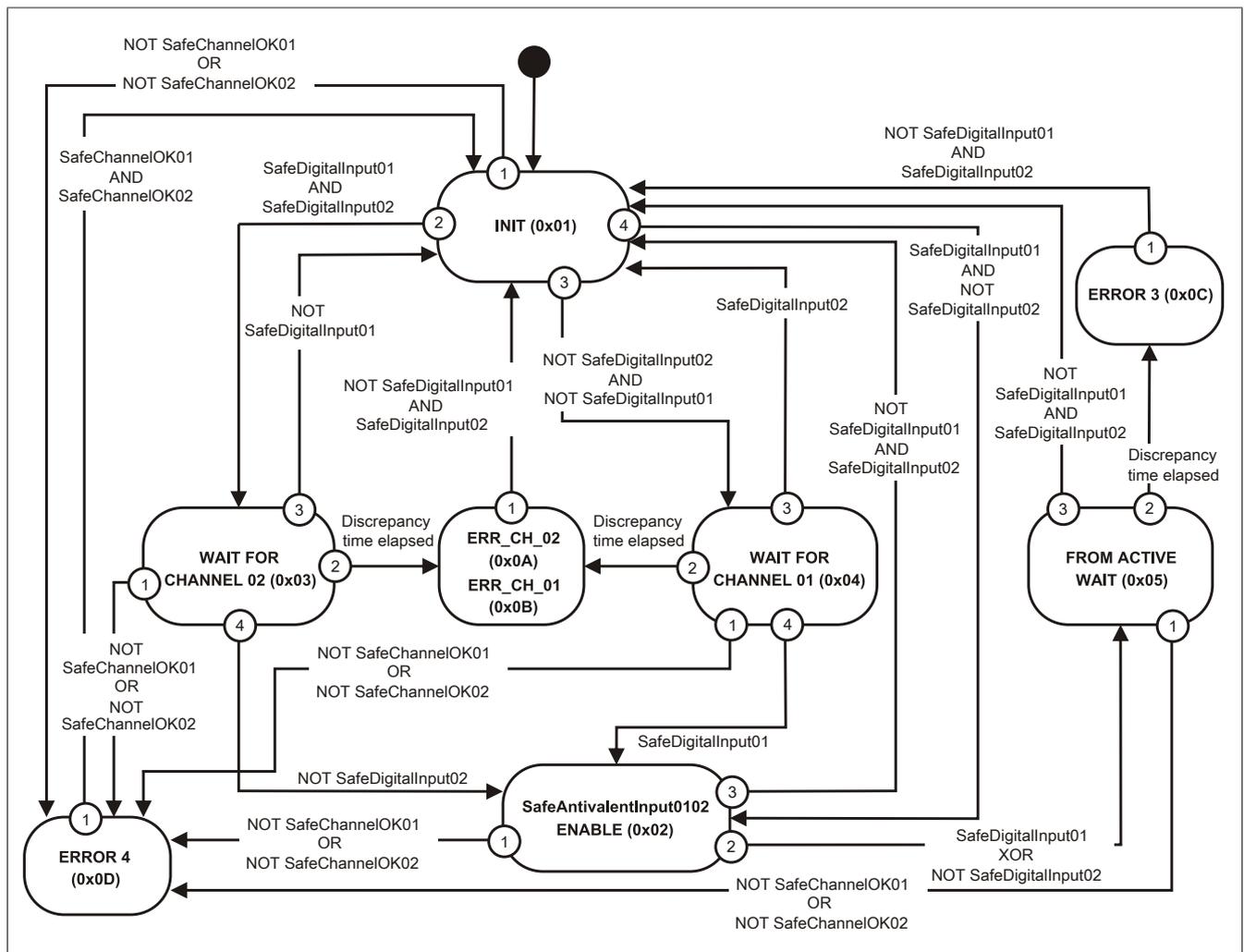


Abbildung 19: State Diagramm Funktionsbaustein "Antivalent"

