

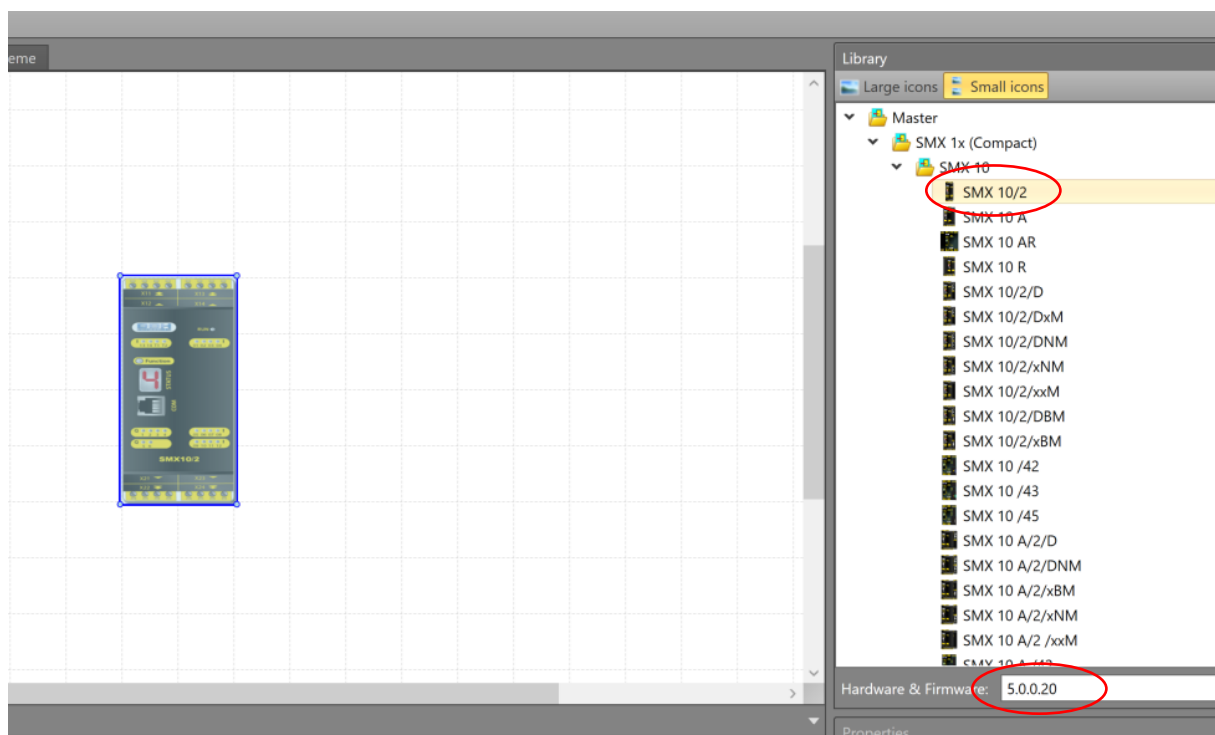
# SafePLC<sup>2</sup> Konfiguration für SMX10/2 (SMX10 HI) für CAN-Adressierung über digitale Eingänge

Nach starten der SafePLC<sup>2</sup> Testversion (1.7.1.7970) kann wie gewohnt die SMX10 in der Library ausgewählt werden.

HINWEIS:

Hier ist darauf zu achten, dass das richtige Firmware Release ausgewählt wird (5.0.0.20).

Nur in dieser Version kann die CAN-Adressierung über digitale Eingänge vorgenommen werden.

