

手动的 | ZH
CX52x0
嵌入式控制器



目录

1 文档说明	5
1.1 警告的表述和结构	6
1.2 文件发布状态	7
2 安全信息	8
2.1 预期用途	8
2.2 员工资质	8
2.3 安全说明	9
2.4 信息安全说明	9
3 运输和存储	10
4 产品概述	11
4.1 结构	13
4.2 铭牌	14
4.3 类型	15
4.4 架构概述	16
5 接口描述	17
5.1 USB 3.0 (X100、X101、X102、X103)	17
5.2 Ethernet RJ45 (X000、X001)	18
5.3 DVI-D (X200)	19
5.4 可选接口	19
5.4.1 DVI-D (N010)	19
5.4.2 DisplayPort (N011)	21
5.4.3 音频接口 (N020)	22
5.4.4 RS232 (N030)	23
5.4.5 RS422/RS485 (N031)	24
5.4.6 EtherCAT 主站 (M112)	25
5.4.7 EtherCAT 从站 (B110)	26
5.4.8 PROFIBUS (x310)	27
5.4.9 CANopen (x510)	28
5.4.10 PROFINET RT (x930)	29
6 调试	30
6.1 组装	30
6.1.1 允许的安装方向.....	31
6.1.2 固定在 DIN 导轨上.....	32
6.1.3 更换 MicroSD 卡.....	33
6.1.4 更换 CFast 卡.....	34
6.1.5 安装被动 EtherCAT 端子模块.....	35
6.2 电源	36
6.2.1 连接嵌入式控制器.....	37
6.2.2 UL 要求.....	38
6.3 开启	39
6.4 关闭	39
7 配置	40
7.1 启动倍福设备管理器	40

7.2	启用 TPM	41
7.3	Windows 10 IoT Enterprise	41
7.3.1	以太网接口的识别 (X000、X001)	41
7.3.2	启用巨型帧	43
7.3.3	设置网卡绑定	44
7.3.4	恢复倍福实时驱动程序	46
7.4	TwinCAT	47
7.4.1	树状视图	47
7.4.2	搜索目标系统	48
7.4.3	扫描嵌入式控制器	50
7.4.4	配置 EtherCAT 电缆冗余	51
7.4.5	使用一个硬件看门狗	54
8	1 秒 UPS (持久性变量)	55
8.1	BIOS 设置	57
8.2	Windows 写入过滤器	58
8.3	FB_S_UPS_BAPI	58
8.4	数据类型	60
8.5	PlcAppSystemInfo	60
9	错误处理和诊断	62
9.1	诊断 LED	62
9.1.1	K-bus	62
9.1.2	E-bus	65
9.2	故障	66
10	维护和保养	67
10.1	更换电池	67
10.2	清洁嵌入式控制器	68
11	拆卸及报废	69
11.1	拆除电缆	69
11.2	拆卸嵌入式控制器	69
12	技术数据	71
13	附录	73
13.1	附件	73
13.2	认证	74
13.3	技术支持和服务	75
	表格列表	76
	数字列表	78

1 文档说明

本说明仅适用于熟悉适用国家标准且经过培训的控制和自动化技术专家。
在安装和调试组件时，必须严格遵守本文档以及下列说明和解释。
合格人员必须始终使用当前生效的文档。

相关负责人员必须确保所述产品的应用或使用满足所有安全要求，包括所有相关法律、法规、准则和标准。

免责声明

本文档已经过仔细整理。然而，所描述的产品仍在不断开发中。
我们保留随时修订和修改文档的权利，恕不另行通知。
不得根据本文件中的数据、图表和描述，对已经提供的产品提出修改要求。

商标

Beckhoff®、TwinCAT®、TwinCAT/BSD®、TC/BSD®、EtherCAT®、EtherCAT G®、EtherCAT G10®、EtherCAT P®、Safety over EtherCAT®、TwinSAFE®、XFC®、XTS® 和 XPlanar® 是德国倍福自动化有限公司的注册商标并由其授权使用。

如有第三方出于其自身目的利用本出版物中使用的名称或商标，可能会触犯上述名称或商标所有者的权利。

专利权

EtherCAT 技术受以下专利申请和专利权保护，但并非详尽无遗：
EP1590927、EP1789857、EP1456722、EP2137893、DE102015105702
以及多个其他国家类似的专利申请或注册的权利。



EtherCAT® 是德国倍福自动化有限公司的注册商标和专利技术。

版权所有

© 德国倍福自动化有限公司。
未经德国倍福自动化有限公司明确授权，禁止分发、复制本文档，或将其内容传达给他人。
违者将被追究赔偿责任。对于已注册的专利、工具型号或设计，保留所有权利。

1.1 警告的表述和结构

文件中使用了以下警告。阅读并遵守警告。

与人身伤害有关的警告：

危险

有死亡或严重伤害的危险。

警告

存在死亡或重伤的中度危险。

谨慎

存在低风险危险，可能会导致轻微的伤害。

与损害财产或环境有关的警告：

注意

对环境和设备有潜在危险。

显示进一步信息或提示的注释：



本通知提供的重要信息将有助于处理该产品或软件。对产品、人或环境没有直接危险。

1.2 文件发布状态

版本	修改内容
1.0	首次发布
1.1	修订了“安全说明”和“1 秒 UPS”两章。
1.2	“技术数据”一章补充了有关 1 秒 UPS 的信息。

2 安全信息

请阅读有关安全的章节，并按照说明进行操作，以防止人身伤害和设备损坏。

责任范围

所有组件在供货时都配有适合应用的特定硬件和软件配置。禁止对硬件或软件配置进行未经授权、超出文档规定选项的修改和更改，德国倍福自动化有限公司对此不承担责任。

此外，德国倍福自动化有限公司对于以下行为不承担责任：

- 不遵守本文件的规定。
- 使用不当。
- 使用未经培训的人员。
- 使用未经授权的替换零件。

2.1 预期用途

嵌入式控制器是一种控制系统，用于机器和系统工程的自动化、可视化和通信。嵌入式控制器专为安装在控制柜或接线盒中而设计，与总线或 EtherCAT 端子模块配合使用，可接收来自传感器的数字和模拟信号，并将其输出到执行器或转发到上一级控制器。

嵌入式 PC 专为符合防护等级 IP20 要求的工作环境而设计。其中涉及手指保护和 12.5 mm 以下固体异物防护，但不防水。除非另有规定，否则不允许在潮湿和多尘的环境中操作这些设备。必须遵守电气和技术数据的规定限制。

使用不当

嵌入式 PC 不适合在以下区域工作：

- 潜在的爆炸性环境
- 有侵蚀性环境的区域，如侵蚀性气体或化学品。
- 生活区。如果在生活区使用设备，必须遵守有关干扰发射的标准和准则，且设备必须安装在有适当屏蔽的外壳或控制柜中。

2.2 员工资质

所有涉及倍福软件和硬件的操作只能由具有控制和自动化工程知识的合格人员进行。合格人员必须具备管理工业 PC 和相关网络的知识。

所有干预措施必须由具备控制编程知识的人员进行，且合格人员必须熟悉自动化环境的现行标准和准则。

2.3 安全说明

在安装和使用网络及软件的过程中，必须遵守以下安全说明。

安装

- 切勿对带电设备执行作业。在安装、排除故障或维护之前，一定要关闭设备的电源。防止设备意外开启。
- 请遵守设备的相关事故预防规定（如 BGV A 3，电气系统和设备）。
- 确保采用符合标准的连接，避免人员受伤风险。确保数据线和电源线以符合标准的方式铺设，并确保接线正确。
- 请遵守适用于您的应用的相关 EMC 指南。
- 避免数据线和电源线的极性颠倒，因为这可能导致设备损坏。
- 这些设备含有电子元件，触摸时可能会由于静电放电而被破坏。请遵守符合 DIN EN 61340-5-1/-3 标准的防静电放电安全防范措施。

使用网络

- 将对所有设备的访问限制在授权人员范围内。
- 更改默认密码以减少未经授权的访问风险。
- 用防火墙保护这些设备。
- 根据 IEC 62443 应用 IT 安全预防措施，以限制对设备和网络的访问和控制。

使用软件

- PC 对恶意软件的敏感度随着已安装和活跃软件的数量而增加。
- 卸载或禁用不必要的软件。

有关安全处理网络和软件的更多信息可在倍福信息系统中找到：

<http://infosys.beckhoff.com>

文件名称
IPC 安全指南

2.4 信息安全说明

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG（简称 Beckhoff）为所有可以在线访问的产品配备了网络安全功能，以确保设备、系统、机器和网络的安全运行。尽管配备了网络安全功能，为了保护设备、系统、机器和网络免受网络威胁，客户仍需制定和实施相应的安全策略和解决方案并不断更新它们。Beckhoff 销售的产品只是整体安全解决方案的一部分。客户有责任防止第三方未经授权访问其设备、系统、机器和网络。只有在采取了适当保护措施的情况下，才能接入其公司内部网络或互联网。

此外，还应遵守 Beckhoff 关于采取适当保护措施的建议。更多有关信息安全和工业安全的信息，请访问 <https://www.beckhoff.com/secguide>。

Beckhoff 始终致力于产品及解决方案的进一步开发，包括网络安全功能。由于 Beckhoff 仍在不断开发新产品，因此明确建议用户始终保持产品处于最新版本，并在每次产品发布更新后及时进行升级。使用过时的或不再被支持的产品版本会增加网络安全风险。

若要随时了解倍福产品信息安全的最新信息，请通过 <https://www.beckhoff.com/secinfo> 链接订阅 RSS 源。

3 运输和存储

运输

注意

因受潮而造成的短路

在寒冷天气或温度大幅波动情况下的运输过程中，会形成湿气。

避免嵌入式控制器中形成湿气（冷凝），并让嵌入式控制器慢慢适应室温。如果发生了冷凝现象，请至少等待 12 小时后再开启嵌入式控制器。

尽管该装置设计坚固，但其部件对强烈振动和冲击很敏感。在运输过程中，嵌入式控制器必须受到保护，防止受到

- 高机械应力的影响，
- 并应使用原始包装运输。

表 1: 单个模块的尺寸和重量。

	CX5230	CX5240
尺寸（宽 x 高 x 深）	142 mm x 100 mm x 92 mm	
重量	约 1195 g	

存储

- 如果存储温度超过 60°C，请将电池从嵌入式 PC 上取下。电池应与嵌入式 PC 分开，并存放在 0°C 至 30°C 之间的干燥环境中。
如果取出电池，预设的日期和时间将丢失。

4 产品概述

CX5200 产品系列包括两款嵌入式 PC，其处理器类型和内存各不相同。CX52x0 嵌入式控制器属于成熟的 PC，基本配置如下：

- CFast 卡插槽，
- MicroSD 卡插槽，
- 两个独立的 Gbit 以太网接口，
- 4 个 USB 3.0 接口，
- 以及 1 个 DVI-D 接口

嵌入式控制器配有内部 1 秒 UPS 作为持久的数据存储。在电源故障的情况下，1 秒 UPS 可以在 CFast 卡或 MicroSD 卡上存储最高 1MB 的持久性数据。操作系统可采用 Microsoft Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC 或 TwinCAT/BSD。

扩展模块

基本 CPU 模块可根据需要进行扩展，从而配备更多接口。为此，可以通过设备左侧的多极接口插接 CX2500-xxxx 系列系统模块或现场总线模块。最多支持插入一个模块。

表 2: CX52x0 的可用扩展模块。

模块	描述
CX2500-0030	RS232 串行接口，2 个 D-sub 接口，9 针
CX2500-0031	RS422/RS485 串行接口，2 个 D-sub 接口，9 针
CX2500-0060	以太网模块，2 个以太网接口，10/100/1000 Mbit/s
CX2500-0061	以太网供电模块 (PoE)，1 x RJ45，10/100/1000 Mbit/s
CX2500-0070	USB 3.0 模块，4 个 USB 3.0 接口，A 型
CX2500-M310	PROFIBUS 现场总线主模块，1 个 D-sub 接口，9 针
CX2500-B310	PROFIBUS 现场总线子模块，1 个 D-sub 插孔，9 针
CX2500-M510	CANopen 现场总线主模块，1 个 D-sub 插头，9 针
CX2500-B510	CANopen 现场总线子模块，1 个 D-sub 接口，9 针

可选接口

嵌入式控制器可以在出厂前订购一个可选的接口。可选接口不支持改装。

表 3: CX52x0 的可选接口。

CX52x0-xxxx	可选接口
CX52x0-N010	DVI-D，附加 DVI-D 接口用于克隆和扩展显示模式。 ¹⁾
CX52x0-N011	DisplayPort，附加 DisplayPort 接口用于克隆和扩展显示模式。 ¹⁾
CX52x0-N020	音频接口，3 x 3.5 mm 插孔插头，线路输入，麦克风输入，线路输出
CX52x0-N030	RS232，D-sub 插头，9 针。
CX52x0-N031	RS422/RS485，D-sub 插孔，9 针。
CX52x0-M112	2 个 EtherCAT 主站，RJ45 接口。
CX52x0-B110	EtherCAT 从站，EtherCAT IN 和 OUT (2 x RJ45 接口)。
CX52x0-M310	PROFIBUS 主站，D-sub 插孔，9 针。
CX52x0-B310	PROFIBUS 从站，D-sub 插孔，9 针。
CX52x0-M510	CANopen 主站，D-sub 插头，9 针。
CX52x0-B510	CANopen 从站，D-sub 插头，9 针。
CX52x0-M930	PROFINET RT，控制器，以太网 (2 x RJ45 接口)。
CX52x0-B930	PROFINET RT，设备，以太网 (2 x RJ45 交换机接口)。

供电端子模块

供电端子模块位于控制器右侧。总线端子模块（K-bus）或 EtherCAT 端子模块（E-bus）可以连接在供电端子模块的右侧。电源端子模块会自动识别各自的总线系统（K-bus 或 E-bus）。