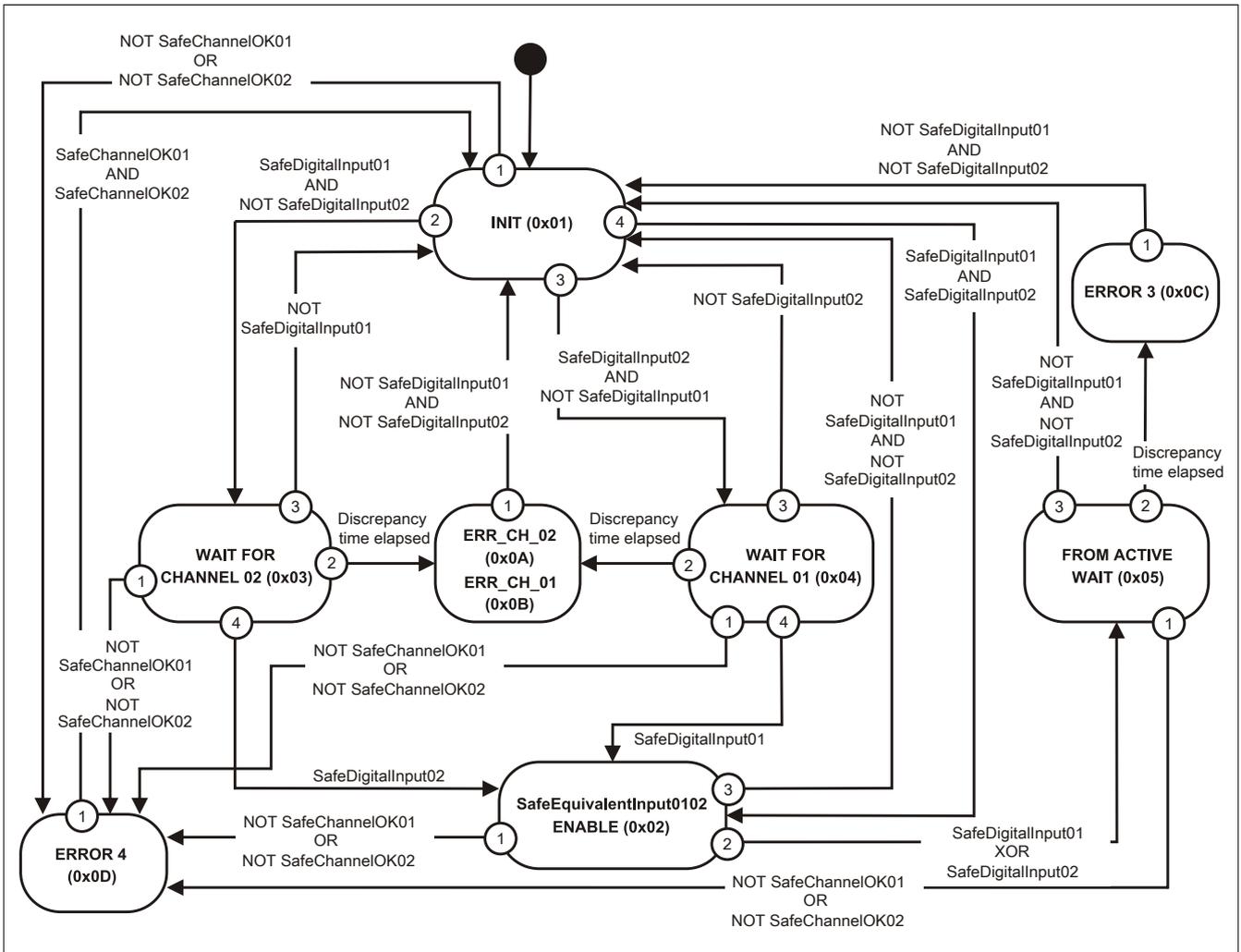


Abbildung 20: State Diagramm Funktionsbaustein "Equivalent"

Wiederanlaufsperr State Diagramm

Das folgende State Diagramm veranschaulicht die Wirkung der im Modul integrierten Wiederanlaufsperr. Der in den Klammern stehende hexadezimale Wert entspricht dabei der Zustandsnummer welche über den Kanal "FBK_Status_1" zur Verfügung steht.

Detaillierte Informationen bezüglich der Wiederanlaufsperr siehe Abschnitt "Wiederanlaufverhalten".

Information:

Zum Setzen eines Ausgangskanals ist nach dem Signal "SafeDigitalOutput0x" eine positive Flanke am Signal "ReleaseOutput0x" notwendig. Diese Flanke muss mindestens 1 Netzwerkzyklus nach dem Signal "SafeDigitalOutput0x" erscheinen. Wird dieser zeitliche Ablauf nicht eingehalten, bleibt der Ausgangskanal inaktiv.

Information:

Die maximale Schaltfrequenz ist den technischen Daten des Moduls zu entnehmen.

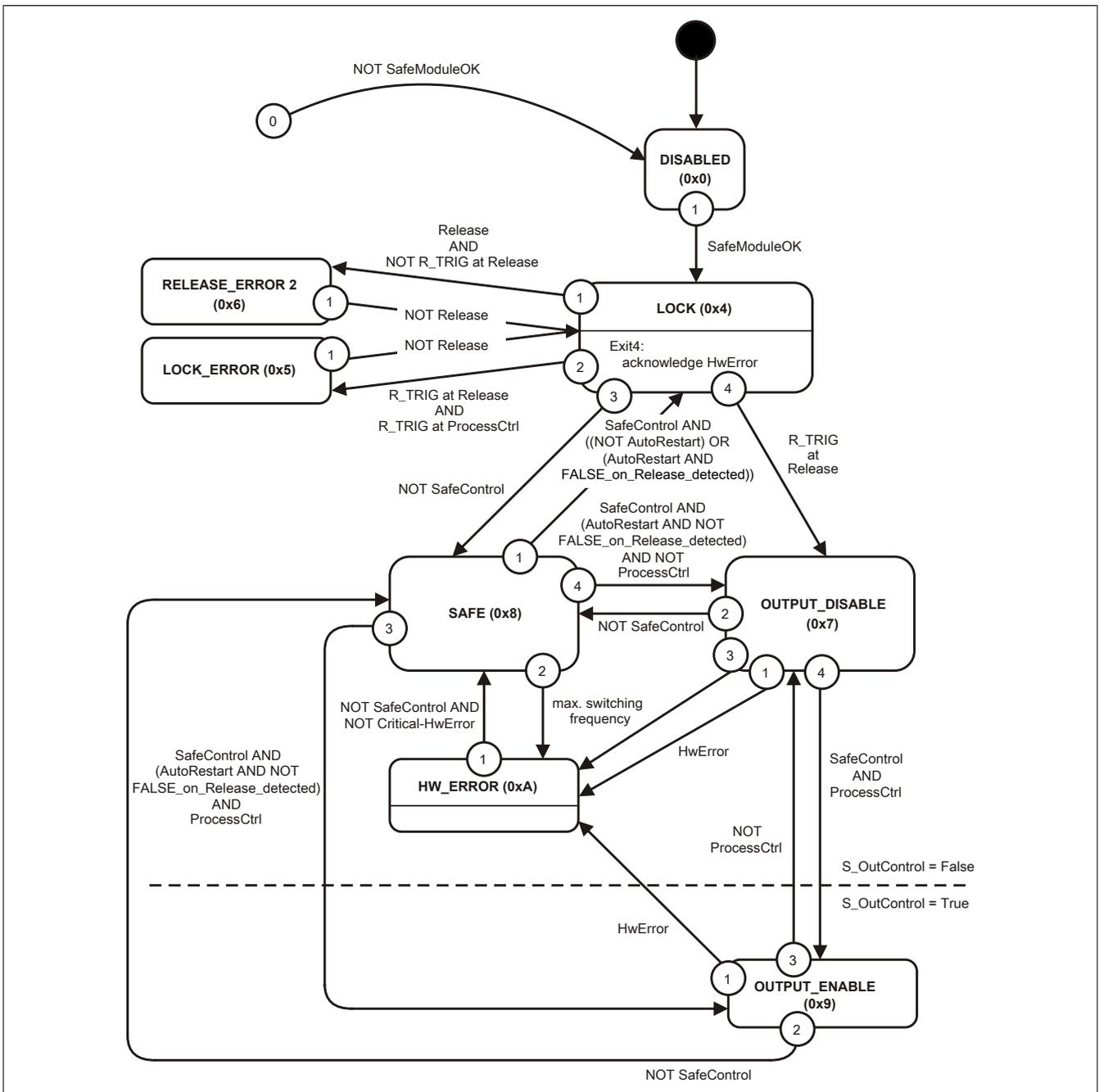


Abbildung 21: State Diagramm Wiederanlaufsperr

20 Sichere Reaktionszeit

Als sichere Reaktionszeit wird die Zeit zwischen Eintreffen des Signals am Eingangskanal und Ausgabe des Abschaltsignals am Ausgang bezeichnet.

