Programmierung eines WAGO-SPS-Systems vom Typ 750-841 für Anwendungen in der Gebäudesystemtechnik

Ein WAGO-System besteht aus

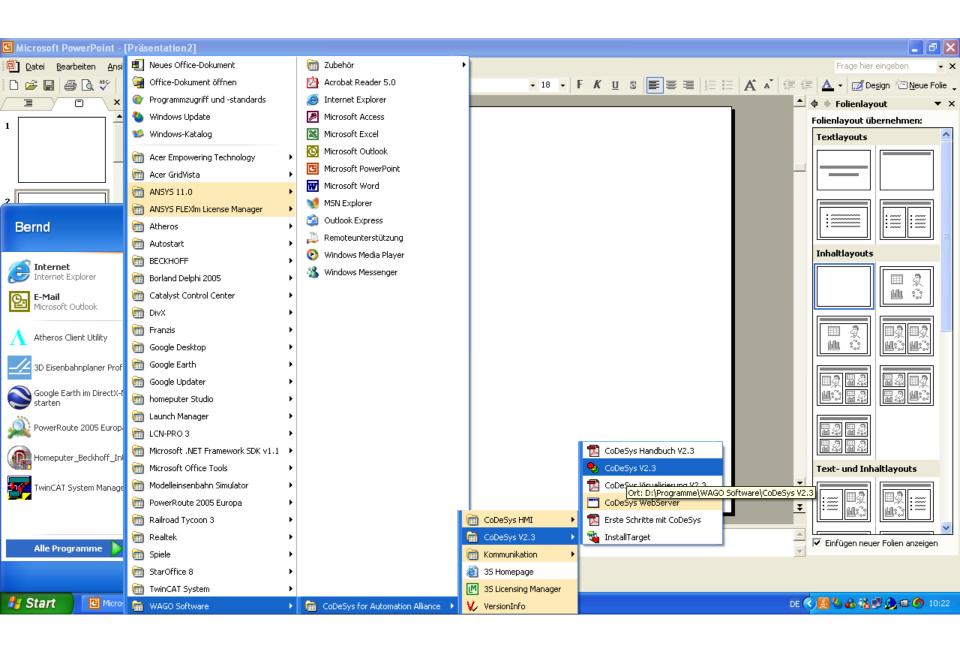
- Controller
- Busklemmen

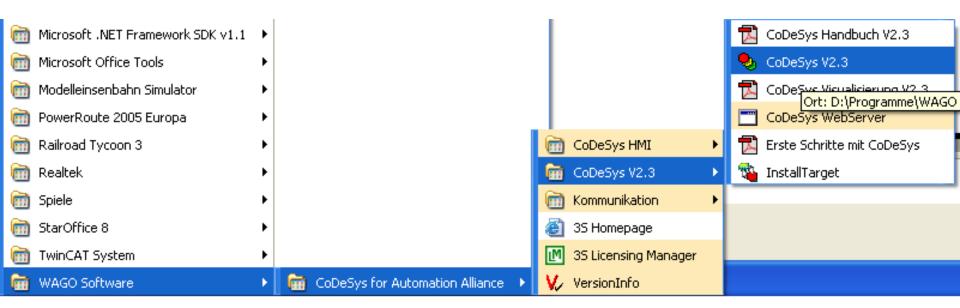


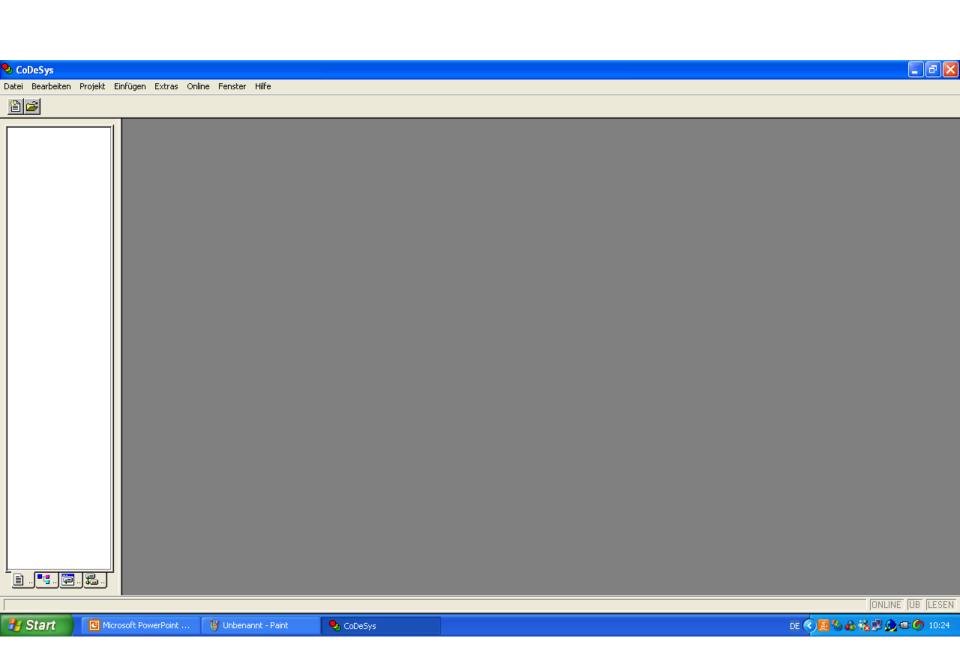


Die Programmierung erfolgt mit dem Programmiersystem WAGO IO Pro CAA auf der Basis von IEC 61131-3.

Das Programmiersystem basiert Auf der IEC 61131-3-Implementierung von Codesys...







Nach Aufruf des Programmiersystems ist zunächst kein Projekt aktiv.

Die Programmieroberfläche bietet zur Programmierung drei Karteireiter mit den Namen

- Bausteine
- Datentypen
- Visualisierungen
- Ressourcen

Zunächst ist mit

Datei

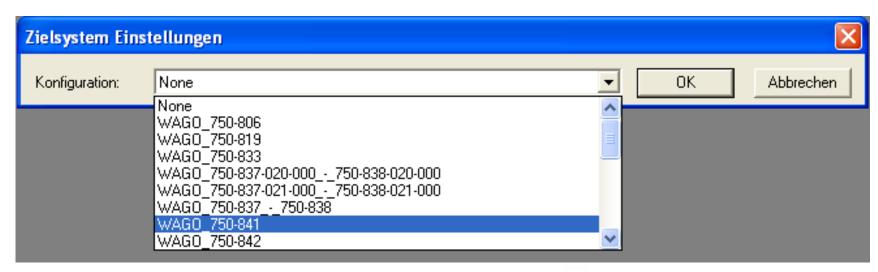
neu

ein neues Projekt anzulegen.

Hierzu ist neben der Angabe des Projektnamens auch der Controllertyp auszuwählen.

Die in der FH Dortmund vorhandenen WAGO-Controller sind vom Typ 750-841.





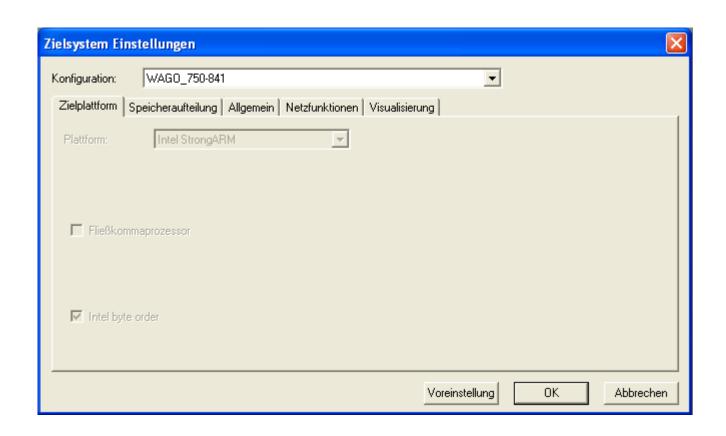


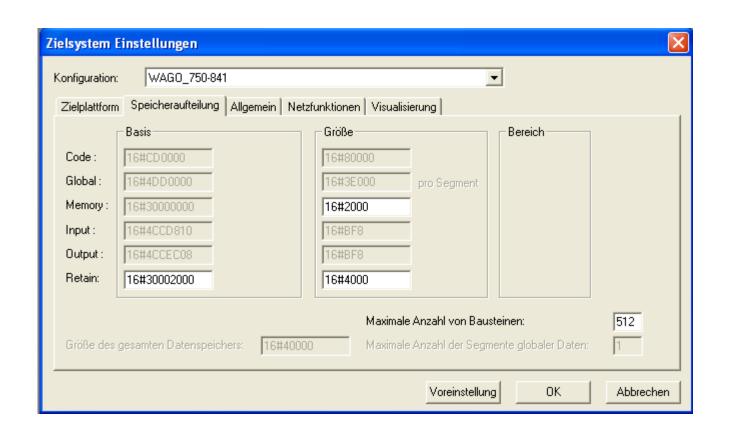
Der ausgewählte Controller wird im Rahmen der Projektierung Zielsystem genannt.

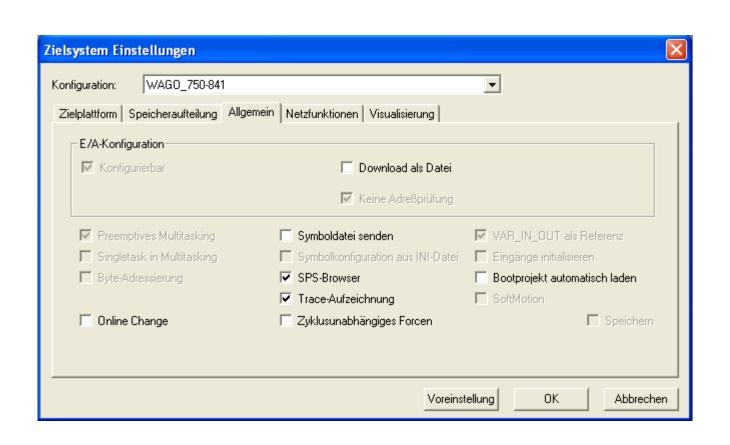
Dieses Zielsystem ist gegebenenfalls zu parametrieren.

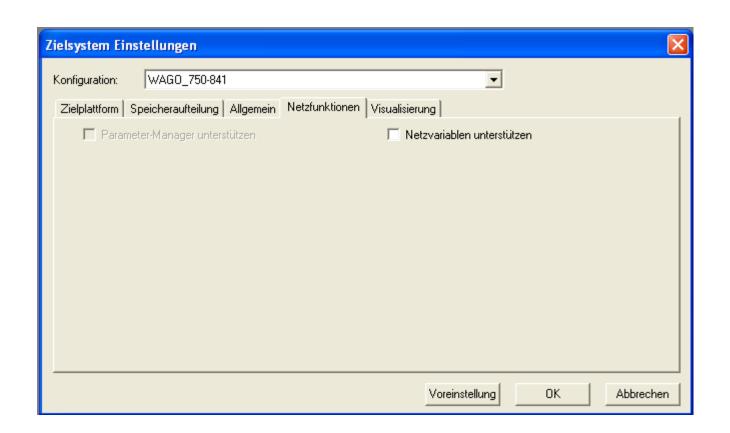
Je nach Performance und Speicherausstattung des Controllers sind Anpassungen möglich.

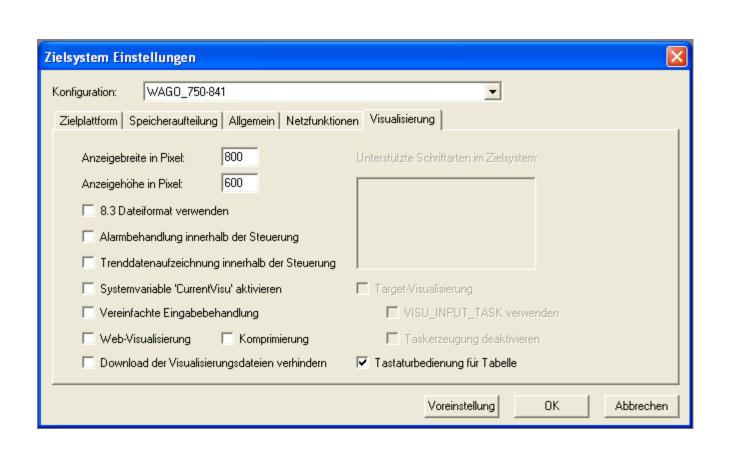
Je nach Umfang der Projektierung ist die Anzahl der verwendeten Funktionsbausteine von standardmäßig 512 änderbar.











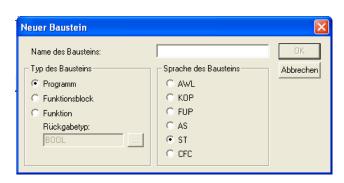
Im nächsten Schritt kann mit der Projektierung (Programmierung) begonnen werden.

Dies erfolgt unter dem Karteireiter Bausteine.

Zunächst ist das Hauptprogramm, das standardmäßig vom Programmiersystem PLC_PRG benannt wird, anzulegen.

Hierzu stehen die Programmiersprachen

- AWL (Anweisungsliste)
- KOP (Kontaktplan)
- FUP (Funktionsplan)
- AS (Ablaufsprache)
- ST (structured text)
- CFC (graphischer Funktionsplan)

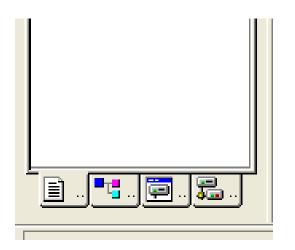


zur Verfügung.

Dies erfolgt als

- Programm / Unterprogramm
- Funktionsblock
- Funktion



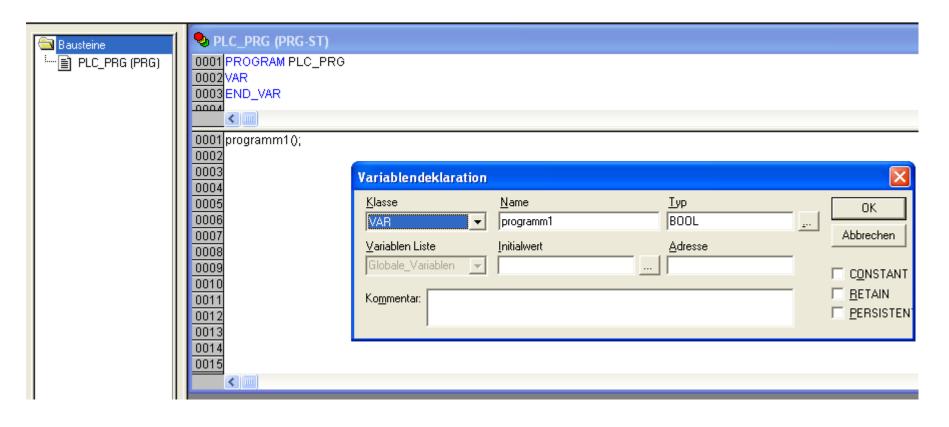


Hierzu ist ein neuer Baustein anzulegen.



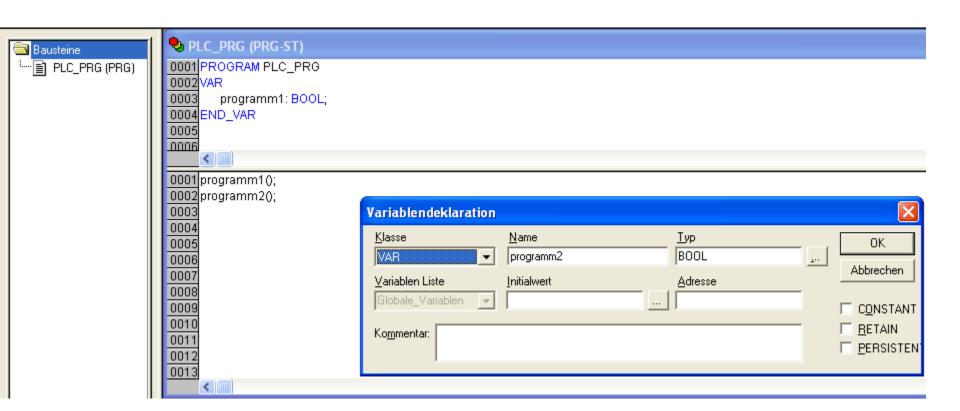
Im folgenden wird ein sehr einfaches Programm als **Programm** mit **ST** (structured text) erstellt.

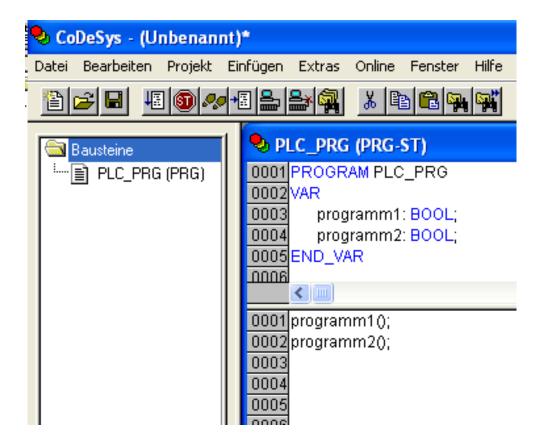
Das Programm PLC_PRG ruft die Unterprogramme Programm1 und Programm2 vom Typ **Programm** in der Programmiersprache **ST** auf.



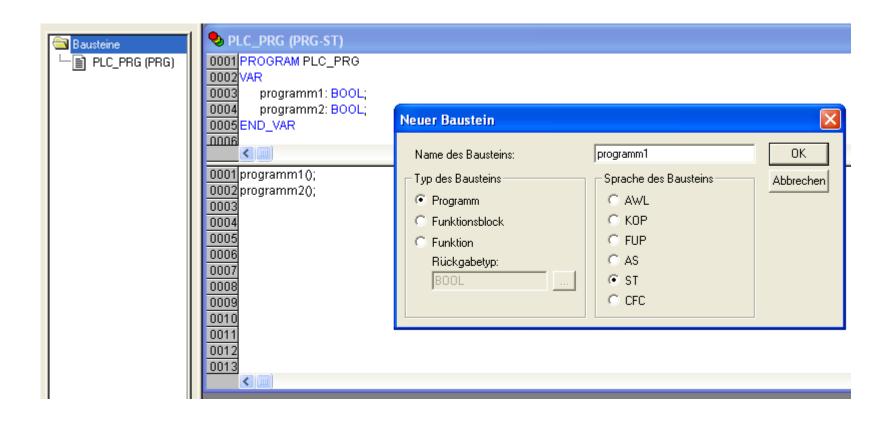
Im Hauptprogramm PLC_PRG wird ein Unterprogramm ohne Variablenübergabe mit Unterprogrammname() aufgerufen. Jede Zeile wird mit einem Semikolon (;) abgeschlossen.

Standardmäßig werden die aufgerufenen Unterprogramme namentlich als Variablen deklariert. Die Richtigkeit der Angaben wird vom Programmeditor vorgeschlagen, nicht aber kontrolliert,

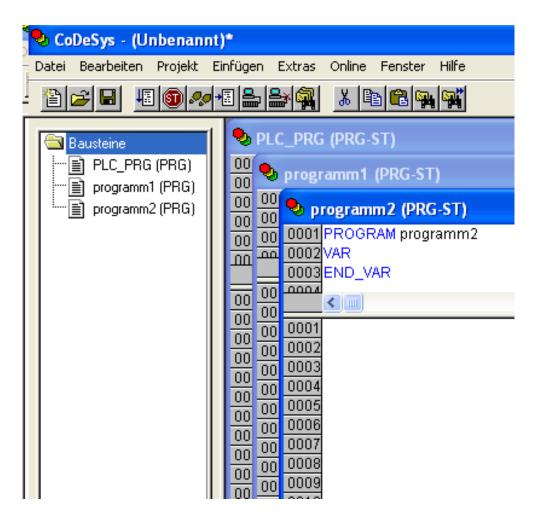




Nach dem Hauptprogramm müssen nun die aufgerufenen Unterprogramme angelegt werden.

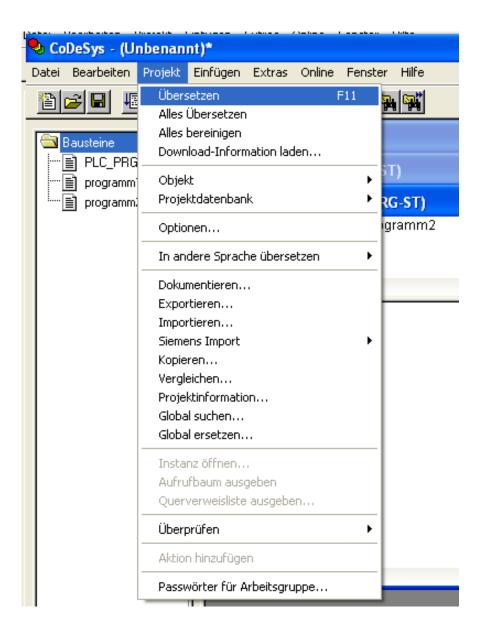


Die Unterprogramme programm1 und programm2 sind vom Typ Programm in der Sprache ST.



Zunächst werden weder Variablendeklarationen, noch Programmzeilen erstellt.

Im nächsten Schritt kann der erstellte Programmcode compiliert werden, um diesen anschließend auf einen parametrierten SPS-Controller zu übertragen.

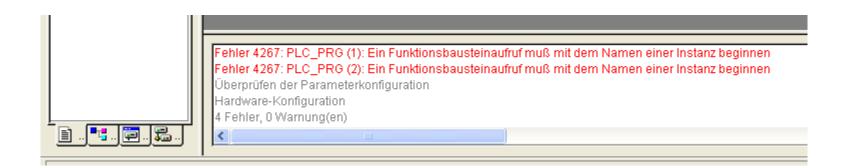


Die Compilierung erfolgt über **Projekt** und dann **Übersetzen** oder die Funktionstaste F11.

Der erstellte Programmcode mit den wenigen erstellten Zeilen weist bereits 4 Programmfehler auf.

Die Programmfehler werden in roter Farbe ausgewiesen.

Durch Anklicken der Fehlerzeile gelangt man direkt an den Fehlerort.





Der Fehlerhinweis "Mindestens eine Anweisung ist erforderlich" weist im Programm/Unterprogramm darauf hin, daß das Unterprogramm neben dem Deklarationsteil über keine Programmzeilen verfügt.

Der fehlende Programmcode wird durch die Anweisung

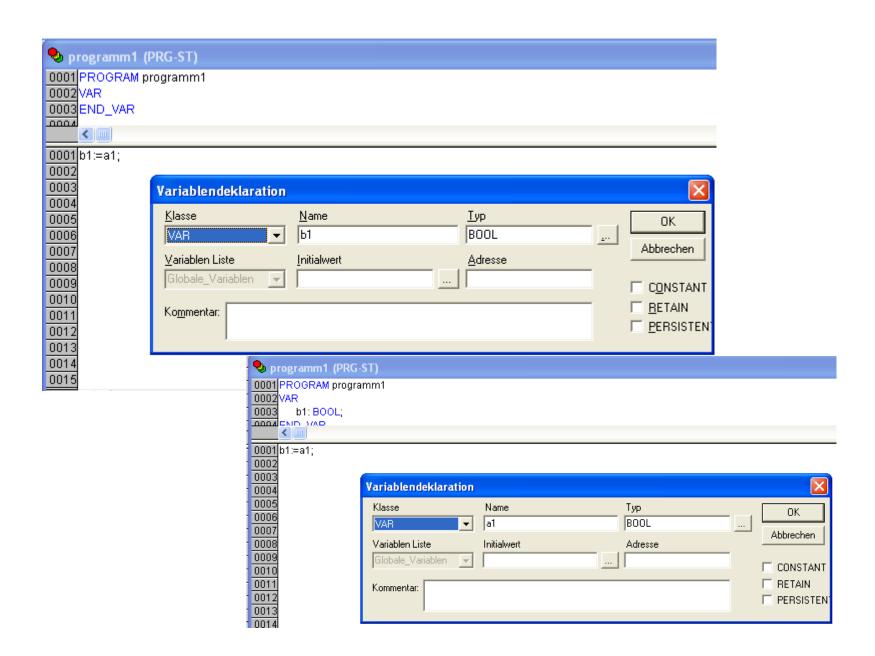
b1:=a1;

bzw.

b2:=a2;

ergänzt.

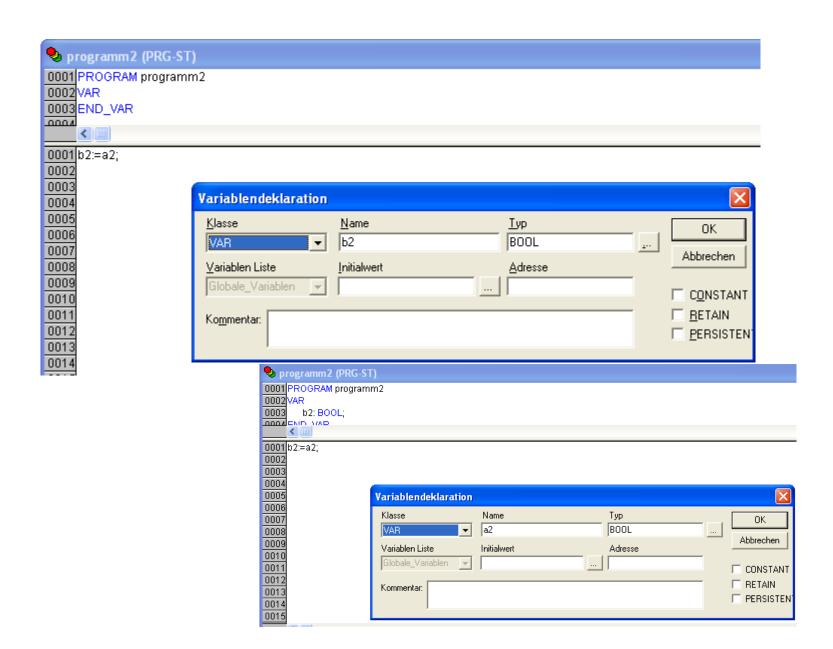
Die neuen booleschen Variablen (1 Bit) a1, a2, b1 und b2 müssen dekariert werden.



Nach der Korrektur im Programm **programm1** hat sich die Fehleranzahl auf 3 reduziert.



Im gleichen Sinne wird das Programm programm2 korrigiert.

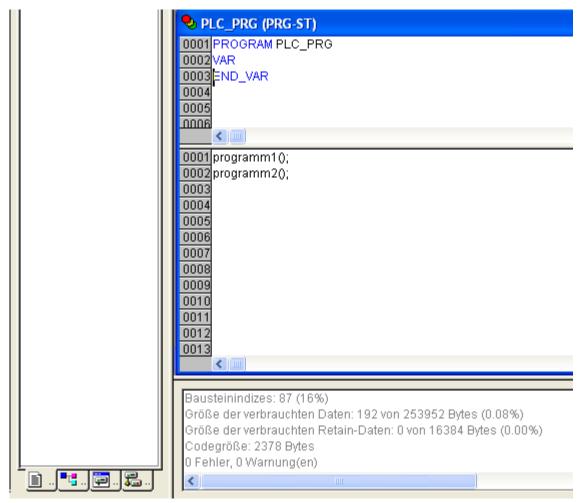


Nach der Korrektur im Programm **programm2** hat sich die Fehleranzahl auf 2 reduziert.



Abschließend müssen die Deklarationen der Unterprogrammaufrufe **programm1** und **programm2** korrigiert werden.

Hierzu sind die fehlerhaften Deklarationen von programm1 und programm2 als boolesche Variablen zu entfernen.

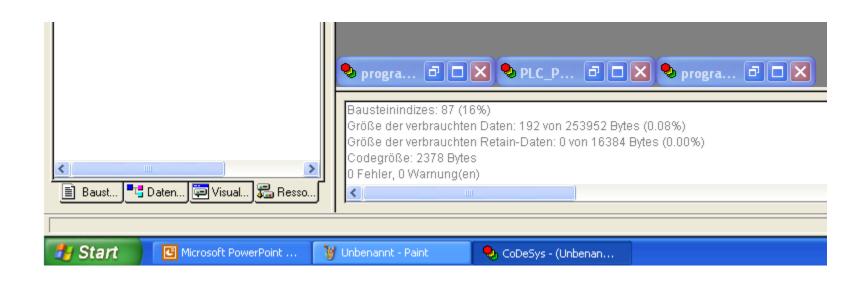


Anschließend weist der Programmcode 0 Fehler auf und könnte auf einen WAGO-Controller übertragen werden.

Somit kann der Programmcode zunächst auf der Basis einer Funktionsbeschreibung mit vereinbarten Variablenbezeichnungen erstellt werden und erst im Anschluß im Zuge eines Inbetriebnahmeprozesses auf einen Controller übertragen werden.

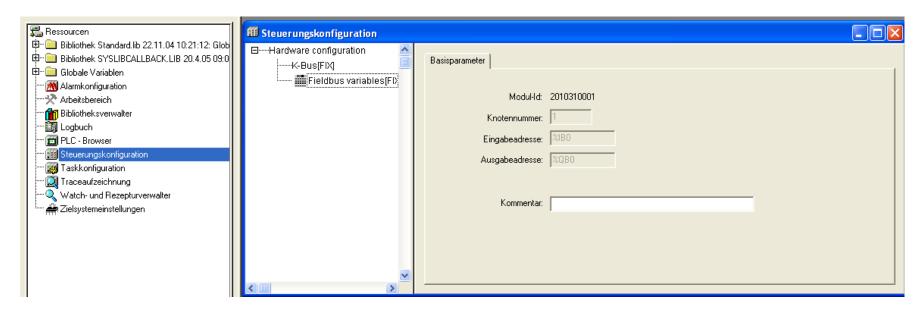
Im vorliegenden Falle soll das erzeugte Programm auf einen Controller übertragen werden.

Hierzu wird zunächst auf die Umgebung mit dem Karteikartenreiter Ressourcn gewechselt.

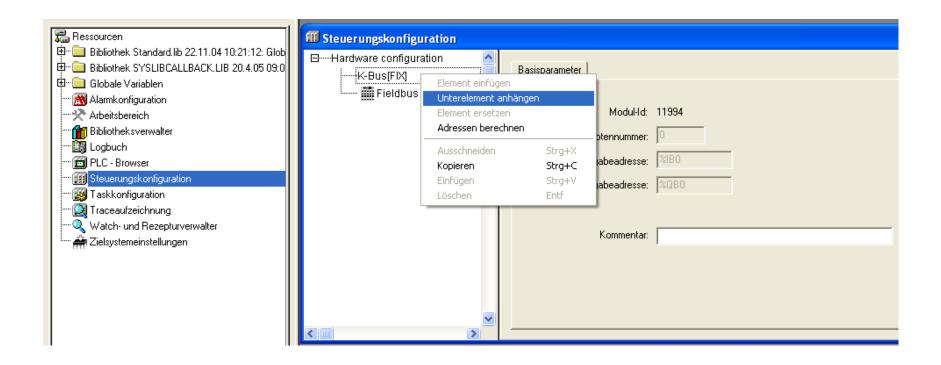


Im Rahmen der Konfiguration des Controllers ist zunächst über **Steuerungskonfiguration** der Controller zu konfigurieren.

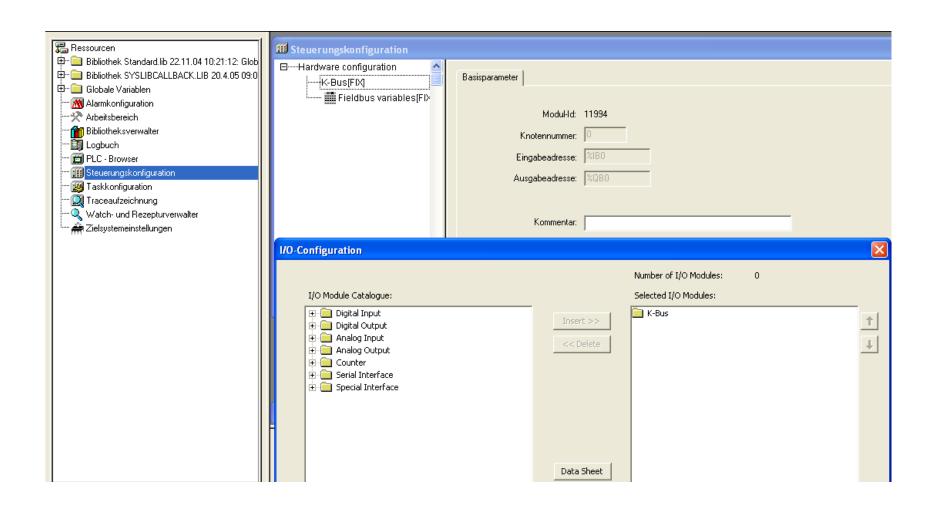
Hierzu sind zunächst die Baugruppen (Klemmen) des Controllers zu konfigurieren.

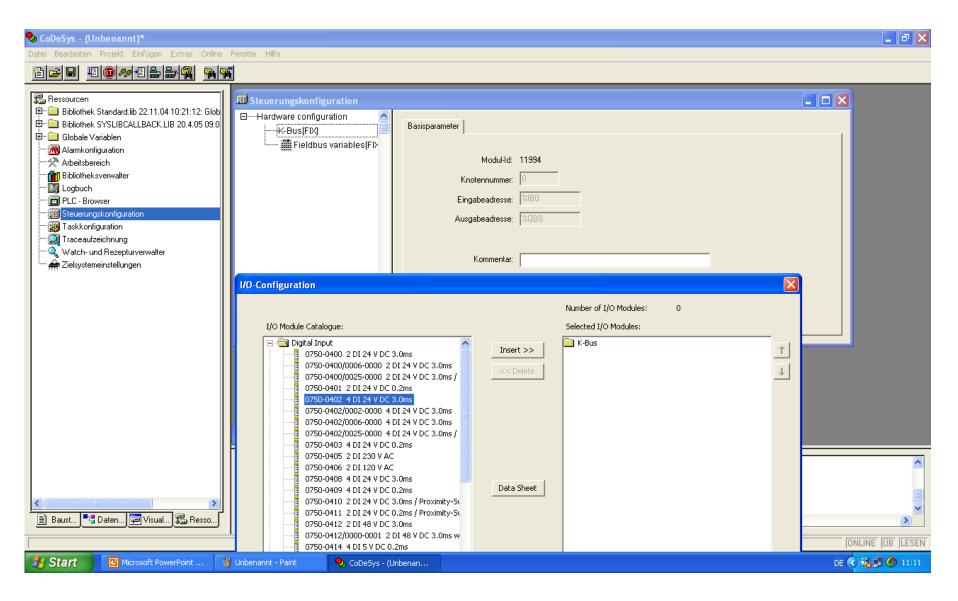


Dies erfolgt beim Anklicken des K-Bus (Klemmen) über **Unterelement** anhängen.