软件

结合 TwinCAT 自动化软件，CX52x0 嵌入式控制器成为了一个功能强大的 IEC 61131-3 PLC，最多可以执行 4 个用户任务。

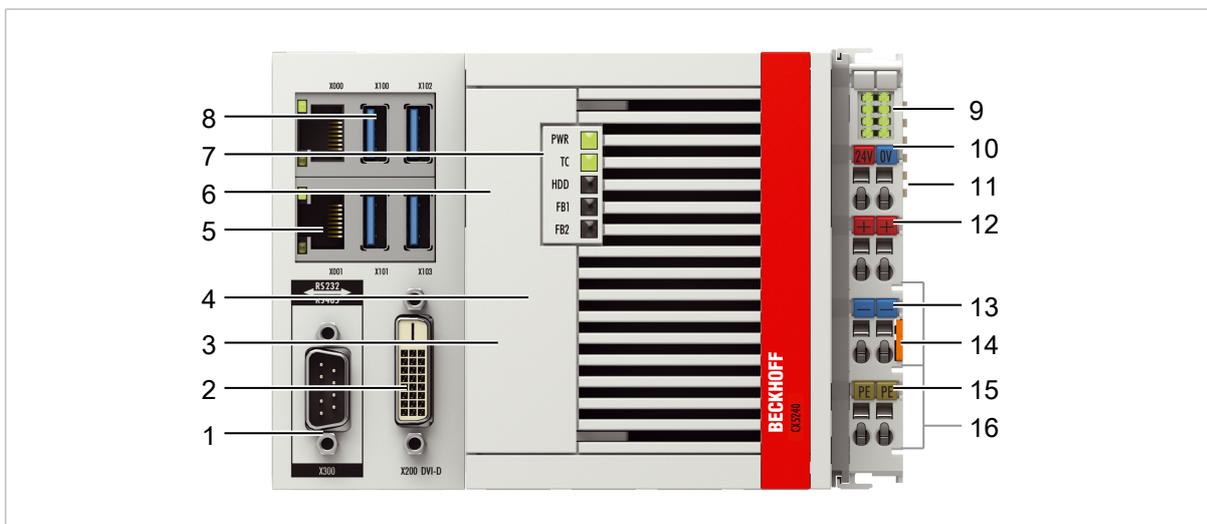
此外，还可以执行运动控制任务。根据所需的采样时间，可以控制多个伺服轴。除了简单的点到点运动外，还可以执行更为复杂的多轴功能，比如“电子齿轮传动”、“凸轮盘”和“飞锯”。

除了执行实时控制任务以外，TwinCAT 的实时内核还能够确保为用户界面（HMI）留出足够的时间，以便通过诸如 ADS 或 OPC 这样的软件界面与实时组件进行通讯。

还请参阅有关此

■ 技术数据 [▶ 71]

4.1 结构

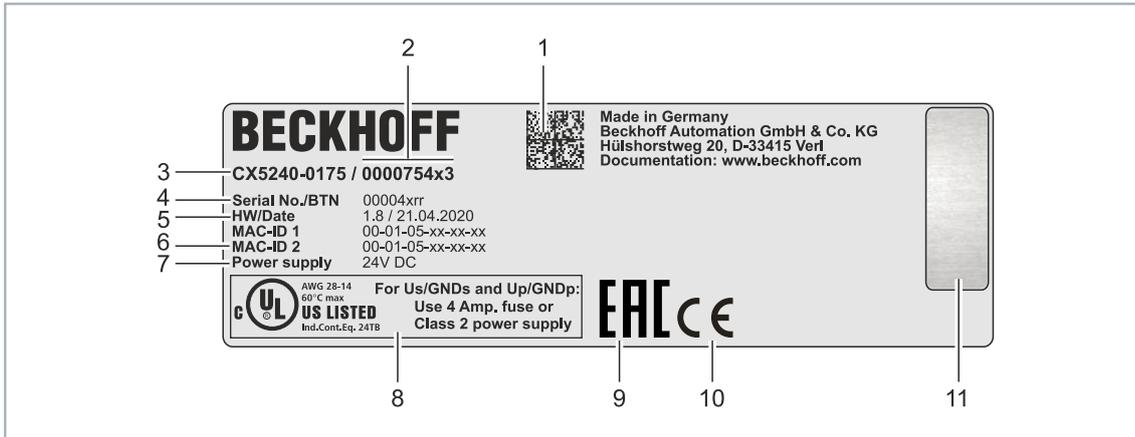


附图 1: CX5240 嵌入式控制器的配置示例。

表 4: 配置图例。

编号	组件	描述
1	可选接口 (X300)。	可选接口的预留空间, 如 RS232、EtherCAT、CANopen 或其他。可选的接口必须在出厂前订购, 不支持出厂后加装。
2	DVI-D 接口 (X200)。	监视器或显示面板的接口。
3	CFast 卡插槽 (在前盖板下)。	工业 CFast 卡的插槽。
4	MicroSD 卡插槽 (在前盖板下)。	工业 MicroSD 卡的插槽。
5	RJ45 以太网接口 (X000、X001)。	用于连接本地网络或互联网。
6	电池仓 (在前盖板下)。	为由电池供电的实时时钟和日期提供电源。
7	LED 诊断灯。	电源、TwinCAT 和可选接口的诊断 LED。
8	USB 接口 (X100、X101、X102、X103)。	鼠标、键盘或 USB 存储器等外围设备的接口。
9	诊断 LED, 供电端子模块 [▶ 62]。	对嵌入式控制器和端子模块总线的电源进行诊断。E-bus 和 K-bus 通信的状态。
10	弹簧式端子模块, +24 V 和 0 V	嵌入式控制器的电源。
11	端子模块总线 (K-bus 或 E-bus)	EtherCAT 端子模块或总线端子模块的接口。数据交换和电源供应。
12	弹簧式端子模块, +24 V	通过电源触点为总线端子模块供电。
13	弹簧式端子模块, 0 V	通过电源触点为总线端子模块供电。
14	端子模块拆卸	拆卸电源端子模块, 从而将嵌入式控制器从 DIN 导轨上拆下。
15	弹簧式端子模块, PE	用于电源触点 PE 的弹簧式端子模块。
16	电源触点, +24 V, 0 V, PE	总线端子模块的电源触点。

4.2 铭牌



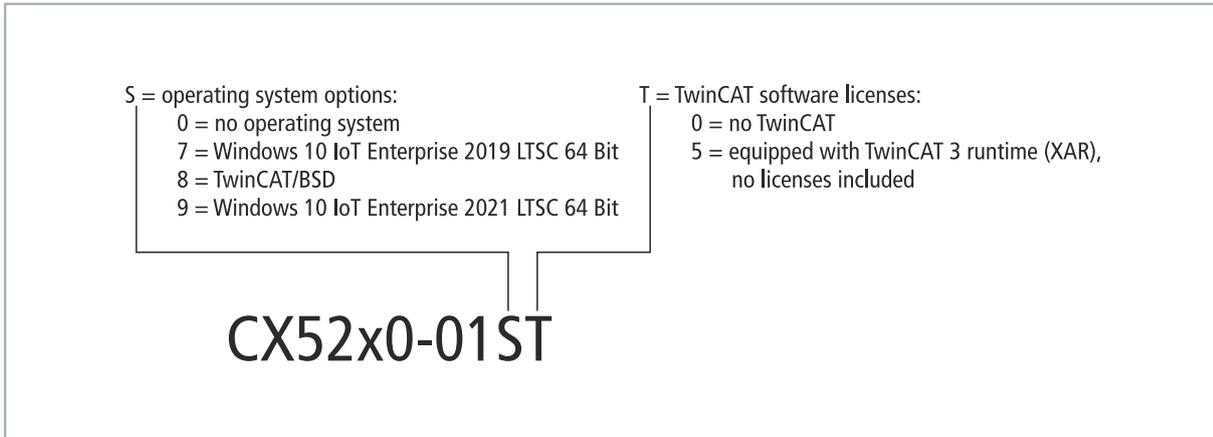
附图 2: 铭牌示例。

表 5: 铭牌上的信息。

编号	描述
1	以二维码（DMC，代码方案 ECC200）的形式提供的机器可读信息，可以用来更好地识别和管理。
2	用于识别嵌入式 PC 配置的变体编号。通过这个数字，可以重新订购嵌入式 PC、操作系统、选配项和 TwinCAT 的确切配置。
3	用于识别嵌入式 PC 的产品名称。
4	序列号/倍福可追溯编号（BTN），用于明确识别产品。
5	硬件版本和制造日期。
6	内置以太网接口的 MAC 地址。主机名由 CX 和 MAC 地址的最后三个字节组成。例如：MAC 地址：00-01-05-aa-bb-cc，而主机名称CX-aabbcc。
7	电源 24 V DC
8	UL 标志，带有电源、熔断器、温度和电缆截面的规定信息。
9	EAC 标记
10	CE 标记
11	操作系统的许可证贴纸（可选）。

4.3 类型

CX52x0 嵌入式控制器可以订购不同的软件选项。将此概述与铭牌上的信息结合起来，可确定嵌入式控制器的操作系统和 TwinCAT 版本。



附图 3: CX52x0 嵌入式控制器的命名方法。

CX5230 和 CX5240 嵌入式控制器提供以下软件选项:

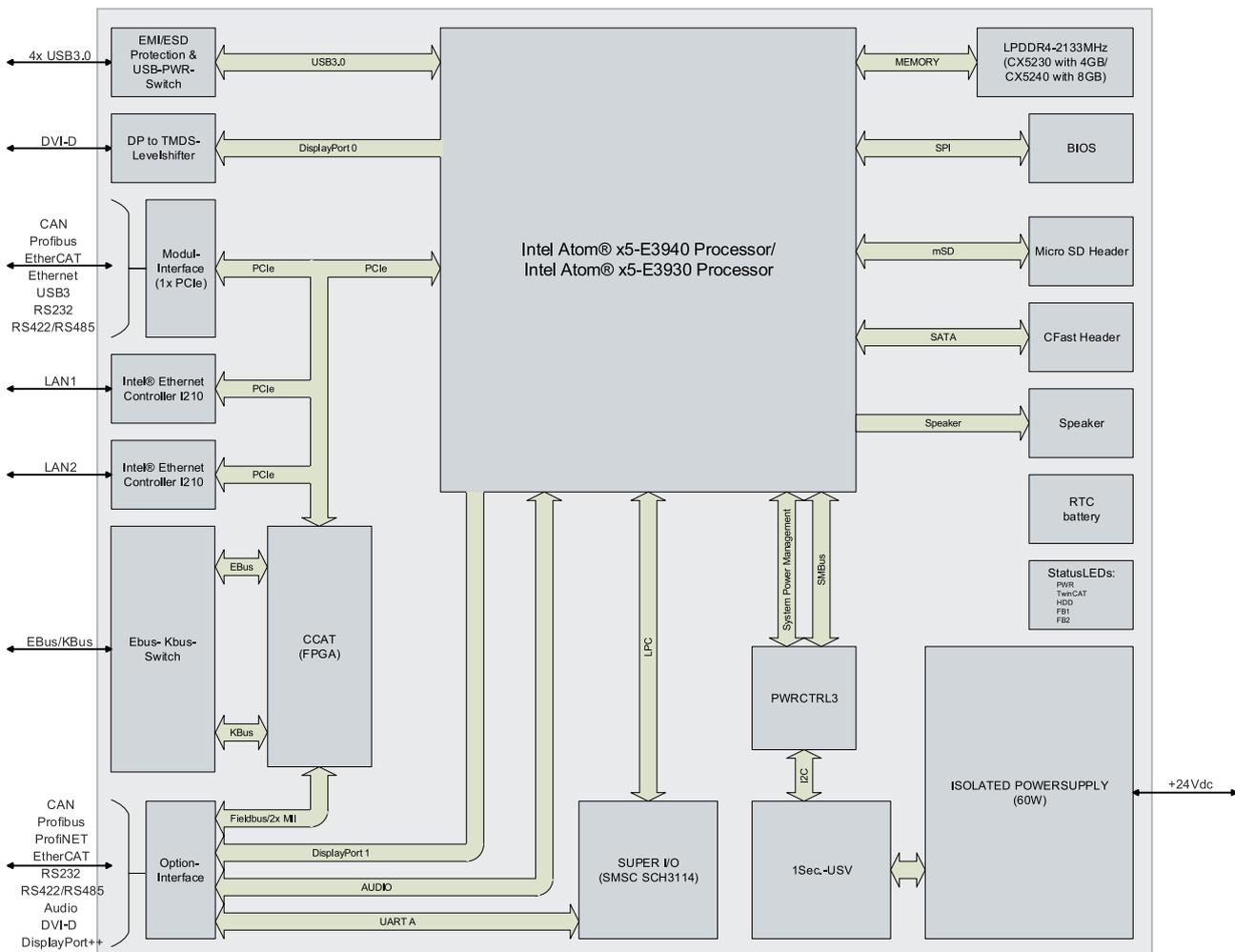
表 6: CX52x0, 软件的订购信息。

订购信息	描述
CX52x0-0100	不带操作系统, 不带 TwinCAT
CX52x0-0170	Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (64 位), 不带 TwinCAT
CX52x0-0175	Windows 10 IoT Enterprise 2019 LTSC (64 位), TwinCAT 3 runtime (XAR)
CX52x0-0185	TwinCAT/BSD, TwinCAT 3 runtime (XAR)
CX52x0-0190	Windows 10 IoT Enterprise 2021 LTSC (64 位), 不带 TwinCAT
CX52x0-0195	Windows 10 IoT Enterprise 2021 LTSC (64 位), TwinCAT 3 runtime (XAR)

一台带有 TwinCAT/BSD 的 CX52x0 嵌入式控制器需要一张容量至少为 20 GB 的 CFast 卡。Microsoft Windows 10 IoT Enterprise 需要一张容量至少为 40 GB 的 CFast 卡。

4.4 架构概述

CX52x0 系列的嵌入式控制器具有相同的架构。下文将进行说明。



CX52x0 嵌入式控制器是基于由英特尔开发的 Intel Atom 微架构。使用了以下 CPU：

- Intel®Atom™ x5-E3930（双核）
- Intel®Atom™ x5-E3940（四核）

除了算术单元外，CPU 还包含内存控制器和显卡控制器。这些处理器采用 Intel® HD Graphics 核心。关于 CPU 的详细信息，请参见 Intel。内存直接与 CPU 相连。嵌入式控制器有两种内存配置：4 GB 和 8 GB DDR4-RAM。内存不可扩展。

CPU 提供所有需要的接口：

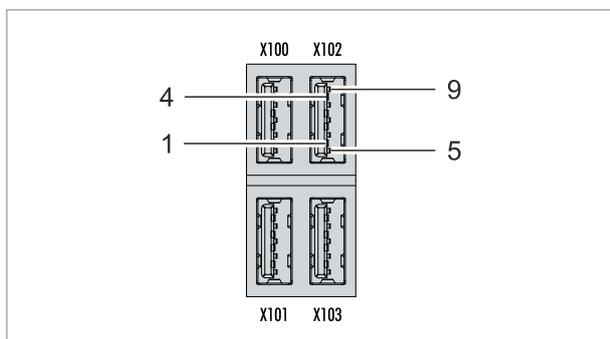
- 两个英特尔® i210 千兆以太网控制器各占用 1 个 PCI 通道
- 4 个 USB 3.0（接口）
- DVI-D 接口（CX52x0-N010 可选配第二个接口）
- 1 个 PCIe，用于 K-/E-bus 的 FPGA
- 1 个 SATA，用于 CFAST 卡接口
- 1 个 IDE，用于 MicroSD 卡接口