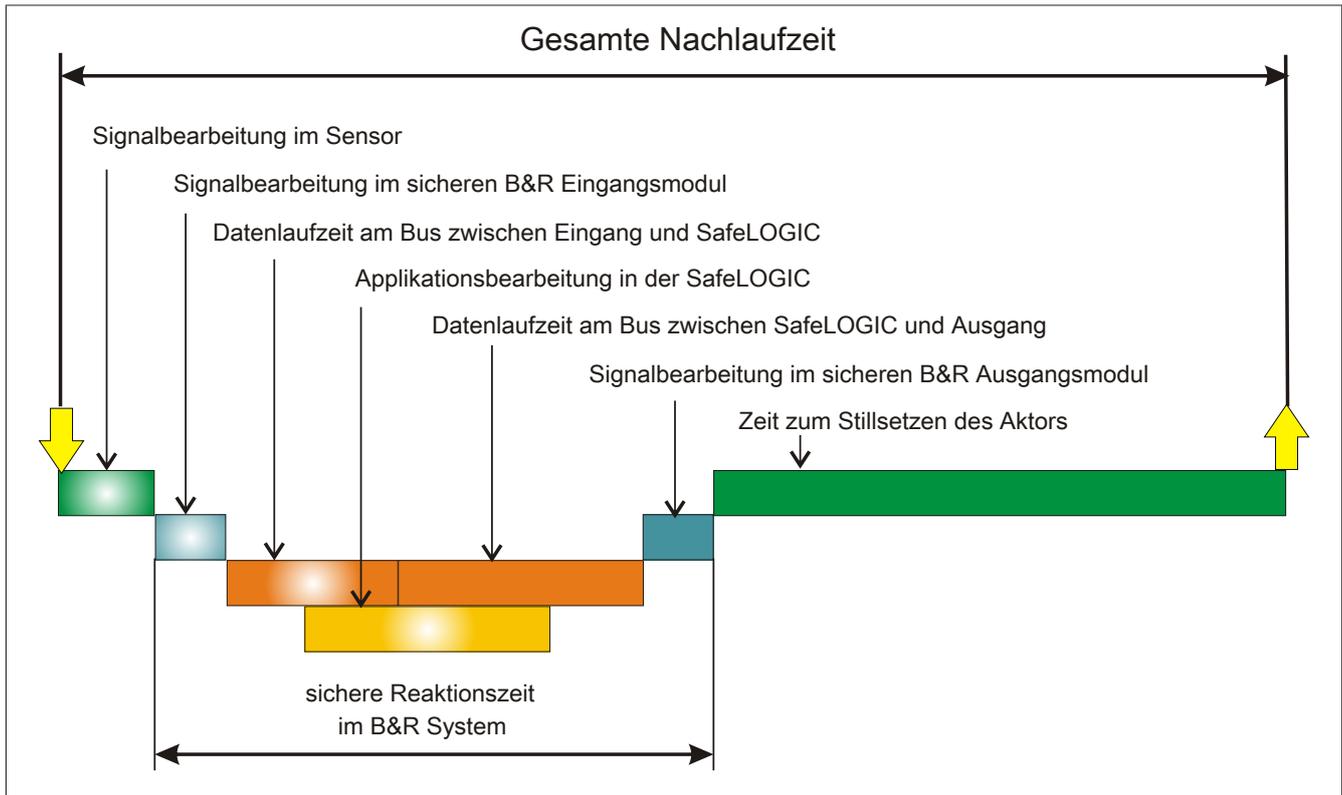


Abbildung 22: Gesamte Nachlaufzeit

Wie in der Abbildung ersichtlich setzt sich die sichere Reaktionszeit im B&R System aus folgenden Teil-Reaktionszeiten zusammen:

- Signalbearbeitung im sicheren B&R Eingangsmodul
- Datenlaufzeit am Bus zwischen Eingang und SafeLOGIC
- Datenlaufzeit am Bus zwischen SafeLOGIC und Ausgang
- Signalbearbeitung im sicheren B&R Ausgangsmodul

Gefahr!

Die folgenden Kapitel berücksichtigen ausschließlich die sichere Reaktionszeit im B&R System. Für die Betrachtung der gesamten sicherheitstechnischen Reaktionszeit muss der Anwender zwingend die Signalbearbeitung im Sensor sowie die Zeit zum Stillsetzen des Aktors mit berücksichtigen.

Führen Sie in jedem Fall eine Validierung der gesamten Nachlaufzeit an der Anlage durch!

Information:

Die sichere Reaktionszeit im B&R System beinhaltet bereits alle Verzögerungen, die durch das Sampling der Eingangsdaten verursacht werden (Abtasttheorem).

20.1 Signalbearbeitung im sicheren B&R Eingangsmodul

Für die Signalbearbeitung im sicheren B&R Eingangsmodul muss die maximale I/O-Updatezeit im Kapitel "I/O-Updatezeit" des entsprechenden Moduls beachtet werden.