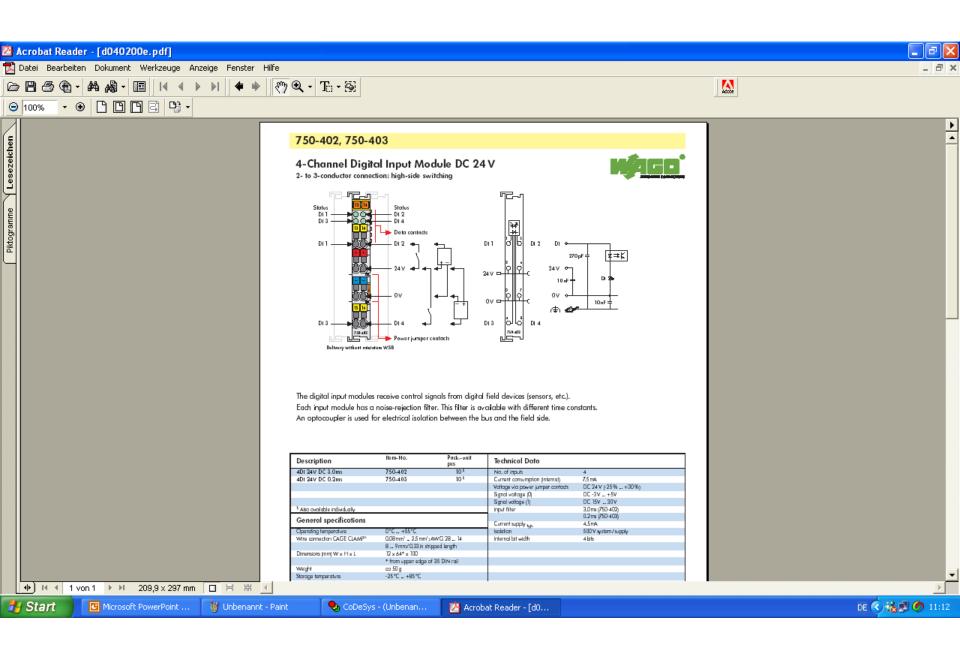


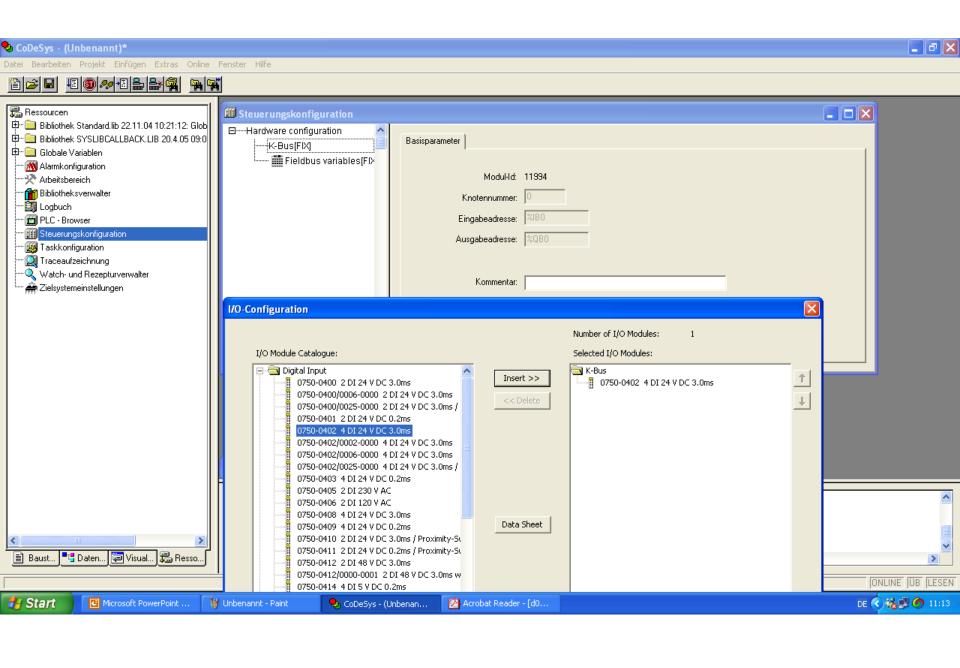
Aus einer Eingabemaske können die am Controller angesteckten Klemmen ausgewählt werden, hierzu wird zwischen digitalen und analogen Eingangsund Ausgangsklemmen und weiteren Klemmen ausgewählt werden.

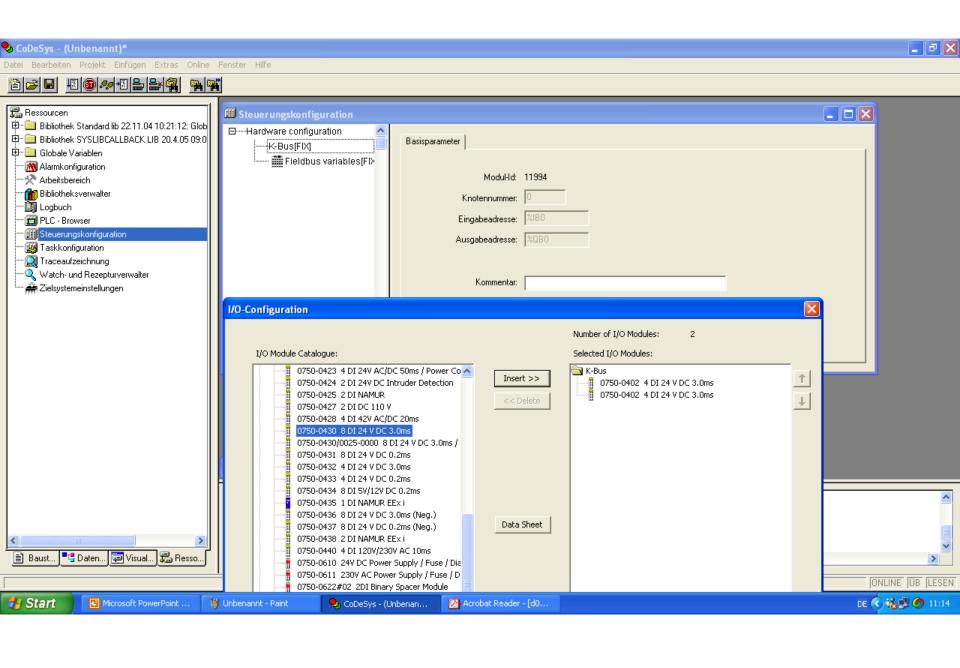


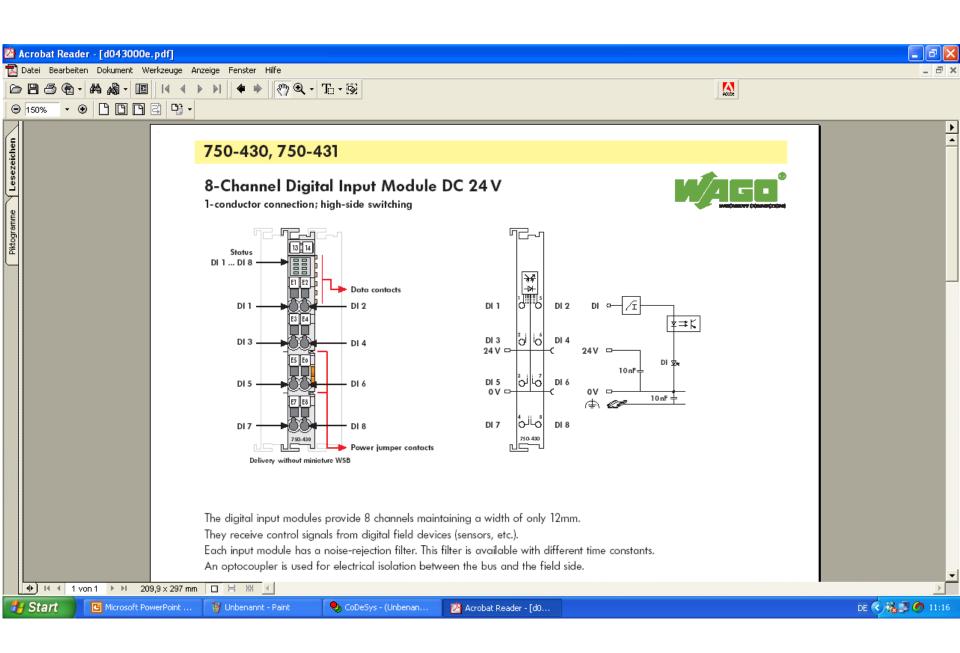


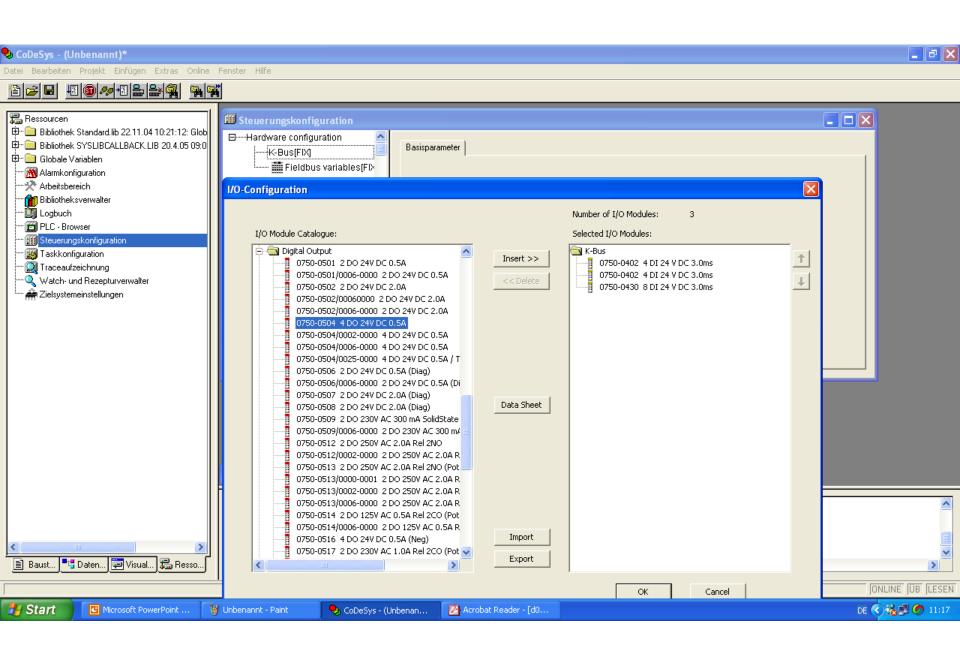
Zu jeder auswählbaren Klemme kann ein Datenblatt aufgerufen werden.

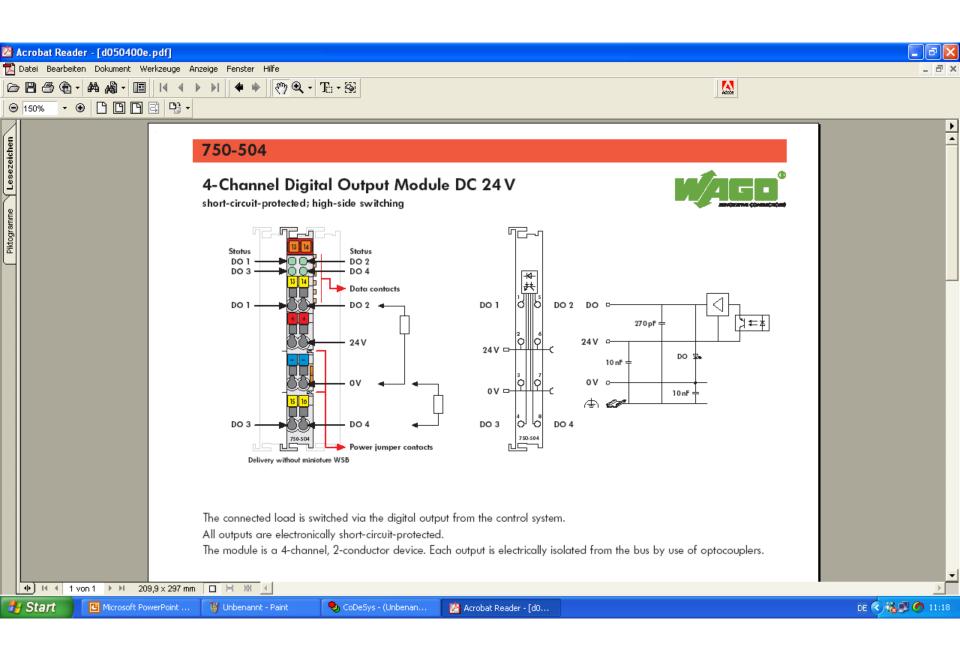


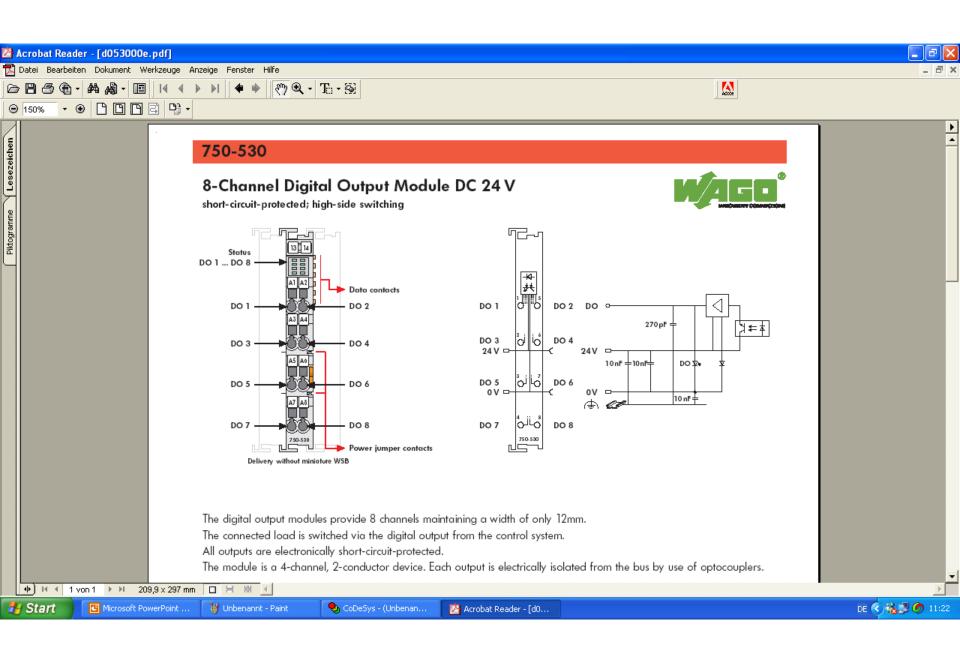


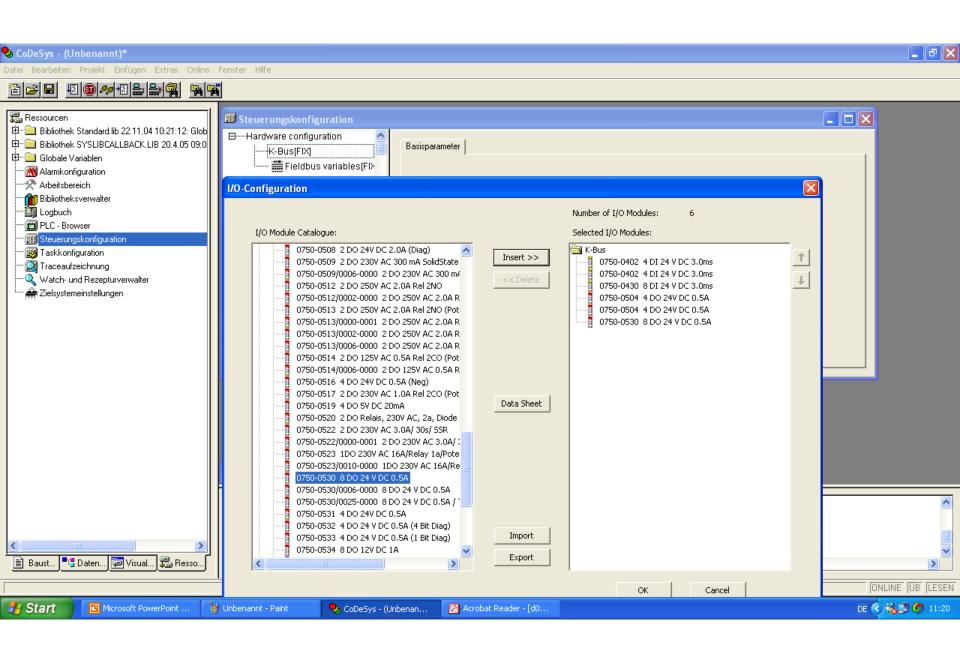




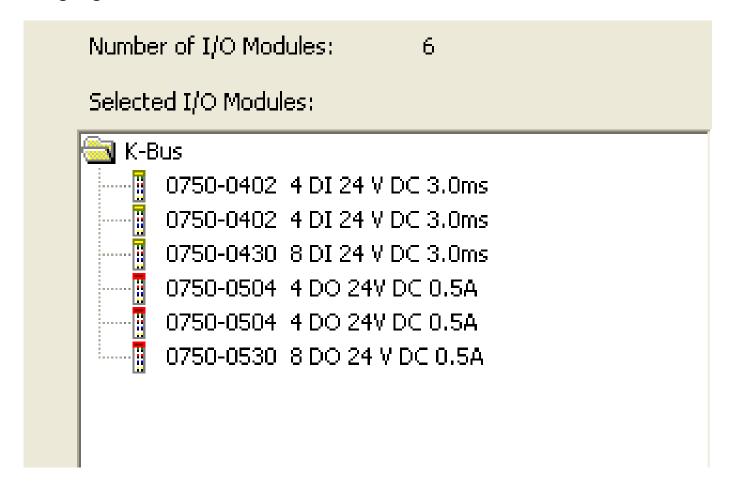




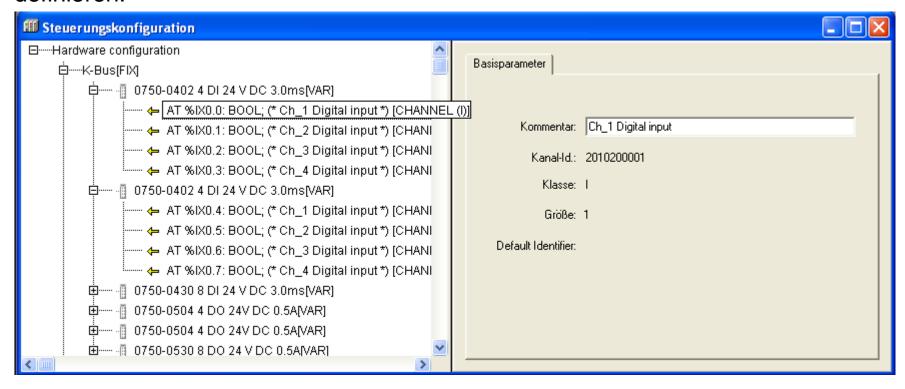




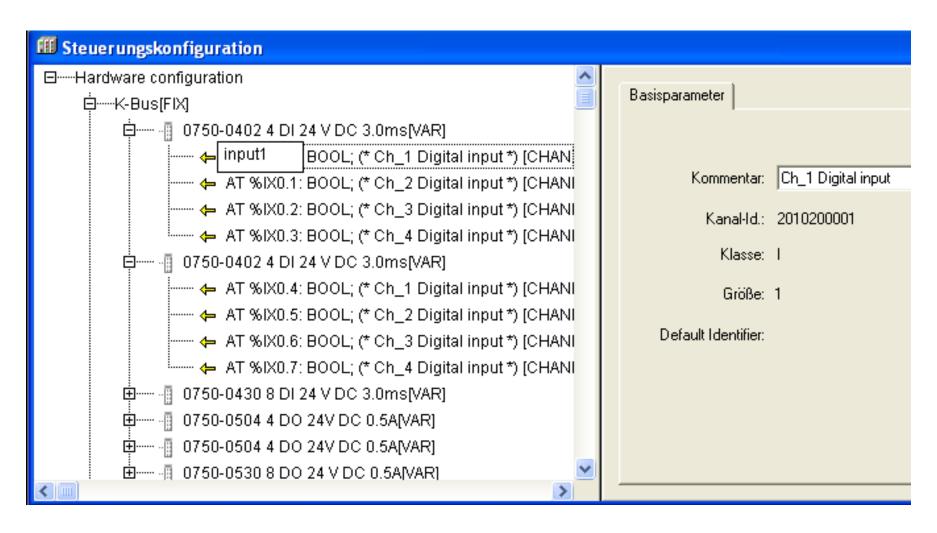
Der aufgebaute Klemmenbus muß der Realität entsprechen. Sollte dies nicht der Fall sein, können weitere Klemmen hinzugefügt, gelöscht oder die Reihenfolge geändert werden.



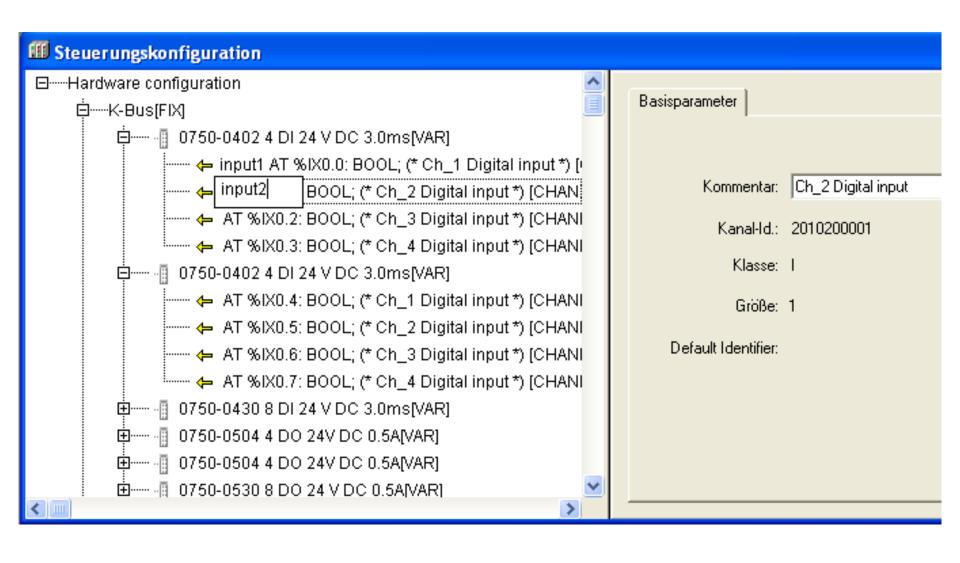
Im nächsten Schritt sind die Ein- und Ausgangskanäle der Klemmen laut Funktionsbeschreibung und/oder vorliegender Programmierung zu definieren.

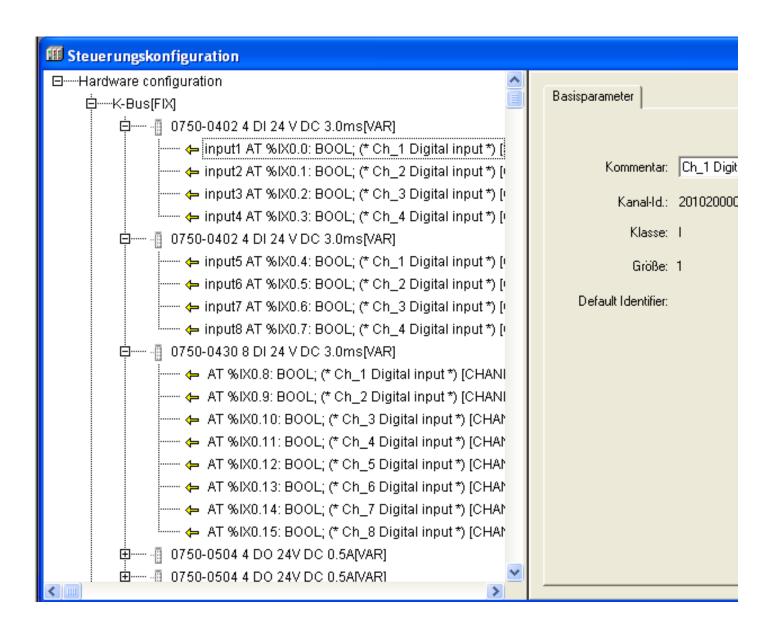


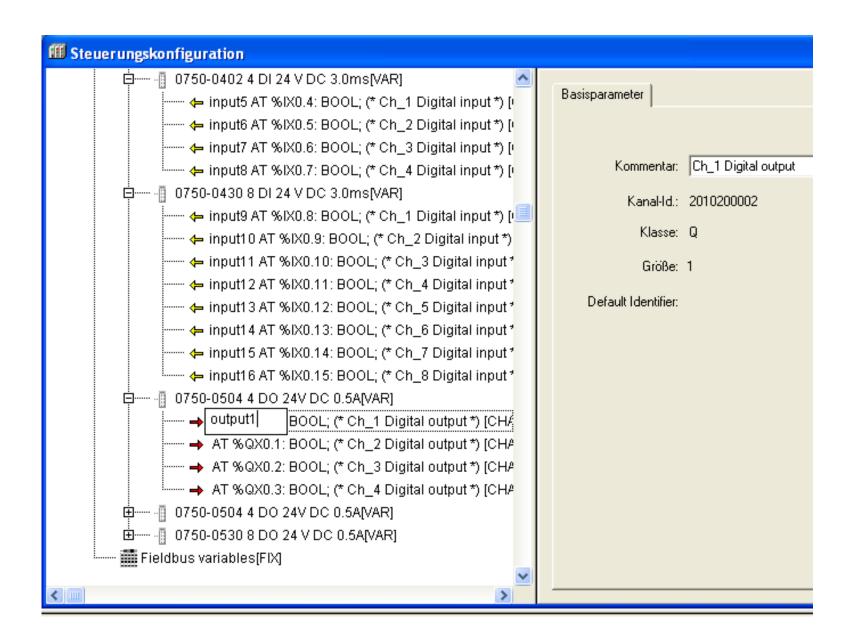
Hierzu wird das Eingabefeld vor dem **AT** bei einem Kanal angeklickt. Vorher wurde die zu parametrierende Klemme durch Anklicken von **+** ausgewählt.

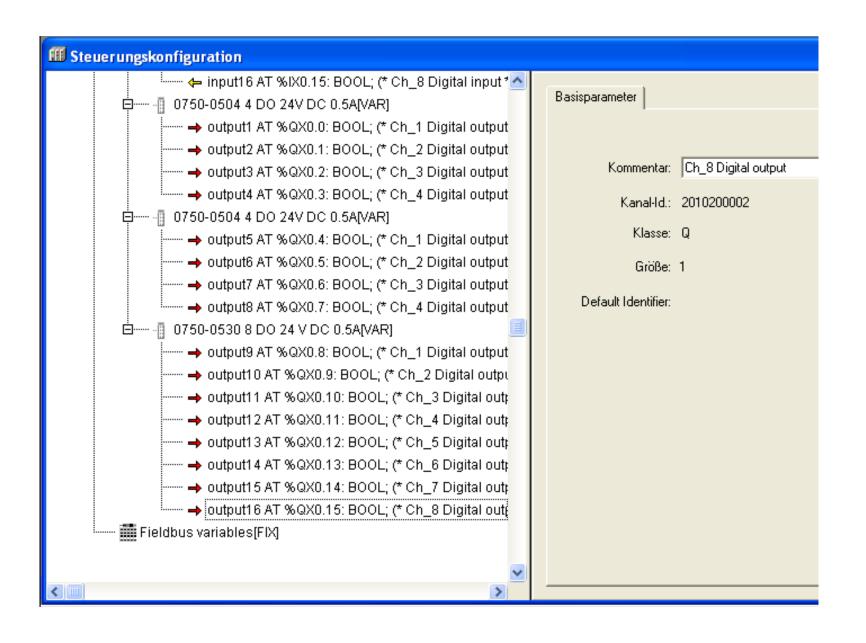


Die den Kanälen zugeordneten Variablen dürfen kein Blank (Leerzeichen) beinhalten uns sollten sich namentlich voneinander unterscheiden.

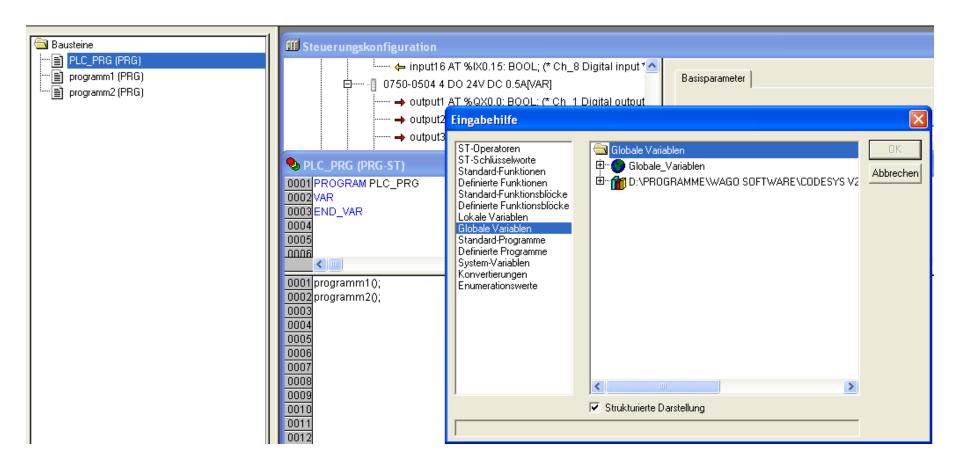




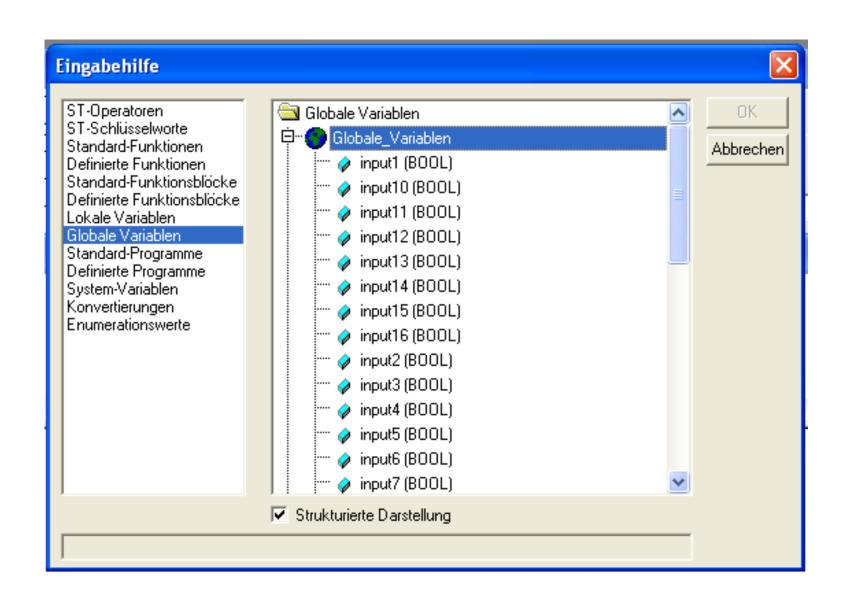


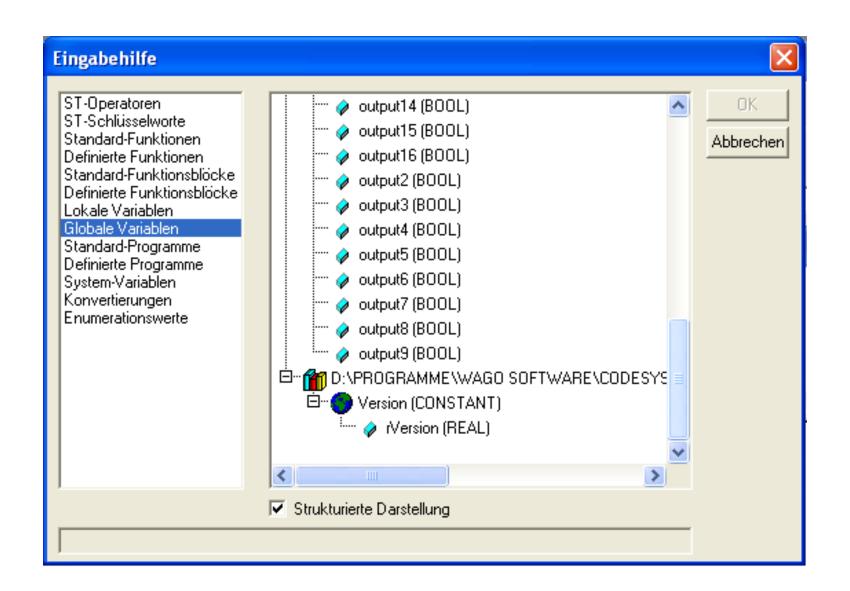


Die WAGO-Codesys-Programmierumgebung legt die erstellten Variablen als **globale Variablen** an, die in der Programmierumgebung (Bausteine) bei der Eingabehilfe unter globale Variablen sichtbar werden.



Inwieweit globale Variablen sinnvoll sind oder durch lokale Variablen ersetzt werden sollten, wird später diskutiert.