这些接口（USB、DVI 和 LAN）是标准接口。符合相应标准的设备可以连接到这些接口并进行操作。

5 接口描述

5.1 USB 3.0 (X100、X101、X102、X103)

该嵌入式 PC 配有四个独立的 USB 接口，用于连接键盘、鼠标、触摸屏和其他输入或数据存储设备。



附图 4: USB 接口 X100、X101、X102、X103。

USB 接口为 A 型，符合 USB 3.0 规范。

表 7: USB 接口 (X100、X101、X102、X103)，引脚分配。

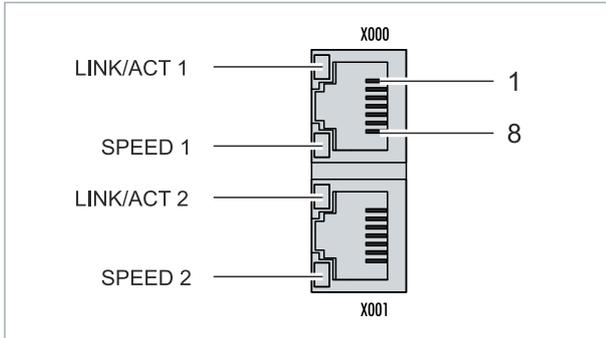
引脚	分配	典型分配
1	VBUS	红色
2	D-	白色
3	D+	绿色
4	GND	黑色
5	StdA_SSRX-	蓝色
6	StdA_SSRX+	黄色
7	GND_DRAIN	不可用
8	StdA_SSTX-	紫色
9	StdA_SSTX+	橙色
壳体	屏蔽罩	排扰线

注意连接设备的功耗。每个接口最大输出电流 900 mA，最大输出功率 4.5 W。USB 接口支持最高 5Gbit/s 的数据传输速率。

5.2 Ethernet RJ45 (X000、X001)

两个以太网接口是独立的；没有集成交换机。独立的以太网接口可以用不同的方式进行配置。在交付状态下，以太网接口（X000，X001）已配置 EtherCAT 通信功能。

请注意，线型拓扑结构需要额外的交换机。



附图 5: 以太网接口 X000、X001。

两个以太网接口的速度都达到 10/100/1000 Mbit。接口左边的 LED 灯显示连接状态。上方 LED（LINK/ACT）指示接口是否连接网络。如已连接，LED 灯会亮起绿色。当数据在接口上传输时，LED 会闪烁。

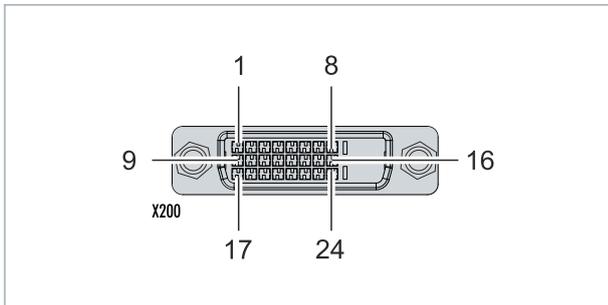
下方 LED（SPEED）指示连接速度。在 10 Mbit 的速度下，LED 不亮。如果速度是 100 Mbit，LED 灯会亮起绿色。如果速度是 1000 Mbit（千兆），LED 灯会亮起红色。

表 8: 以太网接口 X000 和 X001，引脚分配。

引脚	信号	描述
1	T2 +	第 2 对
2	T2 -	
3	T3 +	第 3 对
4	T1 +	
5	T1 -	第 1 对
6	T3 -	
7	T4 +	第 4 对
8	T4 -	

5.3 DVI-D (X200)

DVI-D 接口 (X200) 传输数字数据, 适用于连接数字显示器。显示器或倍福控制面板的分辨率取决于与显示设备的传输距离。最大传输距离为 5 m。倍福提供各种带有集成 DVI 扩展的面板。因此电缆传输长度可达到 50 m。



附图 6: DVI-D 接口 X200。

表 9: DVI-D 接口 X200, 引脚分配。

引脚	连接	引脚	连接	引脚	连接
1	TMDS Data 2-	9	TMDS Data 1-	17	TMDS Data 0-
2	TMDS Data 2+	10	TMDS Data 1+	18	TMDS Data 0+
3	TMDS Data 2/4 屏蔽	11	TMDS Data 1/3 屏蔽	19	TMDS Data 0/5 屏蔽
4	未连接	12	未连接	20	未连接
5	未连接	13	未连接	21	未连接
6	DDC 时钟	14	+ 5V 电源	22	TMDS 时钟屏蔽
7	DDC 数据	15	接地 (+5V, 模拟量 H/V Sync)	23	TMDS 时钟 +
8	模拟量垂直同步信号	16	热插拔检测	24	TMDS 时钟 -

表 10: DVI-D 接口 X200, 显示器的分辨率。

分辨率 (像素)	接口与显示器的传输距离
1920 x 1200	5 m
1920 x 1080	5 m
1600 x 1200	5 m
1280 x 1024	5 m
1024 x 768	5 m
800 x 600	5 m
640 x 480	5 m

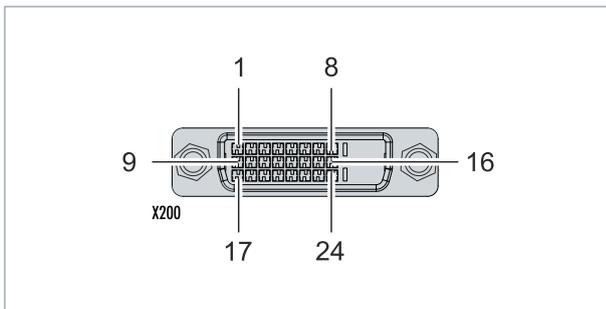
根据 DVI 标准, 嵌入式控制器还支持更高的分辨率。嵌入式控制器可设置的最大分辨率为 1920 x 1200 像素。是否能达到该分辨率取决于显示器、电缆质量和电缆长度。

5.4 可选接口

可选接口是一个额外的接口, 可以在出厂前配备多种信号类型, 从而将嵌入式PC在标准配置基础上进行扩展。可选接口必须提前订购, 且无法改装。

5.4.1 DVI-D (N010)

DVI-D 接口 (X300) 传输数字信号, 且适用于连接数字显示器。在显示器或倍福控制面板的分辨率取决于与显示设备的传输距离。最大传输距离为 5 米。倍福提供各种带有集成“DVI 扩展”的面板。这些使得电缆传输长度可以达到 50 米。



附图 7: DVI-D 接口 X300。

表 11: DVI-D 接口 X300, 引脚分配。

引脚	连接	引脚	连接	引脚	连接
1	TMDS Data 2-	9	TMDS Data 1-	17	TMDS Data 0-
2	TMDS Data 2+	10	TMDS Data 1+	18	TMDS Data 0+
3	TMDS Data 2/4 Shield	11	TMDS Data 1/3 Shield	19	TMDS Data 0/5 Shield
4	未连接	12	未连接	20	未连接
5	未连接	13	未连接	21	未连接
6	DDC Clock	14	+ 5V 电源	22	TMDS Clock Shield
7	DDC Data	15	接地 (+5V, Analog H/V Sync)	23	TMDS Clock +
8	Analog Vertical Sync	16	热插拔检测	24	TMDS Clock -

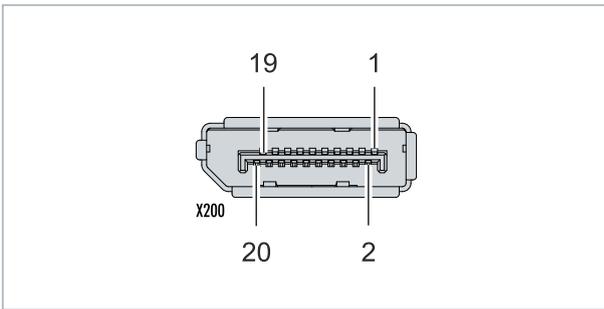
表 12: DVI-D 接口 X300, 显示器的分辨率。

分辨率 (像素)	接口与显示器的传输距离
1920 x 1200	5 米
1920 x 1080	5 米
1600 x 1200	5 米
1280 x 1024	5 米
1024 x 768	5 米
800 x 600	5 米
640 x 480	5 米

嵌入式 PC 还支持更高的分辨率，基于 DVI 标准。在嵌入式 PC 上可以设置最大分辨率为 1920 x 1200 像素。是否能达到这个分辨率取决于显示器、电缆质量和电缆长度。

5.4.2 DisplayPort (N011)

DisplayPort 同时传输图像和音频信号，因此适合将面板或显示器连接至嵌入式 PC。



附图 8: DisplayPort X300。

该嵌入式PC的DisplayPort版本为1.1a 对于不含Displayport接口的显示器，可以使用Displayport转DVI适配器或者Displayport转HDMI适配器，以连接至嵌入式PC。

表 13: DisplayPort, 引脚分配。

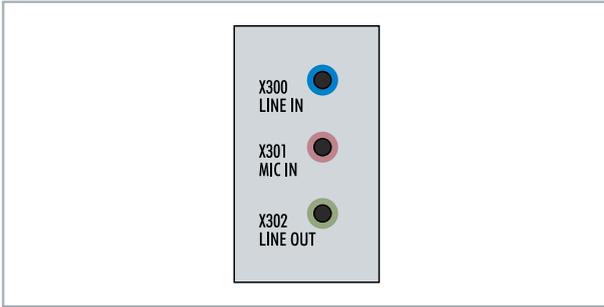
引脚	连接	引脚	连接
1	LVDS lane 0+	2	接地
3	LVDS lane 0-	4	LVDS lane 1+
5	接地	6	LVDS lane 1-
7	LVDS lane 2+	8	接地
9	LVDS lane 2-	10	LVDS lane 3+
11	接地	12	LVDS lane 3-
13	Config 1	14	Config 2
15	AUX channel +	16	接地
17	AUX channel -	18	热拔插检测
19	电源: 接地	20	电源: 3.3 V / 500 mA

表 14: DisplayPort X300, 显示器的分辨率。

接口	分辨率 (像素)
DisplayPort	最大 2560x1600@60Hz
带适配器的 DisplayPort, DisplayPort 转 DVI-D	最大 1600x1200@60Hz

5.4.3 音频接口 (N020)

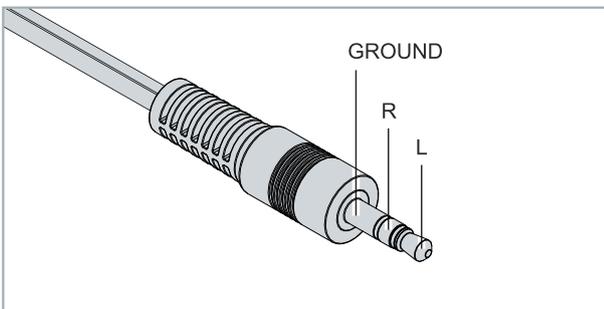
有两个输入接口可供选择：“LINE IN” (X300) 和 “MIC IN” (X301)。“LINE OUT” 接口 (X302) 用于音频信号的输出。3.5 mm 的插座针对插孔插头设计。它也可用于连接耳机，最大输出功率为 200 mW。



附图 9: 音频接口 X300、X301、X302。

音频接口通过操作系统访问。该音频接口以立体声模式作为标准操作，使用立体声输出/输入和一个用于麦克风的单声道输入。输入端应按指示连接。

左声道通过插孔插头的尖端传输，右声道通过第一环传输。套筒的其余部分用于接地。

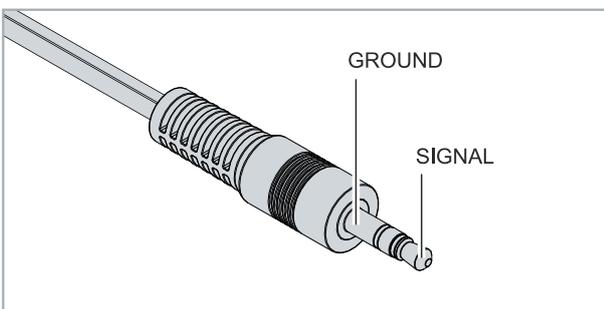


附图 10: 线路输入/线路输出 X300, X302 插孔插头。

表 15: 线路输入/线路输出插孔插头，引脚分配。

信号	描述
L	左通道
R	右通道
接地	接地

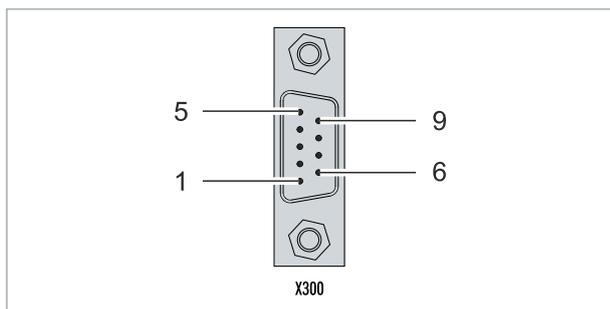
插头前端传输信号，套筒的其余部分用于接地。



附图 11: 麦克风输入 X301 插孔插头。

5.4.4 RS232 (N030)

可选 N030 接口提供一个RS232接口 (X300)。RS232 接口通过一个 9 针 D-sub 连接器实现。



附图 12: RS232 接口 X300。

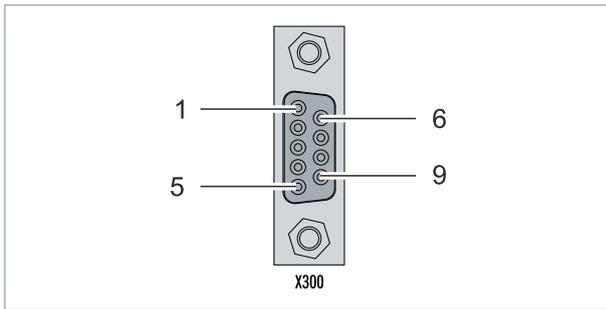
最大波特率为 115 kbit。接口参数通过操作系统或 PLC 程序设置。

表 16: RS232 接口 X300, 引脚分配。

引脚	信号	类型	描述
1	-	-	-
2	RxD	输入信号	接收数据
3	TxD	输出信号	发送数据
4	-	-	-
5	GND	接地	接地
6	-	-	-
7	RTS	输出信号	请求发送
8	CTS	输入信号	清除发送
9	-	-	-

5.4.5 RS422/RS485 (N031)

可选 N031 接口提供一个 RS422 或 RS485 接口 (X300)。该接口为一个D-sub 9 针母头。



附图 13: RS485 接口 X300。

两个通道的最大波特率均为 115 kbit。接口参数通过操作系统或 PLC 程序设置。

表 17: RS422/485 接口, 引脚分配。

引脚	信号	类型	描述
2	TxD+	Data-Out +	Transmit 422
3	RxD+	Data-In +	Receive 422
5	GND	接地	接地
6	VCC	VCC	+5 V
7	TxD-	Data-Out -	传输 422
8	RxD-	Data-In -	Receive 422