20.2 Datenlaufzeit am Bus

Für die Datenlaufzeiten am Bus muss folgender Zusammenhang betrachtet werden:

- Die Datenlaufzeit vom Eingang zur SafeLOGIC bzw. zum Ausgang ergibt sich aus der Summe der an der Übertragungsstrecke beteiligten Zykluszeiten bzw. CPU-Kopierzeiten.
- Für das tatsächliche Zeitverhalten am Bus sind die Einstellungen im POWERLINK MN (Managing Node, funktionale CPU) entscheidend, jedoch sind diese Einstellungen sicherheitstechnisch nicht anwendbar, da diese Werte jederzeit im Zuge von Modifikationen außerhalb der Sicherheitsapplikation geändert werden können.
- In der SafeLOGIC werden über die Services von openSAFETY die Datenlaufzeiten am Bus überwacht. In dieser Prüfung ist systembedingt die Zeit für die Abarbeitung der Applikation in der SafeLOGIC eingerechnet. Die Überwachung wird dabei von den Parametern der Parametergruppe "Safety Response Time" im SafeDESIGNER definiert.

Information:

Kommt es auf Grund veränderter Parameter im POWERLINK MN zu veränderten Datenlaufzeiten am Bus, die außerhalb der im SafeDESIGNER in der Parametergruppe "Safety Response Time" festgelegten Parameter liegen, so kann es in diesem Netzwerksegment zur Abschaltung von Sicherheitskomponenten durch die SafeLOGIC kommen.

Information:

Kommt es auf Grund von EMV Störungen zu Datenausfällen, die außerhalb der im SafeDESIGNER in der Parametergruppe "Safety Response Time" festgelegten Parameter liegen, so kann es in diesem Netzwerksegment zur Abschaltung von Sicherheitskomponenten durch die SafeLOGIC kommen.

Berechnung der maximalen Datenlaufzeit - bis Release 1.9:

- Die gesamte max. Datenlaufzeit am Bus ergibt sich aus der Addition des Parameters "Worst_Case_Response_Time_us" des sicheren Eingangsmoduls und des Parameters "Worst_Case_Response_Time_us" des sicheren Ausgangsmoduls. Dabei ist der Parameter "Manual_Configuration" zu beachten. Ist der Parameter "Manual_Configuration" auf "No" konfiguriert, so wird der beim Parameter "Default_Worst_Case_Response_Time_us" eingestellte Wert verwendet.
- **Sonderfall: Lokale Eingänge am X20SLX Modul:**
Die gesamte max. Datenlaufzeit am Bus ergibt sich aus der Addition des Parameters "Cycle_Time_max_us" + 2000 µs und des Parameters "Worst_Case_Response_Time_us" des sicheren Ausgangsmoduls. Dabei ist der Parameter "Manual_Configuration" zu beachten. Ist der Parameter "Manual_Configuration" auf "No" konfiguriert, so wird der beim Parameter "Default_Worst_Case_Response_Time_us" eingestellte Wert verwendet.

Berechnung der maximalen Datenlaufzeit - ab Release 1.10:

Für die Berechnung der Datenlaufzeit zwischen sicherem Eingangsmodul und sicherem Ausgangsmodul sind folgende Parameter relevant, wobei der Parameter "Manual Configuration" zu beachten ist.

- Relevante Parameter bei "Manual Configuration = No":
 - "PacketLoss1": Parameter "Default Additional Tolerated Packet Loss" der Gruppe "Safety Response Time Defaults" der SafeLOGIC
 - "DataDuration1": Parameter "Default Safe Data Duration" der Gruppe "Safety Response Time Defaults" der SafeLOGIC
 - "NetworkSyncCompensation1": 12 ms
 - "PacketLoss2": identisch zu "PacketLoss1"
 - "DataDuration2": identisch zu "DataDuration1"
 - "NetworkSyncCompensation2": identisch zu "NetworkSyncCompensation1"
- Relevante Parameter bei "Manual Configuration = Yes":
 - "PacketLoss1": Parameter "Additional Tolerated Packet Loss" der Gruppe "Safety Response Time" des sicheren Eingangsmoduls
 - "DataDuration1": Parameter "Safe Data Duration" der Gruppe "Safety Response Time" des sicheren Eingangsmoduls
 - "NetworkSyncCompensation1": 12 ms
 - "PacketLoss2": Parameter "Additional Tolerated Packet Loss" der Gruppe "Safety Response Time" des sicheren Ausgangsmoduls
 - "DataDuration2": Parameter "Safe Data Duration" der Gruppe "Safety Response Time" des sicheren Ausgangsmoduls
 - "NetworkSyncCompensation2": identisch zu "NetworkSyncCompensation1"
- **Sonderfall: Lokale Eingänge am X20SLX-Modul:**
 - "PacketLoss1": 0
 - "DataDuration1": Parameter "Cycle Time max" der Gruppe "Module Configuration" der X20SLX + 2000 µs
 - "NetworkSyncCompensation1": 0 ms
- **Sonderfall: Lokale Ausgänge am X20SLX-Modul:**
 - "PacketLoss2": 0
 - "DataDuration2": Parameter "Cycle Time max" der Gruppe "Module Configuration" der X20SLX + 2000 µs
 - "NetworkSyncCompensation2": 0 ms
- **Sonderfall: Verknüpfung lokaler Eingänge mit lokalen Ausgängen am X20SRT-Modul:**
 - "PacketLoss1": 0
 - "PacketLoss2": 0
 - "DataDuration1": Parameter "Cycle time" der Gruppe "General"
 - "DataDuration2": Parameter "Cycle time" der Gruppe "General"
 - "NetworkSyncCompensation1": 0 ms
 - "NetworkSyncCompensation2": 0 ms

Die maximale Datenlaufzeit zwischen sicherem Eingangsmodul und sicherem Ausgangsmodul ergibt sich aus folgender Rechnung:

Maximale Datenlaufzeit = (PacketLoss1+1)* DataDuration1 + NetworkSyncCompensation1 + (PacketLoss2+1)* DataDuration2 + NetworkSyncCompensation2

Information:

Zusätzlich zur Datenlaufzeit am Bus ist die Zeit für die Signalbearbeitung im sicheren B&R Ein- und Ausgangsmodul (siehe Abschnitt 20 "Sichere Reaktionszeit") zu berücksichtigen.