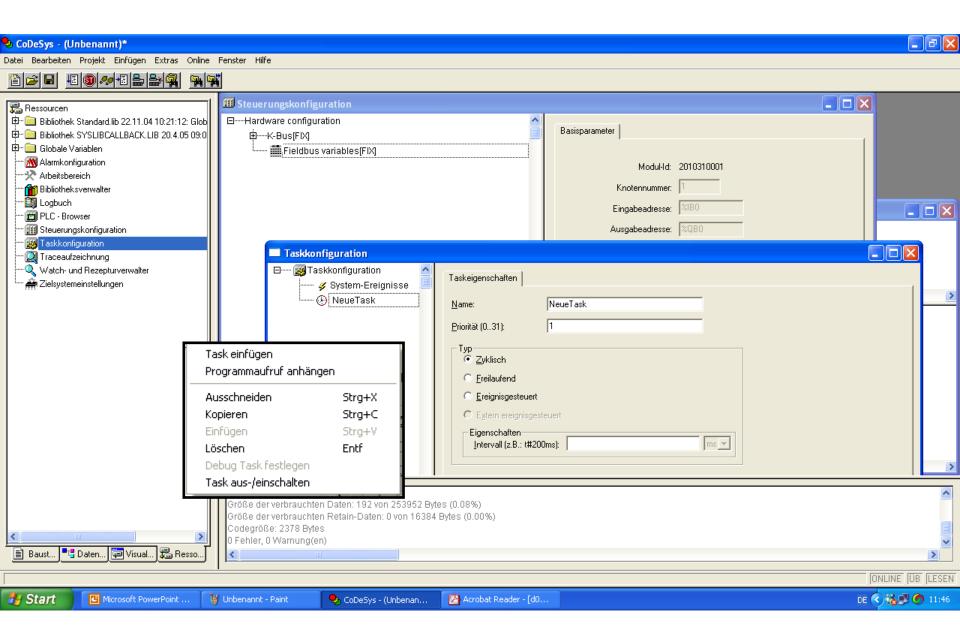


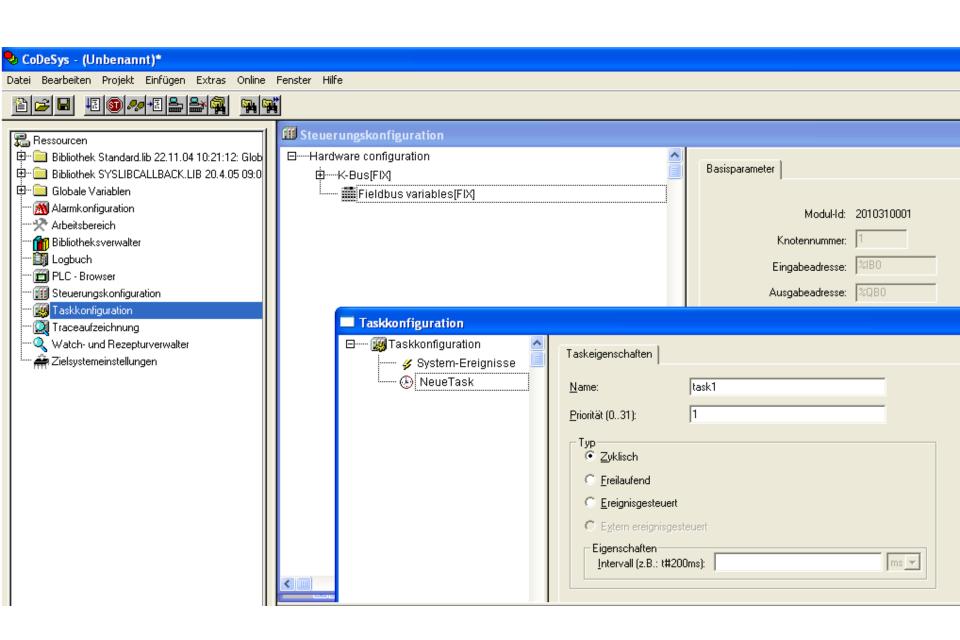


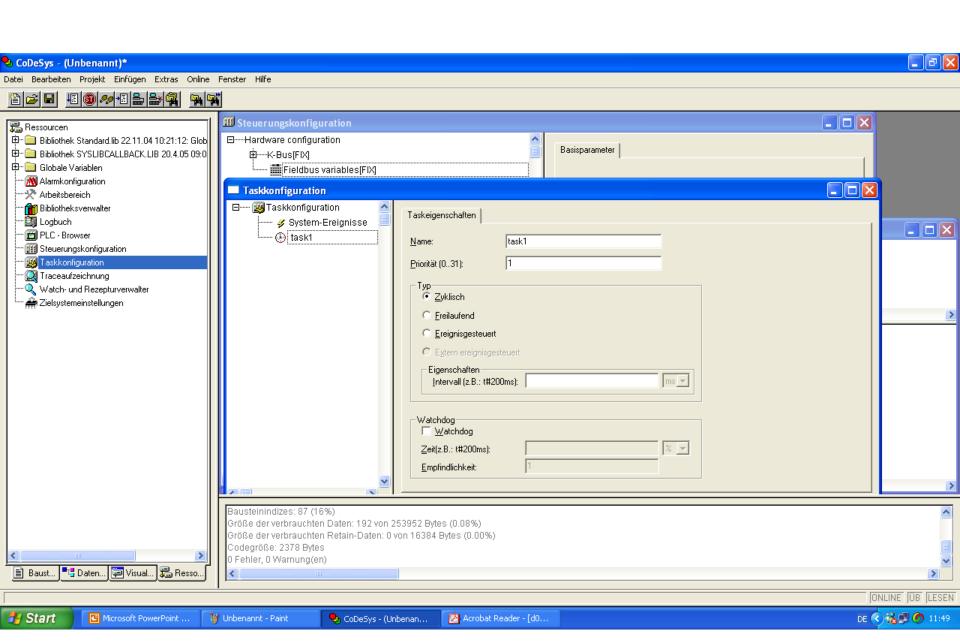
Im nächsten Schritt muß das (oder die) erstellte(n) Programme einer oder mehreren Tasken zugeordnet werden.

Hierzu ist unter Taskkonfiguration eine Parametrierung durchzuführen.

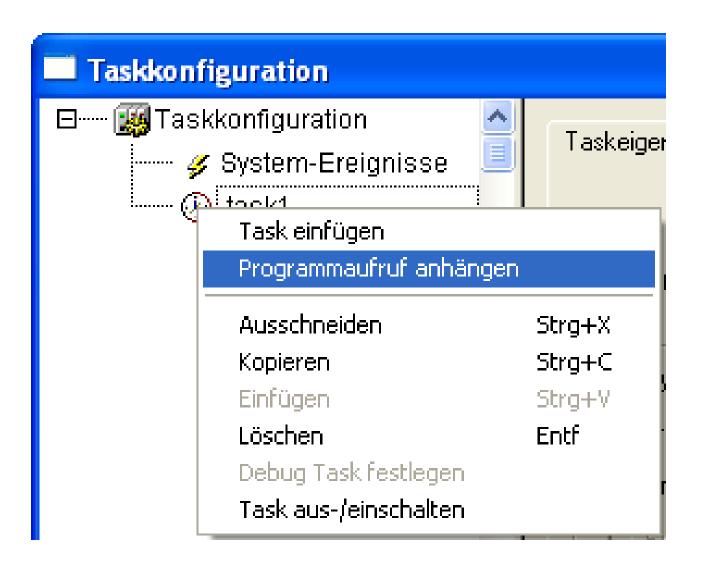
Zunächst muß die Task namentlich benannt werden.

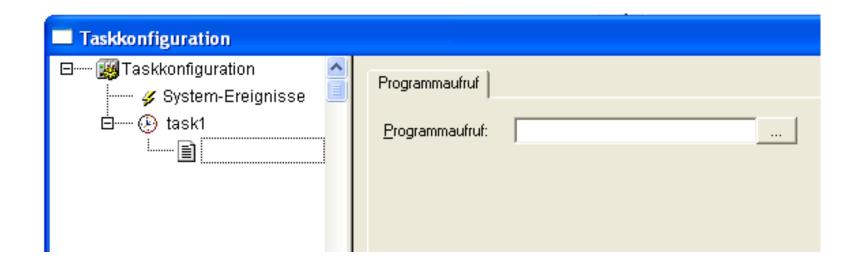




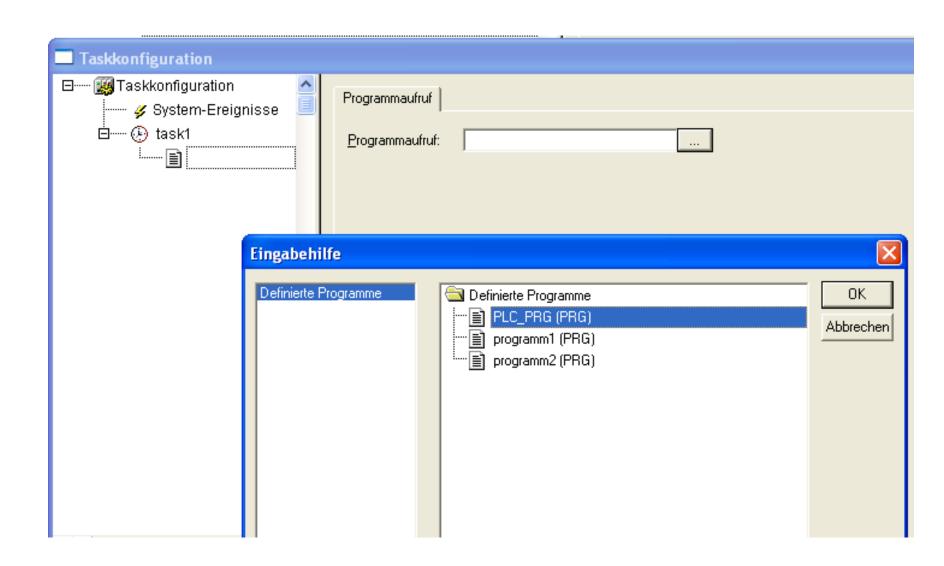


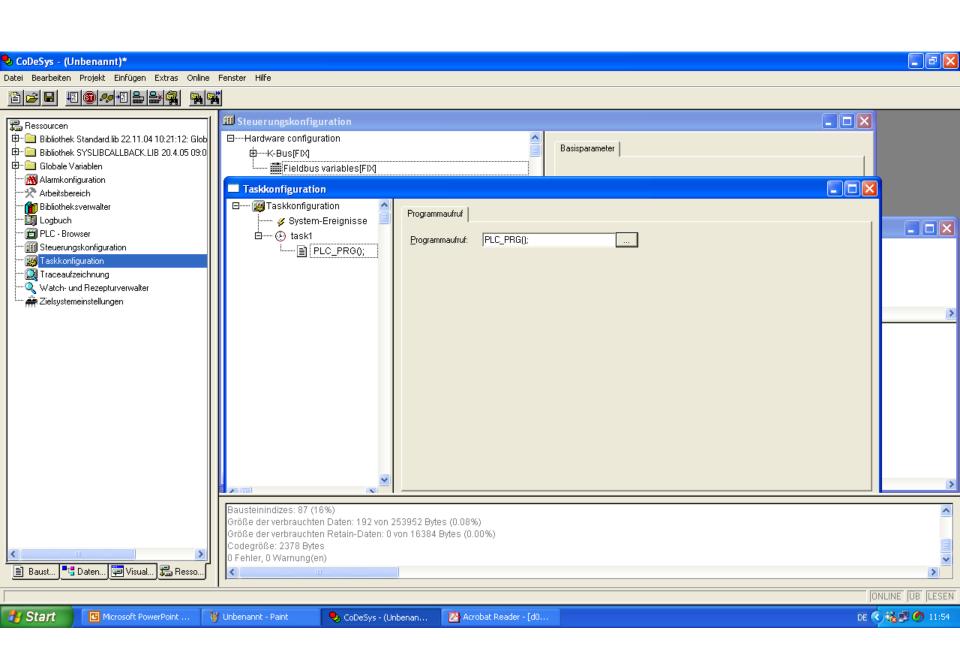
Der oder den definierten Tasken sind im Anschluß die Programme zuzuordnen, bzw. anzuhängen.





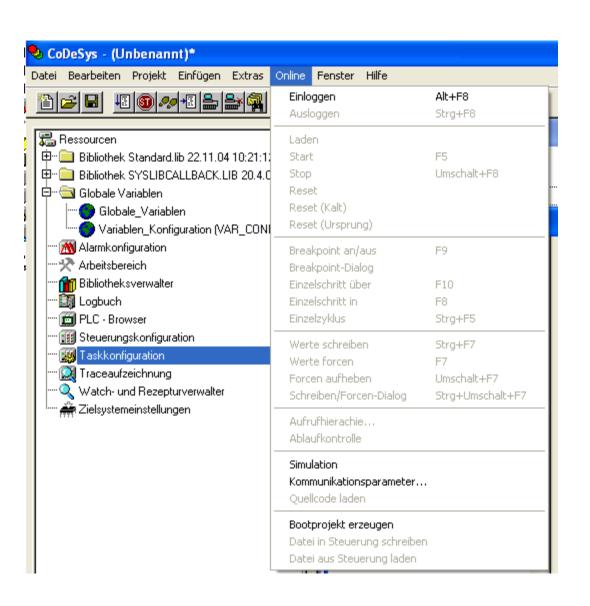
Unter Programmaufruf ist das Programm auszuwählen.

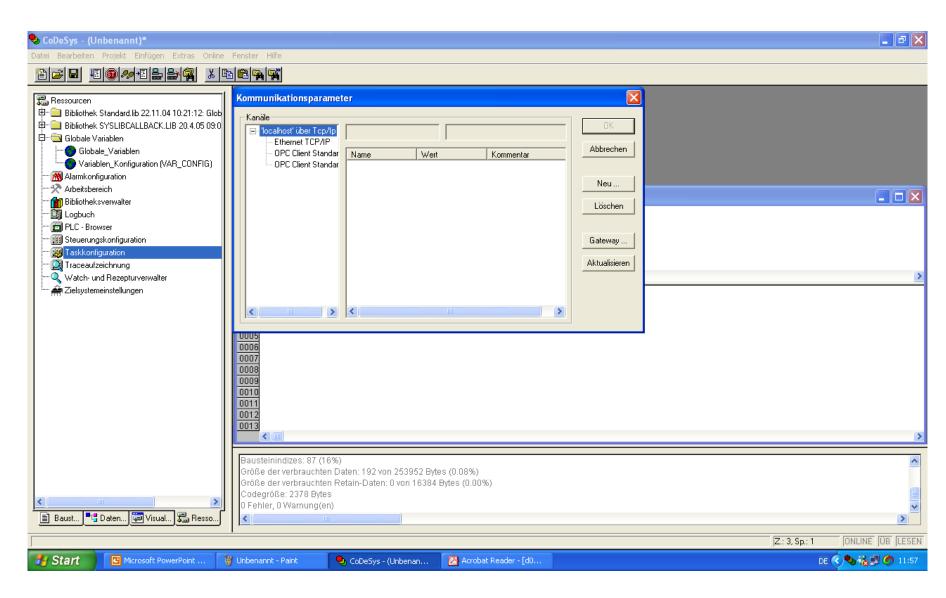




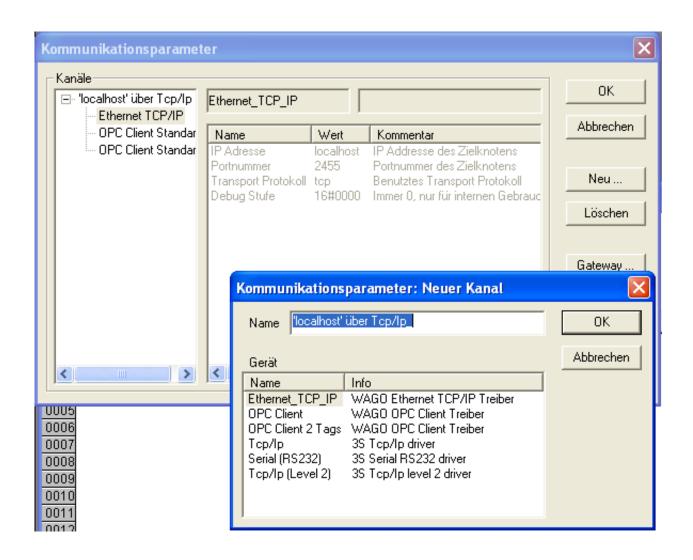
Im nächsten Schritt sind die Kommunikationsparameter des Controllers, d.h. die TCP/IP-Konfiguration zu definieren.

Dies erfolgt unter Online durch Anklicken von Kommunikationsparameter.

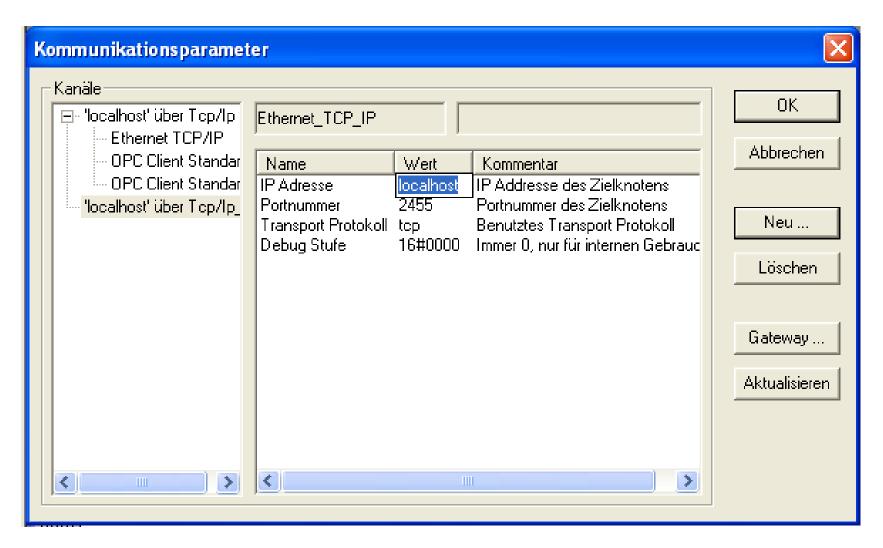




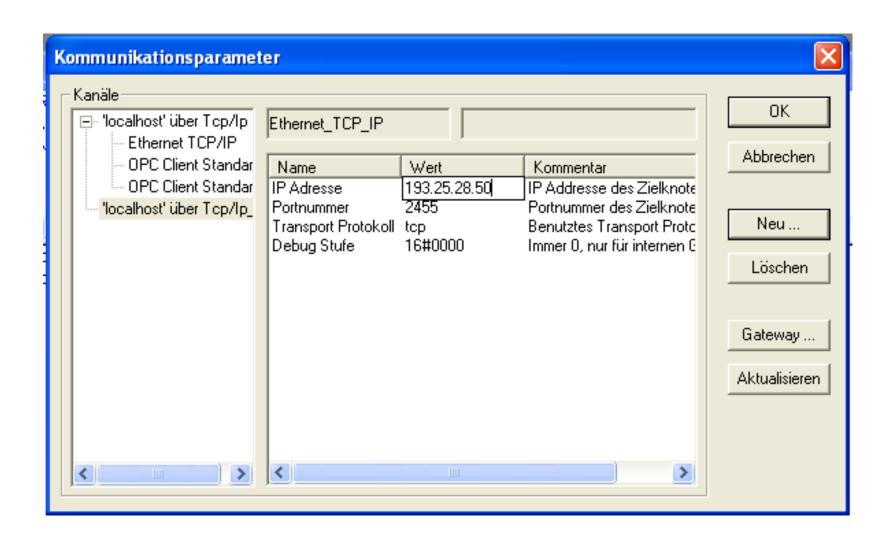
Hier muß ein neuer Kanal, z.B. auf der Basis von TCP/IP ausgewählt werden.



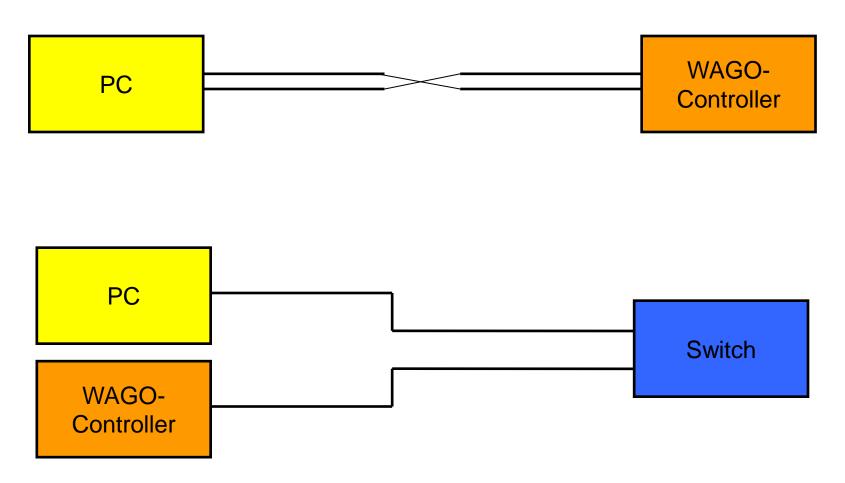
Der Name kann entsprechend einer Funktionsbeschreibung definiert werden.

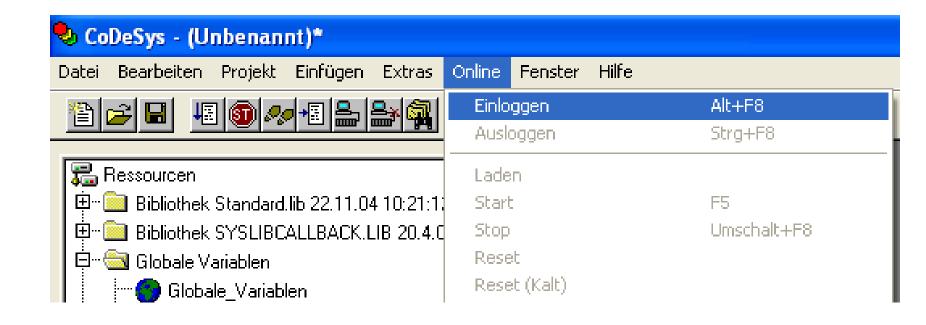


Abschließend muß die TCP/IP-Adresse, im Falle des FH-Demonstrationssystems 193.25.28.50, eingetragen werden.

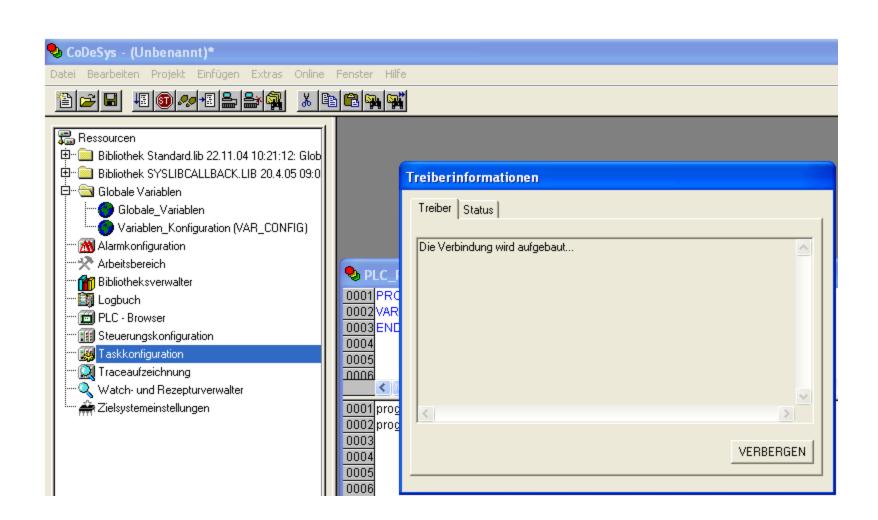


Die Verbindung zwischen PC und Controller kann entweder über ein gedrehtes Netzwerkkabel oder über eine Netzwerkkabelverbindung über einen Switch oder ähnlich erfolgen.



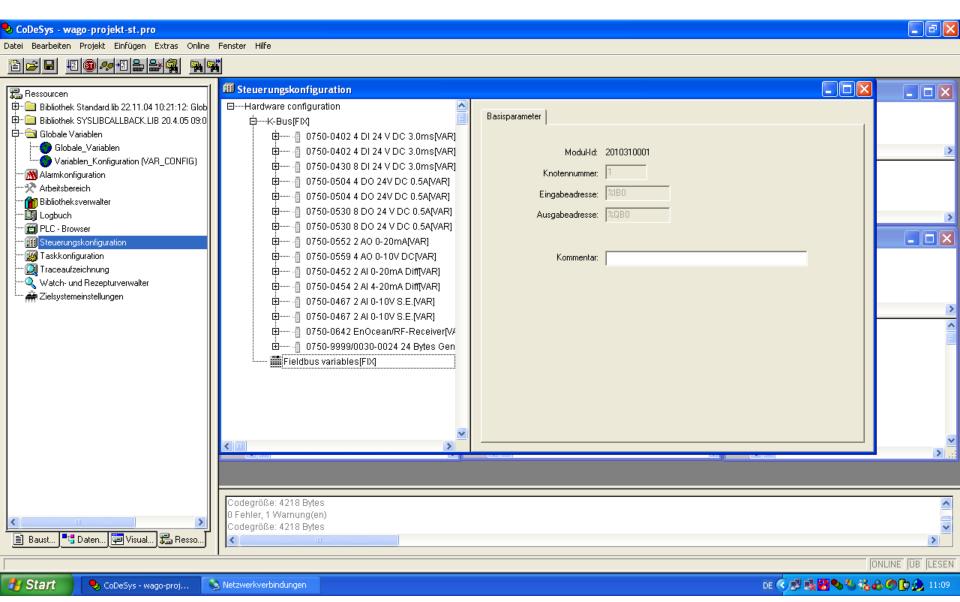


Anschließend kann über Online und Einloggen eine Verbindung vom PC zum WAGO-Controller erfolgen..



Anschließend wird das compilierte Programm übertragen und das Programm auf der SPS, dem WAGO-Controller gestartet. Dies erfolgt mit Click auf Start.

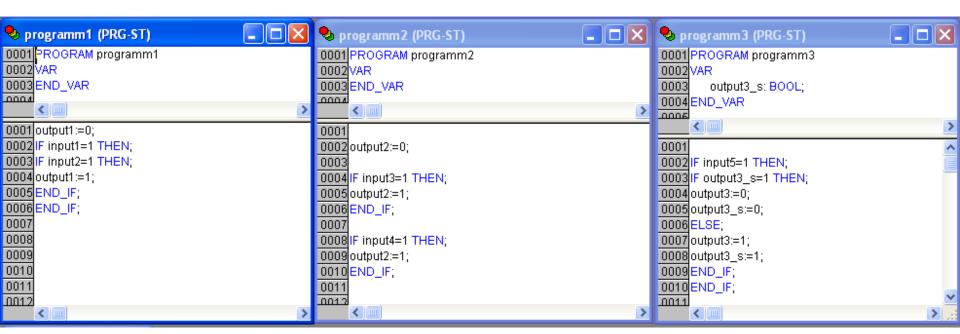
Das Projekt ist in der vorliegenden Form nicht lauffähig, da die Konfiguration im Projekt nicht dem Zustand des Demokoffers entspricht.



Die Klemmen des Demonstrationskoffers wurden vervollständigt.

Nach der Vervollständigung der Konfiguration des Projekts, Einloggen und Start läuft die SPS und liefert den Status der Input-Variablen.

Die Programme müssen überarbeitet werden und sind danach grundlegend einsatzbereit. Programm3 ist unzuverlässig und muß durch lediglich kurzzeitiges Bedienen der Taste angewendet werden.



Leicht korrigierter Programmcode.

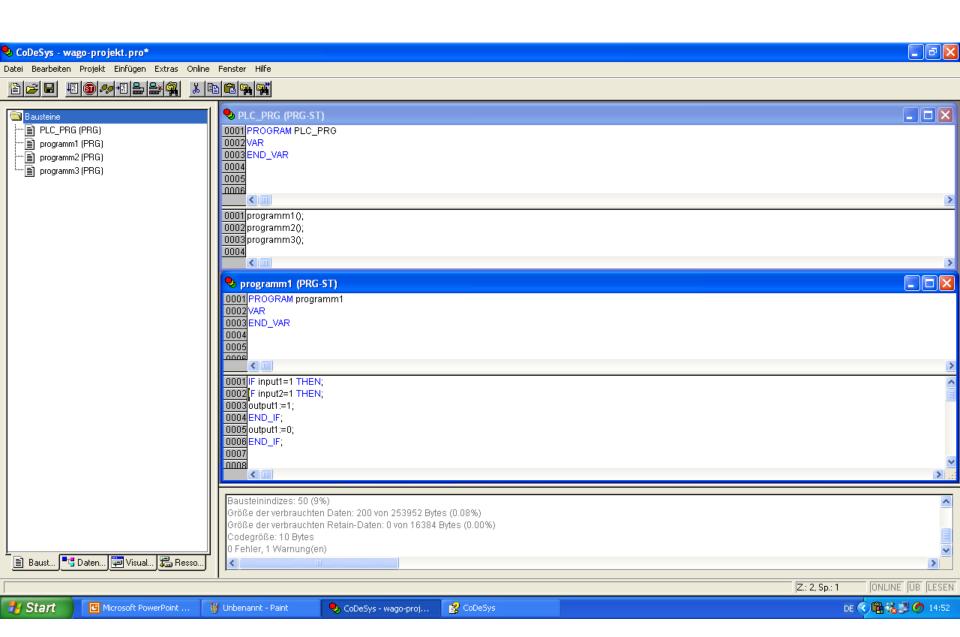
Programmiervarianten:

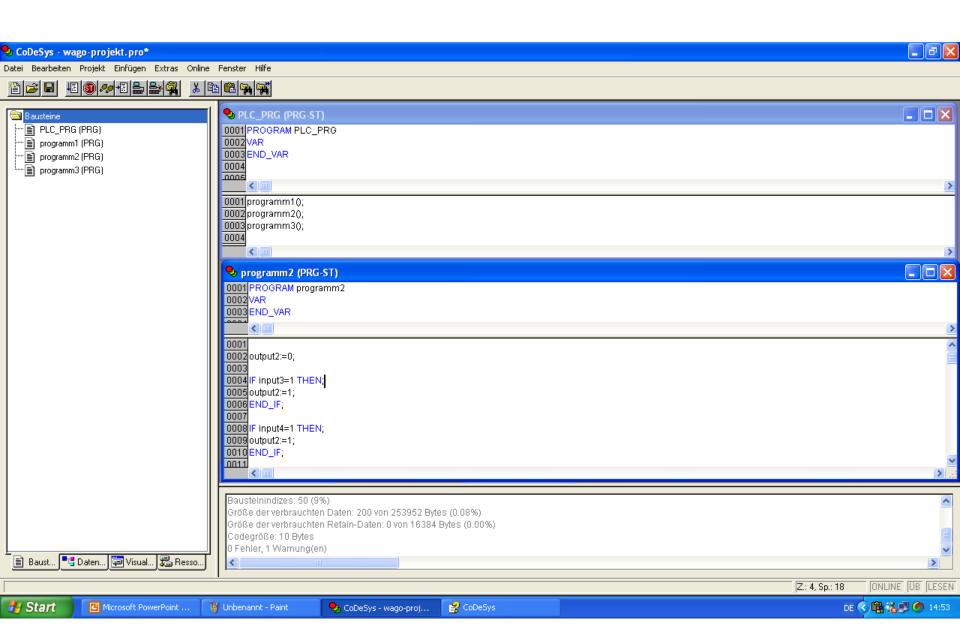
1. ST (Structured Text)

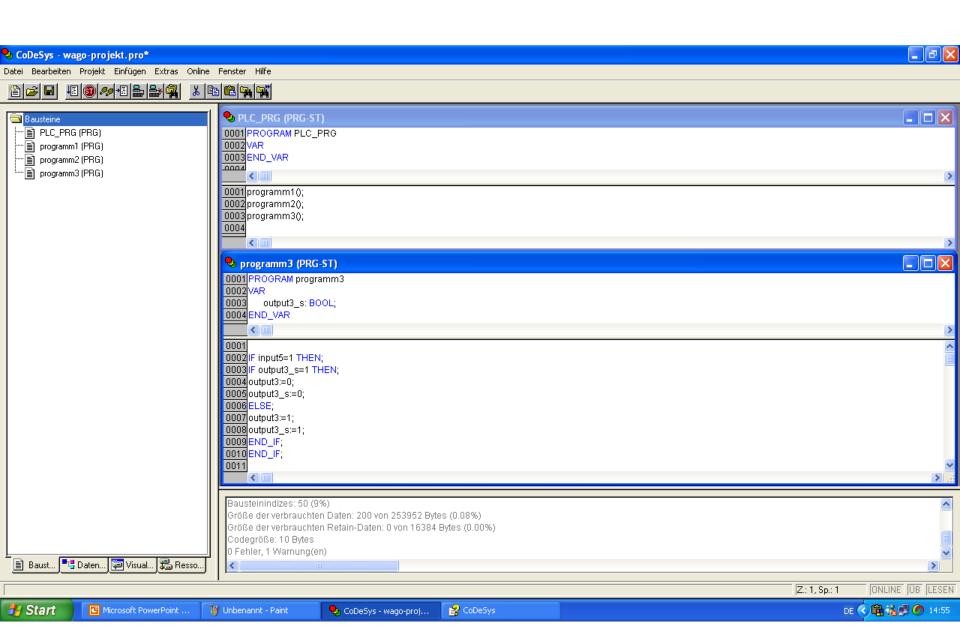
Im Unterprogramm programm1 soll über die Eingänge input1 und input2 bei gleichzeitigem Drücken der Aktorkanal output1 eingeschaltet werden.

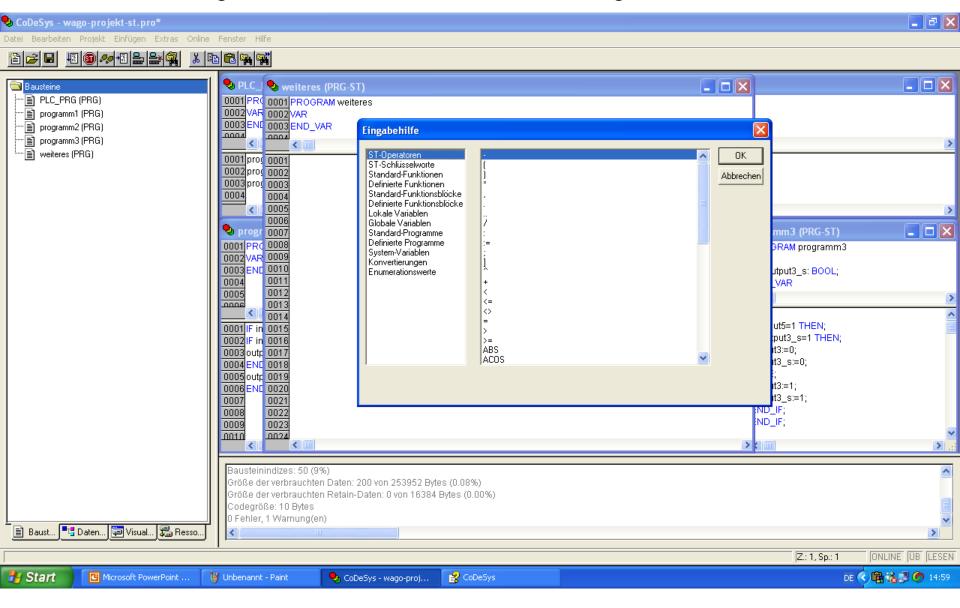
Im Unterprogramm programm2 soll über die Eingänge input3 und input4 bei Betätigung einer Taster der Aktorkanal output2 eingeschaltet werden.

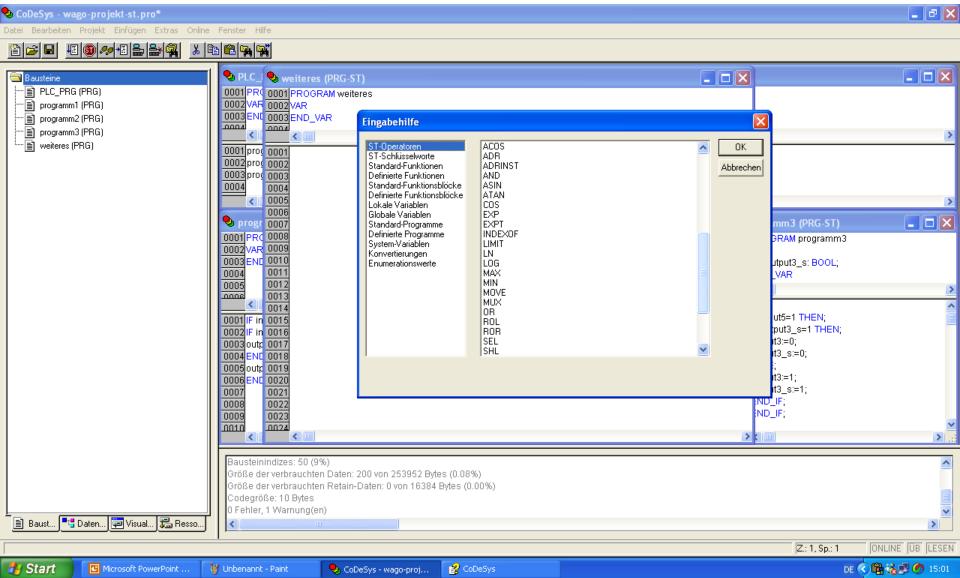
Im Unterprogramm programm3 soll über den Eingang input5 durch Drücken der Aktorkanal output3 umgeschaltet werden.