对于 RS 485, 必须连接引脚 2 和 3 (数据+) 以及引脚 7 和 8 (数据-)。

默认情况下, 接口的出厂参数设置如下:

表 18: 默认设置, RS485 无回音, 有终点 (端接)。

功能	状态
回声打开	关闭
回声关闭	开启
自动发送打开	开启
始终发送打开	关闭
自动接收打开	开启
始终接收打开	关闭
Term on	开启
Term on	开启

RS485 接口的其他配置选项

RS485接口的其他配置可以在出厂时订购。提供以下选项:

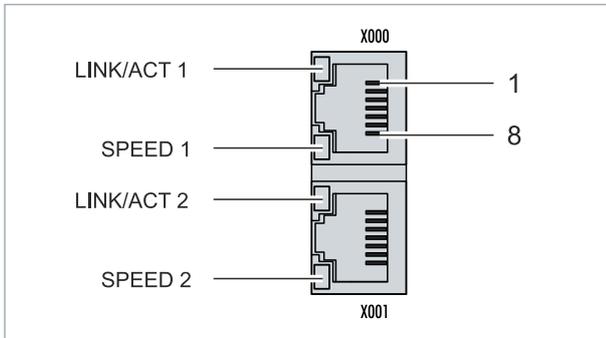
- N031-0001 带回声的 RS485, 终端 (已端接)。
- N031-0002 RS485 无回音, 分支 (无端接)。
- N031-0003 带回声的 RS485, 分支 (无端接)。
- N031-0004 RS422 全双工终端 (已端接)。

RS485 接口不支持改装, 且必须按要求在出厂前订购。

5.4.6 EtherCAT 主站 (M112)

最新一代的嵌入式控制器可以在出厂前订购一个 EtherCAT 主站接口 (M112)。在设备上, 可选的 M112 接口标识为 X300。通过该选项, 总共可提供三个 EtherCAT 主站, 其中两个 EtherCAT 主站从设备正面连接, 一个 EtherCAT 主站从端子模块网段的右侧连接。

由于 EtherCAT 主站采用 FPGA 直连, 因此与分布时钟完全同步。无需外部同步即可实现 EtherCAT 主站或 EtherCAT 环路之间的同步。对于需要同步运行 EtherCAT 主站的小型 XTS 系统而言, 该功能尤为重要。可选接口还可用于 EtherCAT 冗余, 而两个上部以太网接口则可用于其他应用。



附图 14: EtherCAT 主站接口 X300。

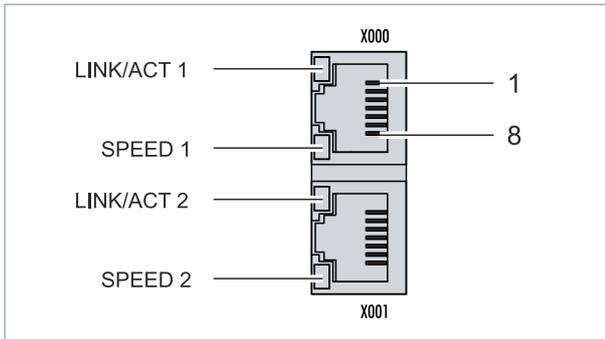
输入的 EtherCAT 信号连接至上部 LAN 接口。下方 LAN 接口将信号中继到其他 EtherCAT 主站设备。

表 19: EtherCAT 主站接口 X300, 引脚分配。

引脚	信号	描述
1	TD +	发送 +
2	TD -	发送 -
3	RD +	接收 +
4	已连接	保留
5		
6	RD -	接收 -
7	已连接	保留
8		

5.4.7 EtherCAT 从站 (B110)

最新一代的嵌入式 PC 可以在出厂前订购一个 EtherCAT 从站接口 (B110)。在设备上, 可选的 B110 接口标识为 X300。



附图 15: EtherCAT 从站接口 X300。

传入的 EtherCAT 信号被连接到上方 LAN 接口。下方 LAN 接口将信号传递给其他 EtherCAT 从站设备。

表 20: EtherCAT 从站接口 X300, 引脚分配。

引脚	信号	描述
1	TD +	Transmit +
2	TD -	Transmit -
3	RD +	Receive +
4	短接	保留
5		
6	RD-	Receive -
7	短接	保留
8		

对于 EtherCAT 从站的可选接口 (B110), 更详细的文件请参考:

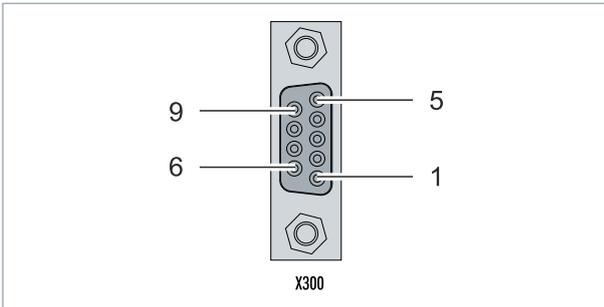
https://infosys.beckhoff.com/content/1033/b110_ethercat_optioninterface/index.html?id=2623834056269338700

文件名称
CXxxxx-B110 EtherCAT 从站可选接口。

5.4.8 PROFIBUS (x310)

6 号引脚传输 5V_{DC}，5 号引脚传输 GND 用于有源终端电阻。这些引脚绝对不能用于其他功能，因为这可能导致设备损坏。

3 号 和 8 号引脚传输 PROFIBUS 信号。这些引脚决不能对调，否则将无法通信。



附图 16: PROFIBUS 接口 X310。

Profibus 总线线路通过 9 针 D-sub 连接，引脚分配如下：

表 21: PROFIBUS 接口 X310，引脚分配。

引脚	连接
1	屏蔽
2	未使用
3	RxD/TxD-P
4	未使用
5	GND
6	+5 V _{DC}
7	未使用
8	RxD/TxD-N
9	未使用

表 22: PROFIBUS 线路的线缆颜色。

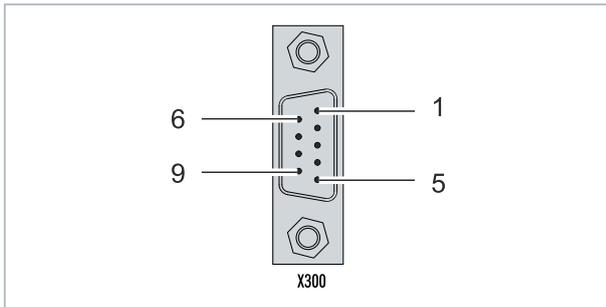
PROFIBUS 线路	D-sub
B 红色	引脚 3
A 绿色	引脚 8

对于 PROFIBUS 可选接口 (x310)，更详细的文件请参考：

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/m310_b310_profibus_optioninterface/index.html?id=2233561431434830097

文件名称
CXxxx-M310/B310 Profibus 可选接口

5.4.9 CANopen (x510)



附图 17: CANopen 接口 X510。

CAN 总线线路通过一个 9 针 D-sub 连接器连接，引脚分配如下：

表 23: CANopen 接口 X510，引脚分配。

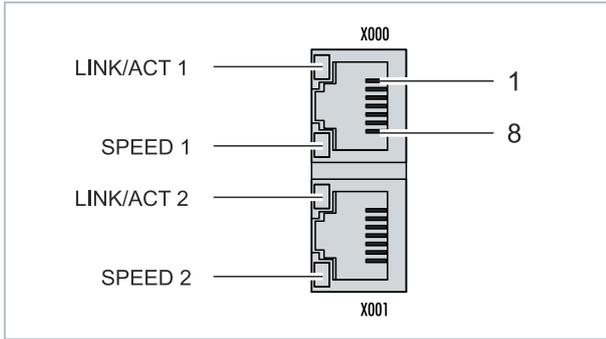
引脚	连接
1	未使用
2	CAN 低电平 (CAN-)
3	CAN 接地 (内部与pin 6 短接)
4	未使用
5	屏蔽
6	CAN 接地 (内部与pin 3 短接)
7	CAN 高电平 (CAN+)
8	未使用
9	未使用

对于 CANopen 可选接口 (x510)，更详细的文件请参考：

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/m510_b510_canopen_optioninterface/index.html?id=1404127979601372947

文件名称
CXxxxx-M510/B510 CANopen 可选接口

5.4.10 PROFINET RT (x930)



附图 18: PROFINET RT 接口 X300。

表 24: PROFINET RT 接口, 引脚分配。

引脚	信号	描述
1	TD +	Transmit +
2	TD -	Transmit -
3	RD +	Receive +
4	短接	保留
5		
6	RD-	接收 -
7	短接	保留
8		

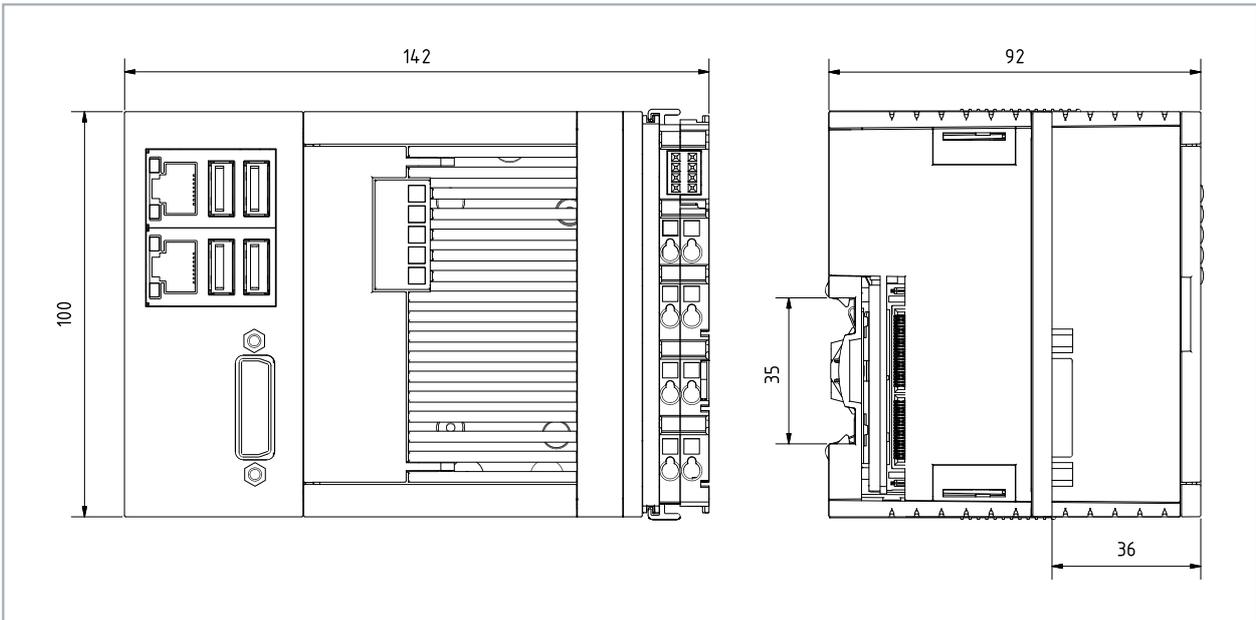
对于 PROFINET RT 可选接口 (x930), 更详细的文件请参考:

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/m930_b930_profinet_optioninterface/index.html?id=3617310193267164961

文件名称
CXxxxx-M930/B930 Profinet 可选接口

6 调试

6.1 组装



附图 19: CX52x0 嵌入式控制器, 尺寸。

6.1.1 允许的安装方向

注意

过热

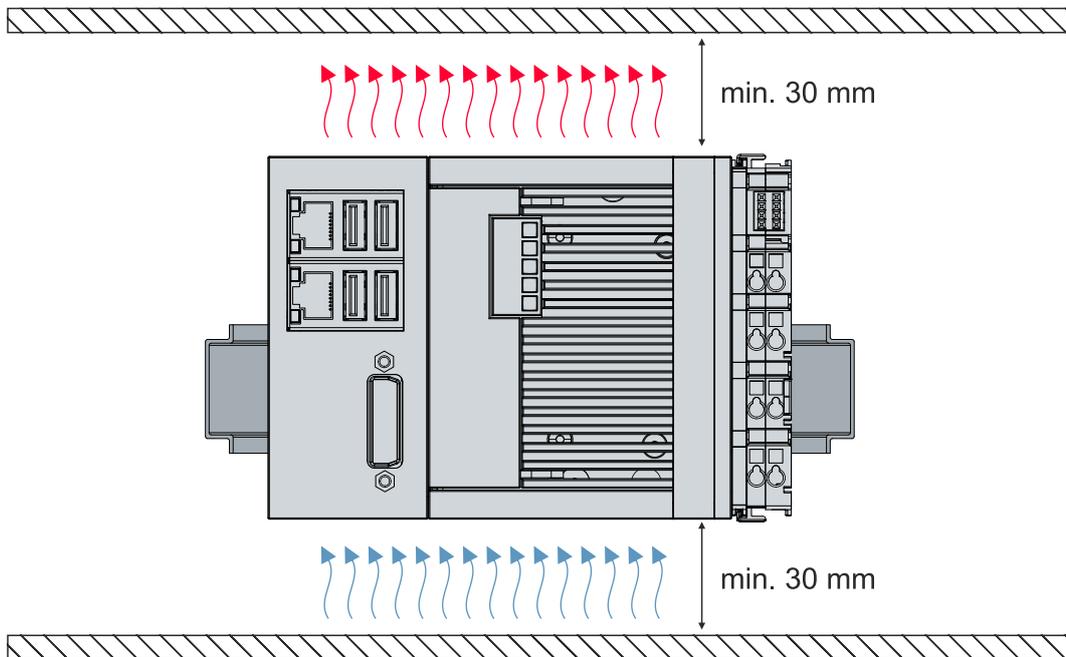
如果安装位置不正确或未满足最小间隙，嵌入式控制器可能会过热。遵守 60° C 的最高环境温度和安装说明。

将嵌入式控制器水平地安装在 DIN 导轨上的控制柜中，以确保最佳的散热效果。

注意控制柜的以下规格：

- 嵌入式控制器只能在环境温度为 -25°C 和 60°C 之间的情况下运行。在嵌入式控制器下方，距离散热片 30 mm 处测量，以便确定环境温度。
- 遵循嵌入式控制器上方和下方各 30 mm 的最小间隙。
- 额外的电气设备会影响控制柜的发热量。根据实际应用选择合适的控制柜外壳，或者确保多余的热量从控制柜中散出。