Information:

Weitere Informationen zur tatsächlichen Datenlaufzeit sind der Automation Help unter Diagnose und Service -> Diagnosewerkzeug -> Network Analyzer -> Editor -> Safety Laufzeitberechnung zu entnehmen. Zusätzlich ist die Zykluszeit der Sicherheitsapplikation zu addieren.

20.3 Signalbearbeitung im sicheren B&R Ausgangsmodul

Für die Signalbearbeitung im sicheren B&R Ausgangsmodul muss die maximale I/O-Updatezeit im Kapitel "I/O-Updatezeit" des entsprechenden Moduls beachtet werden.

20.4 Minimale Signallängen

Die Parameter der Parametergruppe "Safety Response Time" im SafeDESIGNER beeinflussen die max. Anzahl der Datenpakete, welche ausfallen dürfen, ohne dass eine sicherheitstechnische Reaktion ausgelöst wird. Somit wirken diese Parameter wie ein Ausschaltfilter. Bei einem Verlust mehrerer Datenpakete innerhalb der tolerierten Anzahl kann es daher zu einem Nicht-Erkennen sicherheitstechnischer Signale kommen, wenn deren Low-Phase kürzer ist, als die ermittelte Datenlaufzeit.

Gefahr!

Der Verlust von Signalen kann zu schwerwiegenden, sicherheitstechnischen Problemen führen. Prüfen Sie bei allen Signalen die mögliche minimale Impulslänge und stellen Sie sicher, dass diese größer ist als die ermittelte Datenlaufzeit.

Lösungsvorschlag:

- Beim Eingangsmodul kann mit dem Einschaltfilter die Low-Phase eines Signals verlängert werden.
- Low-Phasen von Signalen der SafeLOGIC können mit den Funktionen der Wiederanlaufsperrern oder mit Timer Bausteinen verlängert werden.

21 Bestimmungsgemäße Verwendung

Gefahr!

Gefährdung durch falsche Anwendung der sicherheitstechnischen Produkte/Funktionen

Nur wenn die Produkte/Funktionen gemäß ihrer bestimmungsgemäßen Verwendung, von qualifiziertem Personal und unter Berücksichtigung der angeführten Sicherheitshinweise eingesetzt werden, ist die ordnungsgemäße Funktion gegeben. Die genannten Bedingungen sind einzuhalten oder eigenverantwortlich mit ergänzenden Maßnahmen abzudecken um die spezifizierten Schutzfunktionen sicherzustellen.

21.1 Qualifiziertes Personal

Die Anwendung der sicherheitstechnischen Produkte ist ausschließlich auf folgende Personen begrenzt:

- Qualifiziertes Personal, das mit den einschlägigen Sicherheitskonzepten zur Automatisierungstechnik sowie den geltenden Normen und Vorschriften vertraut ist.
- Qualifiziertes Personal, das Sicherheitseinrichtungen für Maschinen und Anlagen plant, entwickelt, einbaut und in Betrieb nimmt.

Qualifiziertes Personal im Sinne der sicherheitstechnischen Hinweise dieses Handbuches sind Personen, die aufgrund ihrer Ausbildung, Erfahrung und Unterweisung sowie ihrer Kenntnisse über einschlägige Normen, Bestimmungen, Unfallverhütungsvorschriften und Betriebsverhältnisse berechtigt sind, die jeweils erforderlichen Tätigkeiten auszuführen und dabei mögliche Gefahren erkennen und vermeiden können.

In diesem Sinne werden auch ausreichende Sprachkenntnisse für das Verständnis dieses Handbuches vorausgesetzt.

21.2 Anwendungsbereich

Die in diesem Handbuch beschriebenen, sicherheitsgerichteten Steuerungskomponenten von B&R sind für die besonderen Aufgabenstellungen im Maschinen- und Personenschutz entworfen, entwickelt und hergestellt. Diese sind nicht geeignet für einen Gebrauch, der verhängnisvolle Risiken oder Gefahren birgt, die ohne Sicherstellung außergewöhnlich hoher Sicherheitsmaßnahmen zu Tod oder Verletzung vieler Personen oder schwerer Umweltbeeinträchtigungen führen könnte. Solche stellen insbesondere die Verwendung bei der Überwachung von Kernreaktionen in Kernkraftwerken, von Flugleitsystemen, bei der Flugsicherung, bei der Steuerung von Massentransportmitteln, bei medizinischen Lebenserhaltungssystemen, und Steuerung von Waffensystemen dar.

Beim Einsatz aller sicherheitsgerichteter Steuerungskomponenten sind die für die industriellen Steuerungen geltenden Sicherheitsmaßnahmen (Absicherung durch Schutzeinrichtungen wie z. B. Not-Halt etc.) gemäß den jeweils zutreffenden nationalen bzw. internationalen Vorschriften zu beachten. Dies gilt auch für alle weiteren angeschlossenen Geräte wie z. B. Antriebe oder Lichtgitter.

Die Sicherheitshinweise, die Angaben zu den Anschlussbedingungen (Typenschild und Dokumentation) und die in den technischen Daten angegebenen Grenzwerte sind vor der Installation und Inbetriebnahme sorgfältig durchzulesen und unbedingt einzuhalten.

21.3 Security Konzept

B&R Produkte kommunizieren über eine Netzwerkschnittstelle und wurden für die Einbindung in ein sicheres Netzwerk entwickelt. Auf das Netzwerk und die B&R-Produkte wirken unter anderem folgende Gefahren ein:

- Unautorisierter Zugriff
- Digitaler Einbruch (intrusion)
- Datenpannen (data leakage)
- Datendiebstahl
- Eine Vielzahl anderer Arten von IT-Sicherheitsverstößen (IT security breaches)

Es obliegt dem Betreiber, eine sichere Verbindung zwischen B&R-Produkten und dem internen Netzwerk, gegebenenfalls auch anderen Netzwerken wie dem Internet, bereitzustellen und aufrecht zu erhalten. Hierfür sind unter anderem folgende Maßnahmen bzw. Sicherheitslösungen geeignet:

- Segmentieren des Netzwerks (z. B. Trennung des IT- und OT -Netzwerks)
- Firewalls für die sichere Verbindung der Netzwerksegmente
- Umsetzung eines sicherheitsoptimierten Benutzerkonten- und Passwort-Konzeptes
- Intrusion Prevention- und Authentifizierungs-Systeme
- Endpoint Security-Lösungen mit Modulen wie Anti-Malware, Data Leakage Prevention, etc.
- Datenverschlüsselung

Es liegt in der Verantwortung des Betreibers, geeignete Maßnahmen zu ergreifen und wirksame Sicherheitslösungen einzusetzen.

