

# FAQ COMBIVIS studio HMI



## KEB DIN 66019II Treiber

## FAQ Nr.0008

Part	Version	Revision	Datum	Status
de	4.0.1154.32	002	2019-01-01	Released

### Inhalt

Einleitung .....	2
KEB DIN 66019II Treibereinstellungen .....	2
Disclaimer .....	6

## Einleitung

Dieses Dokument enthält eine Beschreibung zum Einstellen des HMI KEB DIN 66019II Treibers für den Kommunikationsaufbau zwischen einem C6 HMI/Router/IPC und einem KEB Ethernet/Seriell- Gerät.

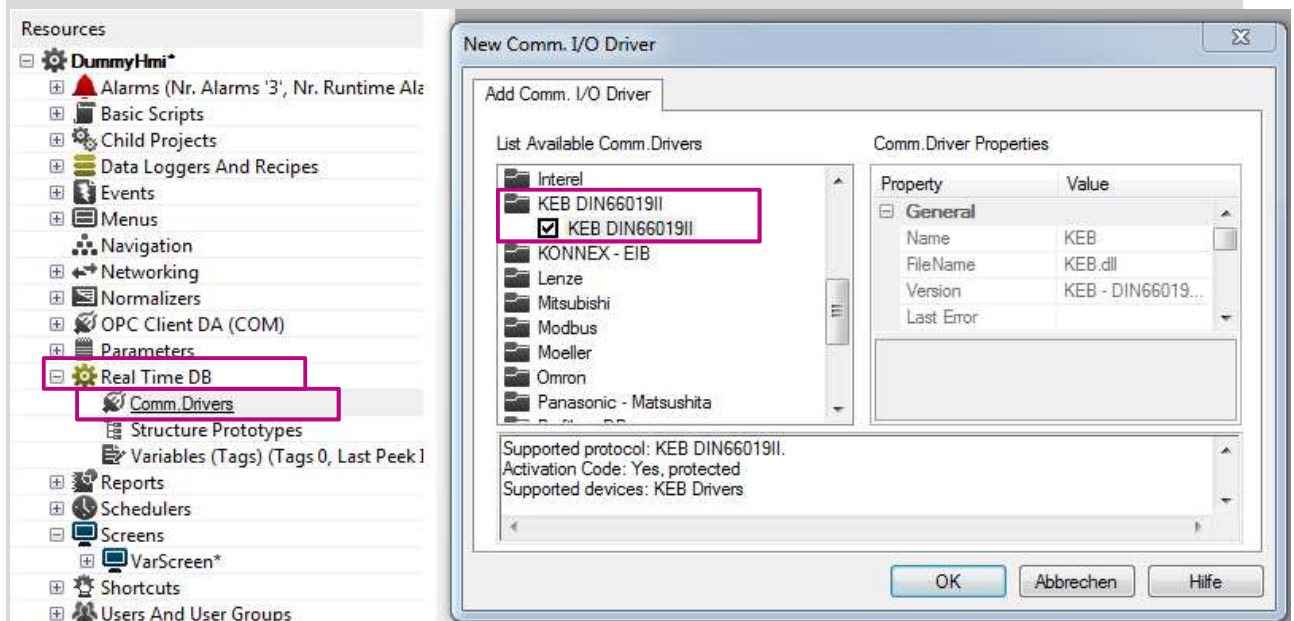
### Hinweis:

Damit eine Kommunikation zwischen einem Ethernet F5 Operator und einem C6 HMI/Router/IPC aufgebaut werden kann, muss ein Switch zwischengeschaltet werden.

## KEB DIN 66019II Treibereinstellungen

1. Hinzufügen des KEB DIN 66019II Treibers zu einem HMI Projekt.

### Real Time DB > Comm. Drivers > KEB DIN66019II



2. Erstellen einer neuen Station im Treiber. Folgende Einstellungen sind zu ändern:

- a. **Station Name:** Interner Name der Station
- b. **Communication Type:** Seriell oder UDP/IP
- c. **Port:** Nummer des seriellen COM-Ports
- d. **Baudrate:** Baudrate des Zielgerätes
- e. **UDP/IP Address:** IP-Adresse des Zielgerätes
- f. **UDP/IP Port:** Port 8000 für KEB Operatoren, 8001 für KEB SPS
- g. **Station ID:** Serielle Knoten-ID oder 0 für UDP/IP

# FAQ COMBIVIS studio HMI



Real Time DB > Comm. Drivers > KEB > Stations > Add

The screenshot displays the configuration interface for adding a KEB station. It is divided into two main parts: a 'Station Properties' dialog box and a 'KEB' configuration window.