嵌入式控制器必须水平地安装在 DIN 导轨上。通风口位于外壳的顶部和底部。这样可以确保气流在最佳的垂直方向上流过嵌入式控制器。此外，嵌入式控制器的上方和下方至少各需要 30 mm 的间隙，以确保充分通风。



附图 20: CX52x0 嵌入式控制器，允许的安装位置。

如果振动和冲击发生在与 DIN 导轨相同的方向，嵌入式控制器必须用一个额外的支架固定，以防止其滑落。

6.1.2 固定在 DIN 导轨上

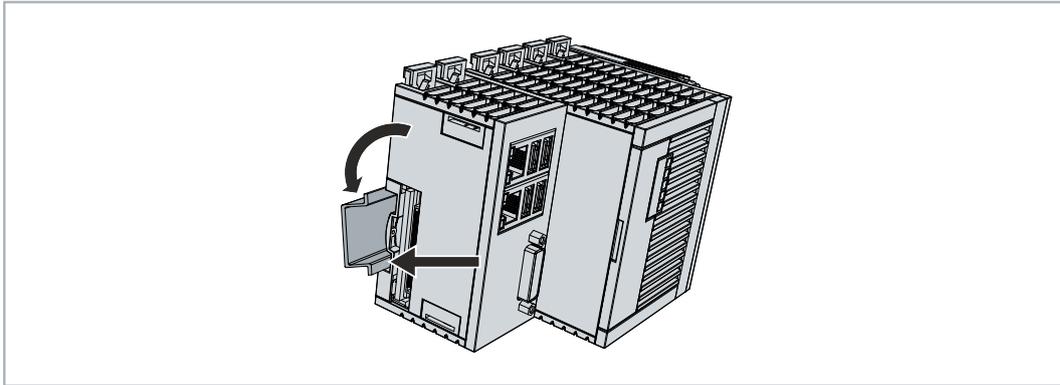
嵌入式控制器外壳的独特设计使其能够被安装在 DIN 导轨上并锁紧。

要求：

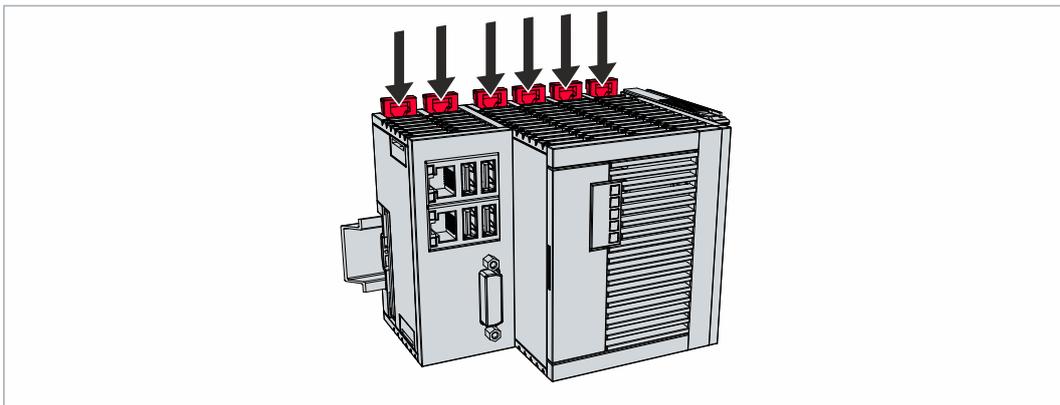
- 符合 EN 60715 标准的 TS35/7.5 或 TS35/15 型 DIN 导轨。

按如下方法将嵌入式控制器固定在 DIN 导轨上：

1. 打开顶部和底部的锁扣。
2. 将嵌入式控制器放在 DIN 导轨上。轻轻地将嵌入式控制器压到 DIN 导轨上，直到听到轻轻的咔哒声，表示嵌入式控制器已被锁定。



3. 然后再次锁紧锁扣。



⇒ 您已经成功地安装了嵌入式控制器。再次检查安装是否正确，嵌入式控制器是否啮合在 DIN 导轨上。

6.1.3 更换 MicroSD 卡

● 数据丢失

i

由于 MicroSD 卡以高负荷运行，且必须承受频繁写入和极端的环境条件。其他制造商的 MicroSD 卡可能会出现故障，导致数据丢失。

只能使用倍福提供的工业 MicroSD 卡。

MicroSD 卡插槽专供 MicroSD 卡使用。数据和其他程序可以存储在这里，也可以在 MicroSD 卡上安装 Windows Embedded Compact 7 操作系统。

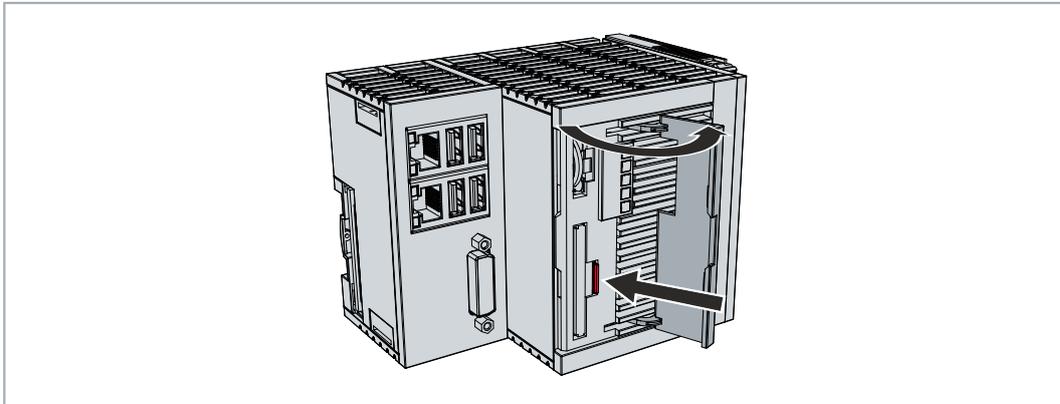
弹出机制基于 push/push 原理。下面，我们将向您展示如何更换 MicroSD 卡。

要求：

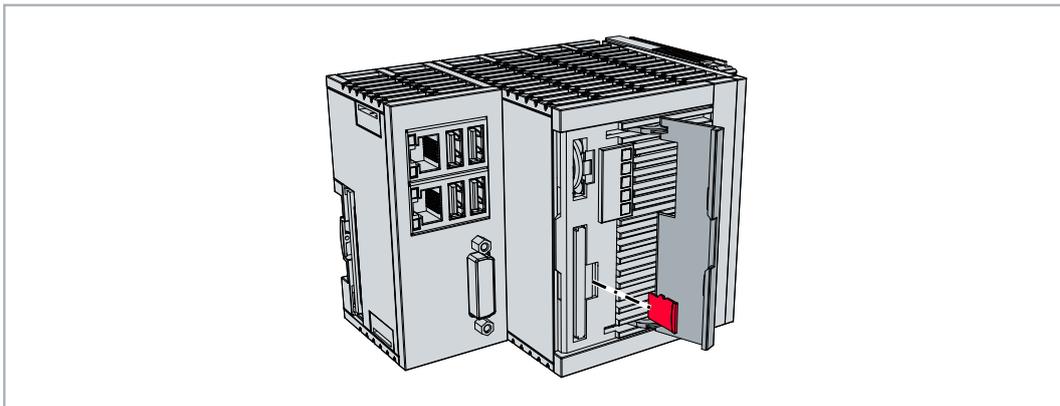
- 嵌入式控制器必须关机。MicroSD 卡只能在关机状态下安装或拆卸。

更换 MicroSD 卡

1. 轻轻推动 MicroSD 卡。
当卡被释放时，可以听到一声轻轻的咔哒声。



2. 卡片会被从机壳中抬起约 2-3 mm。
3. 将新的 MicroSD 卡推入卡槽，触点位于前方。触点朝右。



4. 当 MicroSD 卡被锁紧时，可以听到一声轻轻的咔哒声。
⇒ 当卡比机壳正面深约 1 mm 时，表明卡已正确就位。

6.1.4 更换 CFast 卡

● 数据丢失

i CFast 卡以高负荷运行，且必须承受频繁写入和极端的环境条件。其他制造商的 CFast 卡可能会发生故障，导致数据丢失。

只能使用倍福提供的工业 CFast 卡。

CFast 卡是一种非易失性存储器。在电源故障的情况下要保留的数据应保存在 CFast 卡上。倍福提供工业级 CFast 卡，具有更多的写入周期和更大的温度范围（+85° C）。

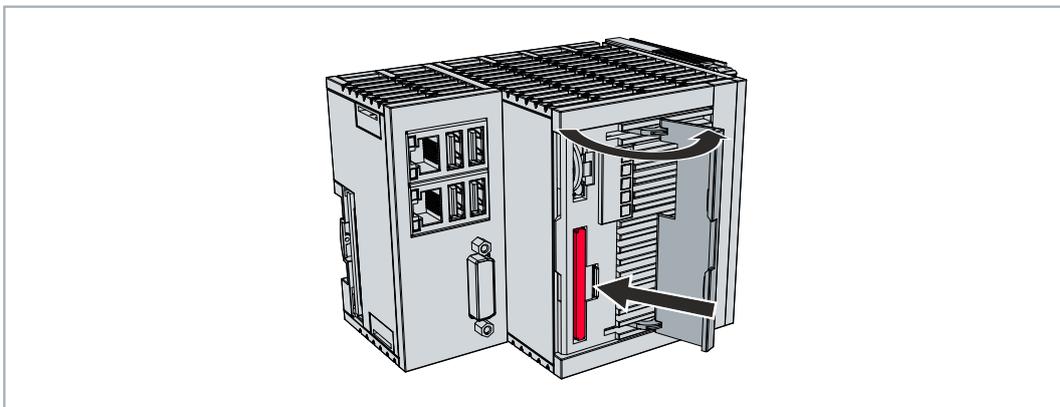
弹出机制基于 push/push 原理。下面，我们将向您展示如何更换 CFast 卡。

要求：

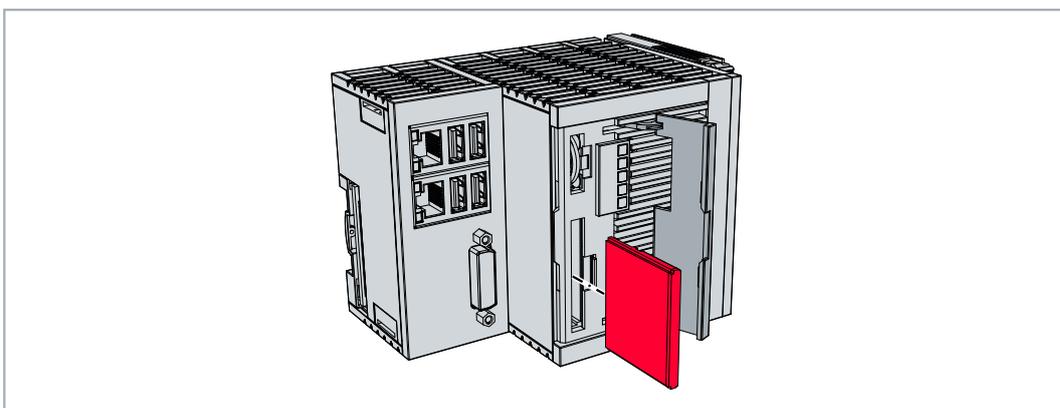
- 嵌入式控制器必须关机。CFast 卡只能在关机状态下安装或拆除。

更换 CFast 卡

1. 轻轻推动 CFast 卡。
当卡被释放时，可以听到一声轻轻的咔哒声。



2. 卡片会被从机壳中抬起约 4 mm。
3. 将 CFast 卡推入 CFast 卡插槽。



4. 当 CFast 卡被锁紧时，可以听到一声轻轻的咔哒声。

⇒ 如果卡边缘与外壳正面平齐，则表明卡已正确就位。

6.1.5 安装被动 EtherCAT 端子模块

● 被动 EtherCAT 端子模块安装不正确

i 嵌入式控制器和 EtherCAT 端子模块之间的 E-bus 信号可能会由于被动 EtherCAT 端子模块安装错误而受到损害。

被动 EtherCAT 端子模块不应直接安装在电源装置上。

不参与主动数据交换的 EtherCAT 端子模块被称为被动端子模块。被动 EtherCAT 端子模块没有过程映像，不需要来自端子模块总线（E-bus）的电流。

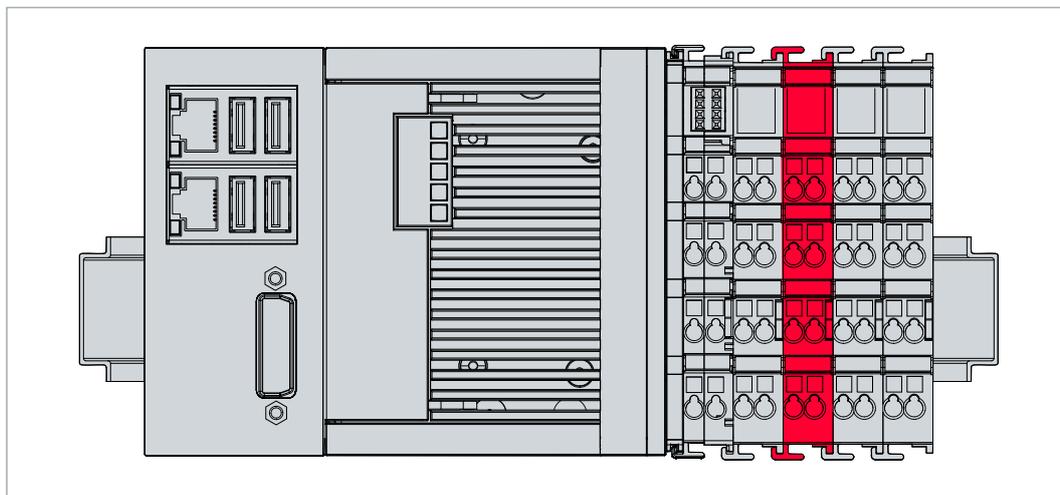
被动 EtherCAT 端子模块（如 EL9195）能够被 TwinCAT 识别。在树状结构中，EtherCAT 端子模块显示无过程映像，且与前面的 EtherCAT 端子模块相比，“E-bus (mA)”列中的数值没有变化。

Number	Box Name	Ad...	Type	In Size	Out Size	E-Bus (mA)
1	Term 7 (EK1200)		EK1200			
2	Term 8 (EL2828)	1001	EL2828		1.0	1890
3	Term 9 (EL2828)	1002	EL2828		1.0	1780
4	Term 10 (EL9195)		EL9195			1780
5	Term 11 (EL2828)	1003	EL2828		1.0	1670
6	Term 12 (EL9011)		EL9011			