Die B&R Industrial Automation GmbH und ihre Tochtergesellschaften haften nicht für Schäden und/oder Verluste, die beispielweise aus IT-Sicherheitsverstößen, unautorisiertem Zugriff, digitalem Einbruch, Datenpannen und/oder Datendiebstahl resultieren.

Bevor B&R Produkte oder Updates freigeibt, werden diese entsprechenden Funktionstests unterzogen. Unabhängig davon wird die Entwicklung eigener Testprozesse empfohlen, um Auswirkungen von Änderungen vorab überprüfen zu können. Zu solchen Änderungen zählen:

- Installation von Produkt-Updates
- Nennenswerte System-Modifikationen wie Konfigurations-Änderungen
- Einspielen von Updates oder Patches für Dritt-Software (non-B&R Software)
- Austausch von Hardware

Diese Tests sollen sicherstellen, dass implementierte Sicherheitsmaßnahmen wirksam bleiben und dass sich die Systeme wie erwartet verhalten.

21.4 Haftungsausschluss Sicherheitstechnik

Der fachgerechte Einsatz aller B&R Produkte ist vom Kunden durch geeignete Schulungs-, Instruktionen- und Dokumentationsmaßnahmen sicherzustellen. Zu beachten sind dabei die in den Handbüchern der Systeme festgelegten Richtlinien. B&R trifft keinerlei Prüf- und/oder Warnpflicht bezüglich des vom Kunden beabsichtigten Einsatzzwecks des gelieferten Produktes.

Beim Einsatz von sicherheitstechnischen Komponenten dürfen keine Änderungen an den Geräten vorgenommen werden. Es dürfen ausschließlich zertifizierte Produkte verwendet werden. Die jeweils aktuellen, gültigen Produktversionen sind in den entsprechenden Zertifikaten gelistet. Die aktuellen Zertifikate sind auf der B&R Homepage (www.br-automation.com) im Download-Bereich der jeweiligen Produkte verfügbar. Der Einsatz von nicht zugelassenen Produkten oder Produktversionen ist nicht zulässig.

Vor der Anwendung sicherheitstechnischer Produkte sind unbedingt alle relevanten Informationen in den jeweils aktuellsten Versionen der Datenblätter der verwendeten Produkte zu lesen und die entsprechenden Sicherheitshinweise zu beachten. Die zertifizierten Datenblätter sind auf der B&R Homepage (www.br-automation.com) im Download-Bereich der jeweiligen Produkte verfügbar.

B&R schließt für sich und seine Mitarbeiter jede Haftung für Schäden und Aufwände aus, welche durch eine Falschanwendung der Produkte verursacht werden. Das gilt auch für Falschanwendungen, welche durch B&R eigene Angaben und Hinweise beispielsweise im Zuge von Vertriebs-, Support oder Applikationstätigkeiten verursacht werden. Es liegt in der alleinigen Verantwortung des Anwenders, die von B&R übermittelten Angaben und Hinweise auf ihre sicherheitstechnisch korrekte Anwendbarkeit zu prüfen. Darüber hinaus liegt die gesamte Verantwortung für die sicherheitstechnisch ordnungsgemäße Ausführung der Sicherheitsfunktion ausschließlich beim Anwender.

21.5 X67 Systemeigenschaften

Aufgrund der nahtlosen Integration aller X67 Safety Produkte in das B&R Basis-System sind die Systemeigenschaften und Anwenderhinweise aus dem X67 System Anwenderhandbuch auch für die X67 Safety Produkte gültig.

Warnung!

Mögliches Versagen der Sicherheitsfunktion

Fehlfunktion des Moduls wegen unspezifizierter Betriebsbedingung

Die in den mitgeltenden Dokumenten angeführten Hinweise zur Installation und zum Betrieb der Module sind zu berücksichtigen.

In diesem Sinne sind für die X67 Safety Produkte die Inhalte und Anwenderhinweise in den folgenden, mitgeltenden Dokumentationen zu beachten:

- X67 System Anwenderhandbuch
- Installations- / EMV-Guide

21.6 Installationshinweise X67-Module

Gefahr!

Um IP67 zu gewährleisten, müssen folgende Punkte beachtet werden:

- Die Überwurfmutter der Stecker/Buchsen müssen mit dem vorgeschriebenen Anzugsmoment festgeschraubt werden. Das Anzugsmoment ist dem X67 System Anwenderhandbuch zu entnehmen.
- Nicht benutzte Stecker/Buchsen müssen mit Blindkappen verschlossen werden:
 - Blindkappen M8, 50 Stück: X67AC0M08
 - Blindkappen M12, 50 Stück: X67AC0M12

Gefahr!

Die Schock- und Vibrationsfestigkeit (siehe X67 System Anwenderhandbuch: Kapitel "Internationale und nationale Zulassungen") gilt unter der Voraussetzung einer soliden Verlegung der Kabel.

Gefahr!

Um eine definierte Spannungsversorgung zu gewährleisten, muss für die Bus-, SafeIO- und SafeLOGIC-Versorgung ein SELV-Netzteil gemäß IEC 60204 verwendet werden. Das gilt auch für alle digitalen Signalquellen, welche an die Module angeschlossen werden.

Sofern die Spannungsversorgung geerdet wird (PELV System) so ist ausschließlich eine Erdverbindung mit GND zulässig. Erdungsvarianten, in denen die Erde mit +24 VDC verbunden wird, sind nicht erlaubt.

Gefahr!

Nicht genutzte Buchsen müssen zwingend mit einer Blindkappe (Zubehör X67AC0M08 bzw. X67AC0M12) abgedeckt werden. Andernfalls kann es in Folge von Fehlfunktionen des Moduls zu gefährbringenden Zuständen kommen.