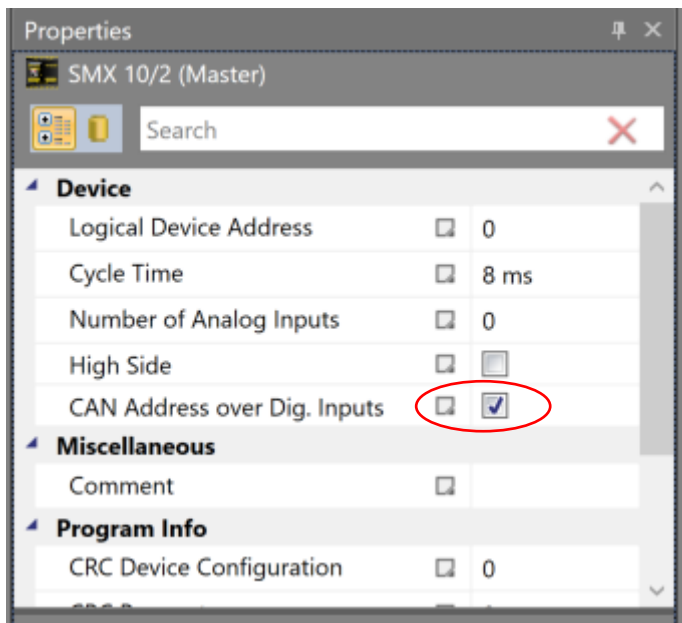


In den Einstellungen der SMX10/2

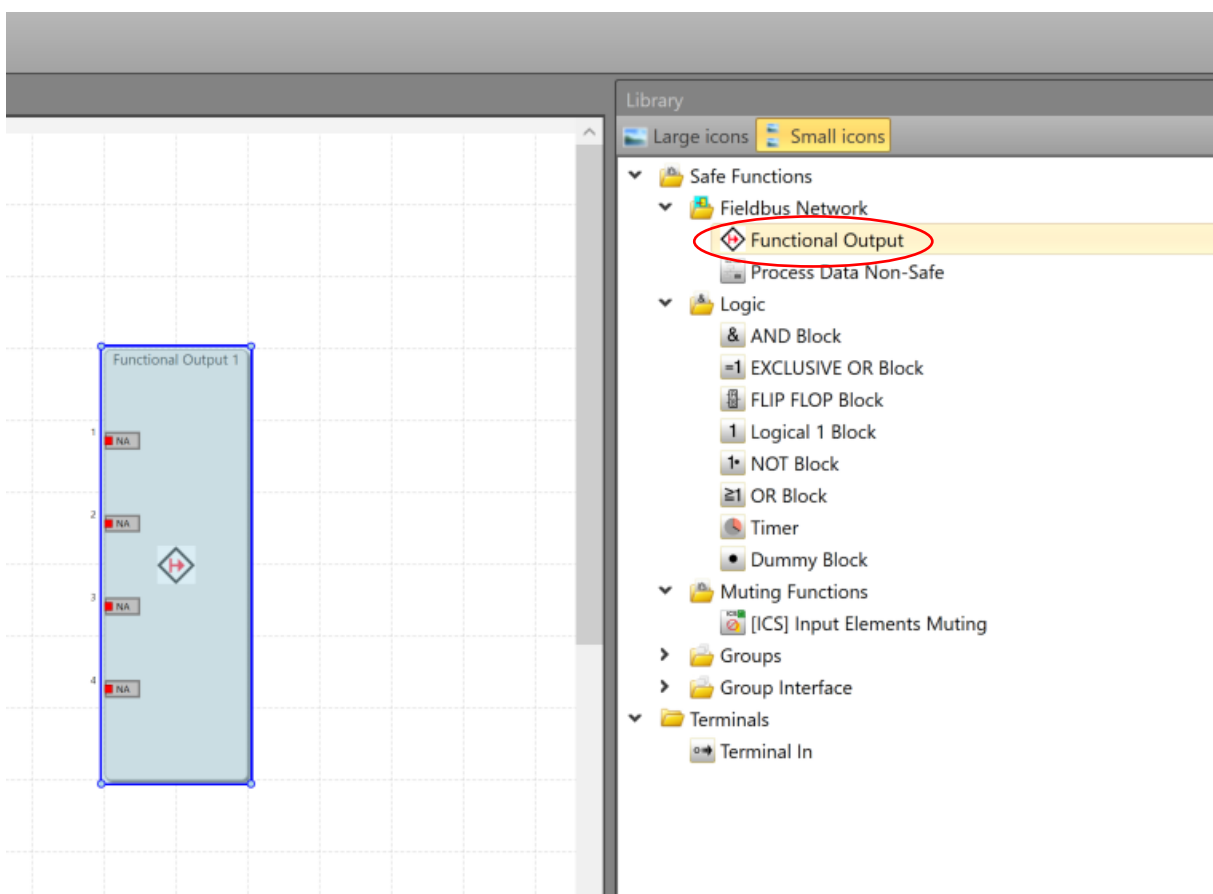
Gibt es nun unter „DEVICE“ einen neuen Parameter „CAN Address over Dig. Inputs“. Dieser ist per default gesetzt.

HINWEIS:

Nur wenn dieser Parameter gesetzt ist, kann über die digitalen Eingänge die CAN-Adressierung vorgenommen werden und auch funktionale Ausgänge über CAN gesendet werden.



Im Funktionsplan stehen nun Funktionale Ausgänge zur Verfügung die mit beliebigen Daten belegt werden können.



Die untenstehende Tabelle zeigt die Zuordnung der digitalen Eingänge zu den CAN-ID's

CAN-Teilnehmer	Eingangsbelegung max. 3 bitcodierte Eingänge SDI 14-13-12	CAN-ID „Logikdaten“	CAN-ID „Prozessdaten“
1	000	300	310
2	001	301	311
3	010	302	312
4	011	303	313
5	100	304	314
6	101	305	315
7	110	306	316
8	111	307	317