附图 21: 在 TwinCAT 中识别被动 EtherCAT 端子模块。

在 EtherCAT 端子模块的技术数据中，“通过 E-Bus 的电流消耗”这一条目表明了某一特定 EtherCAT 端子模块是否需要从端子模块总线（E-Bus）上获得电源。

下图显示了一个被动 EtherCAT 端子模块的允许安装位置。被动 EtherCAT 端子模块没有直接连接到电源装置上。



附图 22: 被动 EtherCAT 端子模块，允许的安装位置。

6.2 电源

注意

对嵌入式 PC 的损害

在布线过程中，嵌入式 PC 可能受损。

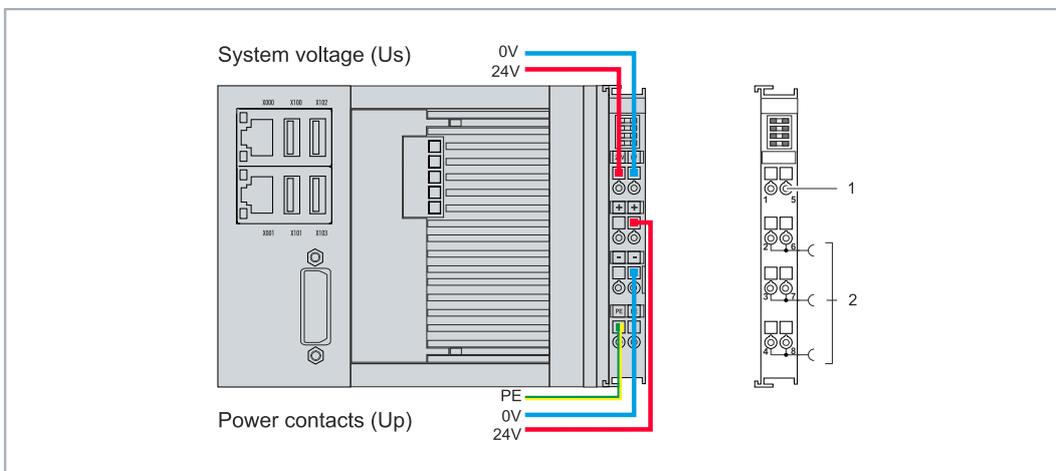
- 电源的电缆只能在断电的状态下连接。

电源端子模块需要一个外部电压源，提供 24 V DC (-15% / +20%) 电源。电源端子模块必须能够提供 4 A/24 V 的电源，以确保嵌入式控制器在任何情况下都能够正常运行。

嵌入式 PC 在控制柜中的布线必须按照 EN 60204-1:2006 标准进行，PELV=保护性超低电压：

- 基本 CPU 模块的电压源的“PE”和“0 V”导体必须等电位（在控制柜中短接）。
- 标准 EN 60204-1:2006 第 6.4.1:b 节规定，电路的一侧或该电路的能量源的一个节点必须连接到保护性接地导体系统。

连接



附图 23：系统电压（Us）和电源触点（Up）的连接

编号	描述
1	标有“24 V”和“0 V”的上部弹簧式端子模块（Us）为嵌入式控制器和端子模块总线（通过 K-bus 或 E-bus 进行数据传输）供电。
2	标有“+”、“-”和“PE”的弹簧式端子模块（Up）通过电源触点和连接到总线端子模块的传感器或执行器向总线端子模块供电。

保险丝

- 在确定系统电压（Us）的保险丝规格时，请注意嵌入式控制器的最大功耗（参见：技术数据）
- 使用最大额定值为 10 A 的保险丝（慢熔）保护电源触点（Up）。

中断/关闭电源

如需关闭嵌入式控制器，不要断开接地（0 V），因为电流可能继续通过屏蔽层流动（取决于设备），并损坏嵌入式控制器或外围设备。

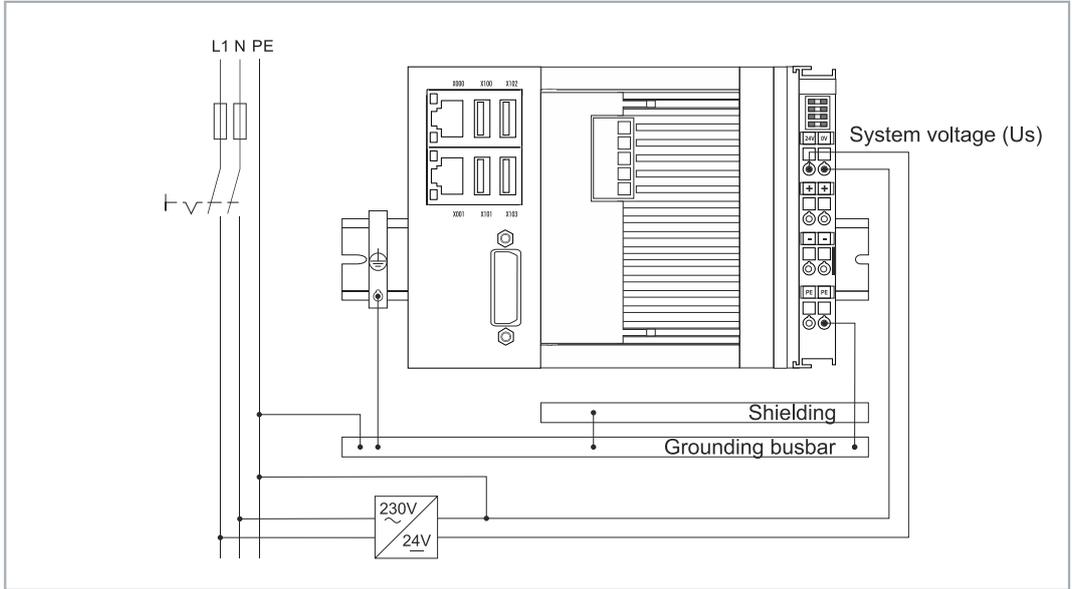
始终断开 24V 线路。连接到嵌入式控制器的设备，如果有自己的电源（如面板），必须具有与嵌入式控制器相同的“PE”和“0 V”电位（没有电位差）。

6.2.1 连接嵌入式控制器

电源线缆通过弹簧式端子模块连接到电源端子模块。遵守规定的导线截面和剥线长度。

表 25: 所需线缆截面和剥线长度。

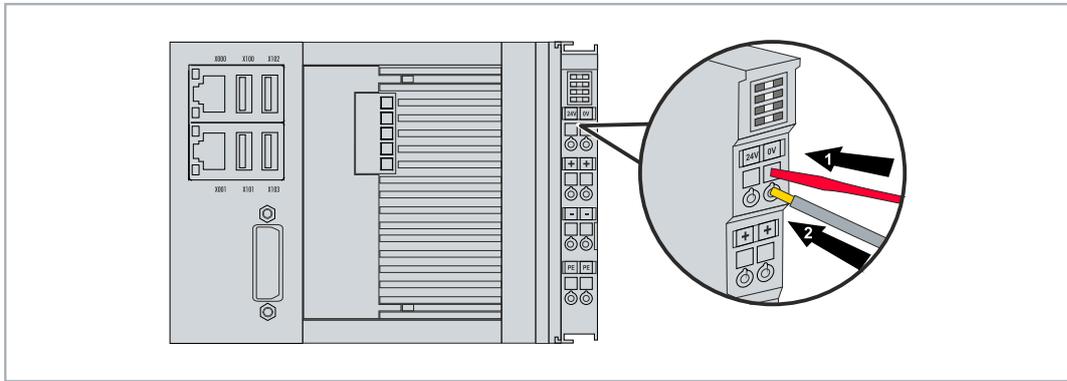
导体横截面	0.5 ... 2.5 mm ²	AWG 20 ... AWG 14
剥线长度	8 ... 9 mm	0.33 英寸



附图 24: CX52x0 接线示例。

按以下方法连接嵌入式控制器:

1. 用螺丝刀或连杆轻轻推入端子模块上方的方形开口，打开弹簧式端子模块。



2. 现在可以将接线插入圆形端子模块开口，不需要使力。
 3. 当压力释放时，接线点会自动关闭，安全且永久地固定住接线。
- ⇒ 当电源端子模块的两个上部 LED 亮起绿色时，表明您已成功将电源连接到电源端子模块。

左侧 LED (Us 24V) 表示基本 CPU 模块和端子模块总线的电源。右侧 LED (向上 24V) 通过电源触点指示总线端子模块电源。

6.2.2 UL 要求

CX52x0 嵌入式控制器通过了 UL 认证。在铭牌上可以找到相应的 UL 标签。

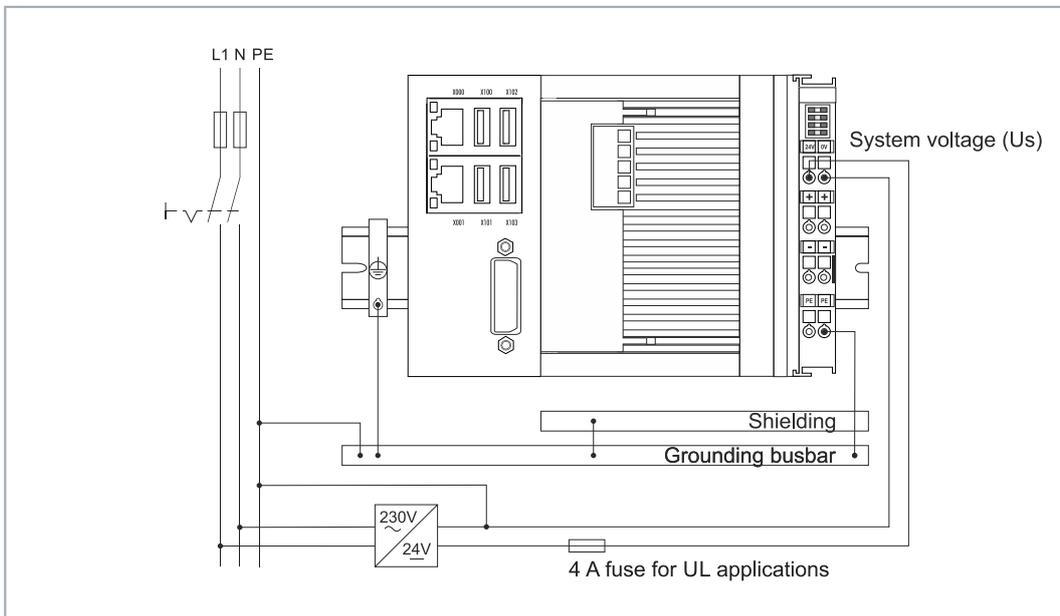


附图 25: CX52x0 上的 UL 标签。

因此，CX52x0 嵌入式控制器可以用于必须满足特殊 UL 要求的领域。这些要求适用于系统电压 (U_s) 和电源触点 (U_p)。没有特殊 UL 要求的应用领域不受 UL 法规的影响。

UL 要求:

- 嵌入式控制器不能连接到无限的电压源。
- 嵌入式控制器只能由 24V 直流电压源供电。电压源必须绝缘，并由最大 4A 的保险丝保护（相当于 UL248）。
- 或者电源必须来自符合 NEC 2 级 的电压源。NEC 2 级电压源不得与另一个 NEC 2 级电压源串联或并联。



附图 26: 符合UL规范的接线示意图。

6.3 开启

在打开嵌入式控制器之前，请确保嵌入式控制器已经完全配置好。

按以下方法开启嵌入式控制器：

1. 确保所有扩展模块、系统和现场总线模块连接正确。
 2. 检查是否选择了正确的安装位置。
 3. 检查嵌入式控制器是否牢固地安装在 DIN 导轨上，并且所有需要的总线端子模块都已连接。
 4. 之后才能打开电源装置的电源。
- ⇒ 当外部电源打开时，嵌入式控制器会自动启动。预装操作系统启动，并配置所有连接的扩展模块、系统和现场总线模块。

6.4 关闭

● 数据丢失



如果嵌入式控制器在运行过程中被关闭，CFast 卡或其他硬盘上的数据可能会丢失。
在操作过程中，不要断开嵌入式控制器的连接。

如需关闭嵌入式控制器，不要断开接地（0 V），因为电流可能继续通过屏蔽层流动（取决于设备），并损坏嵌入式控制器或外围设备。

一定要先关闭电源装置，然后再断开 24 V 线路。

按以下方法关闭嵌入式控制器：

1. 正确地停止所有正在运行的程序，例如嵌入式控制器上的控制软件。
2. 关闭操作系统。
3. 在所有其他任务完成后，关闭外部电源，以关闭嵌入式控制器。

7 配置

7.1 启动倍福设备管理器

使用倍福 Device Manager，可在网络浏览器中通过远程访问来配置工业 PC。根据不同的系统镜像版本，访问通过不同的协议进行，且需要不同的开放端口。对于旧的系统镜像版本，访问通过 HTTP 协议和 80 端口（TCP）进行。更多最新的系统镜像版本使用 HTTPS 和 443 端口（TCP）。

要求：

- 主机 PC 和嵌入式控制器必须位于同一网络中。根据操作系统版本，网络防火墙必须允许通过 80 端口（HTTP）或 443 端口（HTTPS）访问。
- 嵌入式控制器的 IP 地址或主机名。

表 26: 倍福 Device Manager 的出厂默认访问数据。

用户名	密码
Administrator	1

按以下步骤启动倍福 Device Manager：

1. 在主机 PC 上打开网络浏览器。
2. 在网络浏览器中输入工业 PC 的 IP 地址或主机名称，以启动倍福 Device Manager。
 - IP 地址示例: `https://169.254.136.237/config`
 - 主机名称示例: `https://CX-16C2B8/config`
3. 输入用户名和密码。出现起始页：

⇒ 在菜单中向前浏览，配置工业 PC。请注意，修改只有在被确认后才会生效。可能需要重新启动工业 PC。

7.2 启用 TPM

CX52x0 扩展了 TPM（可信平台模块），用于基本安全功能。除其他功能外，它还能对用户数据进行加密，从而防止在设备关闭后出现未经授权的读取访问。此外，还能防止对软件进行未经授权的操作。CX52x0 上实现了固件 TPM 解决方案（fTPM），其中主 CPU 具有代表 TPM 功能的微码（见：[技术数据 \[► 71\]](#)）。