**Station Properties Dialog:**

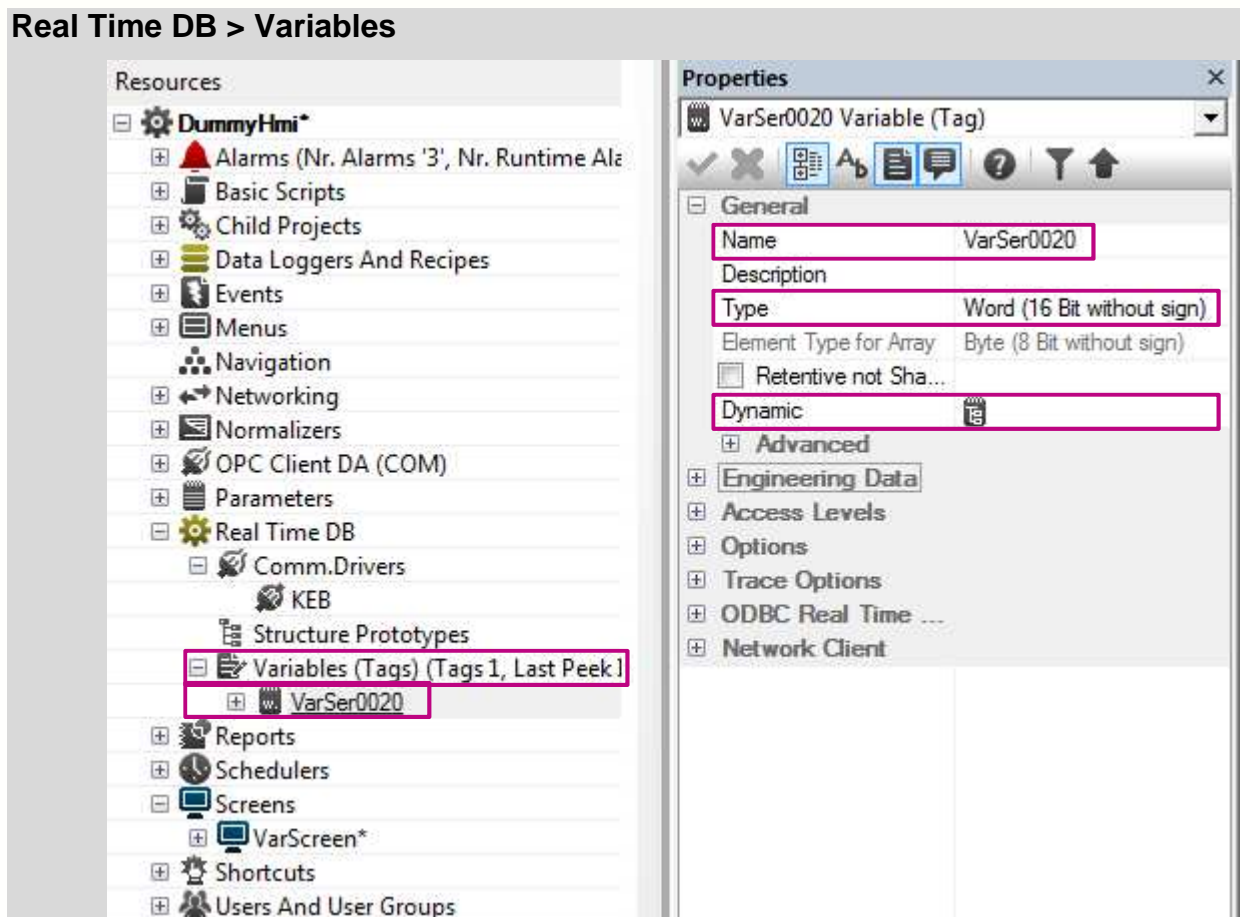
Property	Name
<b>Communication Settings</b>	
b Communication Type	Serial
<b>Serial Port Settings</b>	
c Port	1
d Baudrate	38400
<b>UDP/IP Settings</b>	
e UDP/IP Address	192.168.210.99
f UDP/IP Port	8000
<b>KEB Settings</b>	
g Station ID	2