21.7 Sicherer Zustand

Als Folge eines vom Modul aufgedeckten Fehlers (interner Fehler oder Verdrahtungsfehler) aktivieren die Module den sicheren Zustand. Der sichere Zustand ist konstruktiv als Low-Zustand bzw. Abschalten festgelegt und kann nicht verändert werden.

Gefahr!

Anwendungen in denen der sichere Zustand das aktive Einschalten eines Aktors bewirken muss, können mit diesem Modul nicht umgesetzt werden. In diesen Fällen müssen andere Maßnahmen diese sicherheitstechnische Anforderung erfüllen (z. B. mechanische Bremsen bei hängender Last, welche bei Spannungsausfall einfallen).

21.8 Gebrauchsdauer

Alle Safety Module sind wartungsfrei ausgeführt. An den Safety Modulen dürfen keine Reparaturen vorgenommen werden.

Alle Safety Module haben eine maximale Gebrauchsdauer von 20 Jahren.

Dies bedeutet, dass alle Safety Module spätestens eine Woche vor Ablauf dieser 20 Jahre (gerechnet ab dem Auslieferungsdatum von B&R) außer Betrieb zu nehmen sind.

Gefahr!

Ein Betrieb der Safety Module über die spezifizierte Gebrauchsdauer hinaus ist nicht zulässig! Der Anwender muss sicherstellen, dass alle Safety Module vor Überschreiten ihrer Gebrauchsdauer außer Betrieb genommen bzw. durch neue Safety Module ersetzt werden.

22 Releaseinformation

Eine Handbuchversion beschreibt immer den zugehörigen Funktionsumfang eines Produktset Release. Die nachfolgende Tabelle zeigt die Abhängigkeit zwischen der Handbuchversion und Release.

Handbuchversion	gültig für		
V1.141			
V1.140			
V1.131			
V1.130			
V1.123			
V1.122			
V1.121			
V1.120			
V1.111			
V1.110			
V1.103			
V1.102			
V1.101			
V1.100			
V1.92			
V1.91			
V1.90			
V1.80			
V1.71			
V1.70			
V1.64			
V1.63.2			
V1.63.1			
V1.63			
V1.62			
V1.61			
V1.60			
V1.52.1			
V1.52			
V1.51			
V1.50.1			
V1.50			
V1.42			
V1.41			
V1.40			
V1.20			
V1.10			
V1.02			
V1.01			
V1.00			
	Version	ab	bis
	Produktset	Release 1.0	Release 1.1
	SafeDESIGNER	2.58	2.69
	Firmware	256	269
	Upgrades	1.0.0.0	1.1.999.999

Tabelle 27: Releaseinformation

23 Versionshistorie

Version	Datum	Kommentar
1.141	April 2019	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 4 "Technische Daten": Normen aktualisiert • Kapitel 21.3 "Security Konzept" aktualisiert
1.140	Februar 2019	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 4 "Technische Daten": Aufstellungshöhe auf 2000 m beschränkt • Kapitel 19.1 "Parameter in der I/O Konfiguration": Parameter "Blackout mode" aufgenommen • Kapitel 19.3 "Parameter im SafeDESIGNER - ab Release 1.10": Gefahrenhinweis um Filterwert erweitert • Kapitel 20.2 "Datenlaufzeit am Bus": Berechnung der maximalen Datenlaufzeit aktualisiert • Kapitel 21 "Bestimmungsgemäße Verwendung": Gefahrenhinweis aufgenommen • Kapitel "Security-Hinweise" aufgenommen • Kapitel 21.5 "X67 Systemeigenschaften": Warnhinweis aufgenommen • Normen aktualisiert • Redaktionelle Änderungen
1.120	November 2017	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 4 "Technische Daten": <ul style="list-style-type: none"> – Normen und sicherheitstechnische Kennwerte aktualisiert – Eingangscharakteristik nach EN 61131-2 aufgenommen – Eingangsstrom und Eingangswiderstand aktualisiert – Leitungslänge zwischen Pulsausgang und Eingang aufgenommen – Bremsspannung beim Abschalten induktiver Lasten aktualisiert – Kurzschluss Spitzenstrom aktualisiert – max. Schaltfrequenz aufgenommen – Temperaturbereich erweitert – Information aufgenommen • Kapitel 10 "Anschlussbeispiele": Information aufgenommen • Kapitel 18 "Wiederanlaufverhalten": Beschreibung erweitert • Kapitel 19.3 "Parameter im SafeDESIGNER - ab Release 1.10": Gruppe "Safety Response Time": Parameter "Synchronous Network Only" entfernt und Parameter "Safe Data Duration" aktualisiert • Kapitel 19.4 "Kanalliste": Neue Kanäle und Information aufgenommen • Kapitel 20.2 "Datenlaufzeit am Bus": Beschreibung erweitert und Information aufgenommen • Kapitel 21.6 "Installationshinweise X67-Module": Gefahrenhinweis erweitert • Kapitel 21.7 "Sicherer Zustand": Gefahrenhinweis aktualisiert • Normen aktualisiert • Redaktionelle Änderungen
1.101	März 2016	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 15 "I/O-Updatezeit": aktualisiert • Kapitel 20 "Sichere Reaktionszeit": Information aufgenommen
1.100	Januar 2016	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 1 "Allgemeines": neu aufgenommen • Kapitel 4 "Technische Daten": <ul style="list-style-type: none"> – Normen aktualisiert – Ausgangsschutz auf max. 30 Minuten begrenzt – Temperaturbereich erweitert – Technische Daten aktualisiert • Kapitel 11.2.6 "Anschaltung sicherheitstechnischer Aktoren": neue Module aufgenommen • Kapitel 15 "I/O-Updatezeit": überarbeitet • Kapitel 19.3 "Parameter im SafeDESIGNER - ab Release 1.10": neu aufgenommen • Kapitel 19.4 "Kanalliste": Abbildung "State Diagramm Wiederanlaufsperr" aktualisiert • Kapitel 20.1 "Signalbearbeitung im sicheren B&R Eingangsmodul": Beschreibung aktualisiert • Kapitel 20.2 "Datenlaufzeit am Bus": Beschreibung um "ab Release 1.10" erweitert • Kapitel 20.3 "Signalbearbeitung im sicheren B&R Ausgangsmodul": Beschreibung aktualisiert • Kapitel 20.4 "Minimale Signallängen": Beschreibung aktualisiert • Kapitel 21.4 "Haftungsausschluss Sicherheitstechnik": überarbeitet • Kapitel 22 "Releaseinformation": aktualisiert
1.91	April 2015	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 4 "Technische Daten": "Sichere digitale Eingänge": "Kabellänge": begrenzt auf 50 m • Kapitel 11.2.4 "Anschalten mehrkanaliger kontaktbehafteter Sensoren": Gefahrenhinweis aktualisiert • Korrektur Kapitel 16 "Filter" • Kapitel 20.1 "Signalbearbeitung im sicheren B&R Eingangsmodul": Beschreibung aktualisiert