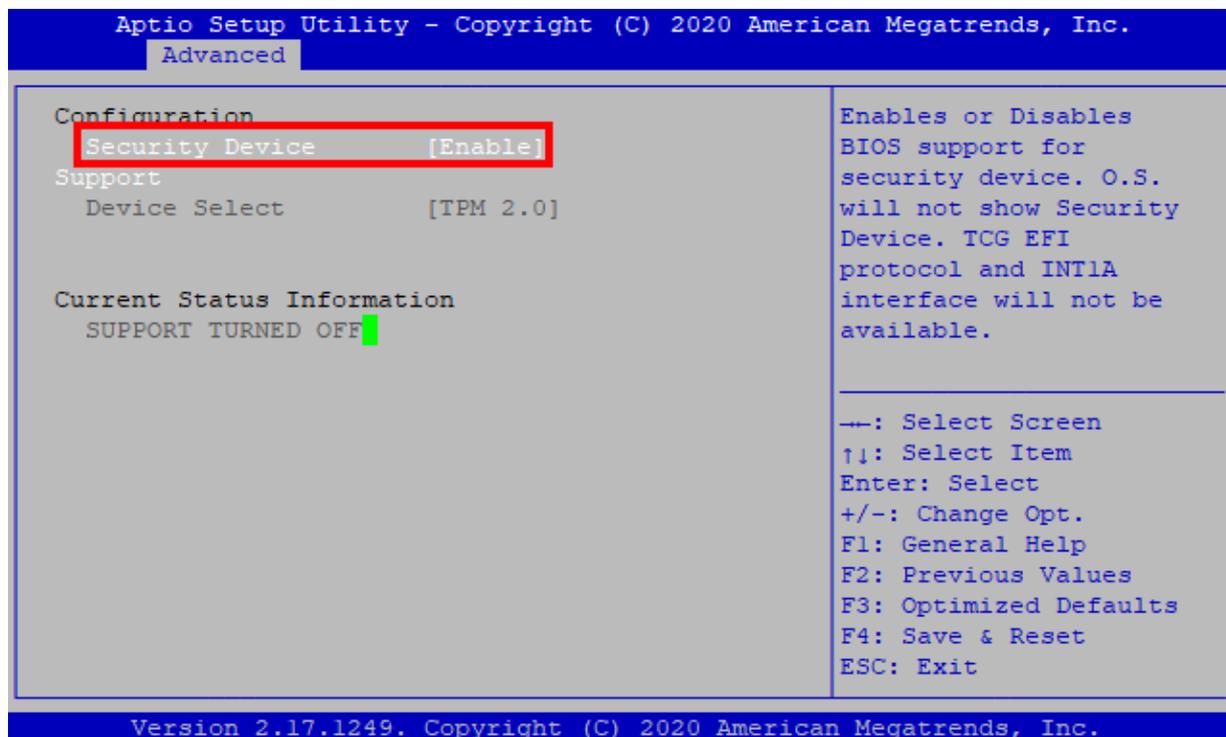
TPM 默认为禁用，必须在 BIOS 中启用后才能使用。关于在倍福工业 PC 上使用 TPM 的更多信息，请参阅：[倍福工业 PC 上的 TPM](#)

要求：

- UEFI BIOS。
- 需要 64 位 Windows 10 1809 或更高版本。

请按以下步骤操作：

1. 重新启动工业 PC，按下 [Del] 开始 BIOS 设置。
出现 BIOS 设置窗口。
2. 在启动 (Boot) > 选择启动模式 (Boot mode select) 下，选择 UEFI 选项。
3. 在高级 (Advanced) > 可信计算 (Trusted Computing) 下，将安全设备支持 (Security Device Support) 选项设为启用 (Enable)。



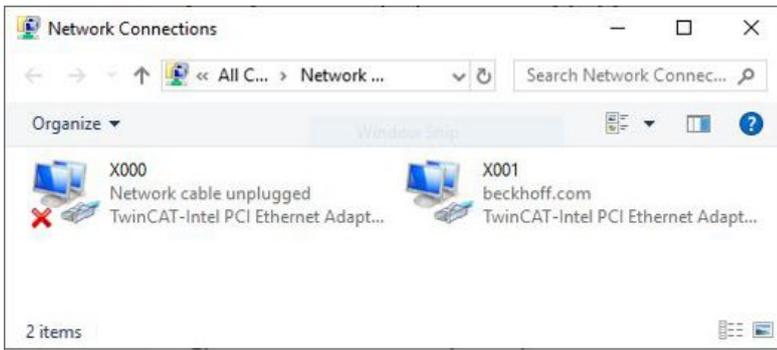
4. 按下 [F4]，保存设置并退出 BIOS 设置。
设备重新启动。
- ⇒ 如果先前在 TPM 中存储了密钥，建议将 TPM 重置为出厂默认设置，该操作将删除所有现有密钥。启用 TPM 并重新启动 PC 后，BIOS 中就会提供所需的选项。

7.3 Windows 10 IoT Enterprise

7.3.1 以太网接口的识别 (X000、X001)

网络和共享中心

在网络和共享中心，嵌入式控制器的以太网接口 (X000、X001) 标识如下：



附图 27: Windows 10, 在网络和共享中心识别以太网接口 (X000、X001)。

设备管理器

默认情况下, 设备管理器识别嵌入式控制器以太网接口 (X000、X001) 的方式如下:

- TwinCAT Intel PCI 以太网适配器 (千兆) 对应以太网接口 X000。
- TwinCAT Intel PCI 以太网适配器 (千兆) #2 对应以太网接口 X001。



附图 28: Windows 10, 在设备管理器中识别以太网接口 (X000、X001)。

7.3.2 启用巨型帧

标准化以太网帧的大小为 1518 字节。大于 1518 字节的以太网帧称为巨型帧。巨型帧用于传输大数据量。巨型帧对某些应用非常有效，例如视频摄像机。

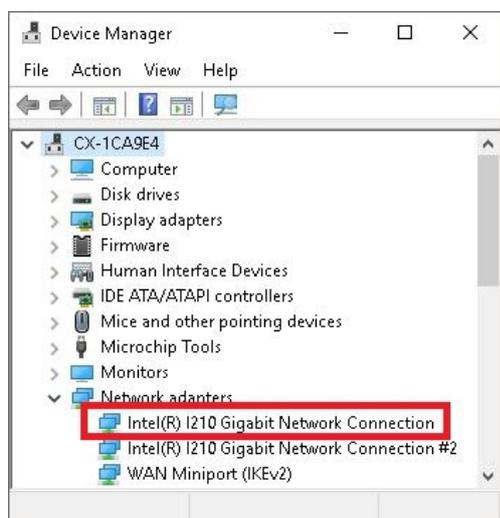
以太网接口（X000、X001）仅在安装了原始的英特尔®驱动程序的情况下才支持巨型帧。

要求：

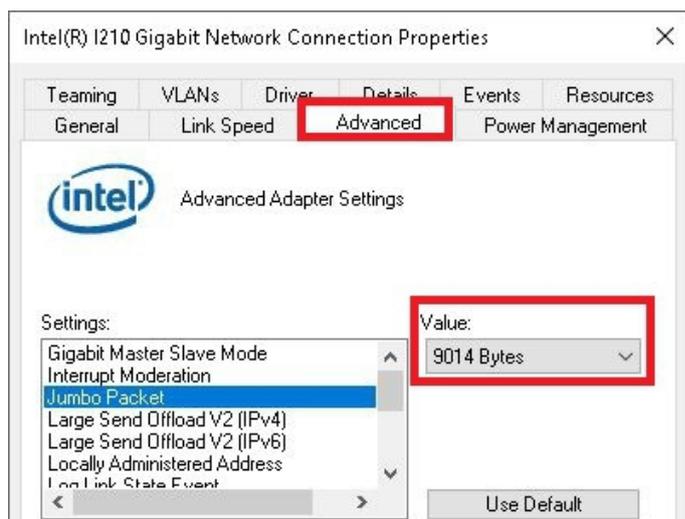
- 原始英特尔®驱动程序可以从<https://downloadcenter.intel.com>下载。
- 安装原始英特尔®驱动程序。请注意，这将删除具有实时功能的倍福驱动程序。
- 检查外围设备是否支持巨型帧。

巨型帧的激活方式如下：

1. 在开始 > 控制面板 > 硬件和声音中点击设备管理器。
2. 双击接口，然后选择高级选项卡。



3. 在设置下点击“巨型包”，然后在数值下选择选项 4088 字节或 9014 字节。



⇒ 您已经成功激活了巨型帧，现在可以传输更大的数据量。

7.3.3 设置网卡绑定

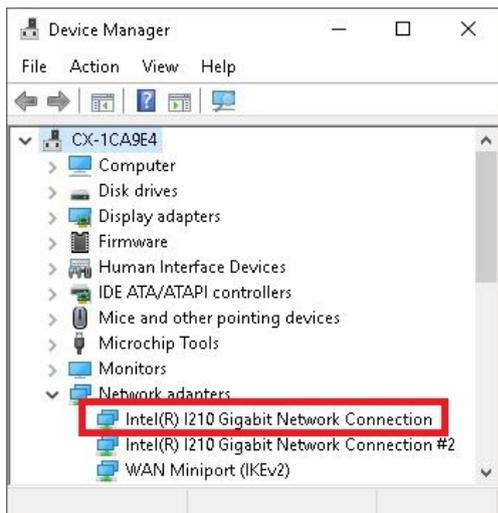
网卡绑定将几个物理网卡合并到一起，从而形成冗余。通过将数据传输分配给组中的其他设备，冗余可以帮助拦截网卡或布线中的干扰。

要求：

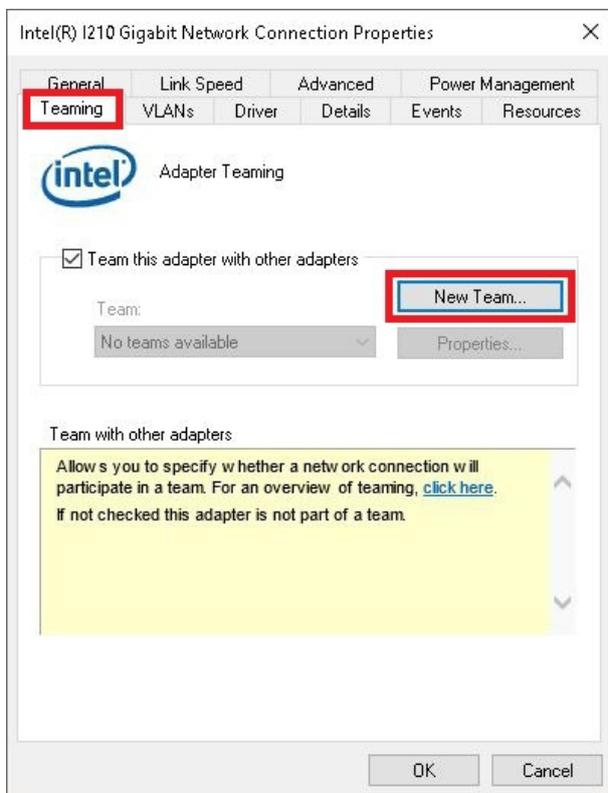
- 原始英特尔®驱动程序可以从<https://downloadcenter.intel.com>下载。
- 安装英特尔®网络接口卡的原始驱动程序。请注意，这将删除具有实时功能的倍福驱动程序。

网卡绑定的设置如下：

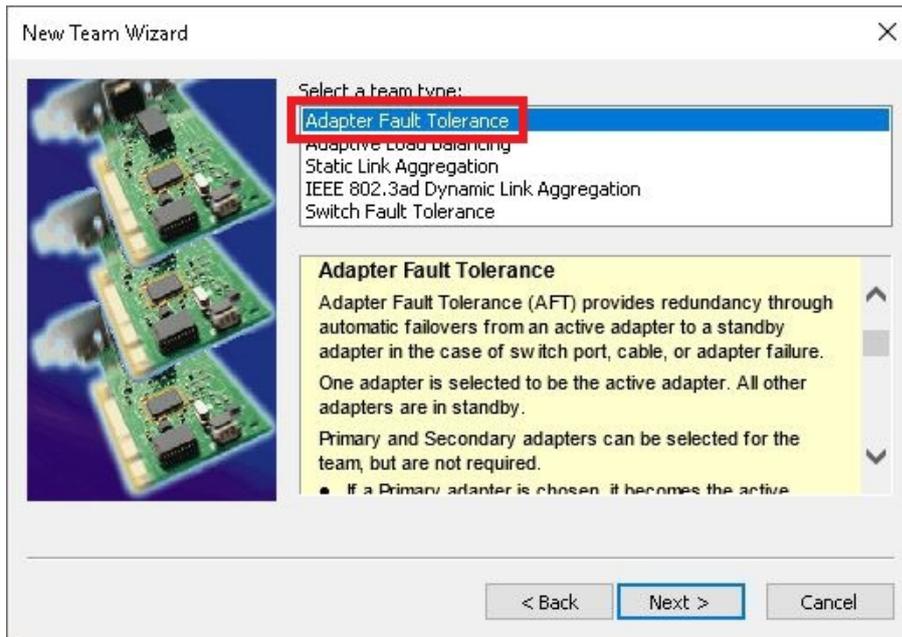
1. 在开始 > 控制面板 > 硬件和声音中点击设备管理器。
2. 双击该接口。