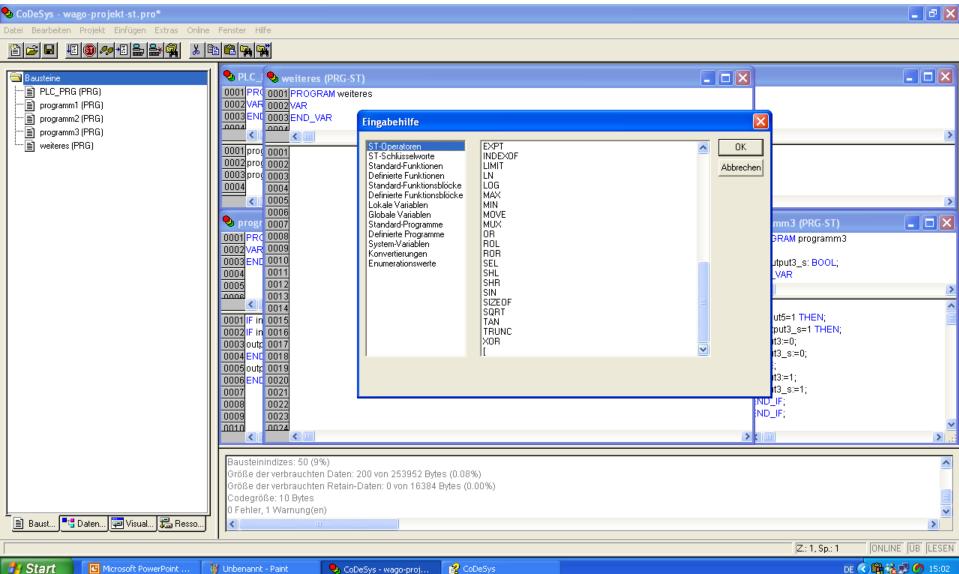


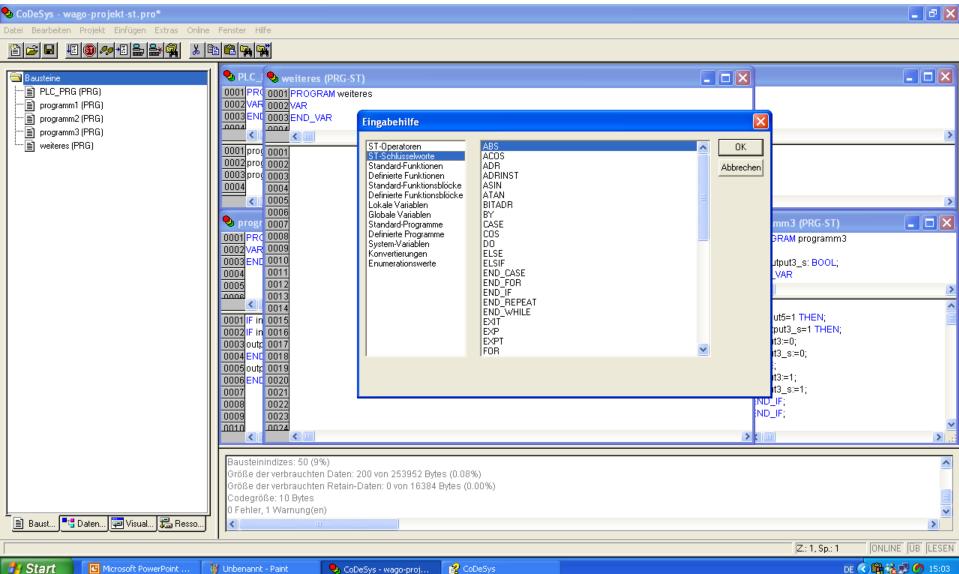


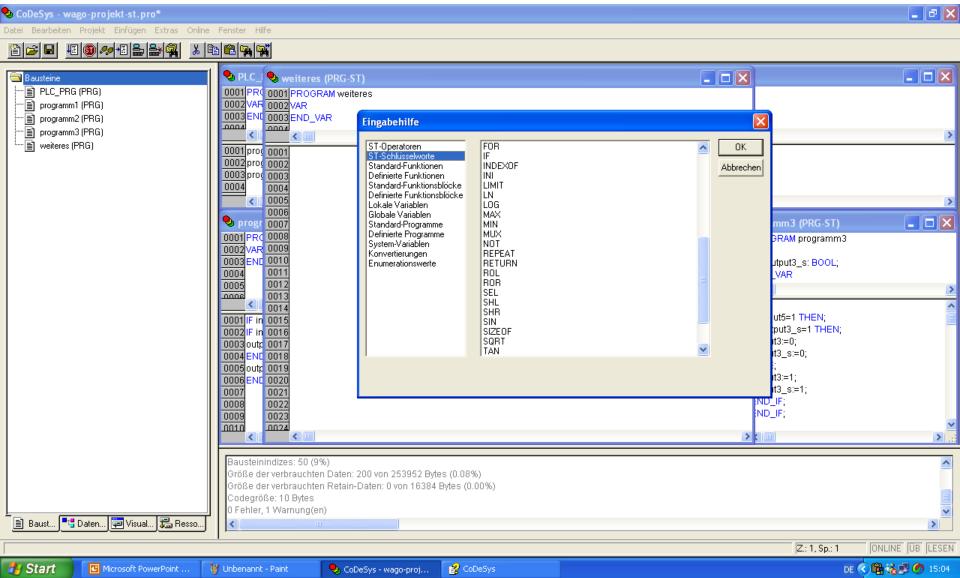


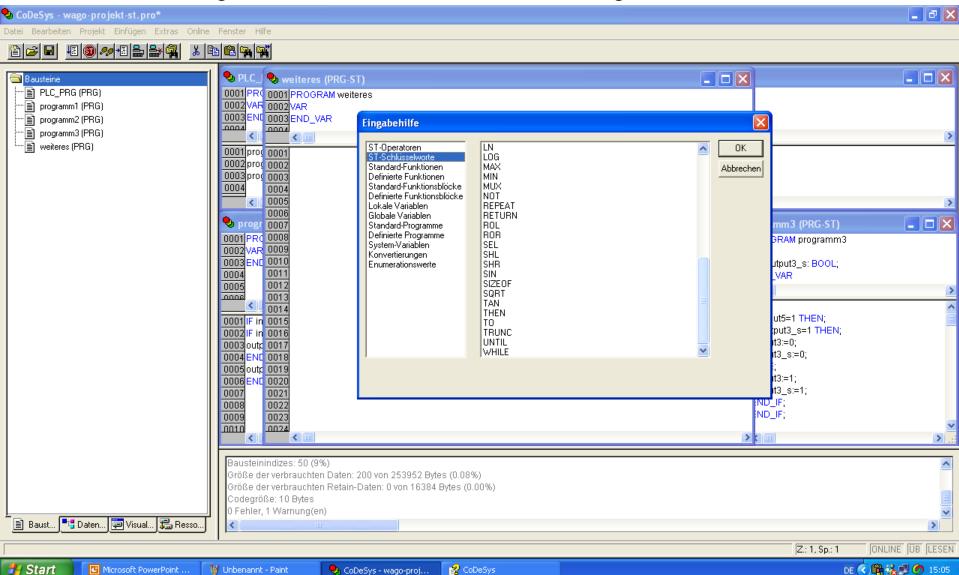






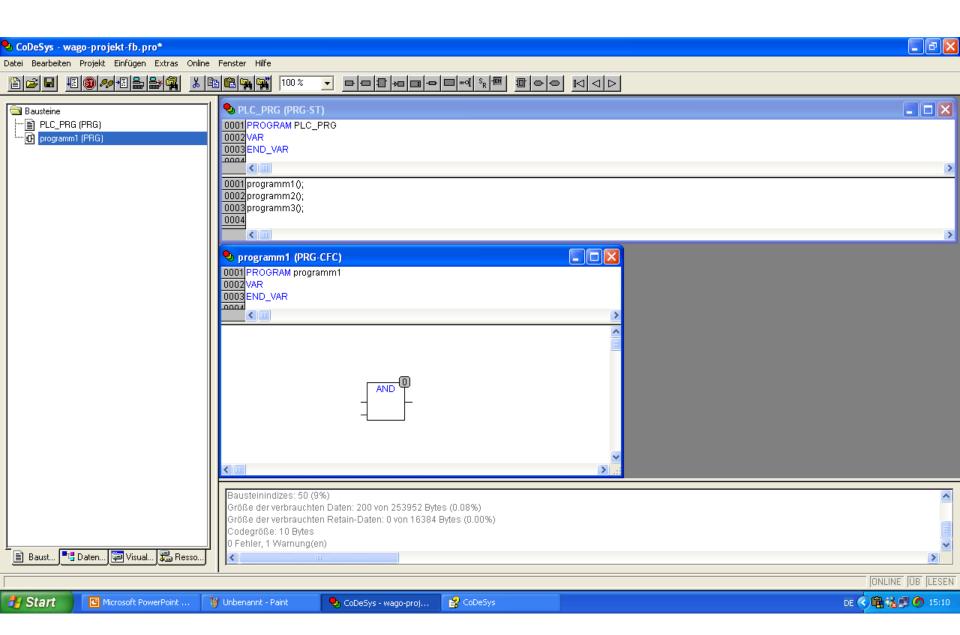


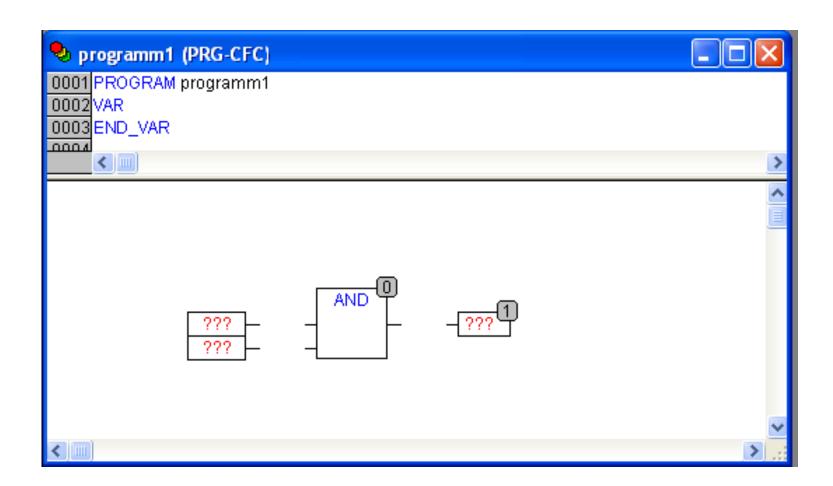


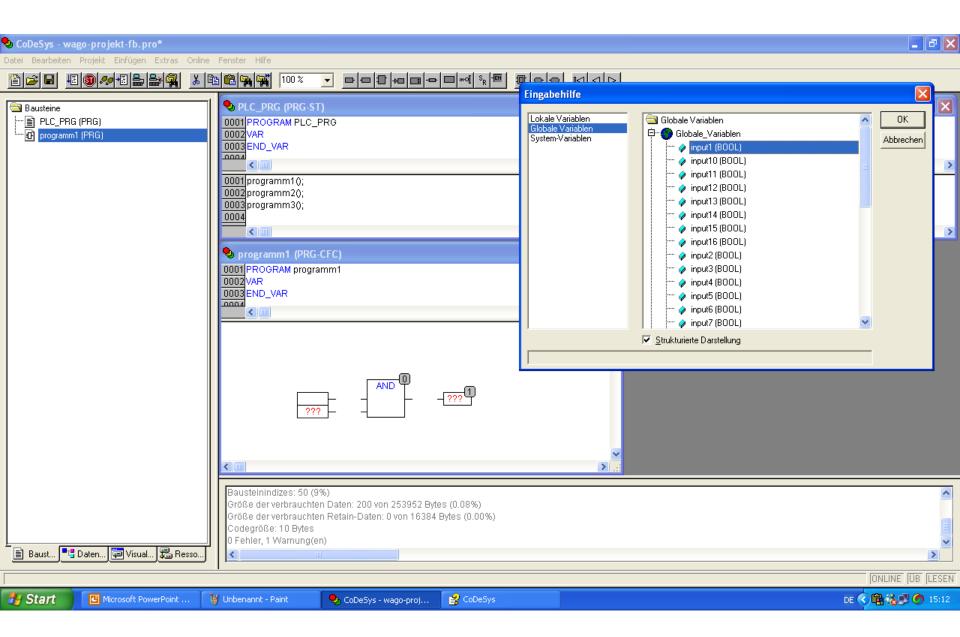


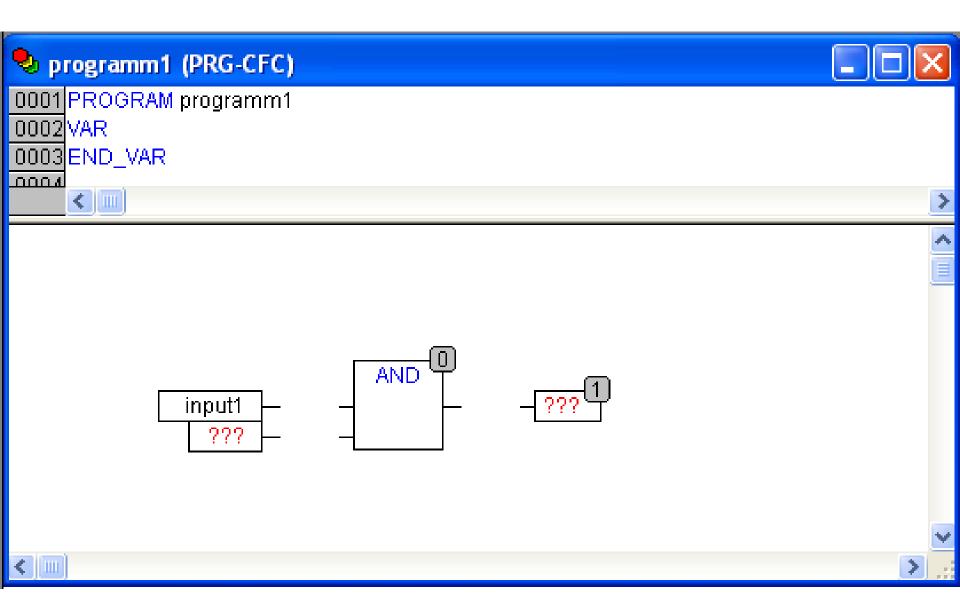
Programmiervarianten:

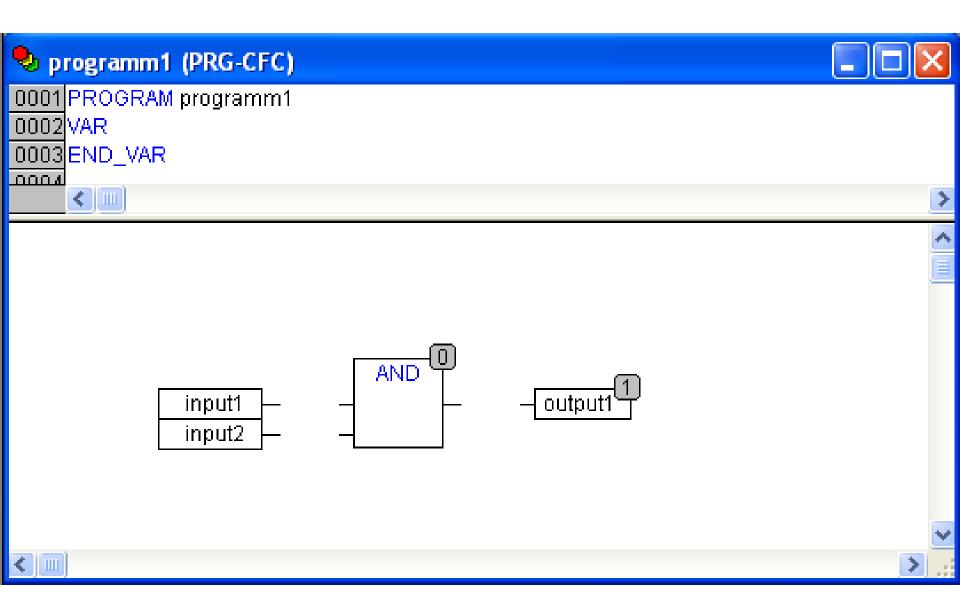
2. FB (Funktionsblöcke)

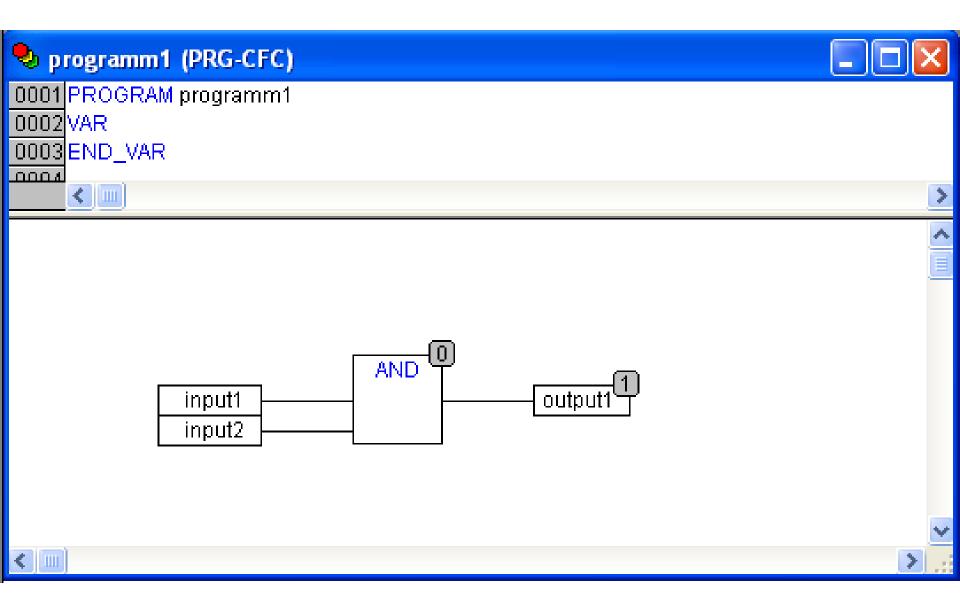












Bausteinindizes: 50 (9%)

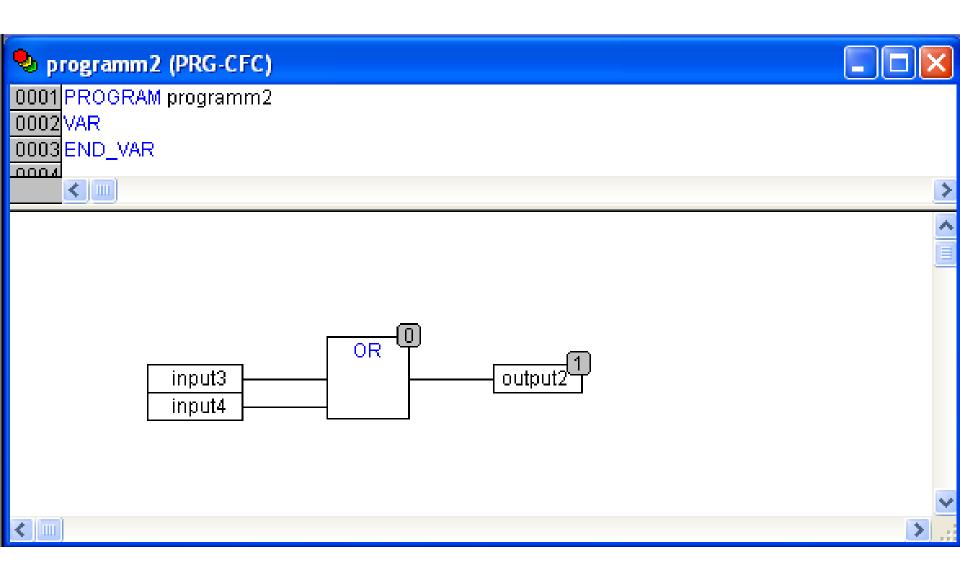
Größe der verbrauchten Daten: 200 von 253952 Bytes (0.08%).

Größe der verbrauchten Retain-Daten: 0 von 16384 Bytes (0.00%).

Codegröße: 10 Bytes

0 Fehler, 1 Warnung(en)





Bausteinindizes: 49 (9%)

Größe der verbrauchten Daten: 200 von 253952 Bytes (0.08%).

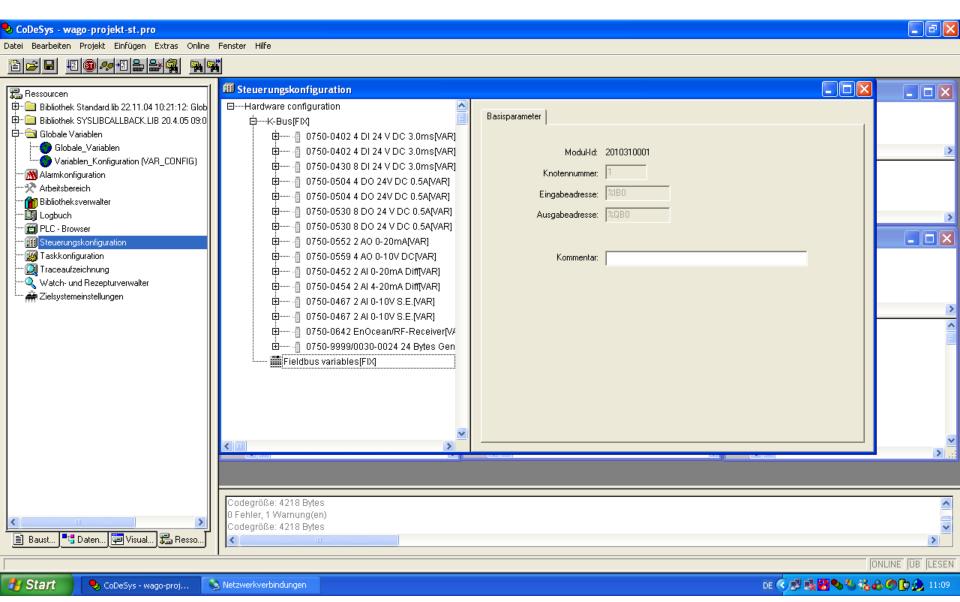
Größe der verbrauchten Retain-Daten: 0 von 16384 Bytes (0.00%).

Codegröße: 10 Bytes

0 Fehler, 1 Warnung(en)

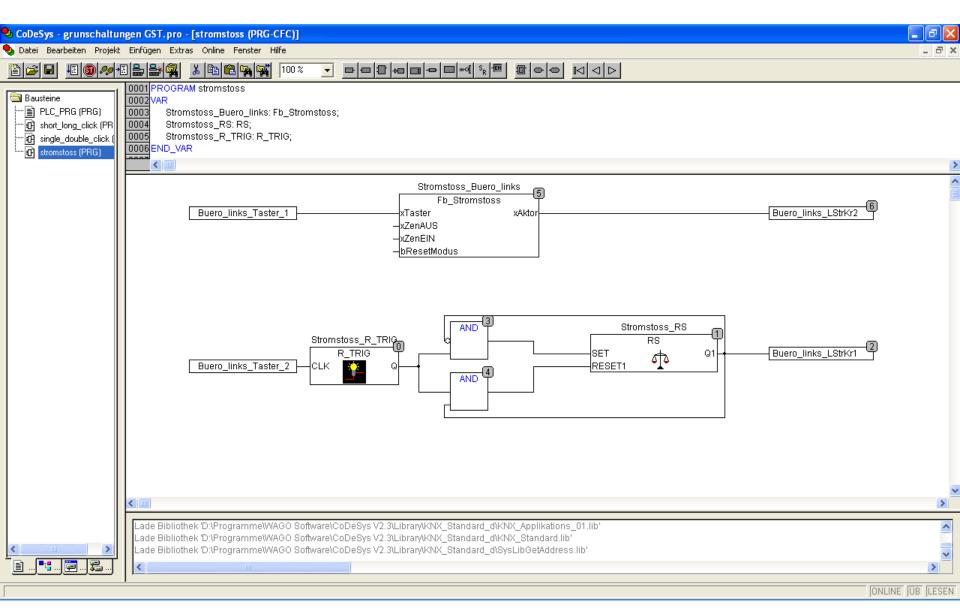
Anschließend wird das compilierte Programm übertragen und das Programm auf der SPS, dem WAGO-Controller gestartet. Dies erfolgt mit Click auf Start.

Das Projekt ist in der vorliegenden Form nicht lauffähig, da die Konfiguration im Projekt nicht dem Zustand des Demokoffers entspricht.

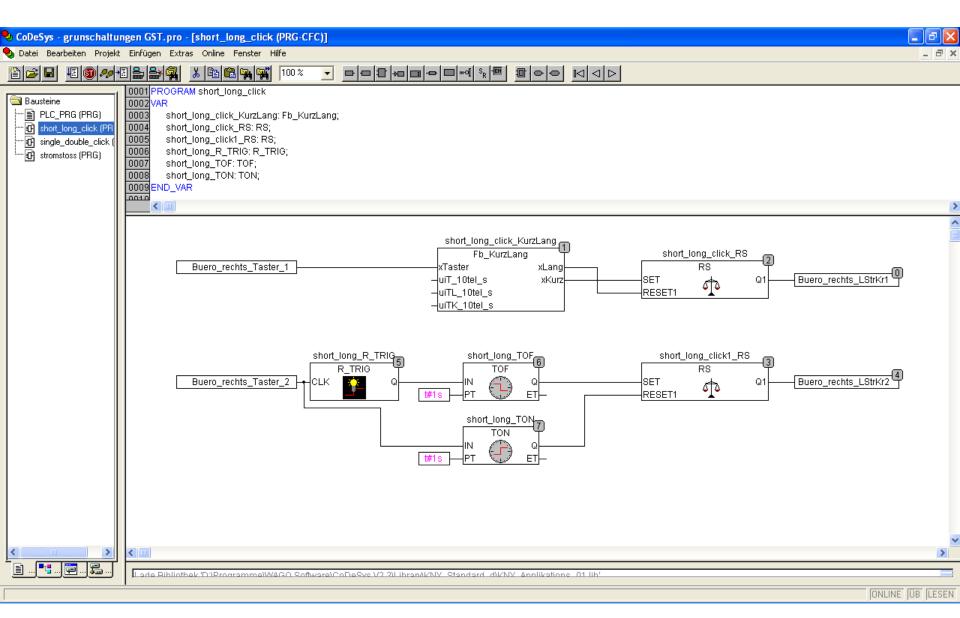


Die Klemmen des Demonstrationskoffers wurden vervollständigt.

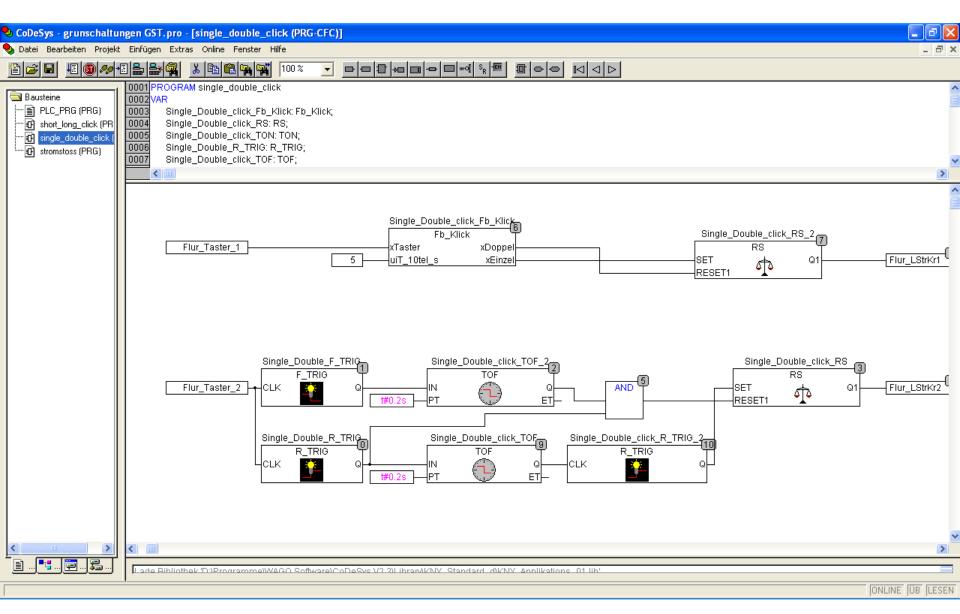
Erstellung der wichtigsten Gebäudeautomationsfunktion en mit Standardbausteinen



Stromstoßschalter (Umschalten mit Erhalten des Kontaktzustandes)

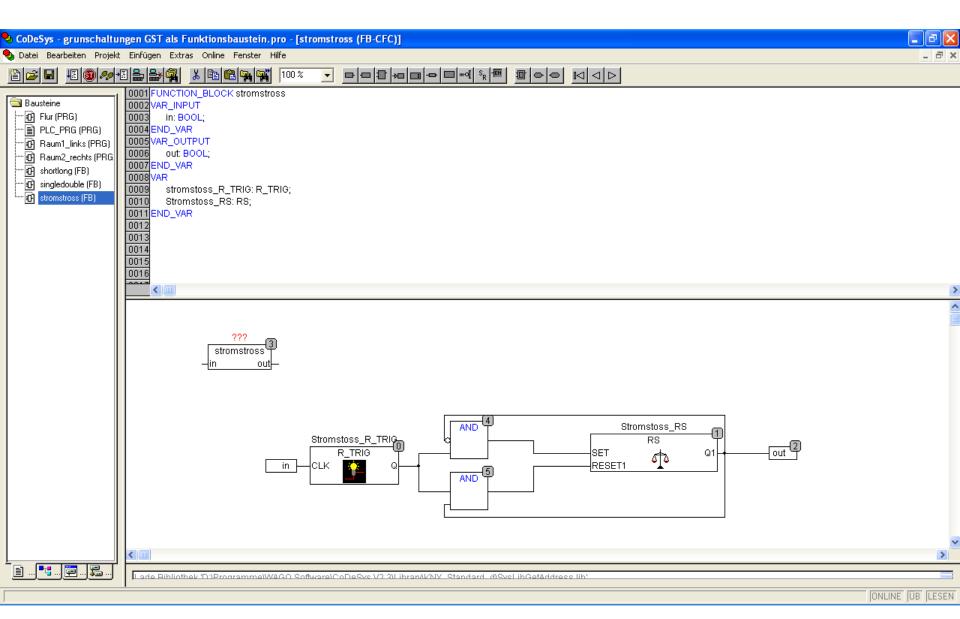


Short-Long-Click mit nachgeschaltetem RS-Flip-Flop

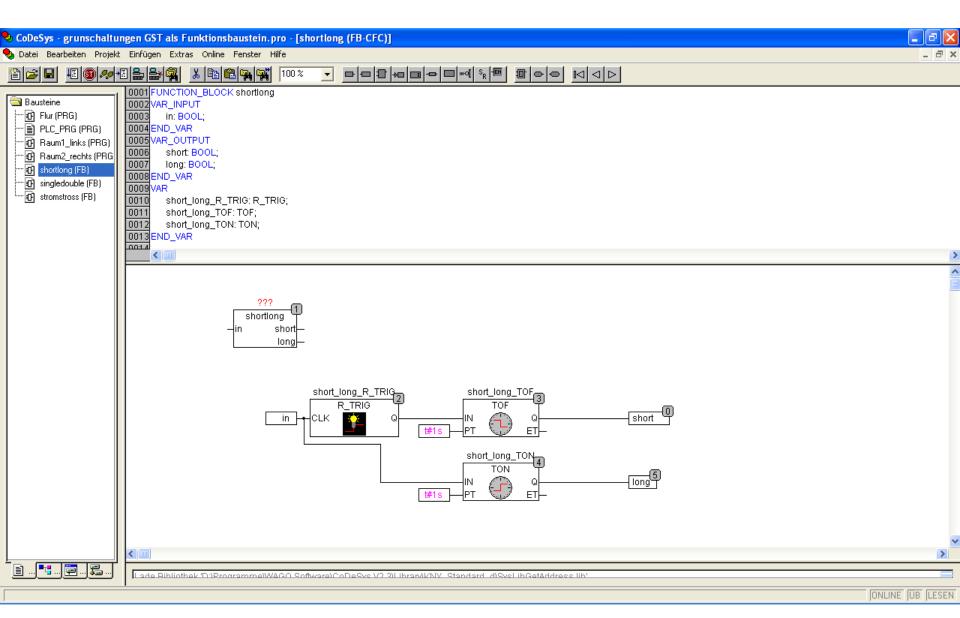


Single-Double-Click mit nachgeschaltetem RS-Flip-Flop

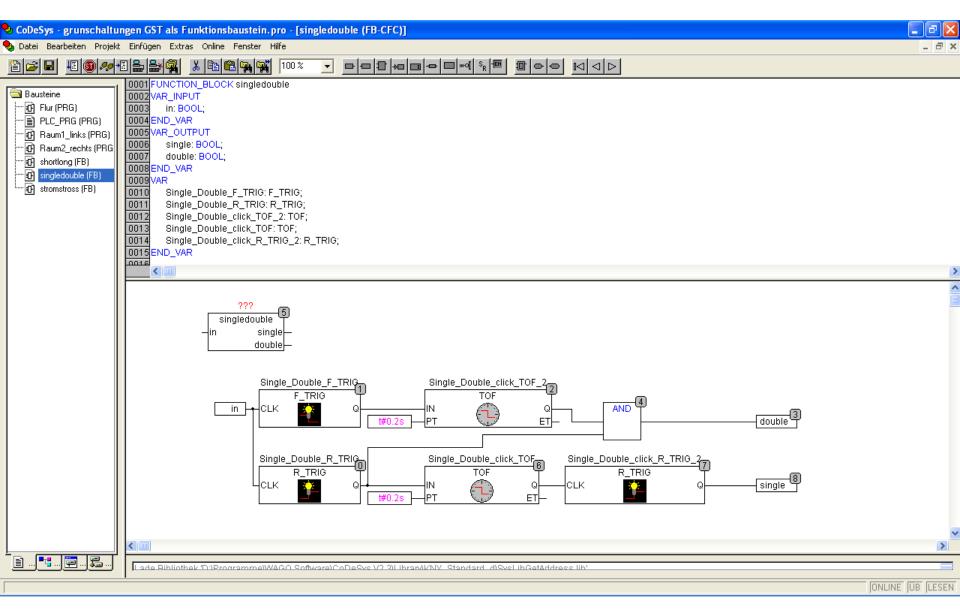
Erstellung der wichtigsten Gebäudeautomationsfunktion en mit Standardbausteinen als Funktionsbausteine



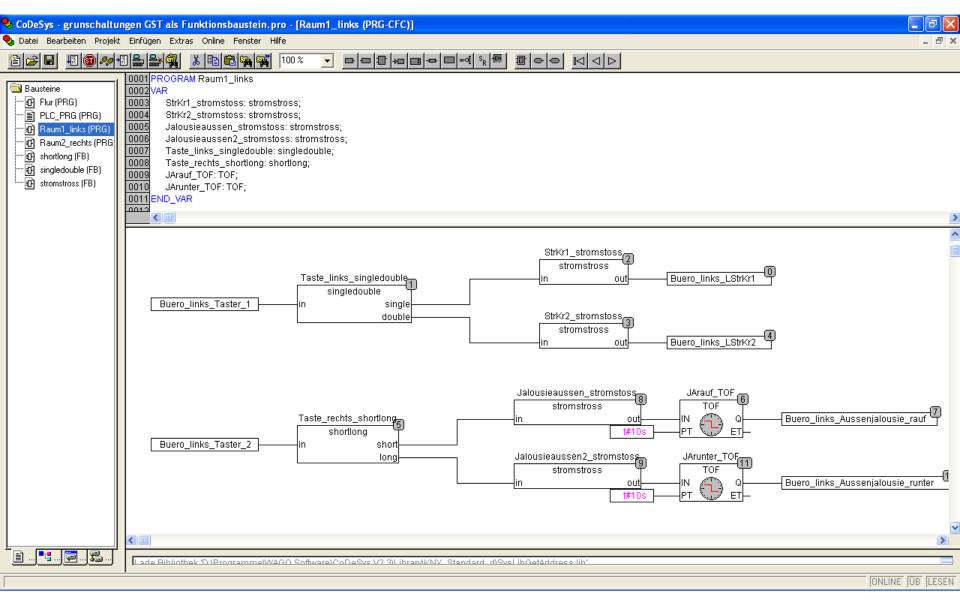
Stromstoßschalter-Funktionsbaustein



Short-Long-Click Funktionsbaustein



Single-Double-Click als Funktionsbaustein



Verwendung der Funktionsbausteine für eine Bürosteuerung

Programmiervarianten:

3. Verwendung von libraries

Libraries werden vom Lieferanten des SPS-Systems bereitgestellt.