Tabelle 28: Versionshistorie

Version	Datum	Kommentar
1.90	Oktober 2014	<ul style="list-style-type: none"> • Kapitel 4 "Technische Daten": <ul style="list-style-type: none"> – "Kurzbeschreibung": "I/O Modul": Text an Bestelldaten angepasst – "Systemvoraussetzungen" aufgenommen – "Sicherheitstechnische Kennwerte" aufgenommen, dafür Kapitel "Sicherheitstechnische Kennwerte" gelöscht – "Strom bei Groundverlust" aufgenommen • Kapitel 7 "X2X Link" neu aufgenommen • Kapitel 8 "Modulversorgung 24 VDC" neu aufgenommen • Kapitel 9 "Knotennummernschalter" neu aufgenommen • Kapitel 10 "Anschlussbeispiele": folgende Kapitel neu aufgenommen: <ul style="list-style-type: none"> – 10.1 "Modulverhalten bei GND Verlust" – 10.1.1 "GND Rückführung auf Anschlusselement; kein externer GND" – 10.1.2 "Externes GND und kein GND vom Anschlusselement verwendet" – 10.1.3 "Externes GND und GND vom Anschlusselement verwendet" – Erdung • Kapitel 11.2.6 "Anschaltung sicherheitstechnischer Aktoren": neu und modulübergreifend aufgebaut • Kapitel 18 "Wiederanlaufverhalten": Beschreibung erweitert • Kapitel 19.2 "Parameter im SafeDESIGNER - bis Release 1.9": Gruppe "Basic": Parameter Wert "Not_Present" bei "Optional" hinzugefügt • Kapitel 19.2 "Parameter im SafeDESIGNER - bis Release 1.9": Gruppe "Safety_Response_Time": Parameter "Node_Guarding_Lifetime" aufgenommen • Kapitel 19.4 "Kanalliste": Abschnitt "PLCopen State Diagramme": Beschreibung erweitert und Abbildungen aktualisiert • Kapitel 20.2 "Datenlaufzeit am Bus": Beschreibung erweitert • Kapitel 22 "Releaseinformation" aktualisiert • Redaktionelle Änderungen
1.63	November 2013	<ul style="list-style-type: none"> • Normen aktualisiert • Kapitel 4 "Technische Daten": Gefahrenhinweis eingefügt • Kapitel 11.1 "Modulinterner Fehler": Beschreibung erweitert • Kapitel 18 "Wiederanlaufverhalten": Verhalten der Eingangskanäle ergänzt • Kapitel 20 "Sichere Reaktionszeit" neu aufgenommen • Kapitel 21 "Bestimmungsgemäße Verwendung" Abschnitt 21.5 "X67 Systemeigenschaften" neu aufgenommen • Kapitel 22 "Releaseinformation" aktualisiert • Kapitel 24 "EG-Konformitätserklärung" neu aufgenommen • Redaktionelle Änderungen
1.50.1	November 2013	<ul style="list-style-type: none"> • Normen aktualisiert • Redaktionelle Änderungen
1.50	März 2012	<ul style="list-style-type: none"> • Parameter "Disable_OSSD = Yes-ATTENTION" hinzugefügt • Kapitel 5 "Sicherheitstechnische Kennwerte": MTTFd auf 2500 Jahre korrigiert • Kapitel 10.6 "Verwenden gleicher Pulssignale": Gefahrenhinweis bezüglich Verwendung gleicher Pulssignale ergänzt • Kapitel 11.1 "Modulinterner Fehler": Gefahrenhinweise bezüglich Betrieb im Bootzustand und ausgeschalteten Zustand ergänzt • Maximalwert des Parameters "Discrepancy_Time_us" auf 10 Sekunden geändert • Kapitel 21 "Bestimmungsgemäße Verwendung" Abschnitt 21.6 "Installationshinweise X67-Module": Gefahrenhinweis bezüglich Erdungsvarianten ergänzt
1.41	Mai 2011	Kapitel 4 "Technische Daten": Korrektur "Sichere digitale Ausgänge": Mindestlast 12 mA
1.40	November 2010	Erste Ausgabe als produktspezifisches Handbuch

Tabelle 28: Versionshistorie

24 EG-Konformitätserklärung

Das vorliegende Dokument wurde in deutscher Sprache erstellt. Die deutsche Ausgabe stellt daher die Originalbetriebsanleitung im Sinne der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG dar. Dokumente in anderen Sprachen sind als Übersetzung der Originalbetriebsanleitung zu interpretieren.

Hersteller des Produkts:

B&R Industrial Automation GmbH

B&R Straße 1

5142 Eggelsberg

Österreich

Telefon: +43 7748 6586-0

Fax: +43 7748 6586-26

office@br-automation.com

Gerichtsstand gemäß Art. 17 EuGVÜ ist A-4910

Ried im Innkreis Firmenbuchgericht: Ried im Innkreis

Firmenbuchnummer: FN 111651 v.

Erfüllungsort gemäß Art. 5 EuGVÜ ist A-5142 Eggelsberg

UST-ID: ATU62367156

Die EG-Konformitätserklärungen der B&R Produkte sind auf der B&R Homepage www.br-automation.com als Download verfügbar.