**KEB Configuration Window:**

- Tab: Stations
- Buttons: Add, Name
- Station Properties Dialog (Nested):

Property	Name
<b>General</b>	
a Station Name	FC Operator
Error Threshold	1
State/Command Variable	
Rx Timeout	5000
Tx Timeout	5000
<b>Communication Settings</b>	
b Communication Type	Serial
<b>Serial Port Settings</b>	
<b>UDP/IP Settings</b>	
<b>KEB Settings</b>	

3. Fügen Sie eine neue Variable hinzu, wählen den Datentyp und verknüpfen diese dynamisch mit dem Treiber.



4. Folgende Einstellungen müssen im Treiber eingestellt werden:
  - a. **Station:** Name der internen Station (siehe Schritt 2)
  - b. **Type:** Gibt das Lese- und Schreiblevel an
  - c. **Service Number:** Für den **Service 0** kann über die **Set Mask** (d), Satzanwahl, der entsprechende Satz von 0 bis 8 angewählt werden. Zum Beispiel setzt der Wert 7 die Bits 0,1 und 2 auf True.

Beim Tasktyp “nur lesen” (input) kann EIN Satz angewählt werden. Sollten mehrere Sätze angewählt sein, wird die Operation nicht durchgeführt.

Beim Tasktyp “nur schreiben” (output) können mehrere Sätze gleichzeitig ausgewählt werden.

Die Parameteradressen müssen in **hexadezimaler** Form vorliegen.

Beim **Service 1**, kann die **Set Mask** (d) Nummer nur zwei Werte (0 und 1) annehmen und gibt den Zielsatz fürs Lesen und Schreiben an.

Bei **Set = 0** wird der Wert in/aus den/dem aktiven Satz geschrieben/gelesen. Dieser kann im Frequenzumrichter (fr. 04, bei F5 Umrichtern) geändert werden.