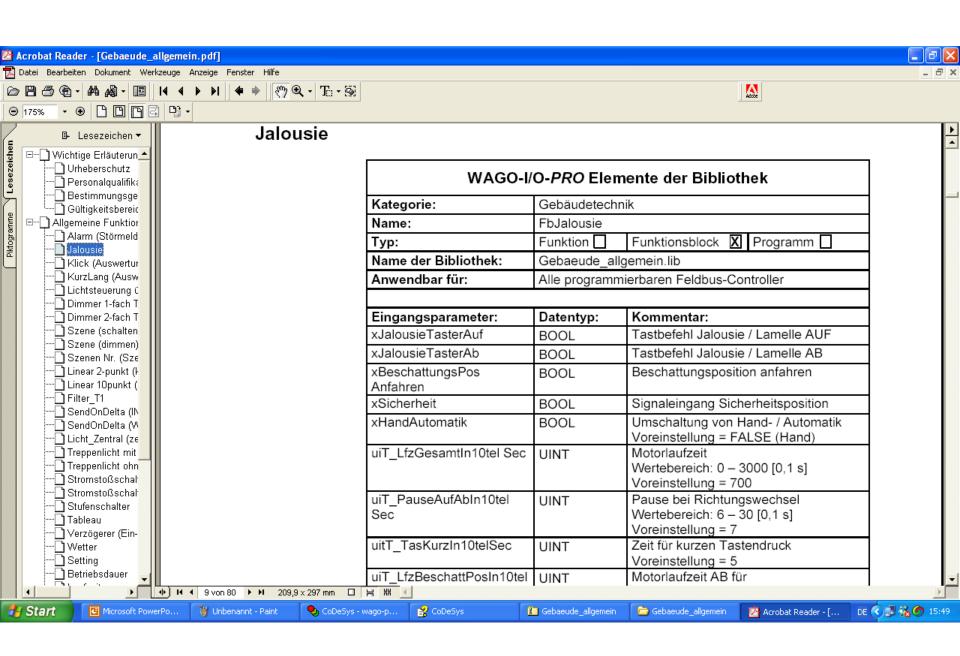
Die grundlegende Gebäudesystemtechnik-Library der Firma WAGO trägt den Namen Gebaeude_allgemein und liegt in gepackter (ZIP) Form vor.

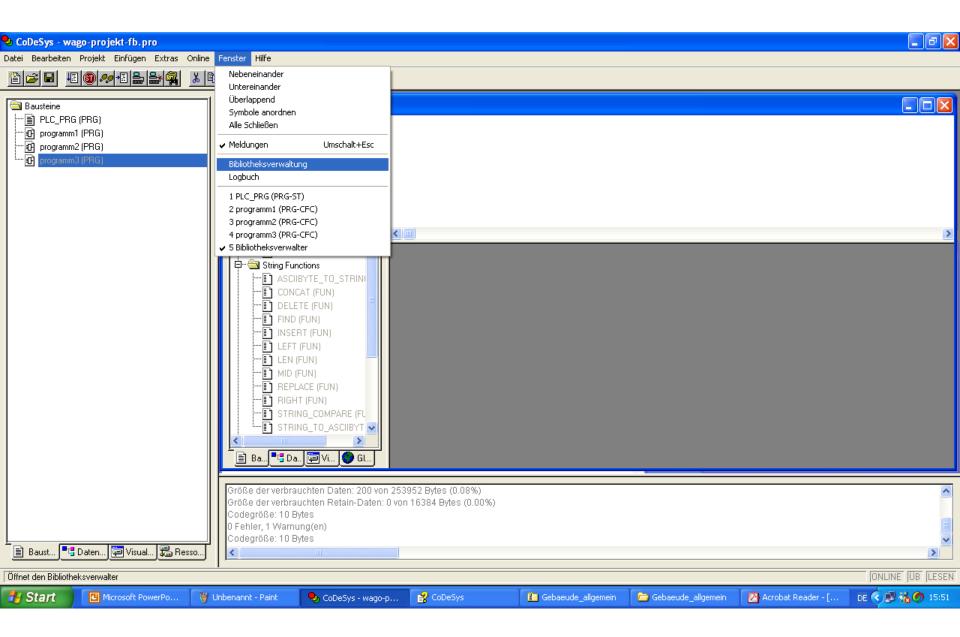
Die Datei wird in ein library-Verzeichnis der WAGO-Software kopiert, z.B. D:\Programme\WAGO Software\CoDeSys V2.3\Library kopiert und dort entpackt.

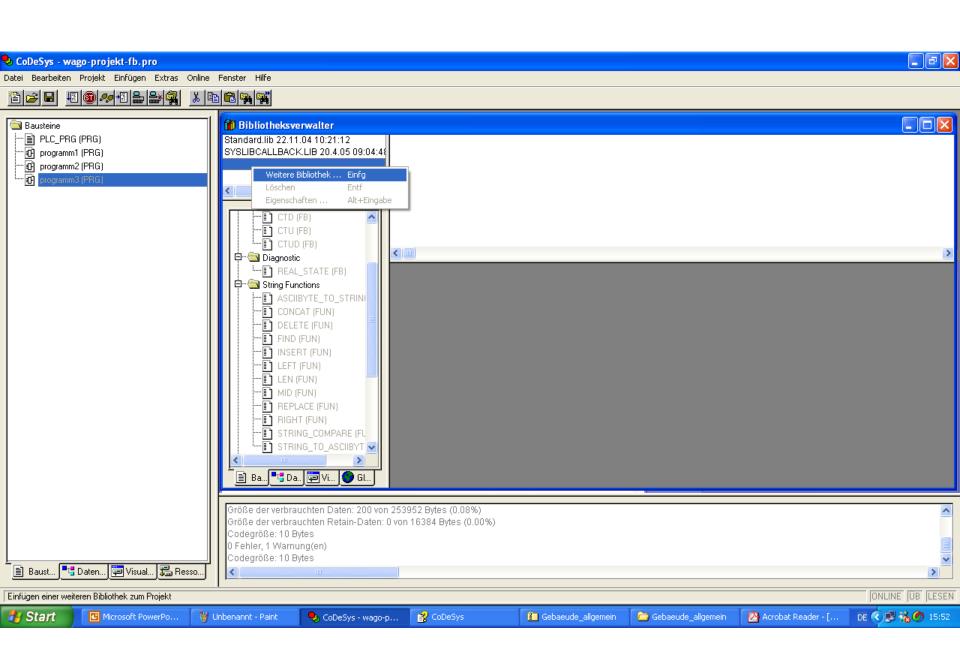


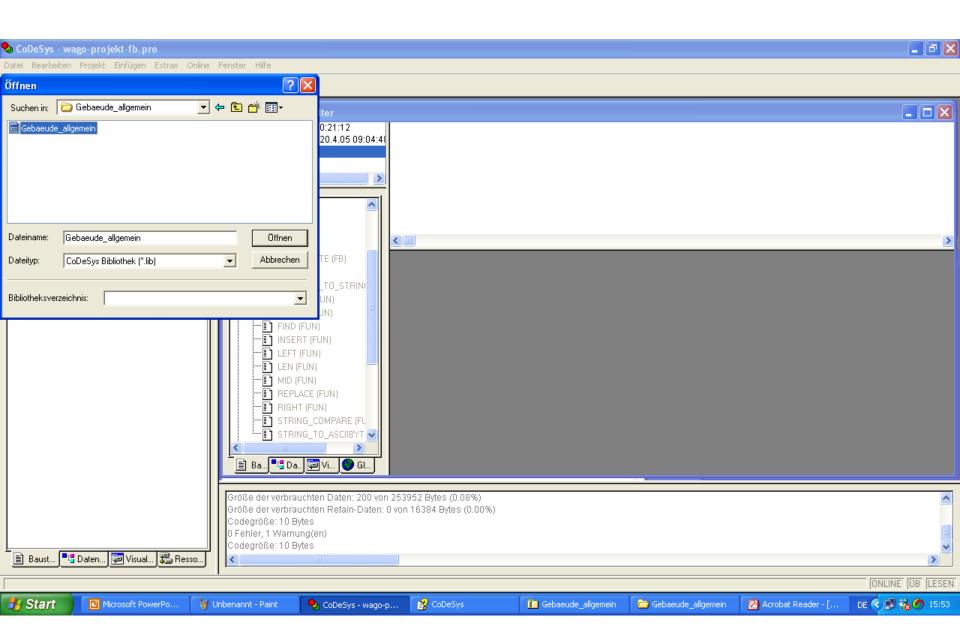
Damit werden die beiden Dateien Gebaeude_allgemein.lib und Gebaeude_allgemein.pdf im gewählten Verzeichnis bereitgestellt.

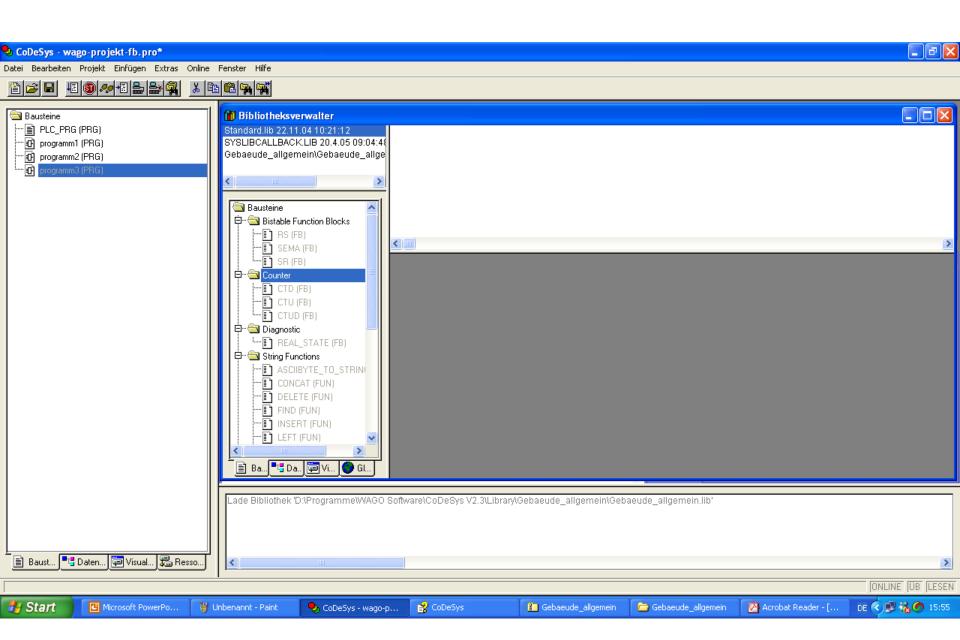
Es empfiehlt sich vor der Verwendung der Library das pdf-File ausführlichst zu lesen.

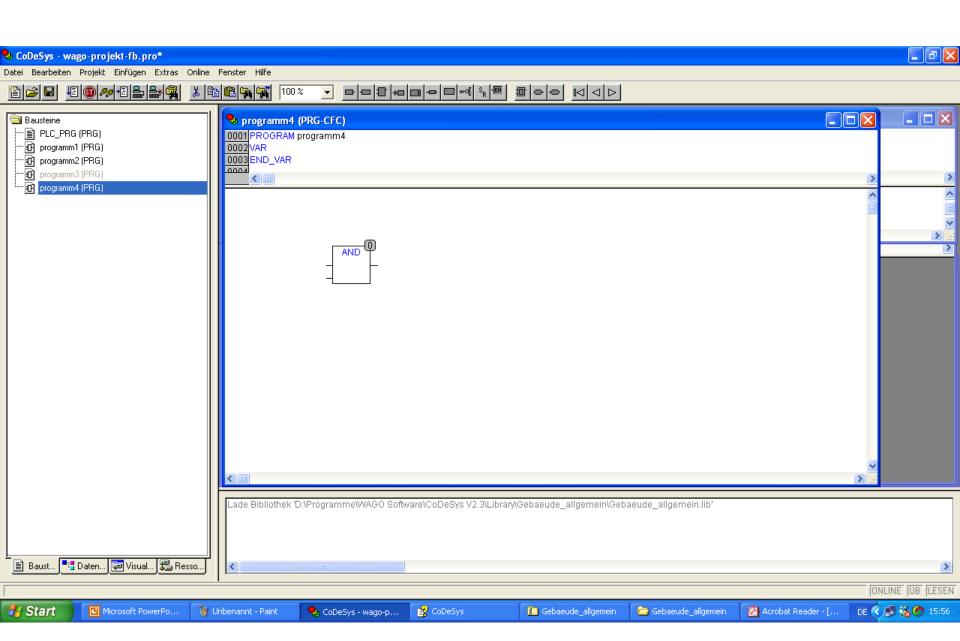


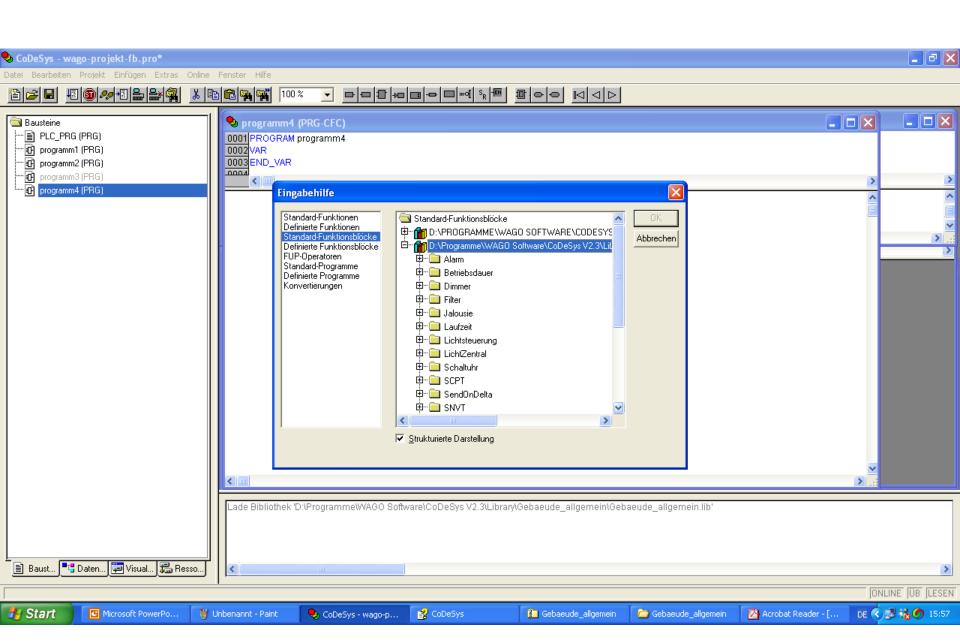


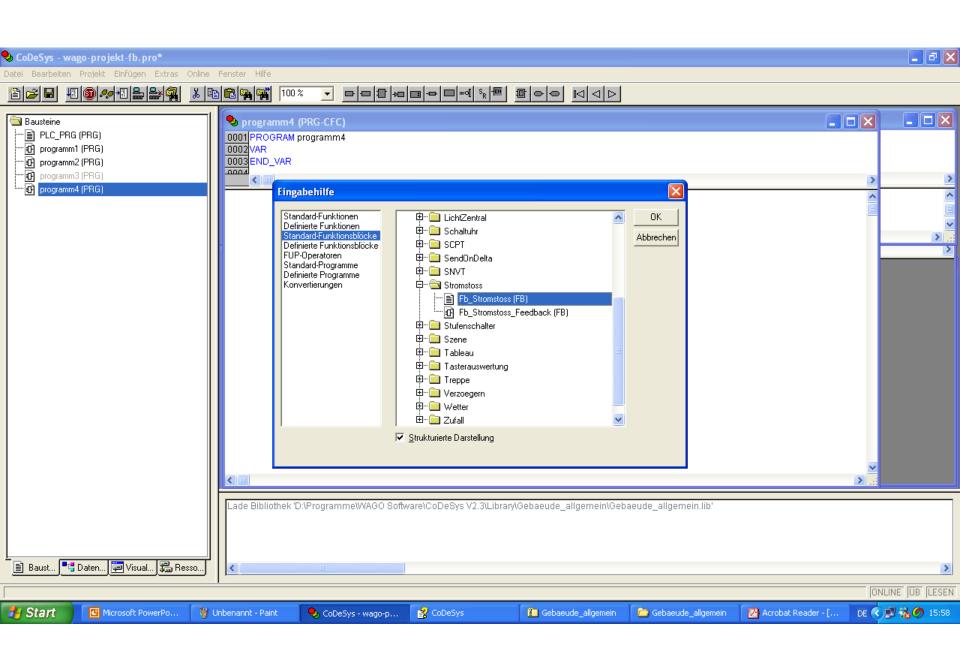


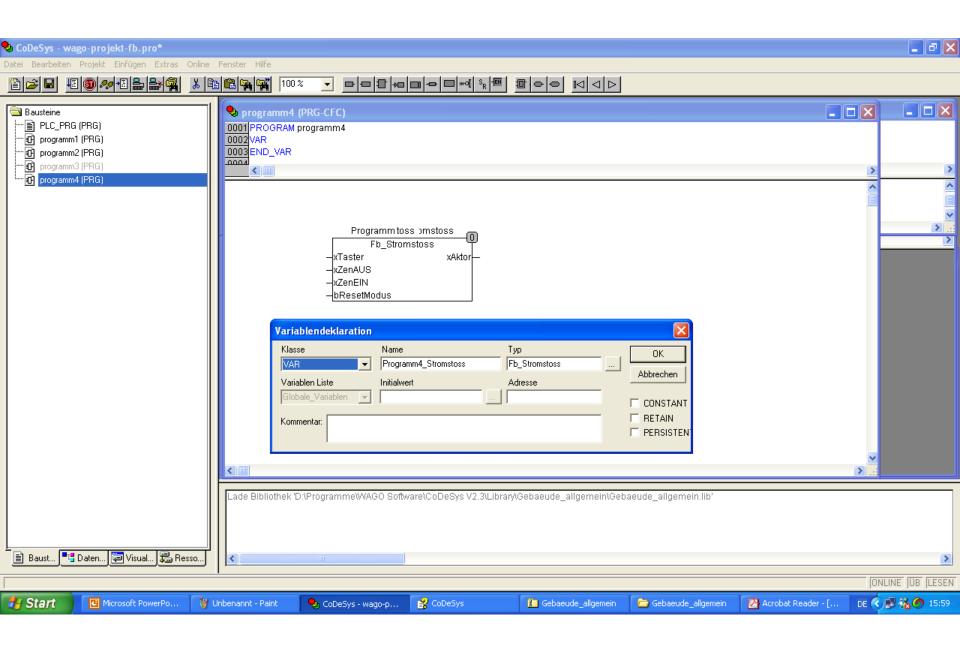


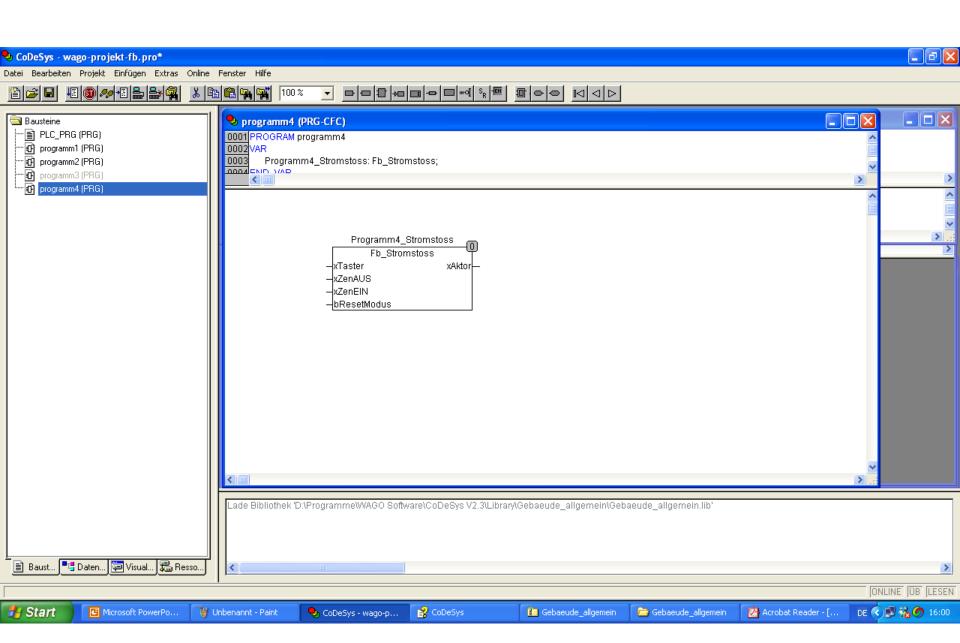


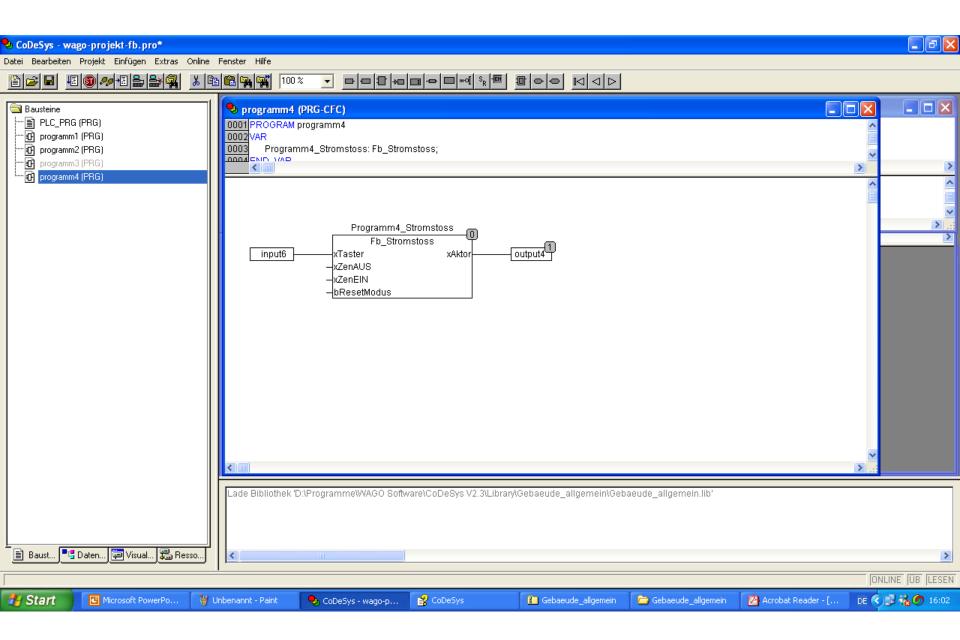








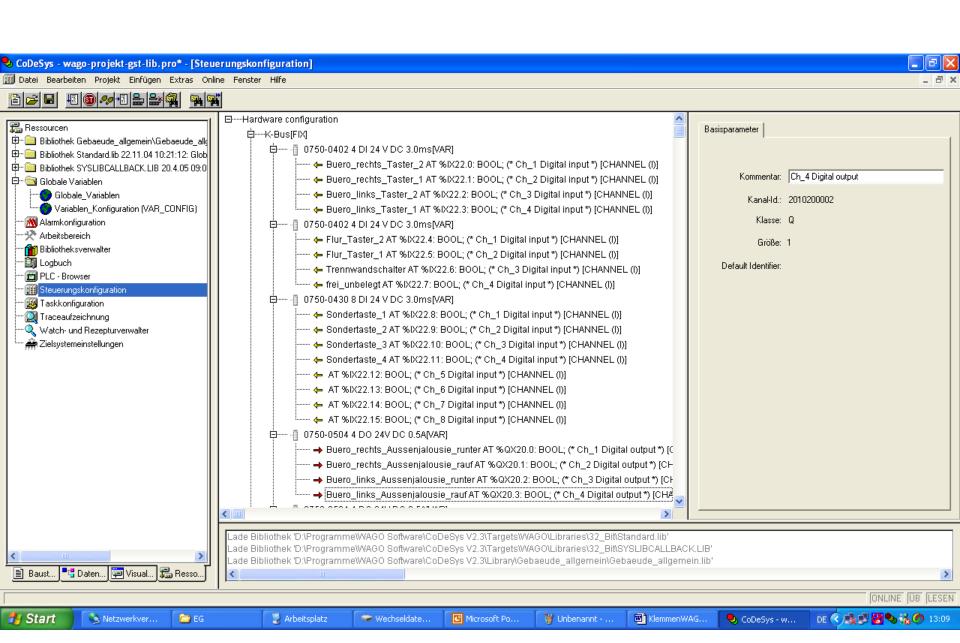


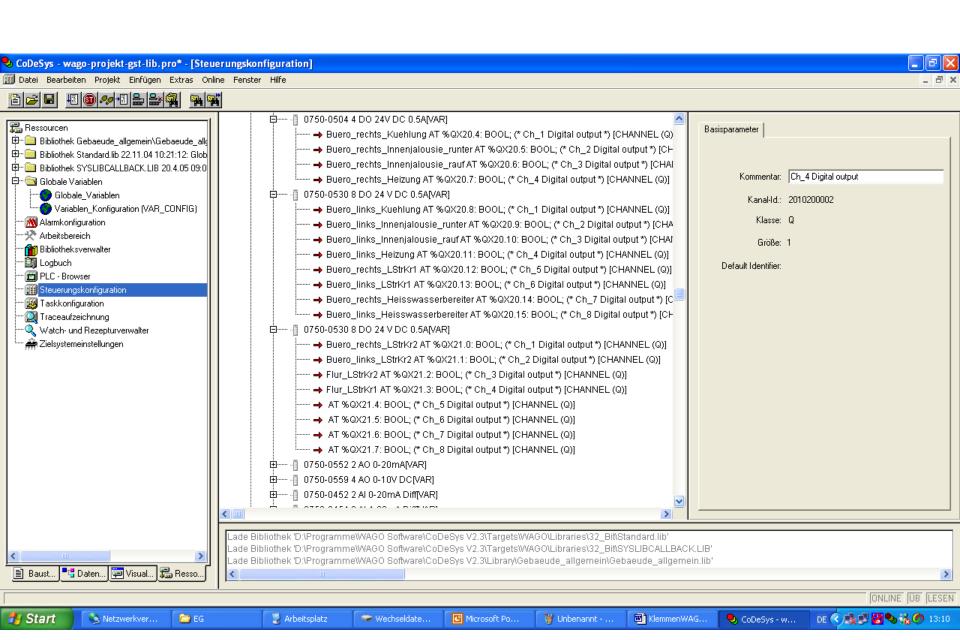


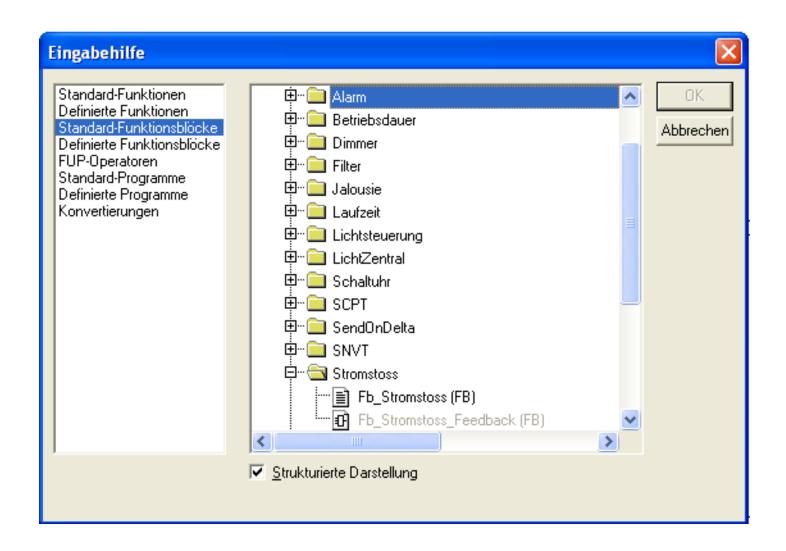
Dieses simple Programm arbeitet auf Anhieb!

Vor einer weiteren Anwendung von Funktionsbausteinen aus der Gebäude-Systemtechnik-Library werden zunächst die Eingangs- und Ausgangsvariablen auf den Ein- und Ausgängen der Klemmen den Gegebenheiten des Demonstrationskoffers angepaßt und die Programme programm1, programm2 und programm3 gelöscht!

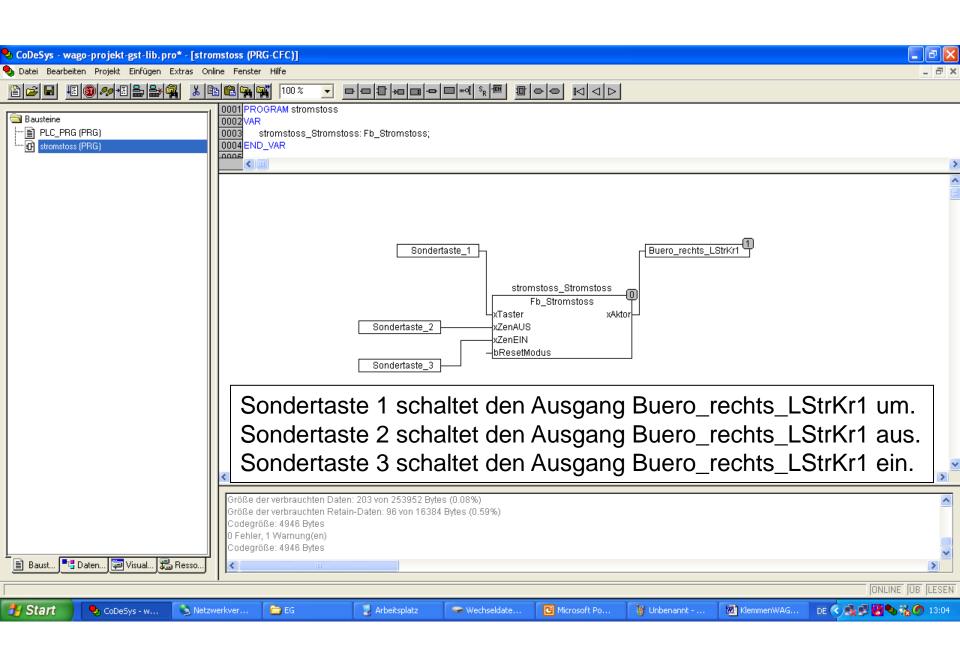
Klemme	750-402	Ka1	Büro rechts Taster 2
		Ka2	Büro rechts Taster 1
		Ka3	Büro links Taster 2
		Ka4	Büro links Taster 1
Klemme	750-402	Ka1	Flur Taster 2
		Ka2	Flur Taster 1
		Ka3	Wandschalter
Klemme	750-430	Ka1	Sondertaste 1
		Ka2	Sondertaste 3
		Ka3	Sondertaste 2
		Ka4	Sondertaste 4
K1emme	750-504	Ka1	Büro rechts Außenjalousie runter
		Ka2	Büro rechts Außenjalousie hoch
		Ka3	Büro links Außenjalousie runter
		Ka4	Büro rechts Außenjalousie hoch
Klemme	750-504	Ka1	Büro rechts Kühlung
		Ka2	Büro rechts Innenjalousie runter
		Ka3	Büro rechts Innenjalousie hoch
		Ka4	Büro rechts Heizung
K1emme	750-530	Ka1	Büro links Kühlung
220		Ka2	Büro links Innenjalousie runter
		Ka3	Büro links Innenjalousie hoch
		Ka4	Büro links Heizung
		Ka5	Büro rechts LStrKr1
		Каб	Büro links LStrKr1
		Ka7	Büro rechts Heißwasserbereiter
		Ka8	Büro links Heißwasserbereiter
Klemme	750-530	Ka1	Büro rechts LStKr2
		Ka2	Büro links LStrkr2
		Ka3	Flur LStrKr 2
		Ka4	Flur LStrKr 1
K1emme	750-552		*********
Klemme	750-559		
Klemme	750-452		
Klemme	750-454		
Klemme	750-467		
Klemme	750-467		
Klemme	750-642		
Klemme	753-646		