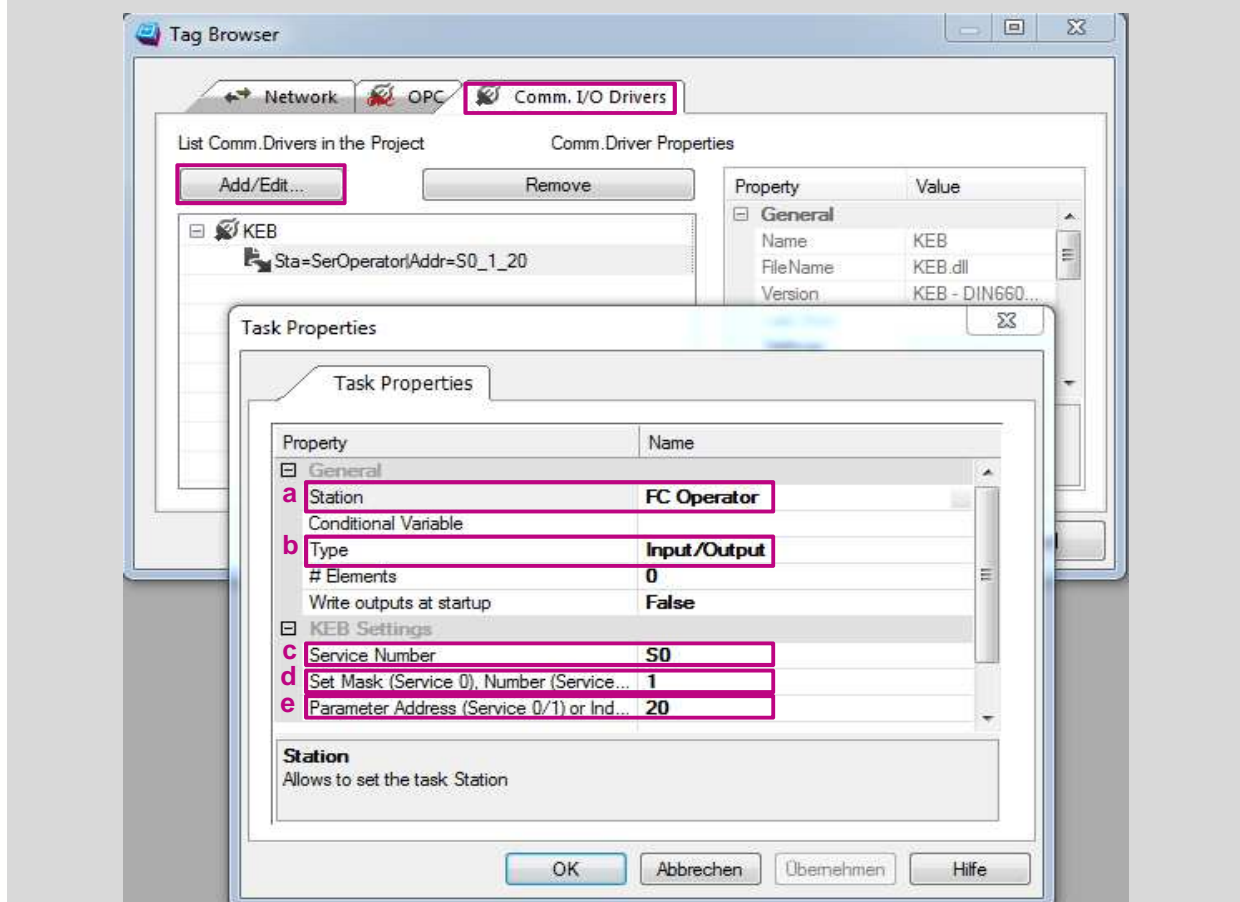
Bei **Set = 1** wird der festgelegte Satz aus dem Parameter **fr.09** (bei F5 Umrichtern) des Frequenzumrichters verwendet (indirekte Adressierung).

Im **Service 14** wird die zusammen mit der Satznummer ein CANopen kompatibles Format gebildet. Folgende Tabelle zeigt die Einstellungen.

	KEB spezifische Parameter (Herstellerbereich)	Kommunikationsprofilbereich oder Geräteprofilbereich
<b>Satz</b>	SubIndex CANopen kompatibel = 0	Index CANopen
<b>Adresse</b>	KEB Parameteradresse + 2000h Offset	SubIndex CANopen

- e. **Parameter Address:** Für den Service 0 und 1 können die KEB Parameteradressen in hexadezimal übernommen werden. Für Service 14 siehe Tabelle.

## Real Time DB > Variables > Dynamic



5. Jetzt ist die Variable mit dem Treiber verknüpft und kann im HMI Projekt verwendet werden.

## Disclaimer

KEB Automation KG reserves the right to change/adapt specifications and technical data without prior notification. The safety and warning reference specified in this manual is not exhaustive. Although the manual and the information contained in it is made with care, KEB does not accept responsibility for misprint or other errors or resulting damages. The marks and product names are trademarks or registered trademarks of the respective title owners.

The information contained in the technical documentation, as well as any user-specific advice in verbal or in written form are made to the best of our knowledge and information about the application. However, they are considered for information only without responsibility. This also applies to any violation of industrial property rights of a third-party.

Inspection of our units in view of their suitability for the intended use must be done generally by the user. Inspections are particularly necessary, if changes are executed, which serve for the further development or adaptation of our products to the applications (hardware, software or download lists). Inspections must be repeated completely, even if only parts of hardware, software or download lists are modified.

**Application and use of our units in the target products is outside of our control and therefore lies exclusively in the area of responsibility of the user.**

**KEB Automation KG**  
Südstraße 38 • D-32683 Barntrup  
fon: +49 5263 401-0 • fax: +49 5263 401-116  
net: [www.keb.de](http://www.keb.de) • mail: [info@keb.de](mailto:info@keb.de)