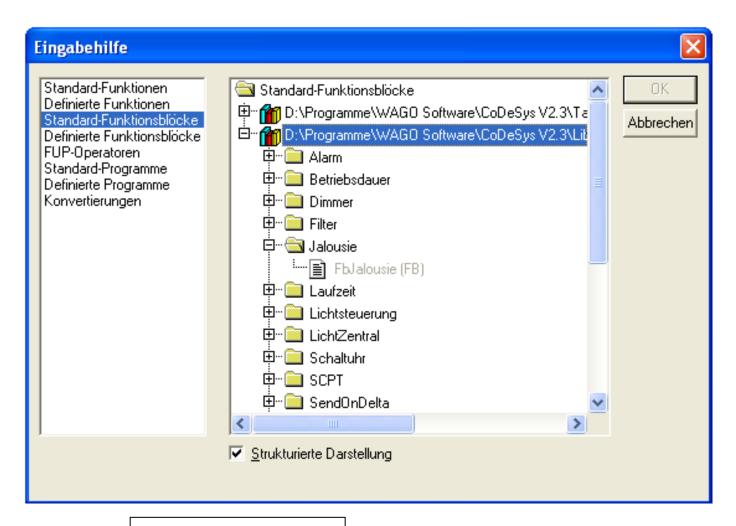




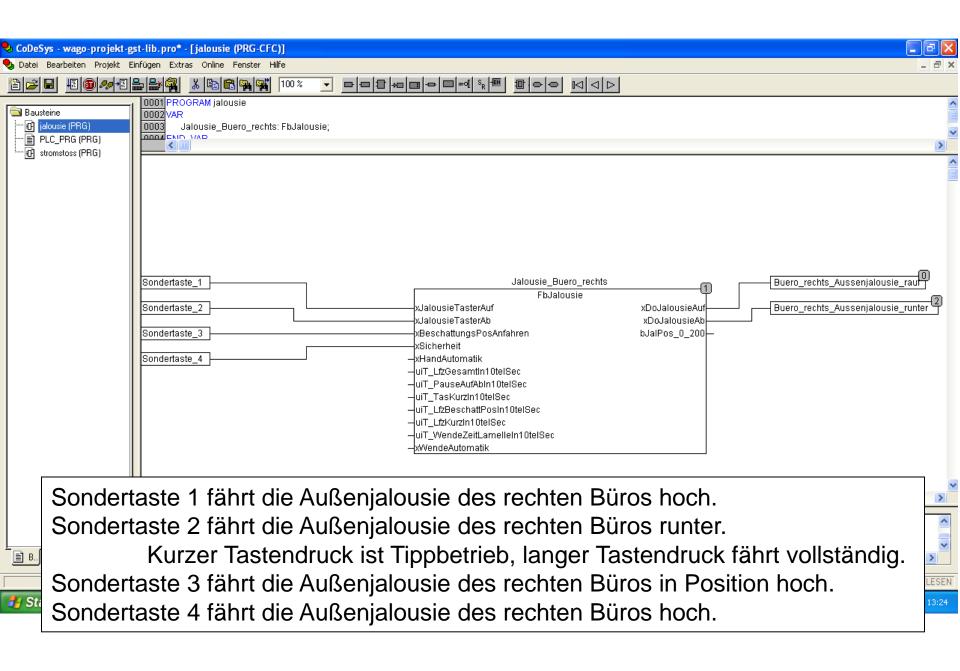


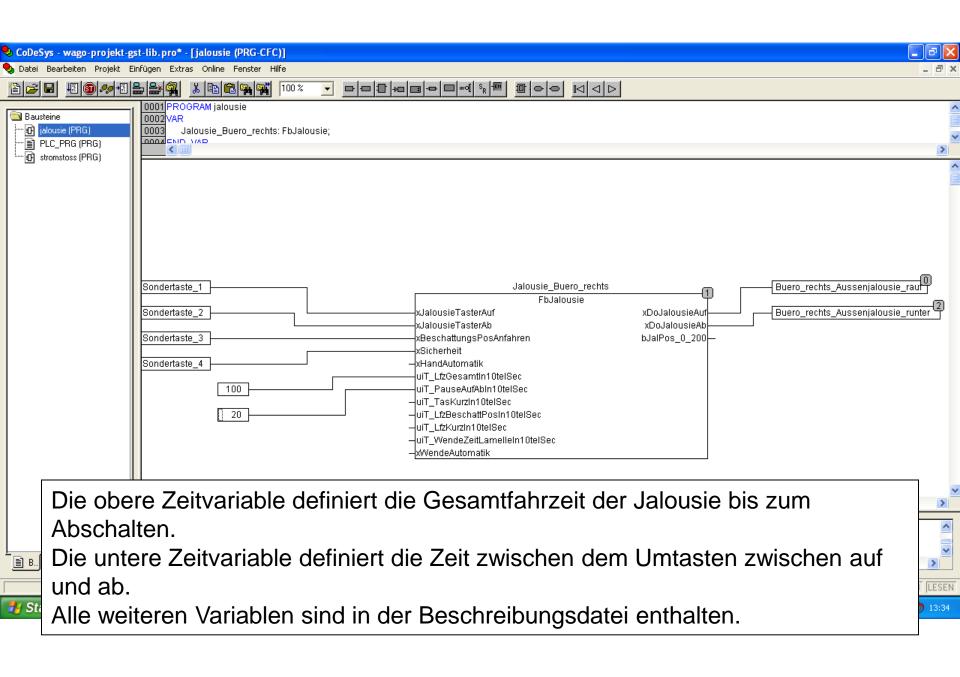
Stromstoss-Schaltung



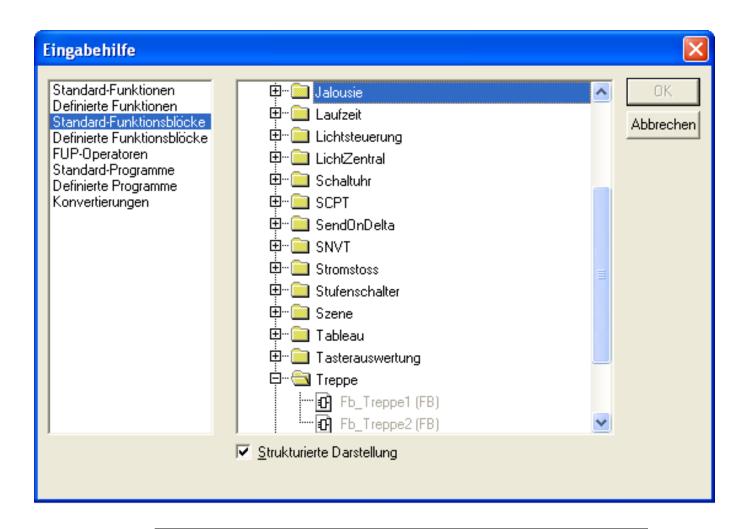


Jalousiesteuerung

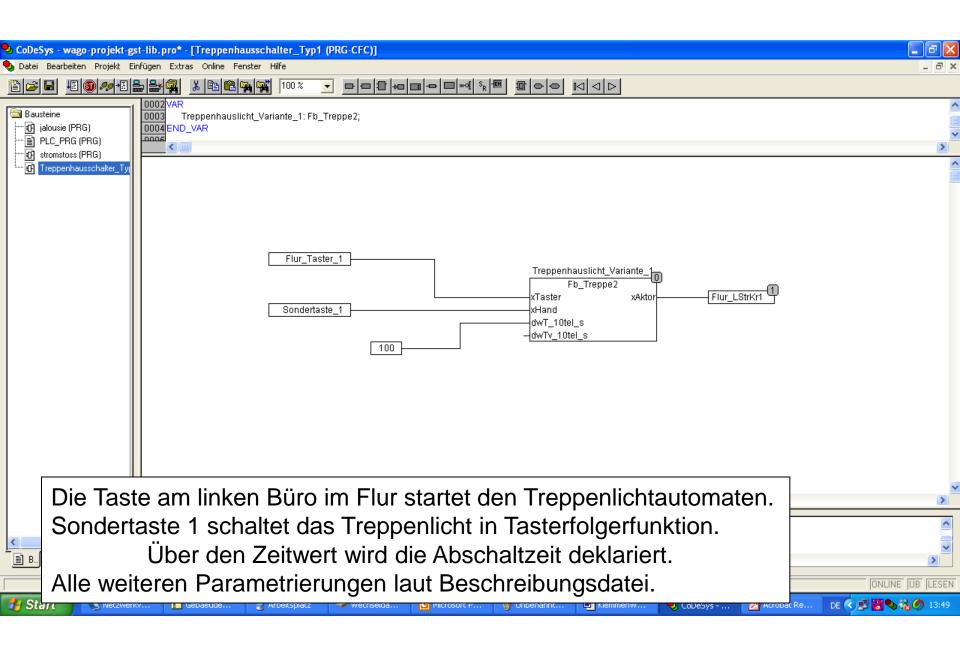


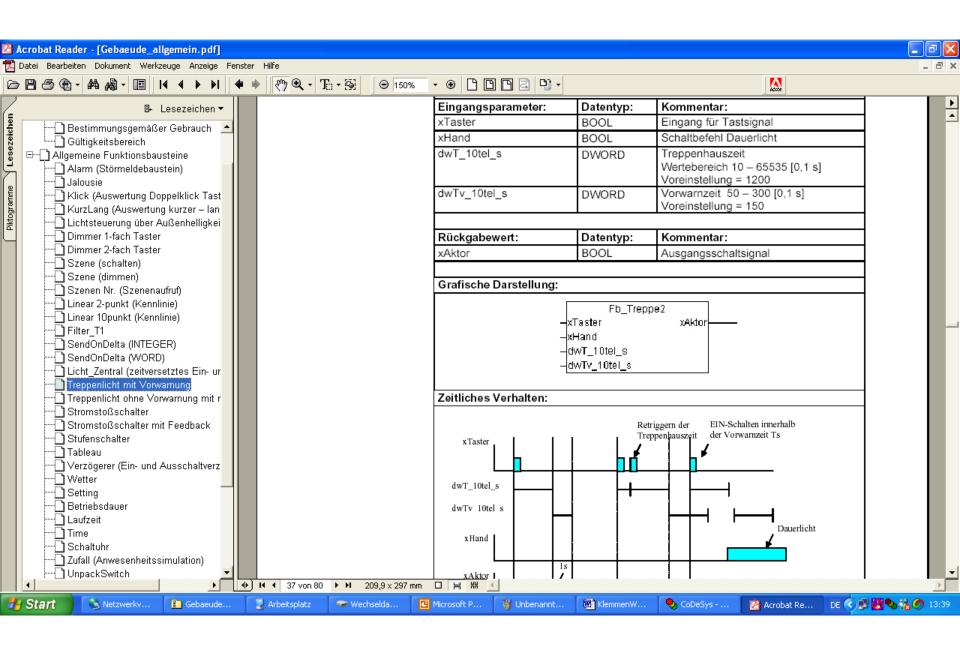


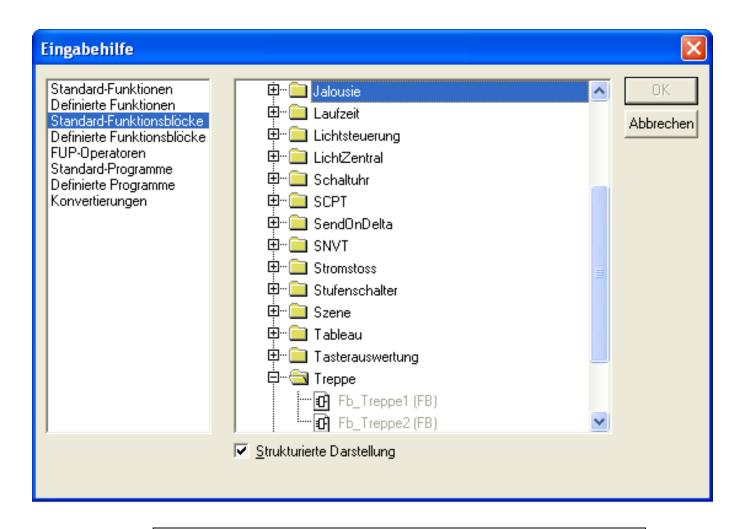
Eingangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:
xJalousieTasterAuf	BOOL	Tastbefehl Jalousie / Lamelle AUF
xJalousieTasterAb	BOOL	Tastbefehl Jalousie / Lamelle AB
xBeschattungsPos Anfahren	BOOL	Beschattungsposition anfahren
xSicherheit	BOOL	Signaleingang Sicherheitsposition
xHandAutomatik	BOOL	Umschaltung von Hand- / Automatik Voreinstellung = FALSE (Hand)
uiT_LfzGesamtIn10tel Sec	UINT	Motorlaufzeit Wertebereich: 0 – 3000 [0,1 s] Voreinstellung = 700
uiT_PauseAufAbIn10tel Sec	UINT	Pause bei Richtungswechsel Wertebereich: 6 – 30 [0,1 s] Voreinstellung = 7
uitT_TasKurzIn10telSec	UINT	Zeit für kurzen Tastendruck Voreinstellung = 5
uiT_LfzBeschattPosIn10tel Sec	UINT	Motorlaufzeit AB für Beschattungsposition Wertebereich: 0 – 3000 [0,1 s] Voreinstellung = 300
uiT_LfzKurzIn10telSec	UINT	Lamellenverstellzeit über Tastbefehl Voreinstellung = 2
uiT_WendeZeitLamelleIn 10telSec	UINT	Lamellenverstellzeit Automatik Wertebereich: 0 – 30 [0,1 s] Voreinstellung = 4
xWendeAutomatik	BOOL	Wendeautomatik EIN / AUS Voreinstellung = FALSE
Rückgabewert:	Datentyp:	Kommentar:
xDoJalousieAuf	BOOL	Aktorbefehl Jalousie AUF
xDoJalousieAb	BOOL	Aktorbefehl Jalousie AB
bJalPos_0_200	BYTE	Positionsrückmeldung der Jalousie 0 = Jalousie oben



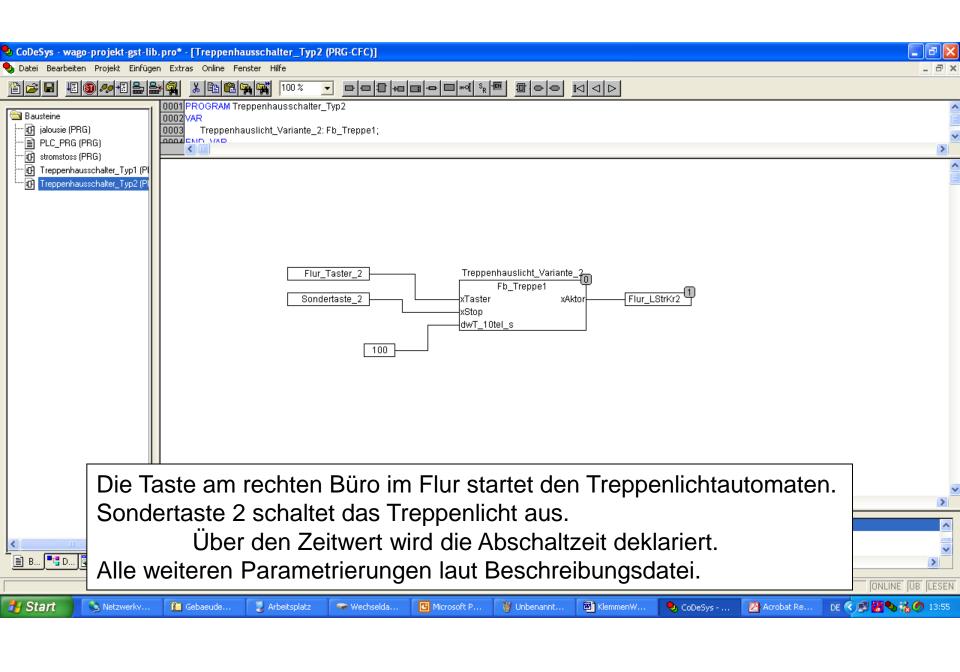
Treppenhausschaltung Variante 1 (Treppe2)

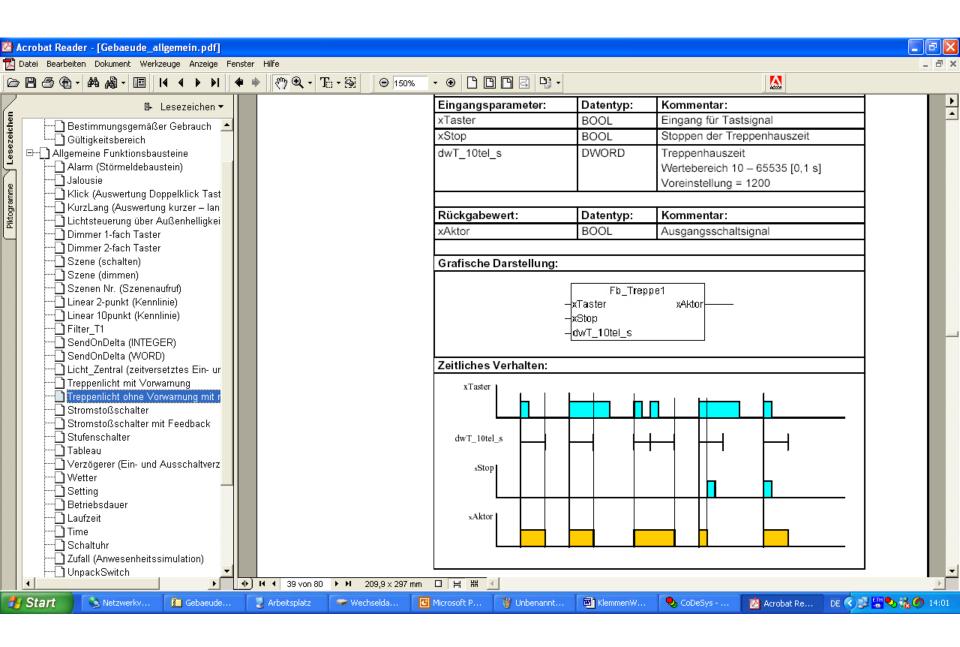


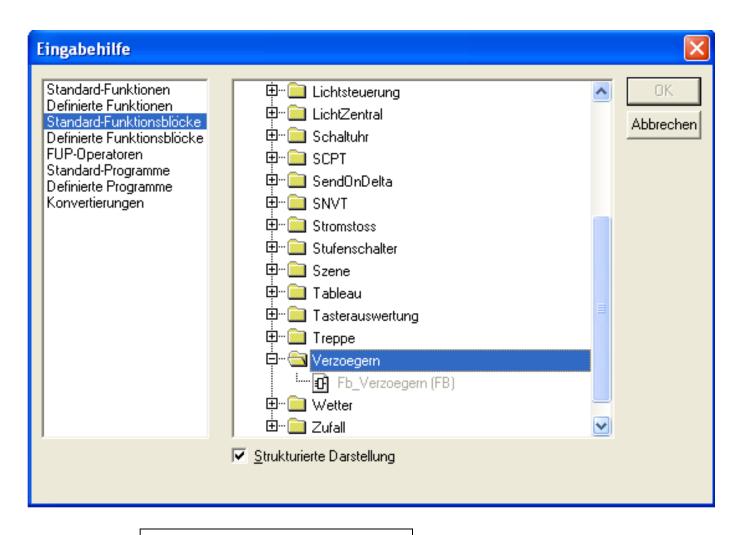




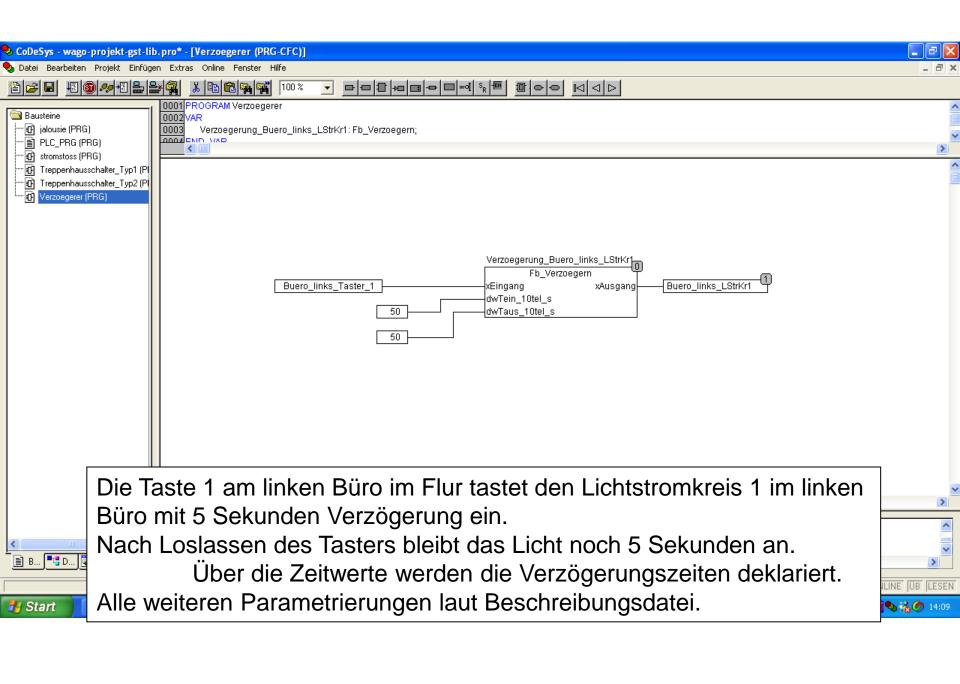
Treppenhausschaltung Variante 2 (Treppe1)

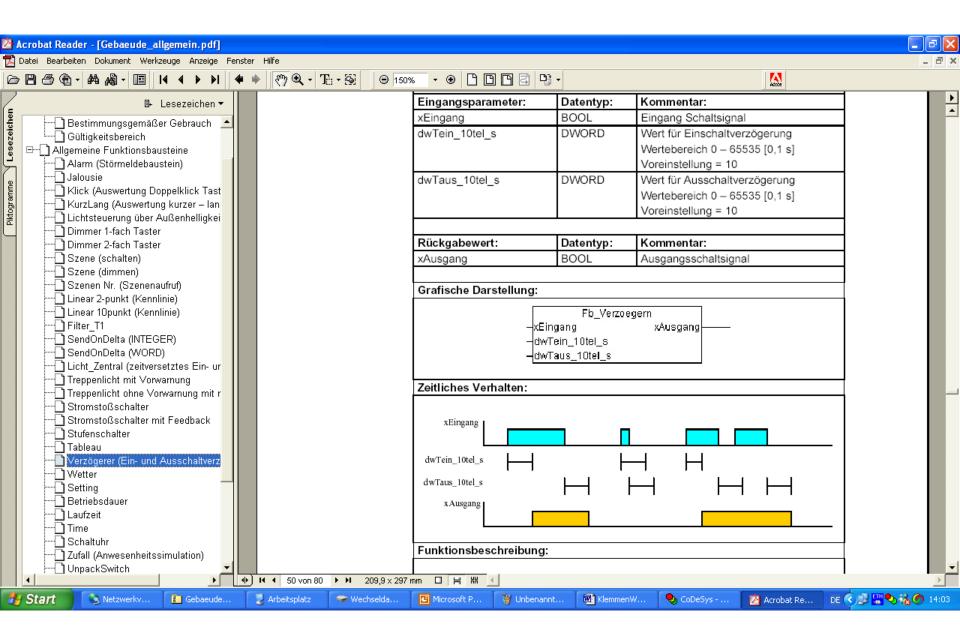


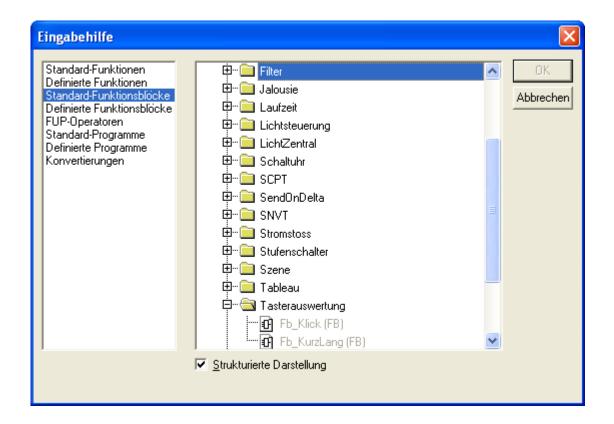




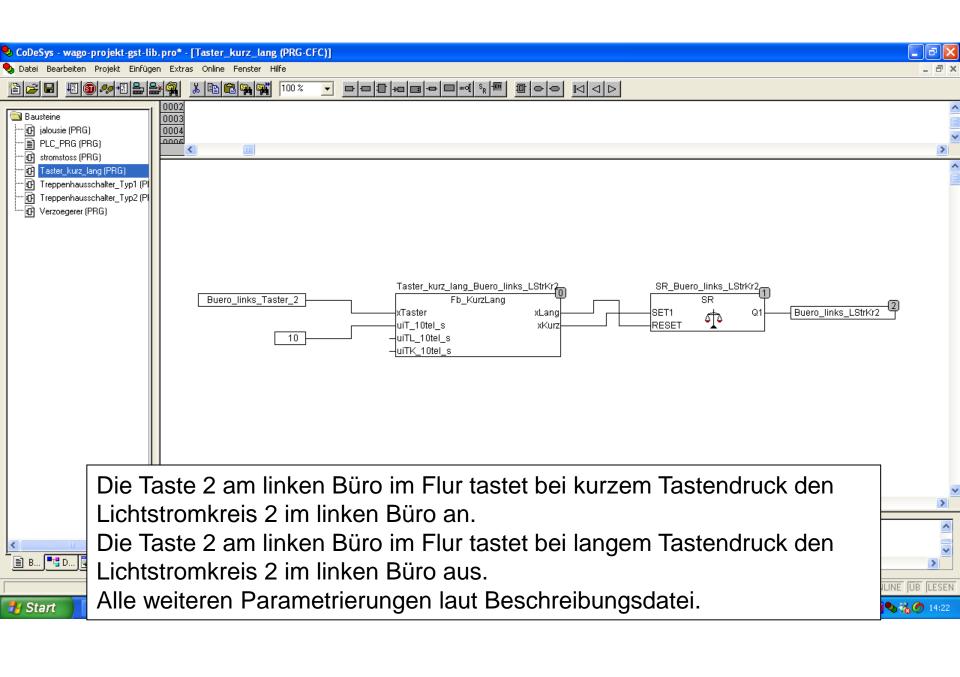
Verzögerungsschaltung

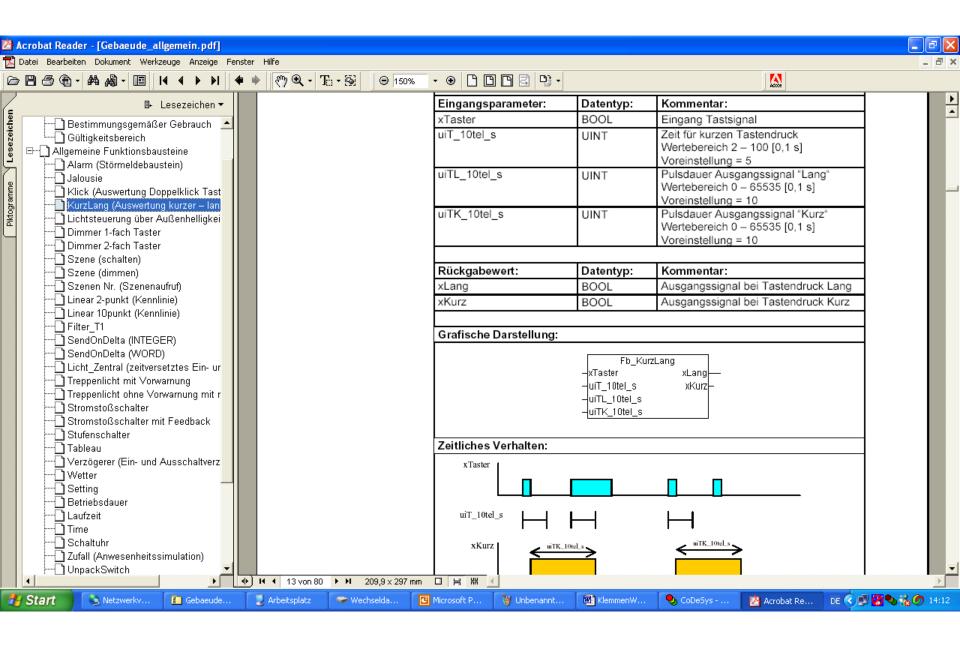


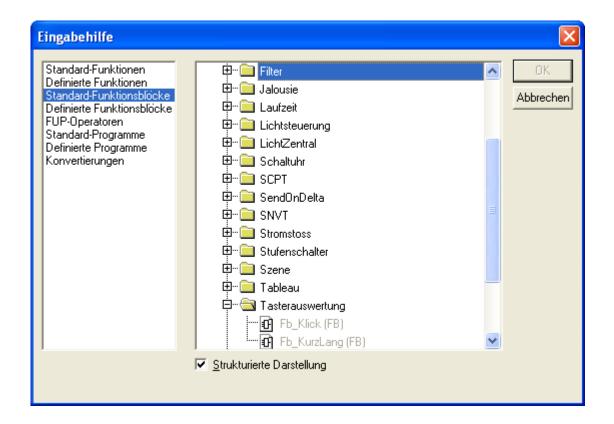




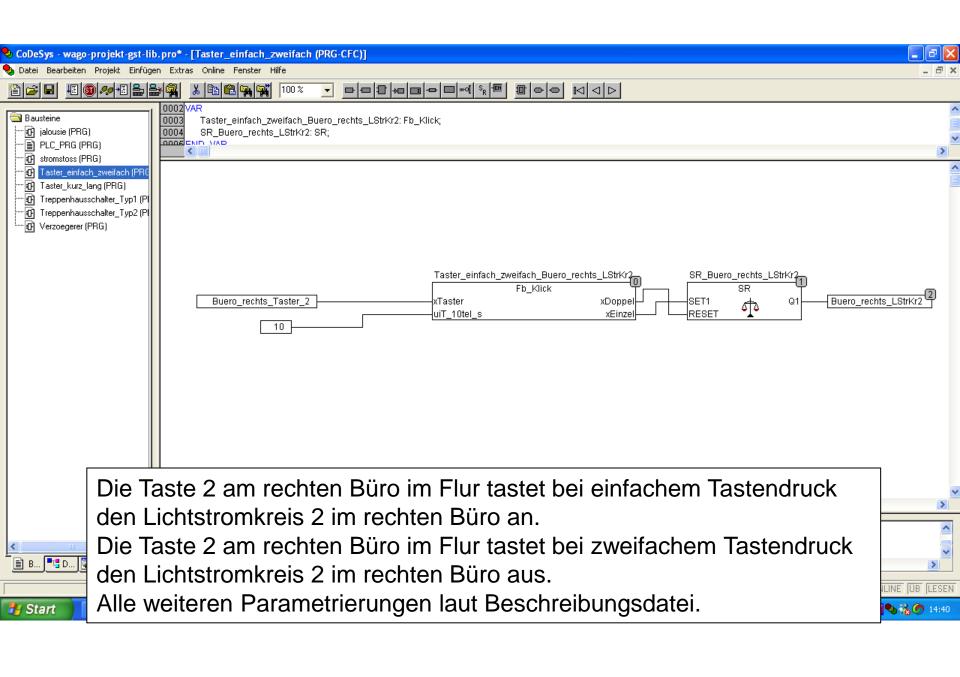
Tasterauswertung kurzer/langer Tastendruck

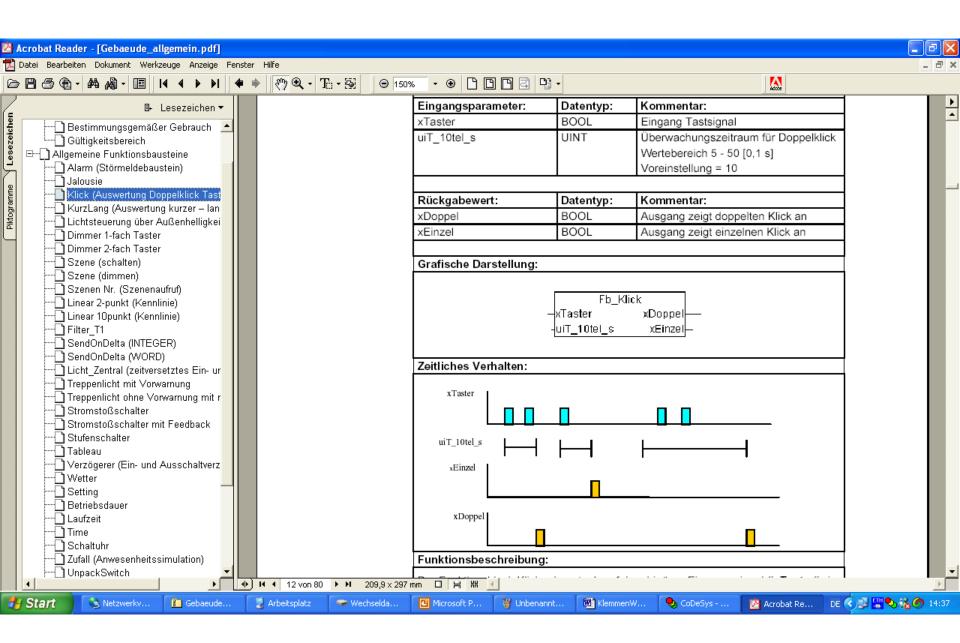






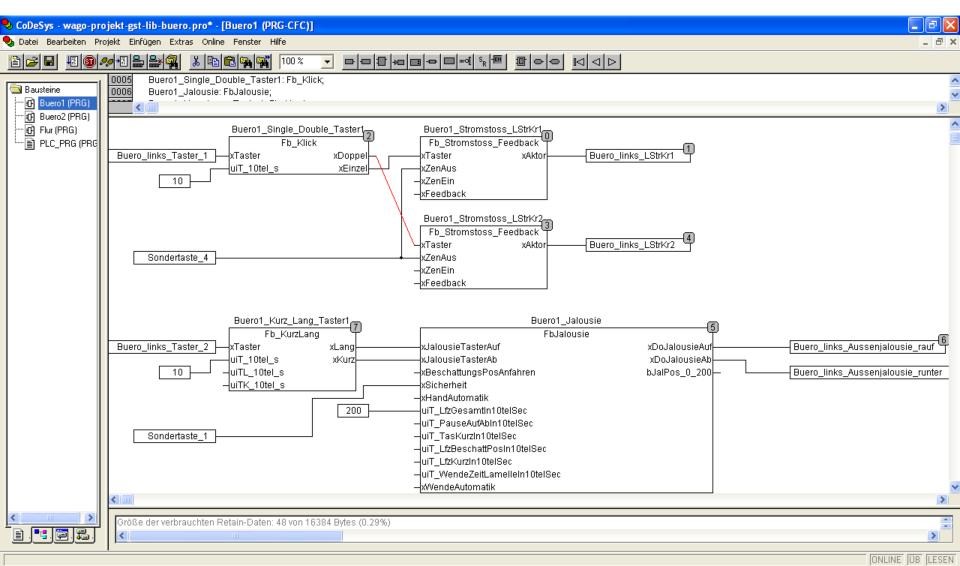
Tasterauswertung Einfach/Zweifach-Tastendruck



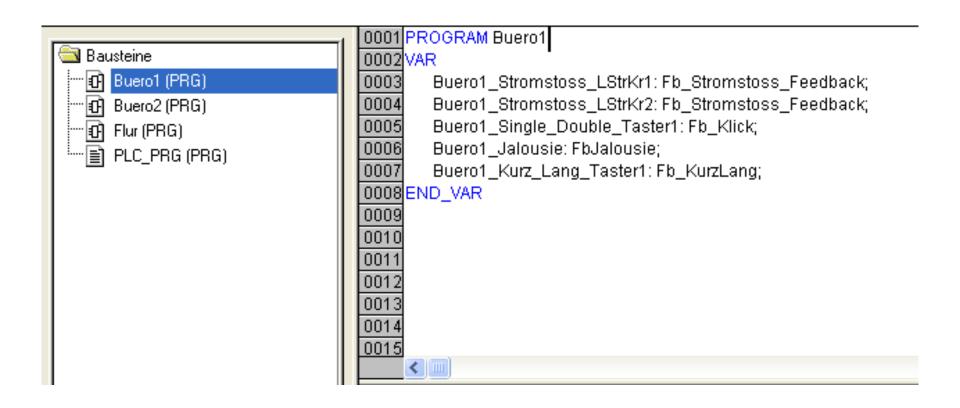


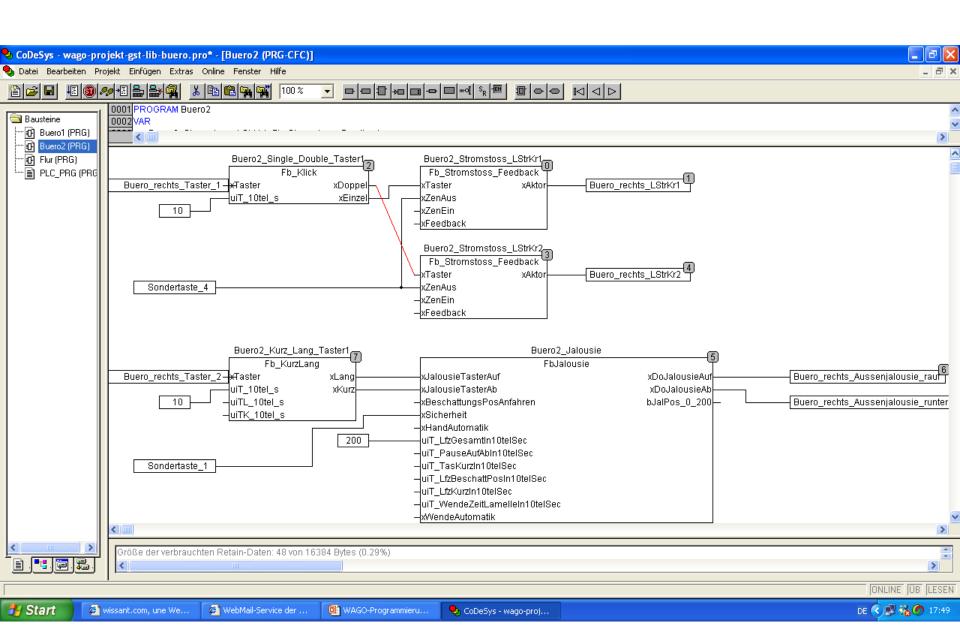
Programmiervarianten:

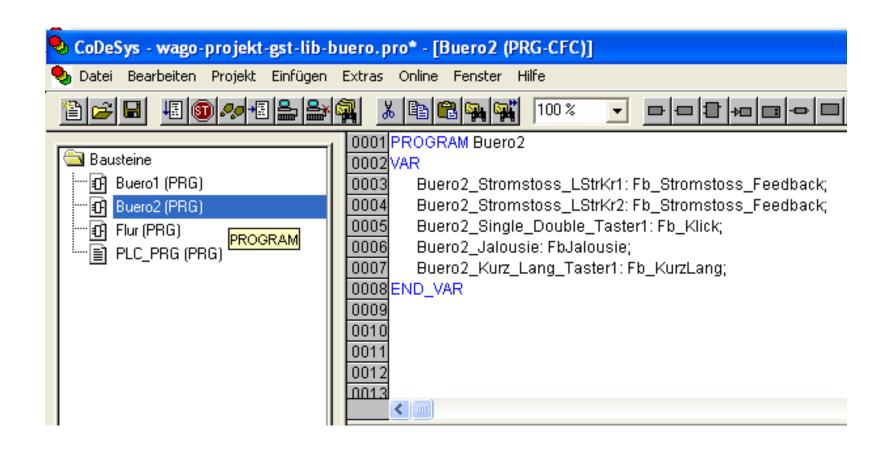
4. Programmierung von 2 Büros mit vorgelagertem Flur

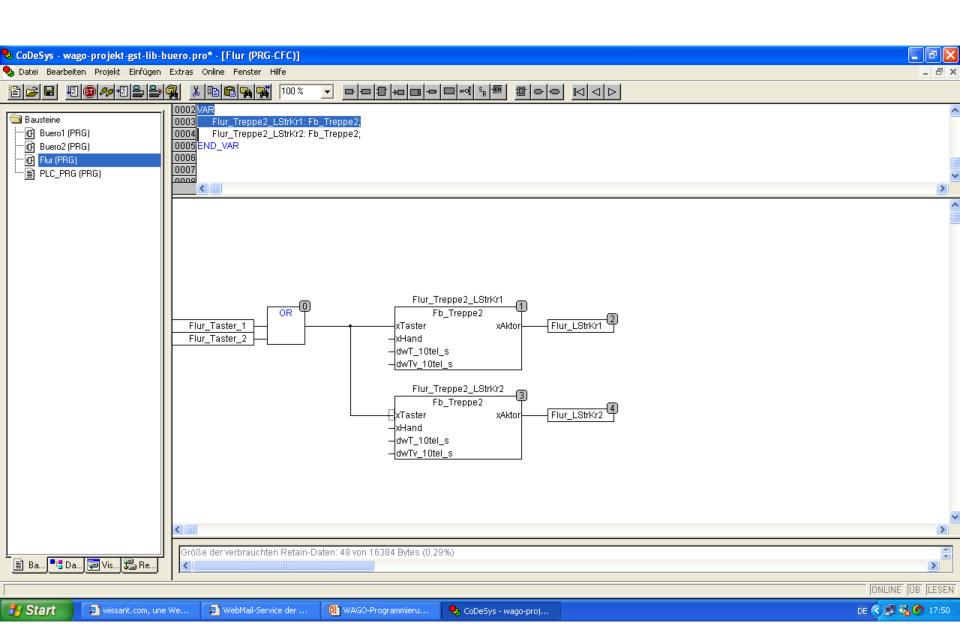


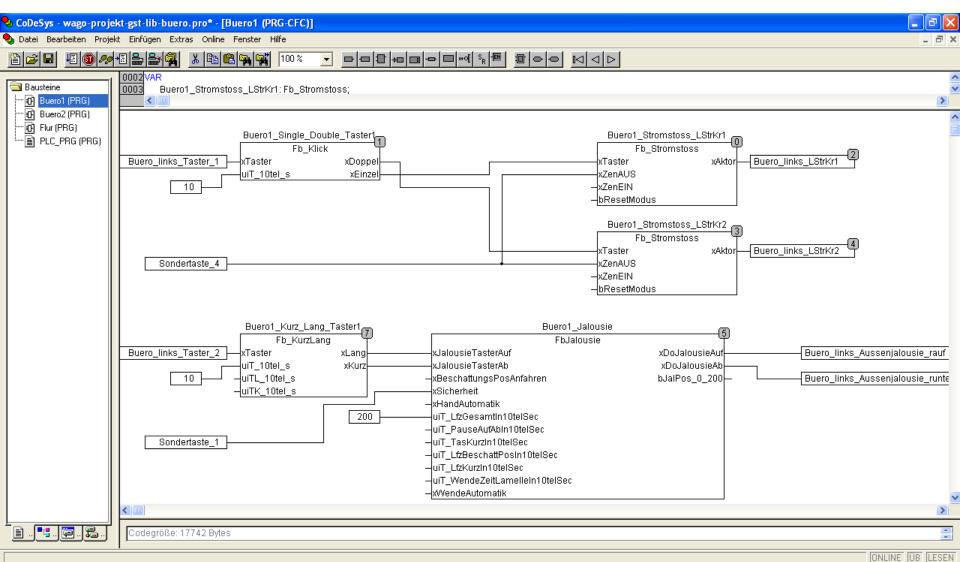




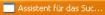








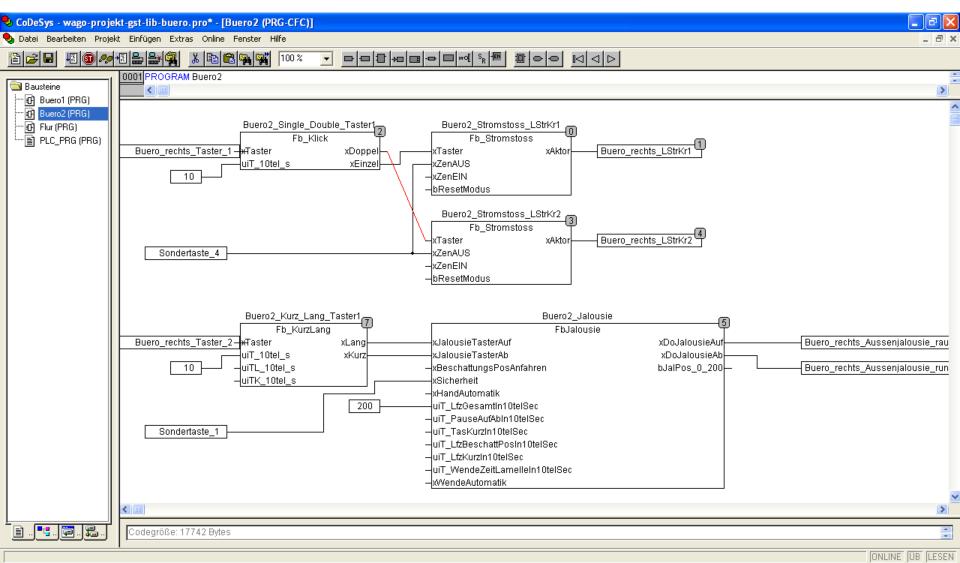












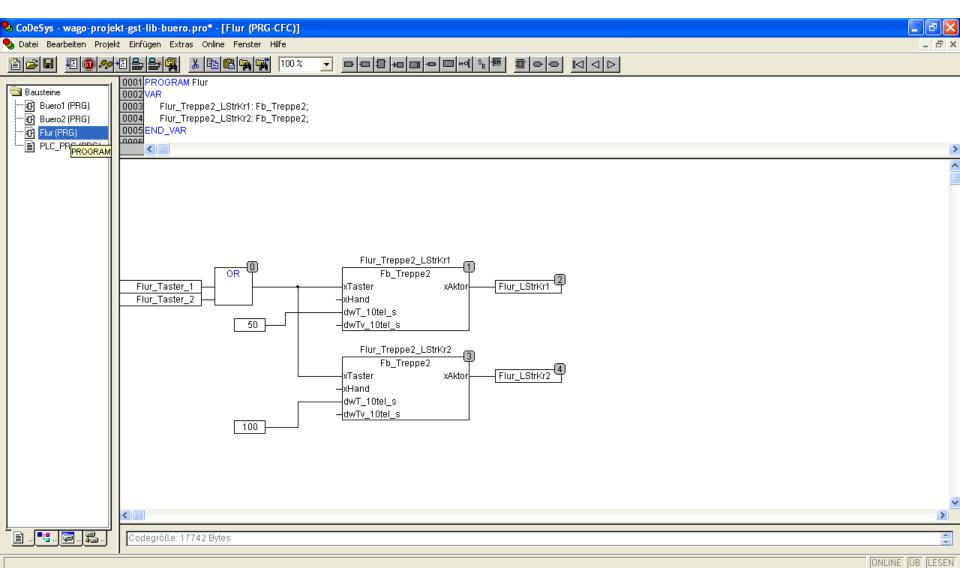




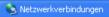














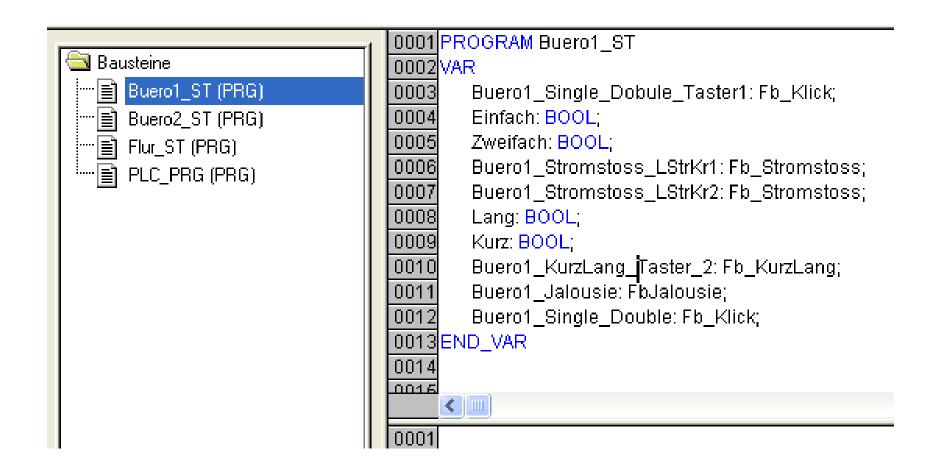


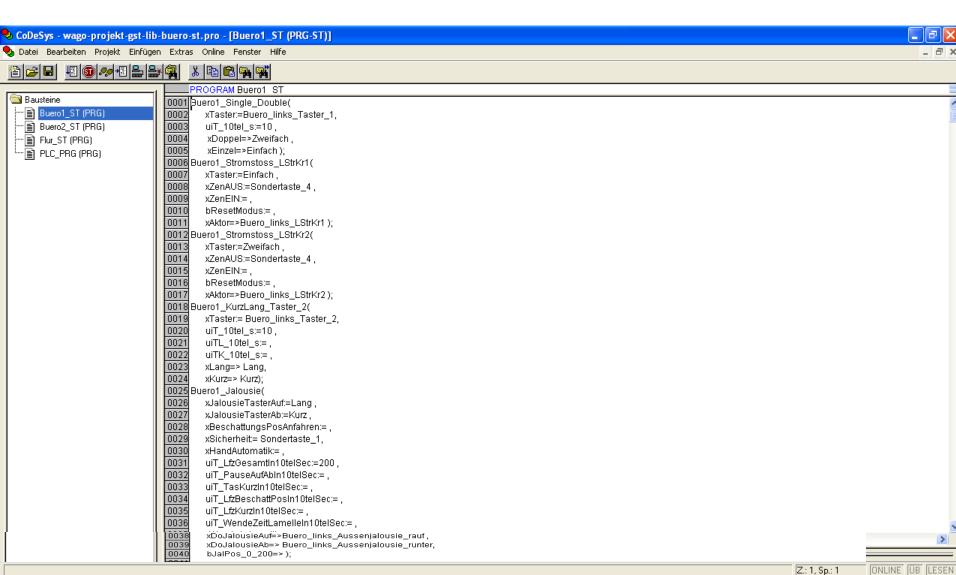




Programmiervarianten:

Programmierung von 2
 Büros mit vorgelagertem
 Flur in structured text (ST)









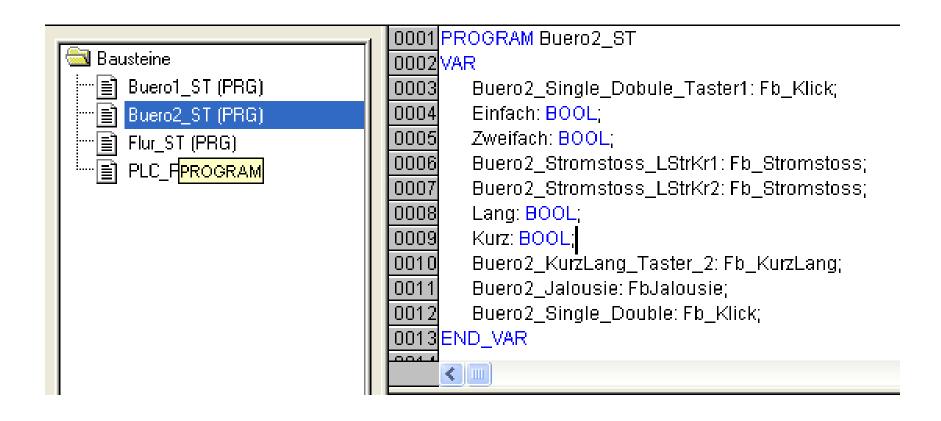


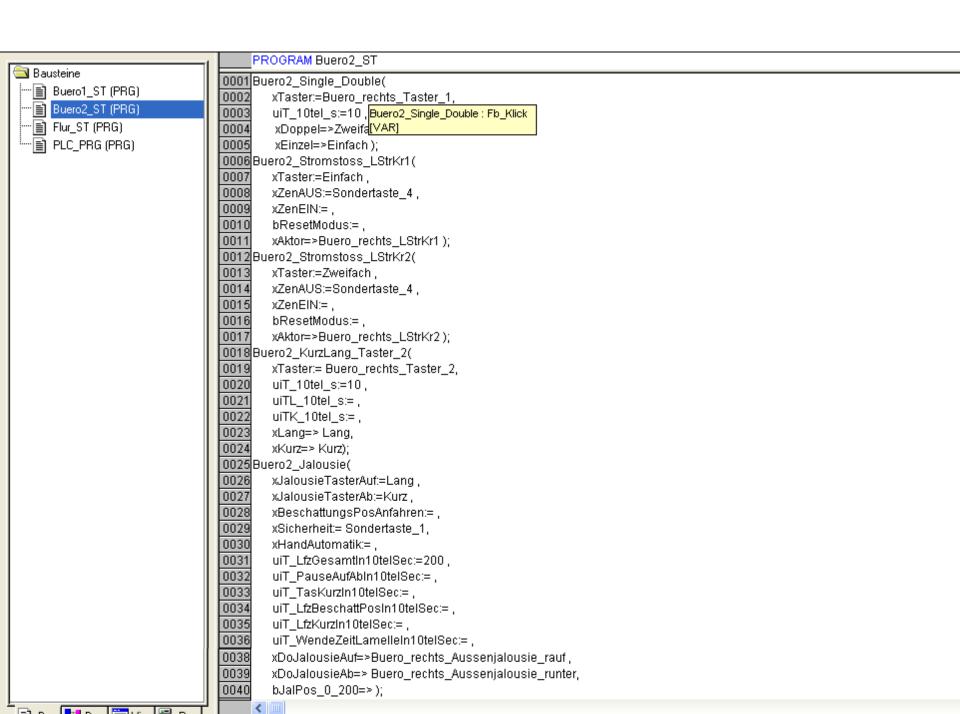


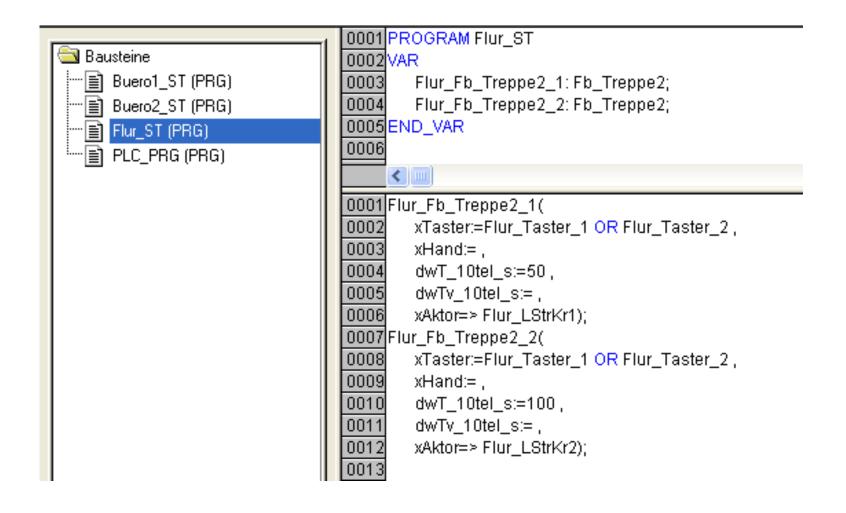






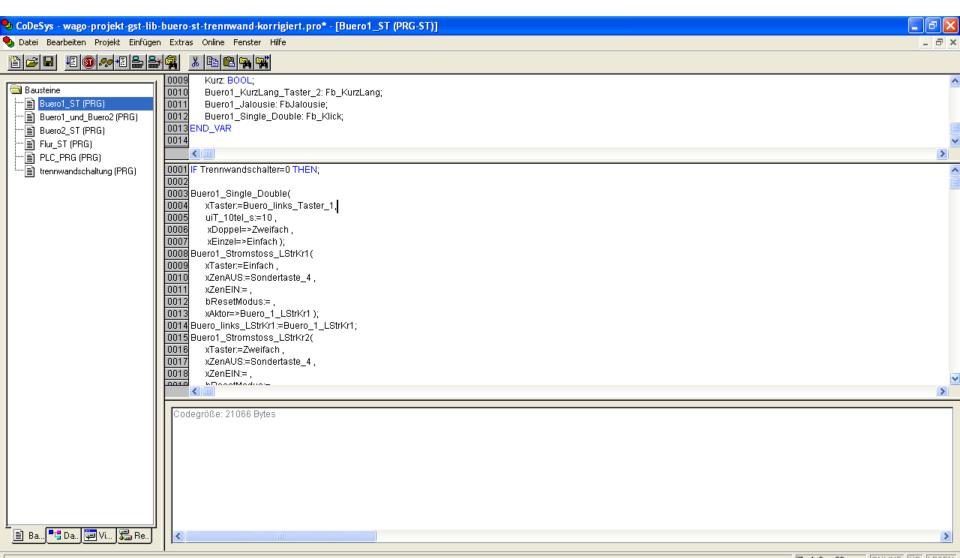






Programmiervarianten:

6. Programmierung von 2
Büros mit vorgelagertem
Flur in structured text (ST)
mit Einbezug des
Trennwandschalters



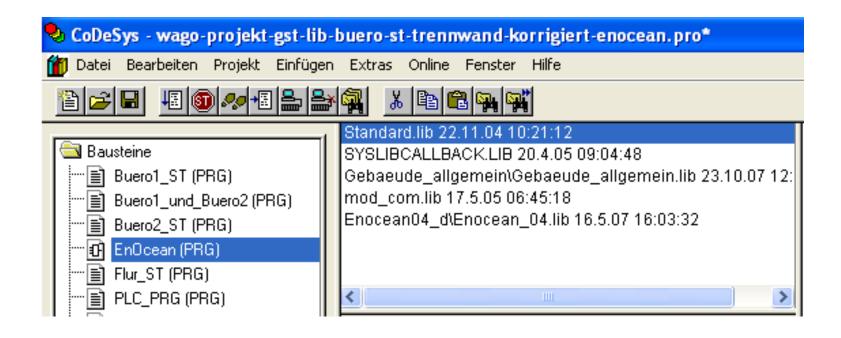






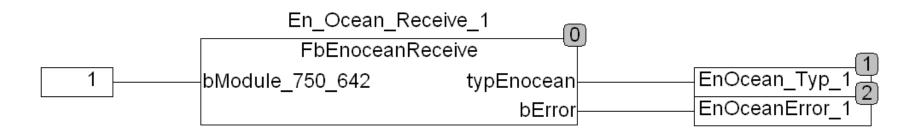


Erweiterung der Tasten durch EnOcean-Funk-Taster



Hinzufügen der EnOcean-Library durch Entpacken der ZIP-Datei Enocean04_d.zip im library-Verzeichnis. Im Library-Verzeichnis wird die Library Enocean_04.lib mit ihrer Beschreibungsdatei als PDF-Dokument abgelegt.

Als grundlegender Baustein zur Kommunikation eines WAGO-Controllers mit EnOcean-Funkgeräten, wie z.B. Tastern, ist der EnOcan-Receive-Baustein im Projekt anzulegen. Im Falle des Beispielprojekts wurde dieser in ein eigenes Programm mit Name Enocean übertragen.



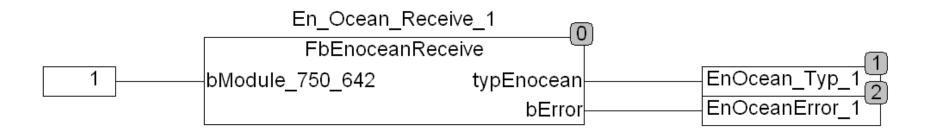
In einem WAGO-SPS-System können mehrere EnOcean-Klemmen eingebracht werden. Entsprechend Ihrer Lage im Klemmenbus erhält von links gezählt die erste EnOcean-Klemme den Index 1, der unter bModule_750_642 als Eingang mit festem Wert eingetragen wird. Jede weitere Klemme erhält entsprechend den Index 2, 3, etc. . Entsprechend der Anzahl der verbauten EnOcean-Klemmen müssen entsprechend viele Receive-Bausteine angelegt werden.

Der Receive-Baustein ist entsprechend zu instanzieren, hier bietet sich die Index-Nummer zur Instanzierung an.

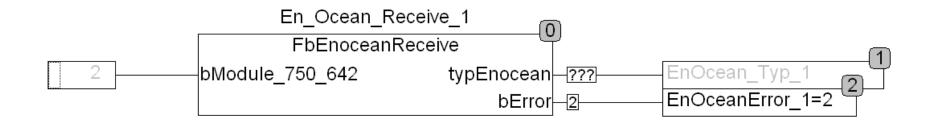
Empfangsbausteine

Enocean Empfänger (FbEnoceanReceive)

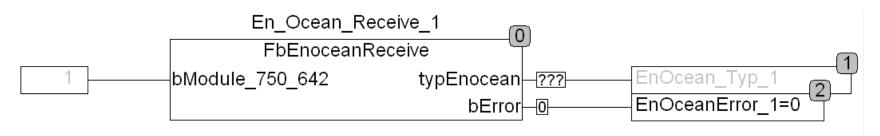
WAGO-I/	O-PRO Elem	nente der Bibliothek	
Kategorie:	Gebäudetechnik		
Name:	FbEnoceanReceive		
Тур:	Funktion	Funktionsblock X Programm	
Name der Bibliothek:	Enocean_04.li	b	
Anwendbar für:	Programmierbare Feldbus-Controller (nicht 750-812 / 814 / 815 / 816 und 758-870)		
Verwendete Bibliothek:	mod_com.lib		
Eingangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:	
bModule_750_642	BYTE	Index der Enocean- Klemme 750-642 Voreinstellung = 1	
Rückgabewert:	Datentyp:	Kommentar:	
typEnocean	typ Enocean	Ausgangsdaten des empfangenen Funktelegramms.	
bError	BYTE	Fehlercode 0x00 = kein Fehler 0x02 = Klemme wurde nicht erkannt 0x81 = CRC- Fehler	
Grafiecho Daretollung:			
Grafische Darstellung: FbEnoceanReceive -bModule_750_642 typEnoceanbError-			
Funktionsbeschreibung:			
Der Funktionsbaustein FbE mit der Enocean- Funk- Kle		e ist anwendbar für die Kommunikation	
diese von links beginnend d	lurch. Um den F sieren, muss an	ean- Klemmen eigenständig und zählt unktionsbaustein auf die gewünschte n Eingang " <i>bModule_750_642"</i> der te eingetragen werden.	
Pro eingesetzter Enocean - Alle anderen Enocean Funk über die Ausgangsvariable	tionsbausteine	eser Baustein nur einmal benutzt werden. müssen mit diesem Funktionsbaustein verknüpft werden.	
Eventuelle Fehler werden a	m Ausgang "bE	Frror" angezeigt.	



Desweiteren müssen die Ausgangsvariablen typEnocean und bError belegt werden. Auch bietet sich die Verwendung des Indizes der Klemme an. Im Beispiel werden unter EnOcean_Typ_1 die Verbindungen zu den Auswertungen der Taster angegebenen, mit denen die Auswertebausteine den zugehörigen Receive-Bausteinen zugeordnet werden. Unter EnOceanError_1 ist die Verfügbarkeit des EnOcean-Bausteins im Klemmenbus ablesbar.



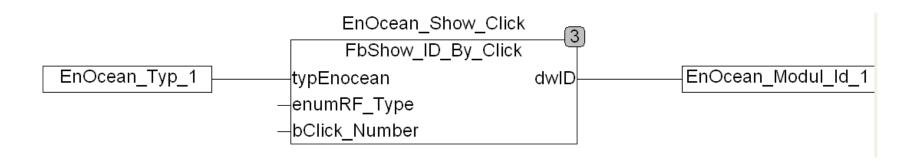
Im obigen Fall wurde als Index für die EnOcean-Klemme die 2 gewählt, wobei nur eine EnOcean-Klemme verbaut ist. Entsprechend liefert EnOcean_Error_1 eine 2 als Hinweis darauf, daß die indizierte Klemme nicht erkannt wurde.



Wird der Index auf 1 gesetzt (bModule_750_642 ist mit 1 am Eingang belegt), wechselt der EnOceanError_1 auf 0 als Hinweis darauf, daß die indizierte Klemme erkannt wurde.

Der nächste wichtige Baustein ist der EnOcean_Show_Click-Baustein. Er dient zur Identifikation der Modul-ID der im Projekt verwendeten EnOcean-Geräte, da diese IDs nicht auf den Geräten vermerkt sind.

Am Eingang des Bausteins ist der typEnocean mit der Variablen zu verknüpfen, die dem zugeordneten Receive-Baustein entspricht. Am Ausgang wird unter dwID beim Click auf eine Taste, etc., die Modul-ID ausgegeben.



Eingangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:
typEnocean	typ Enocean	Eingangsdaten des empfangenen Funktelegramms.
enumRF_TYPE	enum RF_TYPE	Vorgabe des zu suchenden Sensortyps Voreinstellung = RF_TYPE_PTM Auswahlmöglichkeit: 5 = RF_TYPE_PTM 6 = RF_TYPE_STM 8 = RF_TYPE_CTM
bClick_Number	BYTE	Anzahl nacheinander empfangener Telegramme mit gleicher Transmitter ID Voreinstellung = 2
Rückgabewert:	Datentyp:	Kommentar:
dwID	DWORD	Ausgabe der gesuchten Transmitter ID

Grafische Darstellung:

FbShow_ID_By_Click	
typEnocean	dwlD
enumRF_Type	
bClick_Number	

Funktionsbeschreibung:

Der Funktionsbaustein dient zur Ermittlung der Transmitter IDs der Funksensoren.

Die Ausgangsvariable "typEnocean" des Funktionsbausteins **FbEnoceanReceive** muss mit der Eingangsvariablen "typEnocean" dieses Funktionsbausteins verbunden werden. Über diese Verbindung erhält der Baustein alle empfangenen Funktelegramme.

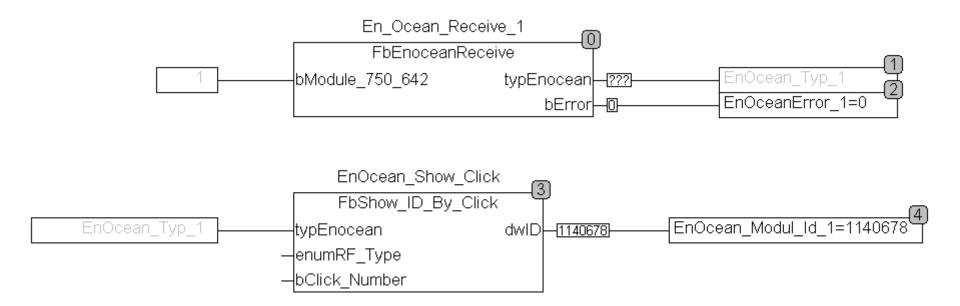
Über die Auswahl eines Sensortyps am Eingang "enumRF_TYPE" wird ein Filter vorgegeben, damit nur Telegramme dieses Sensortypen berücksichtigt werden.

Folgende Bedingungen müssen erfüllt sein, damit die empfangene Transmitter ID am Ausgang "dwID" ausgegeben wird:

- Es muss ein Telegramm von dem am Eingang "enumRF_TYPE" vorgegebenen Sensortyp sein.
- Die Anzahl nacheinander empfangene Telegramme mit gleicher Transmitter ID erfüllt die Vorgabe des Eingangswertes "bClick_Number".

Hinweis zu den Sensortypen:

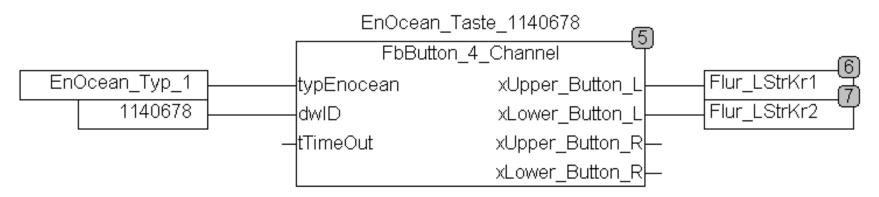
DE TVDE DTM - Testaspeer mit Dieze Kontokt



Als Ergebnis auf einen 2-fachen Klick auf eine Taste (Anzahl zu parametrieren über bClick_Number) wird unter dwID oder als Ergebnis der Variablen EnOcean_Modul_Id_1 die Modul-ID ausgegeben.

Diese ist sinnvollerweise auf der Rückseite des EnOcean-Moduls zu vermerken und dient im folgenden zur Kommunikation verschiedener Taster mit Funktionsbausteinen.

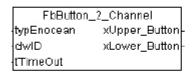
Die EnOcean-Module (z.B. Taster) stellen ihre Ausgänge über spezielle EnOcean-Funktionsbausteine zur Verfügung, im Falle eines 2 fach-Tasters über den Funktionsbaustein FbButton_4_Channel. Der Name des Bausteins weist nicht eindeutig auf einen EnOcean-Funktionsbaustein hin, deshalb sollte bei der Instanzierung des Bausteins der Hinweis EnOcean integriert werden, also z.B. EnOcean_Taste_1140678, wodurch auch bereits auf die Modul-ID verwiesen wird.

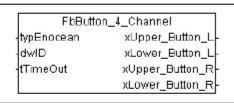


An den Eingängen des Bausteins müssen belegt werden typEnocean (Zuordnung zum entsprechenden Receive-Baustein), in diesem Falle erfolgt durch Zuordnung der Variablen EnOcean_Typ_1, und die Modul-ID des zu interpretierenden EnOcean-Moduls über dwID, in diesem Falle erfolgt eine direkte Zuordnung mit dem Wert 1140678.

Eingangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:
typEnocean	typ Enocean	Eingangsdaten des empfangenen Funktelegramms.
dwID	DWORD	Transmitter ID des Tastsensors
tTimeOut	TIME	Maximale Einschaltdauer Voreinstellung:
		t#0s ⇒ unbegrenzte Einschaltdauer
Rückgabewert:	Datentyp:	Kommentar:
xUpper_Button_L	BOOL	Ausgangssignal Taste oben links
xLower_Button_L	BOOL	Ausgangssignal Taste unten links
xUpper_Button_R	BOOL	Ausgangssignal Taste oben rechts
xLower_Button_R	BOOL	Ausgangssignal Taste unten rechts

Grafische Darstellung:





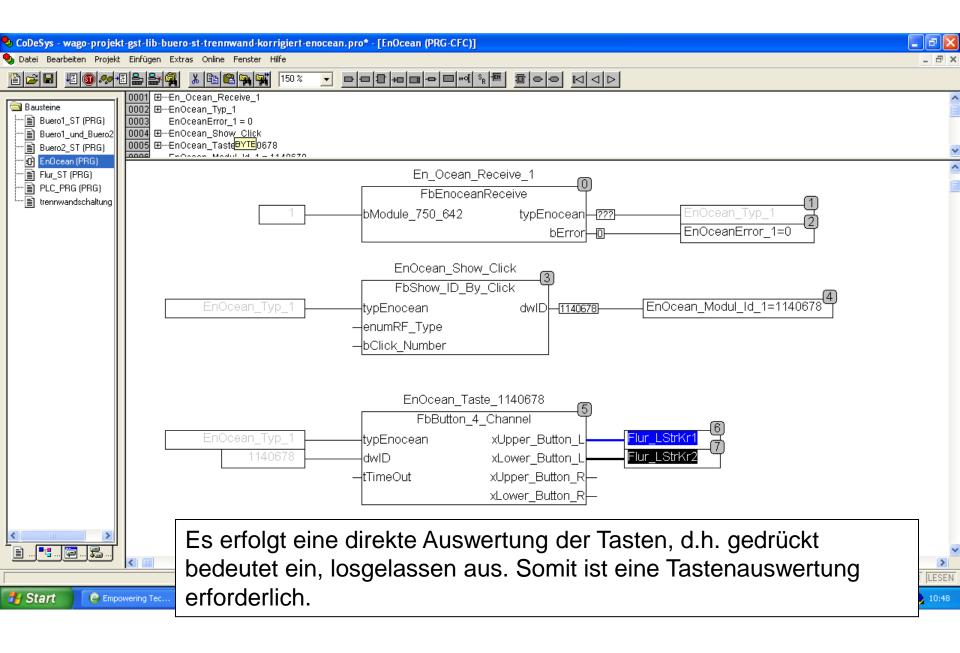
Funktionsbeschreibung:

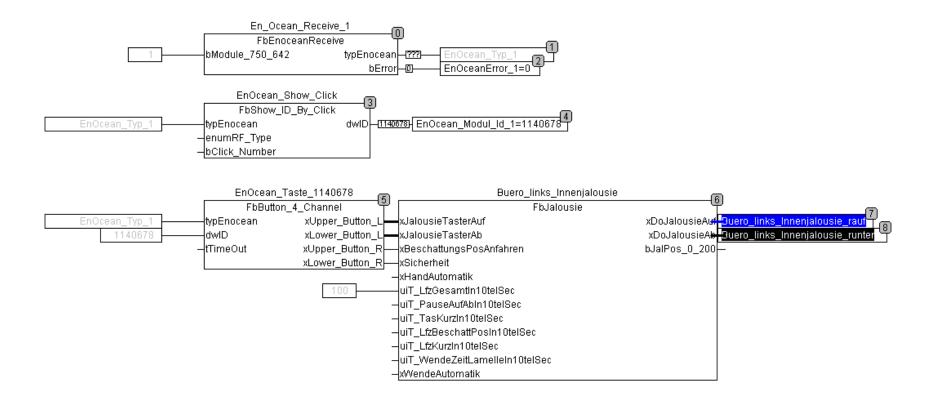
Die Funktionsbausteine **FbButton_2_Channel** bzw. **FbButton_4_Channel** haben die Aufgabe die Funktelegramme einzelner Tastsensoren mit Enocean Funktechnologie in ein boolsches Ausgangssignal zu wandeln.

Die Bausteine können für Tastsensoren mit 1-fach bzw. 2-fach Wippe verwendet werden. Die Bausteine unterstützen die Sensormodule PTM 100 und PTM 200.

Die Ausgangsvariable "typEnocean" des Funktionsbausteins **FbEnoceanReceive** muss mit der Eingangsvariablen "typEnocean" dieses Funktionsbausteins verbunden werden. Über diese Verbindung erhält der Baustein alle empfangenen Funktelegramme.

Der Baustein verarbeitet nur dann die empfangenen Daten, wenn die am Eingang "dwlD" eingetragene Nummer mit der im Telegramm empfangenen Sensor ID-Nummer identisch ist. Damit kann die logische Zuordnung des Funktionsbausteins auf einen bestimmten Sensor erfolgen.



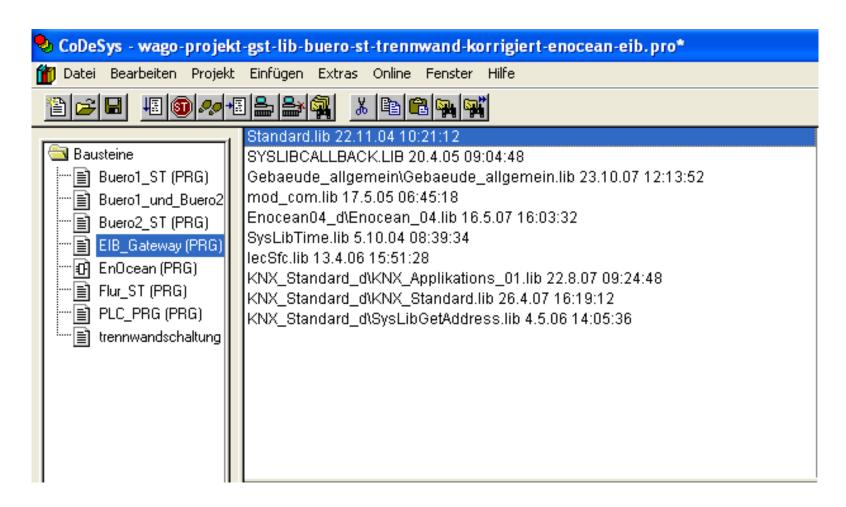


Mit diesen weiteren verfügbaren Tastern können nun über Funk die Innenjalousien bedient werden.

Neben EnOcean stellt WAGO auf Klemmenbasis einige weitere Gateways zur Verfügung.

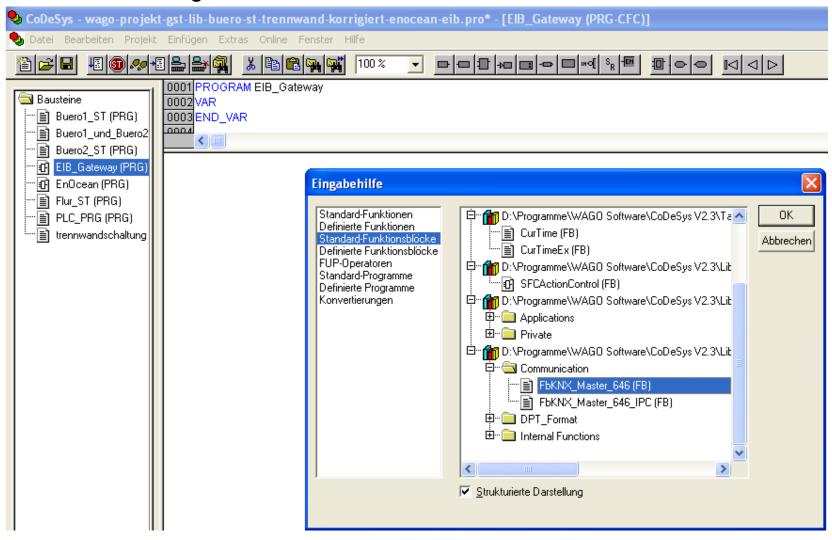


Erweiterung der Funktionalität durch Aufnahme des EIB/KNX-Systems über eine KNX-Klemme

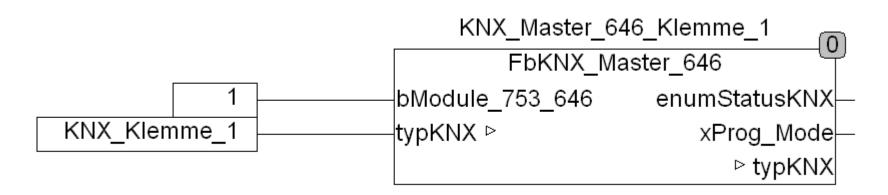


Hinzufügen der EIB/KNX-Library durch Entpacken der ZIP-Datei KNX_Standard_d.zip im library-Verzeichnis. Im Library-Verzeichnis werden mehrere KNX-libraries mit ihren Beschreibungsdateien als PDF-Dokument abgelegt.

Als grundlegender Baustein zur Kommunikation eines WAGO-Controllers mit EIB-Geräten, ist analog zur EnOcean-Einbindung der KNX-Master-Baustein-einzufügen.



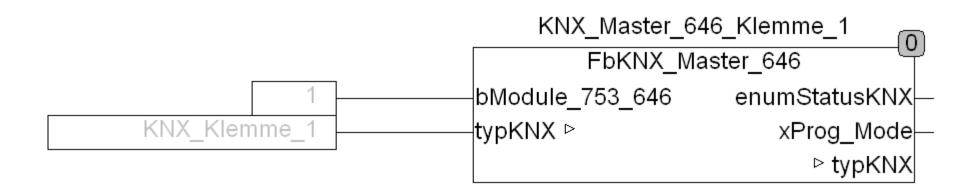
Der EIB-Masterbaustein hört über die zugehörige Klemme am EIB-Bus und ist in der Lage aus der Gruppentopologie des EIB ca. 64 Gruppenadressen auszulesen. Sollten mehr Gruppenadressen ausgelesen werden, sind weitere EIB/KNX-Klemmen mit entsprechender Indizierung zu verwenden.



Entsprechend Ihrer Lage im Klemmenbus erhält von links gezählt die erste EIB/KNX-Klemme den Index 1, der unter bModule_753_646 als Eingang mit festem Wert eingetragen wird. Jede weitere Klemme erhält entsprechend den Index 2, 3, etc. . Entsprechend der Anzahl der verbauten EIB/KNX-Klemmen müssen entsprechend viele Master-Bausteine angelegt werden.

Der Master-Baustein ist entsprechend zu instanzieren, hier bietet sich die Index-Nummer zur Instanzierung an.

Über den Eingang typKNX, der vom Typ typKNX angelegt werden muß, in diesem Falle ist er mit der Variablen KNX_Klemme_1 belegt, kommuniziert der Masterbaustein mit weiteren KNX-Funktionsbausteinen, die z.B. EIB-Telegramme verschiedener EIS-Gruppen bearbeiten.



KNX Master Klemme 753-646

WAGO-I/O-PRO CAA Elemente der Bibliothek					
Kategorie:	Gebäudetechnik				
Name:	FbKNX_Master_646				
Тур:	Funktion Funktionsblock X Programm				
Name der Bibliothek:	KNX_Standard.lib / KNX_Advanced.lib				
Anwendbar für:	Programmierbare Feldbus-Controller				
	(nicht 750-8	337, 750-838, 750-812 / 814 / 815 / 816)			
Verwendete Bibliothek:	SysLibGetAddress.lib				
	mod_com.lib				
Eingangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:			
bModule_753_646	BYTE	Index der KNX-Klemme 753-646			
		Voreinstellung = 1			
Ein- / Ausgabeparameter	Datentyp:	Kommentar:			
typKNX . dwCRC	typKNX DWORD	KNX Sende- und Empfangsdaten (intern) Checksumme über die Adressen			
. bHW type	BYTE	Anzeige Klemmen/Controller Master			
. bError	BYTE	Fehlerbyte			
. typModule_646	typModule _646	Datentabelle für die Kommunikation mit anderen KNX Funktionsbausteinen			
.bNumber	BYTE	Anzahl der verknüpften Slave Bausteine			
.bCurrent_Pos	BYTE	Nummer des aktuell abgefragten Slave			
.dwSendAddr	DWORD	Referenzadresse sendende DPT Variable			
.dwReceAddr	DWORD	Adresse der empfangenen DPT Variablen			
xBusy	BOOL	Master ist beschäftigt			
.xNewData	BOOL	Flag neue Daten von der Klemme			
.xSendOnReset	BOOL	SendOnReset initiieren			
.xSyncReady	BOOL	Synchronisation abgeschlossen			
.bBytesToSend	BYTE	Anzahl der zu sendenden Bytes			
.arDATA_OUT	ARRAY	Datenarray der Ausgangsnutzdaten			
.arDATA_IN	ARRAY	Datenarray der Eingangsnutzdaten			

Ausgangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:			
enumStatusKNX enumSta sKNX		Ausgabe der Statusinformation KNX_NOT_INIT KNX_OK KNX_TX_CHECKSUM KNX_NO_DEVICE_MODUS KNX_TimeOutSend KNX_TimeOutReceive KNX_TimeOutSYNC KNX_COM_ERROR KNX_POWER_FAILURE KNX_ERROR_MODULE KNX_SYNC			
xProg_Mode	BOOL	Klemme im Programmiermodus			
Grafische Darstellung:					
FbKNX_Master_646bModule_753_646 enumStatusKNX					

Funktionsbeschreibung:

Der Funktionsbaustein "FbKNX_Master_646" ist anwendbar für die Kommunikation mit der KNX-Klemme 753-646 an Feldbuscontrollern 750-8xx.

Dieser Baustein erfasst alle anstehenden Kommandos der weiteren KNX - Bausteine im Programm und sorgt für deren Ausführung. Die Kommandos werden über die Variable "typKNX" als Datentabelle zur Verfügung gestellt. Die Ein-/Ausgangsvariable "typKNX" enthält alle notwendigen Aufrufparameter und Daten der empfangenen / zu sendenden KNX Telegramme.

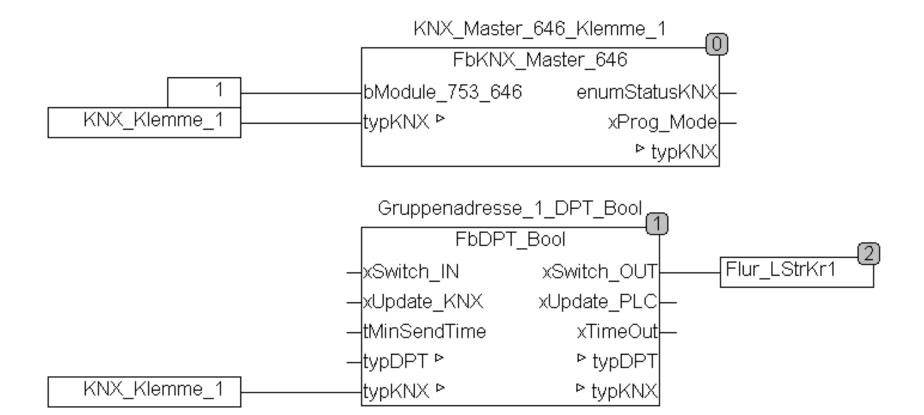
Der Controller erkennt die gesteckten KNX-Klemmen eigenständig und zählt diese von links beginnend durch. Um den Funktionsbaustein auf die gewünschte KNX-Klemme zu adressieren, muss am Eingang "bModule_753_646" der entsprechende Klemmenindex als Konstante eingetragen werden.

Pro eingesetzter KNX - Klemme darf dieser Baustein nur einmal benutzt werden. Alle anderen KNX Funktionsbausteine müssen mit diesem Funktionsbaustein über die Eingangsvariable "typKNX" verknüpft werden.

Die Ausgangsvariable "enumStatusKNX" gibt Statusinformationen bezüglich der Klemmenkommunikation aus. Am Ausgang "xProg_Mode" wird angezeigt, ob sich die KNX-Klemme im Programmiermodus befindet.

Wichtig:

Alle KNX-Funktionsbausteine, die mit der Variablen "typKNX" verknüpft sind, müssen zyklisch im selben Programmtask aufgerufen werden.



DPT 1-Bit (Boolean) / EIS 1

WAGO-I/O-PRO CAA Elemente der Bibliothek					
Kategorie:	Gebäudetechnik				
Name:	FbDPT_xxx (siehe Liste der unterstützten Typen)				
Тур:	Funktion	Funktionsblock X Programm			
Name der Bibliothek:	KNX_Standard.lib / KNX_Advanced.lib				
Anwendbar für:	Programmierbare Feldbus-Controller (nicht 750-837, 750-838, 750-812 / 814 / 815 / 816)				
Eingangsparameter:	Datentyp:	Kommentar:			
xSwitch_IN	BOOL	Eingangsschaltsignal			
xUpdate_KNX	BOOL	Telegrammupdate initiieren			
tMinSendTime	TIME	Parameterwert für MinSendTime			
Ein- / Ausgabeparameter	Datentyp:	Kommentar:			
typDPT	typDPT	KNX Objektwert als RAW DATA zur möglichen Speicherung als RETAIN Variable.			
typKNX	typKNX	KNX Sende- und Empfangsdaten (intern) Beschreibung siehe FbKNX_Master_646			
Ausgabeparameter	Datentyp:	Kommentar:			
xSwitch_OUT	BOOL	Ausgangsschaltsignal			
xUpdate_PLC	BOOL	Telegramm auf KNX-Objekt eingetroffen			
xTimeOut	BOOL	Timeout-Erkennung			

Grafische Darstellung am Beispiel der DPT_Bool: FbDPT_Bool -xSwitch_IN xSwitch_OUT -xUpdate_KNX xUpdate_PLC -tMinSendTime xTimeOut -typDPT > -typKNX >>

Funktionsbeschreibung:

Der Funktionsbaustein dient zum Datenaustausch mit einem KNX-Objekt der Klemme 753-646 oder des KNX-Controllers 750-849. Der Baustein kann nur zusammen mit einem KNX-Masterbaustein (FbKNX_Master_xxx) verwendet werden.

Die Synchronisation der beiden Bausteine wird über die Variablenstruktur "typKNX" erreicht und muss deshalb miteinander verbunden sein.

Der Funktionsbaustein kann zum Senden oder Empfang von Objektwerten verwendet werden.

Senden:

Eine Wertänderung am Eingang "xSwitch_IN" bewirkt, dass ein Telegramm an die KNX-Klemme/Controller gesendet wird. Das Senden kann auch durch eine steigende Flanke am Eingang "xUpdate_KNX" erzwungen werden. Über den Parameter "tMinSendTime" kann der minimale Zeitabstand für das Senden der Telegramme dieses Bausteins bestimmt werden. Dadurch kann die Telegrammlast bei sich häufig ändernden Signalen reduziert werden.

Empfang:

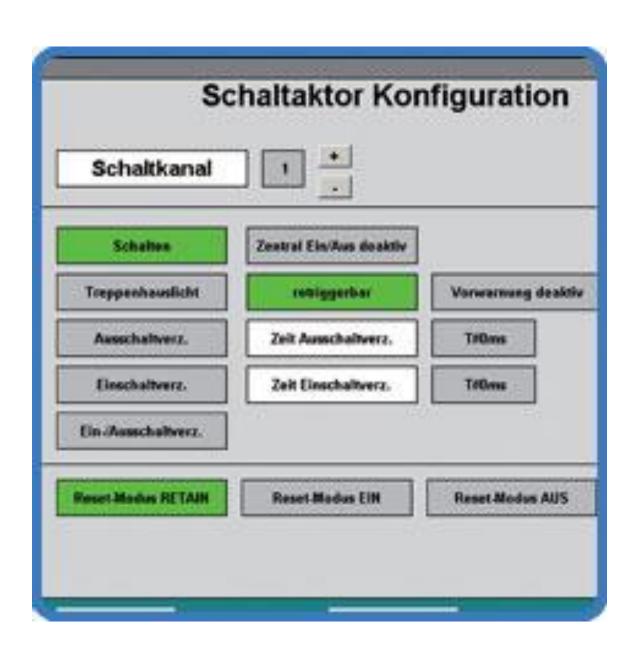
Wird der Funktionsbaustein für den Datenempfang (Ausgang) verwendet, dann werden die von der Klemme/Controller empfangenen Daten am Ausgang "xSwitch_OUT" ausgegeben. Die unskalierten Werte der empfangenen Daten werden als IN_OUT Variable "typDPT" zur Verfügung gestellt. Dies bietet dem Anwender die Möglichkeit, die Werte auch als RETAIN Variable zu speichern. Damit bleibt der Ausgangswert "xSwitch_OUT" auch nach einem Reset des Controllers erhalten.

Ein Telegrammupdate, initiiert durch eine KNX-Gruppenadresse, wird am Ausgang "xUpdate_PLC" signalisiert. Die Variable schaltet hierbei für einen Programmzyklus auf Signal TRUE.

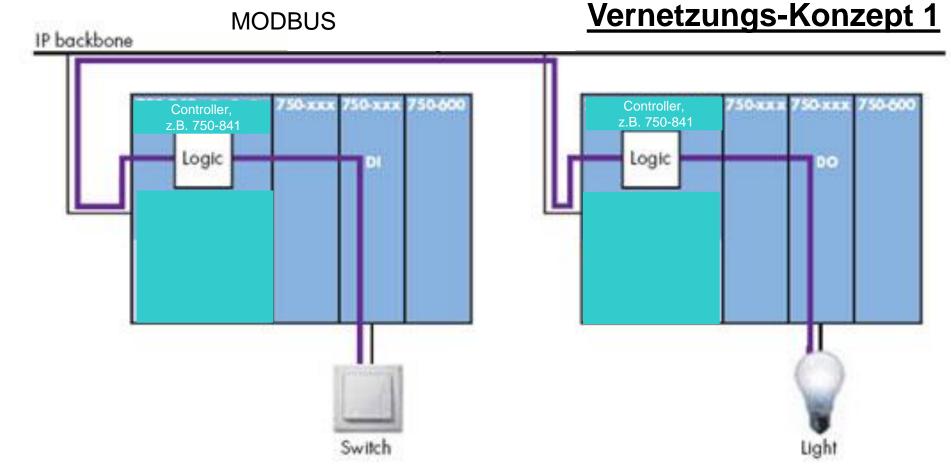
Bei aktiver Timeout-Überwachung eines KNX-Objekts (siehe KNX-Plug In) wird die Überschreitung der Überwachungszeit durch ein Signal am Ausgang "xTimeOut" angezeigt.

Folgende DPT's entsprechen der obigen Beschreibung:

ID:	Name:	[min max]	Einheit:
1.001	DPT_Switch		
1.002	DPT_Bool		
1.003	DPT_Enable		
1.004	DPT_Ramp		



Netzwerkkonzept



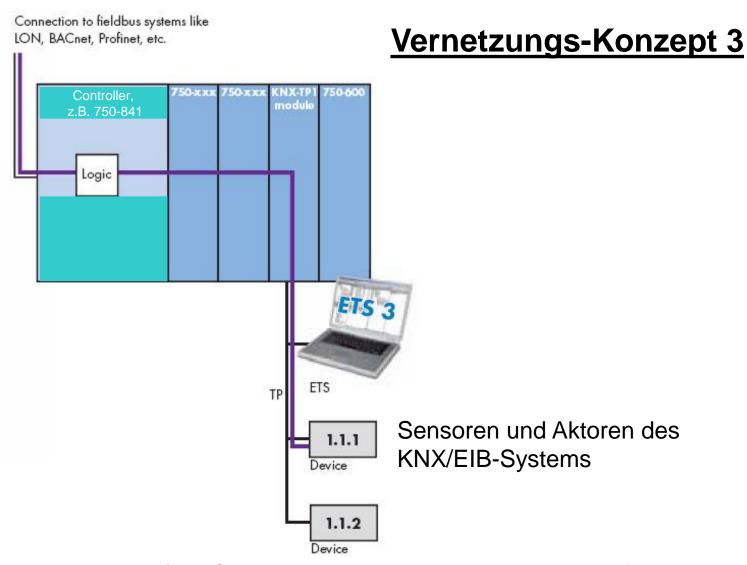
Verwendung des WAGO-IO-Systems als Feldbus- und Automatisierungssystem ohne Gateway-Klemmen. An preiswerten Klemmen werden Sensor- und Aktor-Systeme (Schalter, Lampen, etc.) angeschlossen und ergeben den Feldbus. Die Automatisierung erfolgt auf dem Controller unter Verwendung von IEC 61131-3. Über den IP-Anschluß kommunizieren die Controller unter Verwendung von MODBUS und tauschen ihre Daten aus. Über den Modbus ist ein zentrales Leittechniksystem aufschaltbar. Visualisierungen sind bereits direkt auf dem Controller über WEB-Seiten möglich.

Damit ist die Möglichkeit geschaffen ein preiswertes Gebäudeautomationssystem auf der Basis eines verteilten Ethernets aufzubauen. Die Controller kommunizieren über Twisted Pair oder einen WLAN, sämtliche Sensorik und Aktorik ist drahtgebunden.

Das Netzwerkkonzept 1 wird um Funk-Sensorik erweitert, um flexible Raumkonzepte ohne hohen Verkabelungsaufwand zu realisieren.

Switch

Neben EnOCean stehen über das reichhaltige Schnittstellen-Portfolio auch andere Kopplungsmöglichkeiten zu anderen Gebäudebussystemen auf Basis von Klemmen oder des MODBUS über IP zur Verfügung.

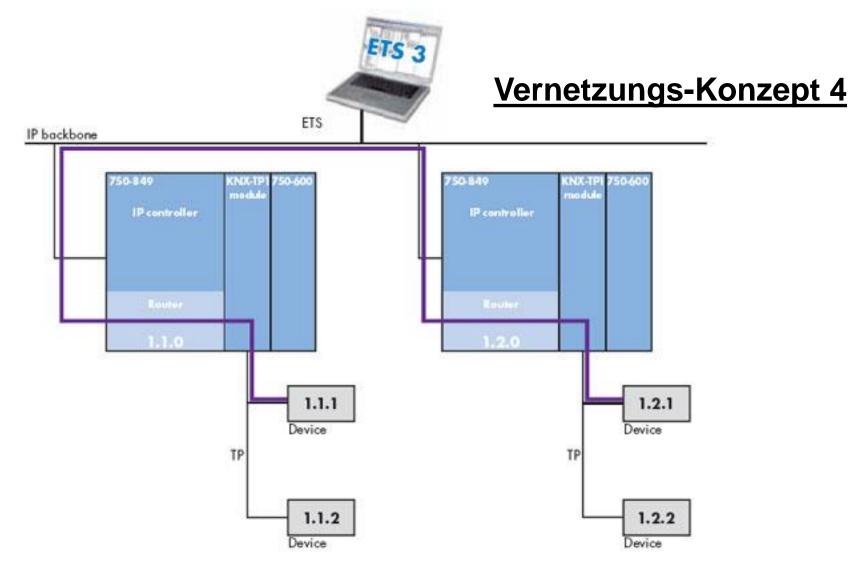


Das Netzwerkkonzept wird um EIB/KNX-Sensorik und –Aktorik erweitert, um zum einen auf die Möglichkeiten eines dezentralen Gebäudebussystems zurückzugrefen, zum anderen auf einfache Art und Weise Automatisierung von Feldbusgeräten des EIB/KNX zu ermöglichen, aber auch den Anforderungen des Kunden nach "schönen" Raumbediengeräten, wie z.B. Raumbediengeräten zu entsprechen.

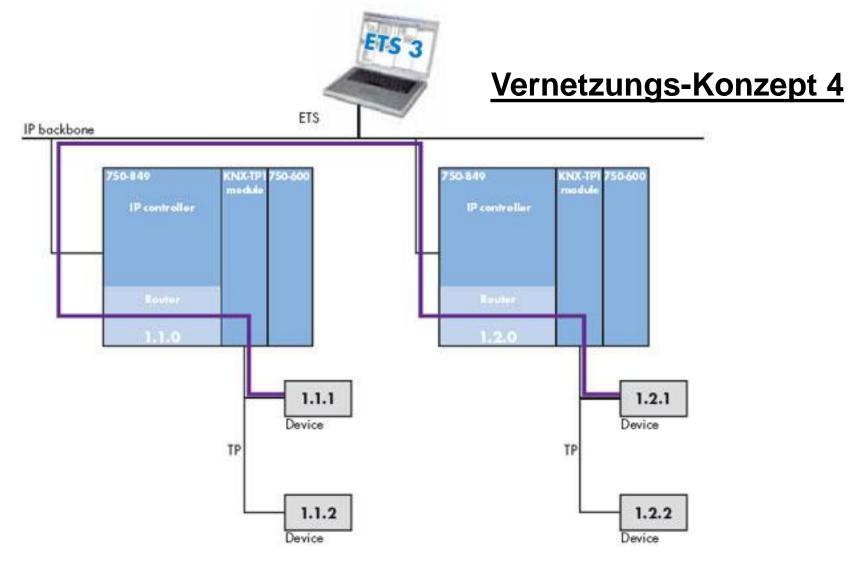


Der WAGO-Controller arbeitet als SPS-Automatisierungssystem und kommuniziert über den Ethernet-Backbone mit MODBUS.

KNX/EIB-Klemmen werden zur Einbindung eines EIB-Systems eingesetzt.



WAGO geht mit dem Controller 750-849 einen Schritt auf dem direkten EIB/KNX weiter. Dieser leistungsfähige Controller weist Gateway- und Routerfunktionalität auf und ist daher in der Lage dem EIB/KNX auf der IP-backbone-Seite unter Anwendung des KNX-IP-Protokolls einen leistungsfähigen Ethernet-Backbone anzubieten. Über eine EIB/KNX-Klemme werden Bereiche oder Linien des Twisted-Pair-basierten EIB/KNX eingekoppelt und über den IP-backbone geroutet.



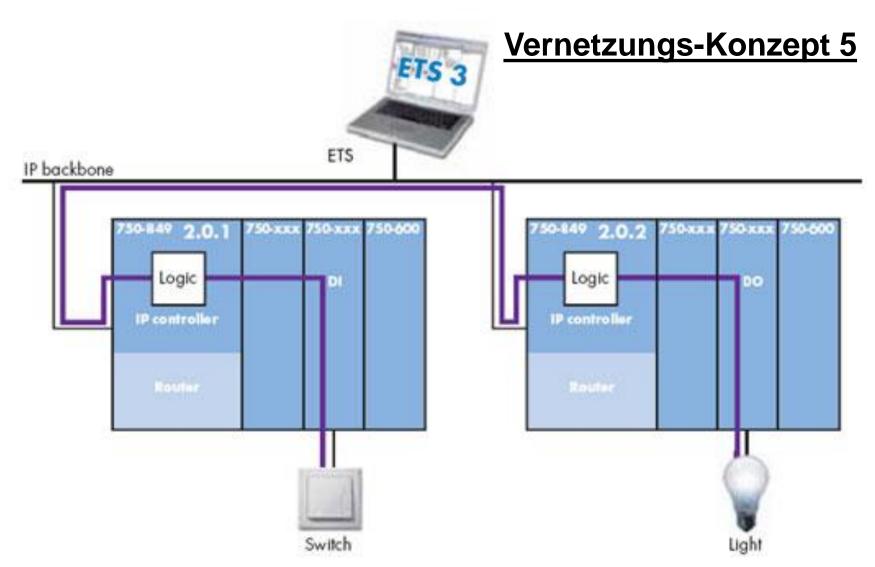
Damit werden ausschließlich die Routerfunktionalitäten des WAGO-Controllers 750-849 genutzt. Der Klemmenbus und die Automatisierungsmöglichkeiten unter Anwendung von IEC61131-3 kommen nicht zur Anwendung.



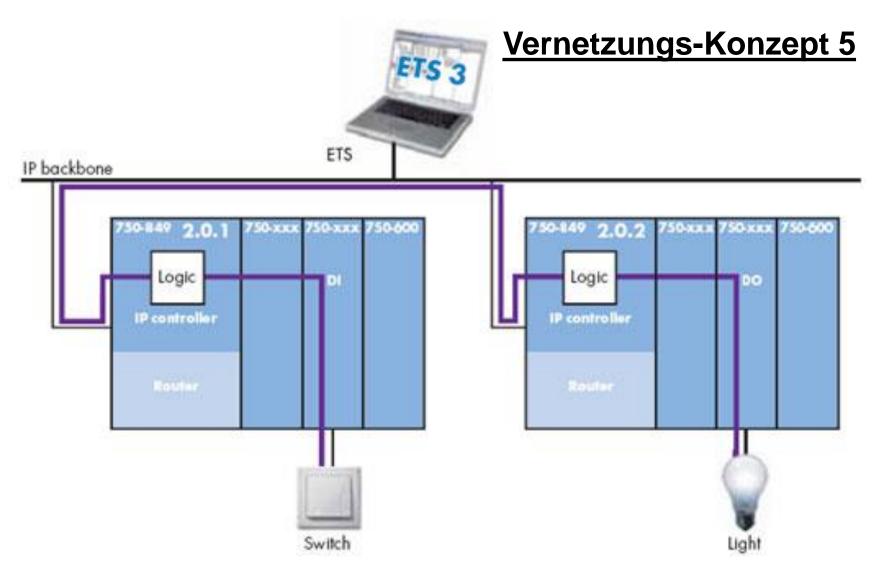
Der WAGO-Controller arbeitet als KNX/IP-Router und besteht lediglich aus dem Controller und der EIB/KNX-Klemme.

Die Parametrierung erfolgt sowohl über WAGO-Software, als auch die ETS 3.

KNX/EIB-Klemmen zur Einbindung eines EIB-Systems sind nicht vorhanden.



Das Netzwerkkonzept 5 setzt auf den Klemmenbus der SPS mit seinem umfangreichen Angebot von preiswerten Klemmen auf. Die Automatisierung erfolgt durch den Controller selbst. Der Controller wandelt sämtliche Datenpunkte des Feldbusses in EIB/KNX-Gruppenadressen um und leitet diese über den Ethernet-backbone an andere Controller weiter.

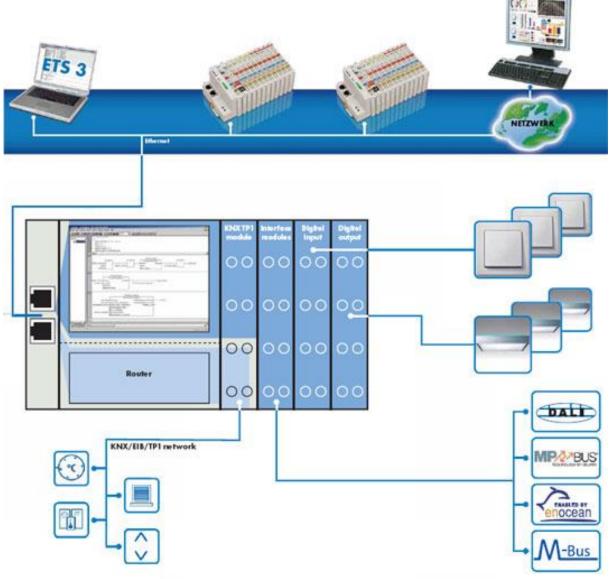


Dieses Konzept zeigt lediglich auf, daß eine Kommunikation zwischen den Controllern über den Ethernetbackbone möglich ist, um eine Alternative zum MODBUS über Ethernet zu haben und damit einige Nachteile zu mindern.

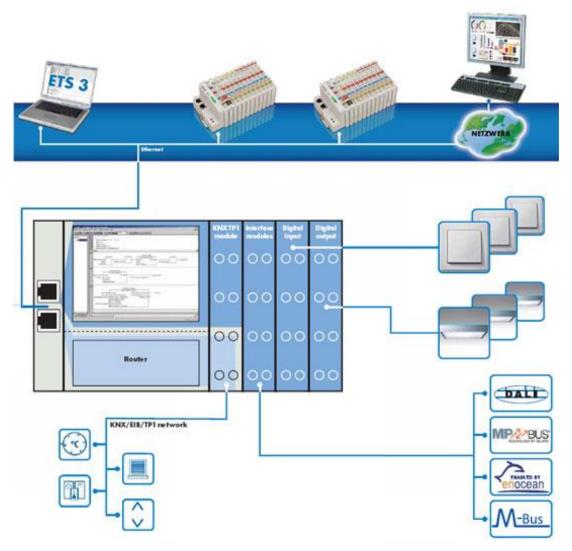


Der WAGO-Controller arbeitet als SPS-Automatisierungssystem und kommuniziert über den Ethernet-Backbone mit KNX/IP.

KNX/EIB-Klemmen zur Einbindung eines EIB-Systems sind nicht vorhanden.



Dieses Konzept beinhaltet sämtliche Möglichkeiten der Gateway- und Klemmbus-Technik, um ein übergreifendes und preiswertes Gebäudeautomationssystem zu generieren.



Die optimalen Automatisierungsmöglichkeiten von IEC 61131-3 stehen sowohl für Geräte am Klemmenbus direkt, als auch für Bussystemskomponenten, die über Klemmen als Gateway aufgeschaltet werden. Diese Bussysteme können z.B. sein: EIB/KNX, EnOcean, LON, M-Bus, DALI-Bus, Bellwon.

Speziell für den EIB/KNX wird ein Routingkonzept bereitgestellt, mit dem die Performance-Lücke des EIB/KNX von 9.600 Bd durch Verwendung von KNX-IP reduziert wird. Auch der Inbetriebnahmeaufwand von EIB/KNX-Geräten wird erheblich reduziert.

Durch die Verwendung von KNX/IP als Backbone wird eine einfache Anschaltung von KNX/IP-basierten Visualisierungssystemen ermöglicht.

ETS 3 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 DALI KNX/EI8/TP1 network MP/2 BUS

Vernetzungs-Konzept 6

Dies bedeutet wiederum, daß im Feldbusbereich extrem teuere EIB/KNX-Geräte, die von Hause aus zentral angeordnet sein müssen, durch Klemmen ersetzt werden können. Sollten die Anschlußleistungen nicht reichen, sind Lastrelais oder Leistungsdimmer mit 0-10V-Schnittstelle eine Lösung.

Dies bedeutet wiederum auch eine extreme Reduktion der EIB/KNX-basierten Geräte im Feldbus. Im Grunde genommen sind nur noch Raumbediengeräte, Tastersonderlösungen, Displays und Stellantriebe notwendig, wodurch sich die Anzahl der EIB/KNX-Gruppen zur Darstellung von Funktionen erheblich reduziert.

Diese Gruppenreduduktion im EIB/ KNX-Bereich ist zudem notwendig, um die Anzahl der EIB/KNX-Klemmen sinnvoll zu begrenzen.

Die Nachteile von KNX/IP auf Twisted Pair (Kabel stören flexible Raumkonzepte) können durch Einsatz von Funkkomponenten, z.B. von EnOcean, weiter reduziert werden.

ETS 3 NETZWER 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 DALI KNX/EI8/TP1 network MP BUS

Vernetzungs-Konzept 6

Das modulare Konzept einer SPS bei vollständiger Ausnutzung der Gatewaytechnik auf IP-LAN und Klemmentechnik in Verbindung mit gewerkespezifischen Systemlösungen ermöglicht den Aufbau eines optimalen gewerkeübergreifenden Gebäudeautomationssystems für alle Ebenen der Automatisierungspyramide.