3. 点击**绑定**选项卡。
4. 点击**新的团队**，并遵循安装说明。

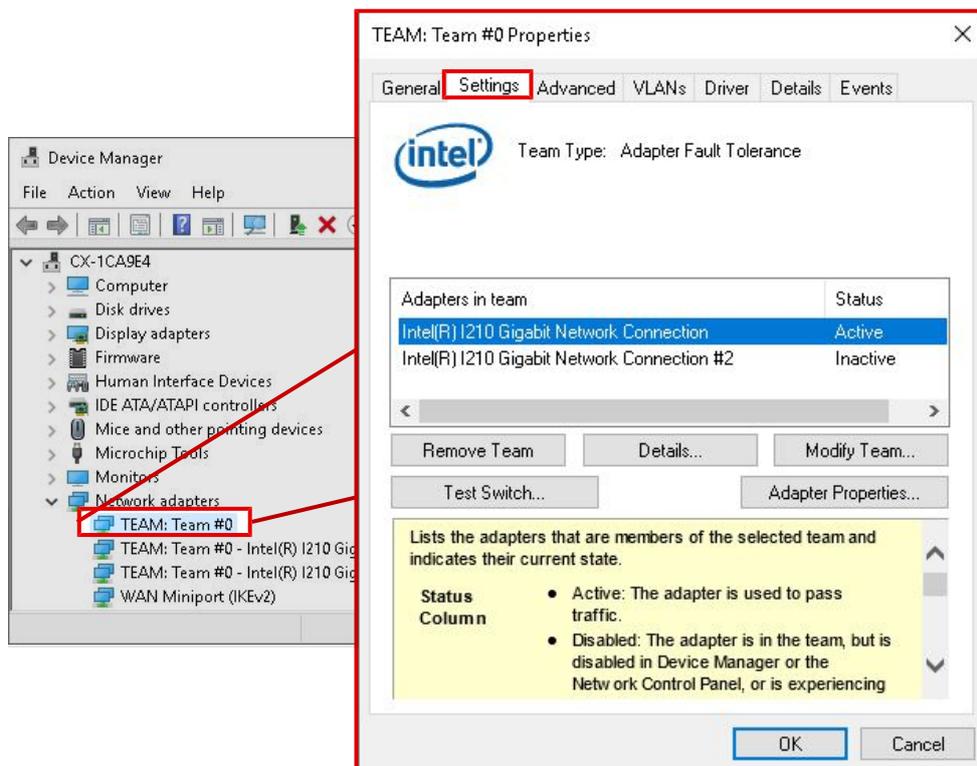


5. 在选择一个团队类型下，选择选项适配器容错性



6. 点击下一步，完成安装。

⇒ 您已经成功地为您的以太网接口设置了网卡绑定。其他设置可在设置选项卡下指定或更改。



7.3.4 恢复倍福实时驱动程序

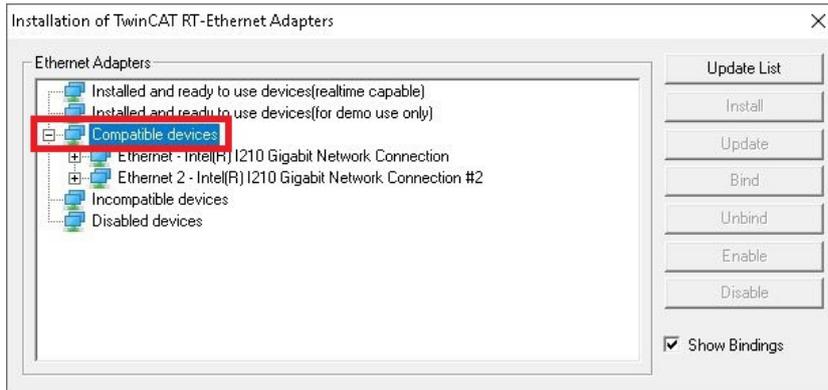
如果卸载了实时驱动程序，或者安装了用于巨型帧或网卡绑定的原始英特尔®驱动程序等，可以恢复倍福实时驱动程序。本章将向您介绍如何使用 *TcRteInstall.exe* 来恢复倍福实时驱动程序。该文件默认在 TwinCAT 目录下。

要求：

- 关于 TwinCAT 2 标准安装的 *TcRteInstall.exe*，可在 *C:\TwinCAT\Io\TcRteInstall.exe* 下查找
- 关于 TwinCAT 3 标准安装的软件，可在 *C:\TwinCAT\3.1\System\TcRteInstall.exe* 下查找

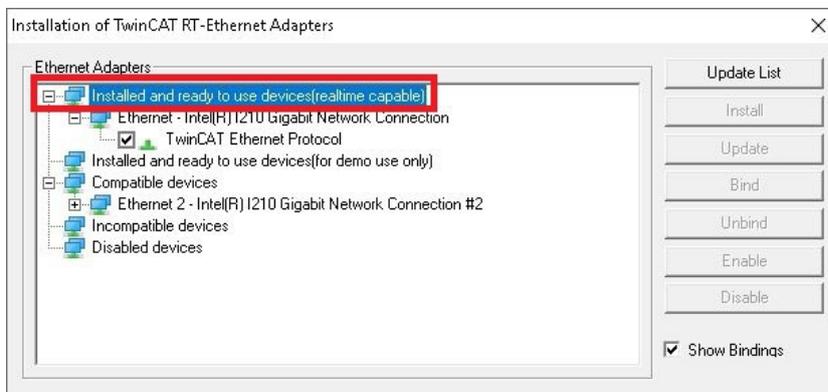
请按以下步骤进行：

1. 双击 *TcRteInstall.exe* 文件。
出现安装对话框，然后在**兼容设备**下显示兼容的以太网接口。



2. 选择您希望恢复倍福实时驱动程序的以太网接口，并点击**安装**。

⇒ 倍福实时驱动程序完成安装。已安装倍福实时驱动程序的以太网接口显示在**已安装和可使用设备（具有实时功能）**下。

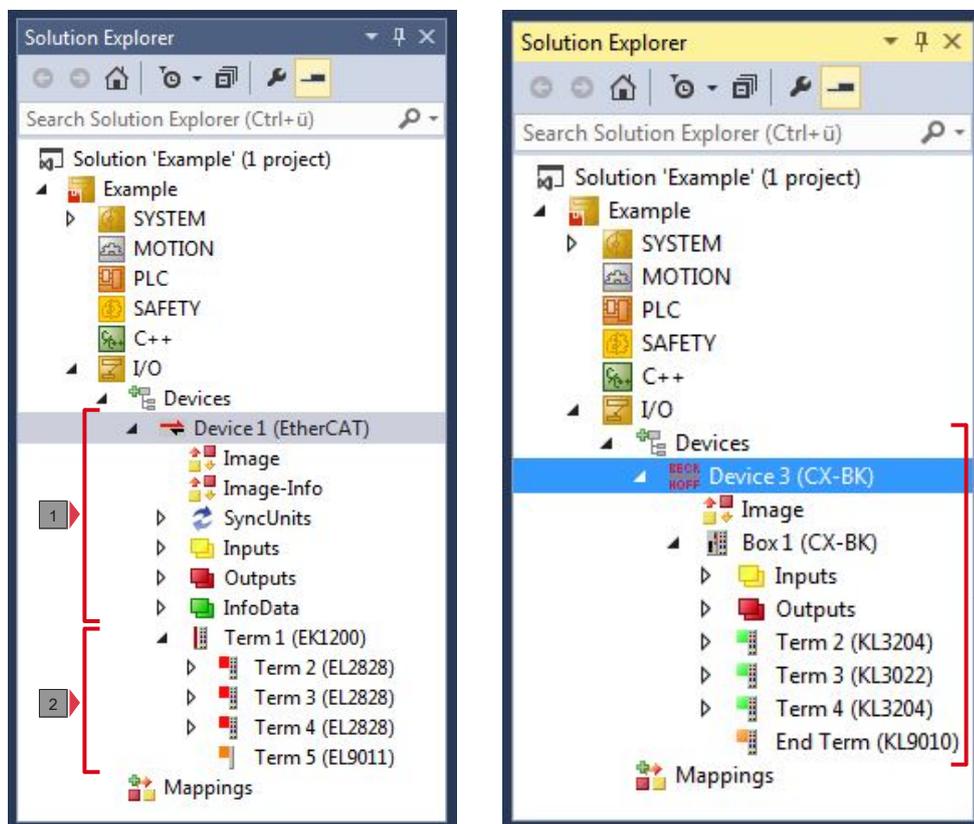


7.4 TwinCAT

7.4.1 树状视图

树状视图章节可作为创建一个没有实际硬件的项目的示例。嵌入式控制器的所有设备和组件都必须在 TwinCAT 3 中手动添加。

在 TwinCAT 3 下的树状视图中，CX52x0 嵌入式控制器的最小配置创建如下：



附图 29: CX52x0 在 TwinCAT 3 的树状视图的嵌入式控制器中，附有 EtherCAT 端子模块（左）或总线端子模块（右）。

树状视图中的配置根据 EtherCAT 端子模块或总线端子模块是否接入嵌入式控制器而有所不同。

表 27: 树状视图按键。

编号	描述
1	带 EtherCAT 端子模块的 CX52x0 嵌入式控制器添加为 EtherCAT 主站。用于诊断的变量被列在输入或输出下。
2	在树状视图中，EtherCAT 端子（E-bus）显示在 EK1200 总线耦合器下面。
3	如果总线端子模块（K-bus）与 CX52x0 嵌入式控制器一起使用，则总线耦合器（CX-BK）与总线端子模块一起添加。

7.4.2 搜索目标系统

在可以使用这些设备之前，必须将您的本地计算机连接到目标设备。然后，可以通过 IP 地址或主机名称搜索设备。

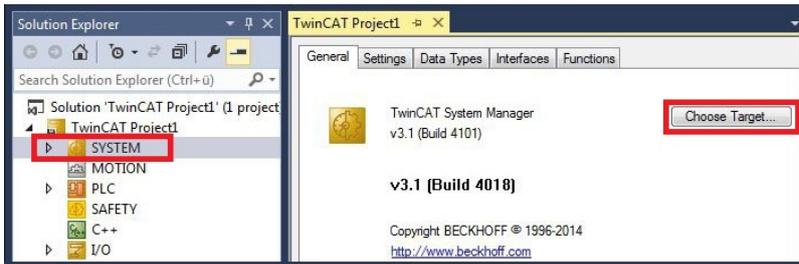
本地 PC 和目标设备必须连接到同一个网络，或通过以太网电缆直接相互连接。在 TwinCAT 中，可以通过这种方式对所有设备进行搜索，随后进行项目规划。

本步骤的前提条件：

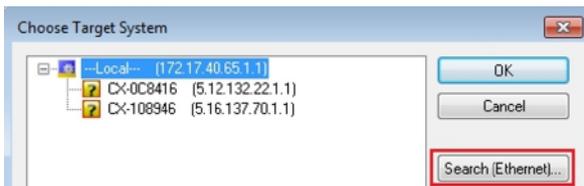
- TwinCAT 3 必须处于配置模式。
- 设备的 IP 地址或主机名称。

搜索设备的方法如下：

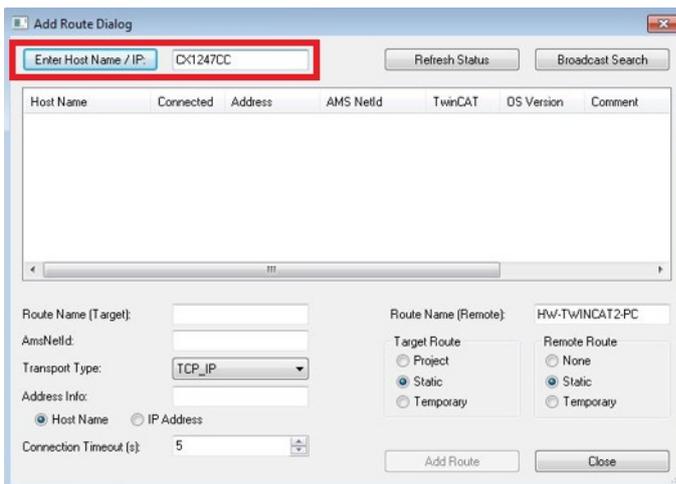
1. 在顶部的菜单中，点击文件 > 新建 > 项目，创建一个新的 TwinCAT XAE 项目。
2. 在左边的树状视图中，点击系统，然后选择目标。



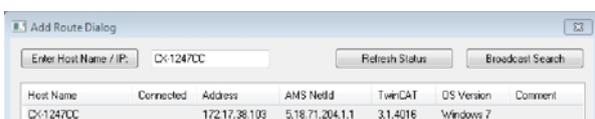
3. 点击搜索（以太网）。



4. 在输入主机名称/IP框中输入设备的主机名称或 IP 地址，然后按 [Enter]。

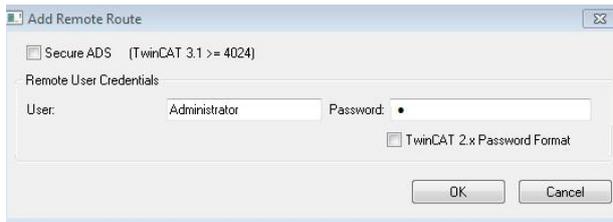


5. 标记找到的设备，并点击添加路由。



出现“登录信息”窗口。

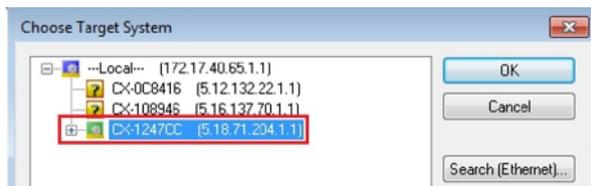
在用户名和密码字段中输入 CX 的用户名和密码，然后单击确定。



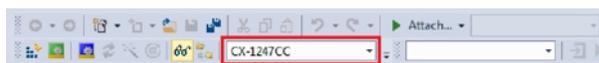
以下信息在 CX 设备中被设置为标准信息：

用户名：Administrator 密码：1

- 如果您不希望再搜索任何设备，请点击**关闭**，关闭“添加路由”对话框。新的设备会显示在“选择目标系统”窗口中。
- 选择想要指定为目标系统的设备，然后点击**确定**。



- ⇒ 您已经成功地在 TwinCAT 中搜索到了一个设备，并将该设备作为目标系统插入。新的目标系统和主机名称会显示在菜单栏中。



通过这个程序，可以搜索所有可用的设备，也可随时在目标系统之间切换。之后，可以将设备追加到 TwinCAT 的树状视图中。

7.4.3 扫描嵌入式控制器

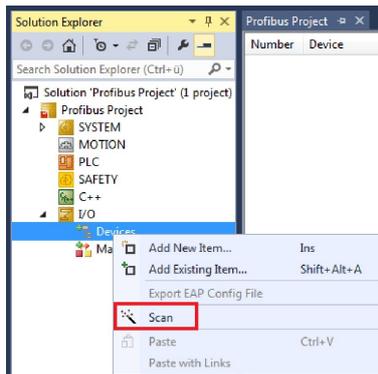
这一步展示了如何在 TwinCAT 中扫描一台嵌入式控制器，然后进一步对其进行配置。

本步骤的前提条件：

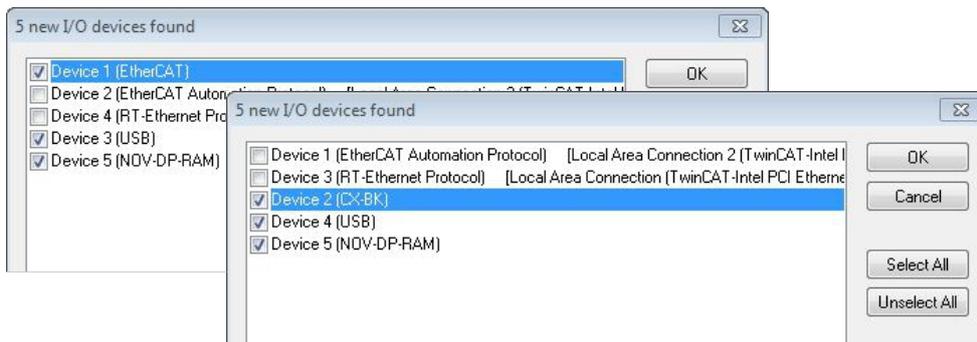
- 选定的目标设备。

按以下方法添加嵌入式控制器：

1. 启动 TwinCAT 并打开一个空项目。
2. 在左边的树状视图中，右键点击 I/O 设备。
3. 在上下文菜单中点击**扫描**。



4. 选择想要使用的设备，并按下**确定**确认选择。
仅实际可用的设备才会提供给您选择。

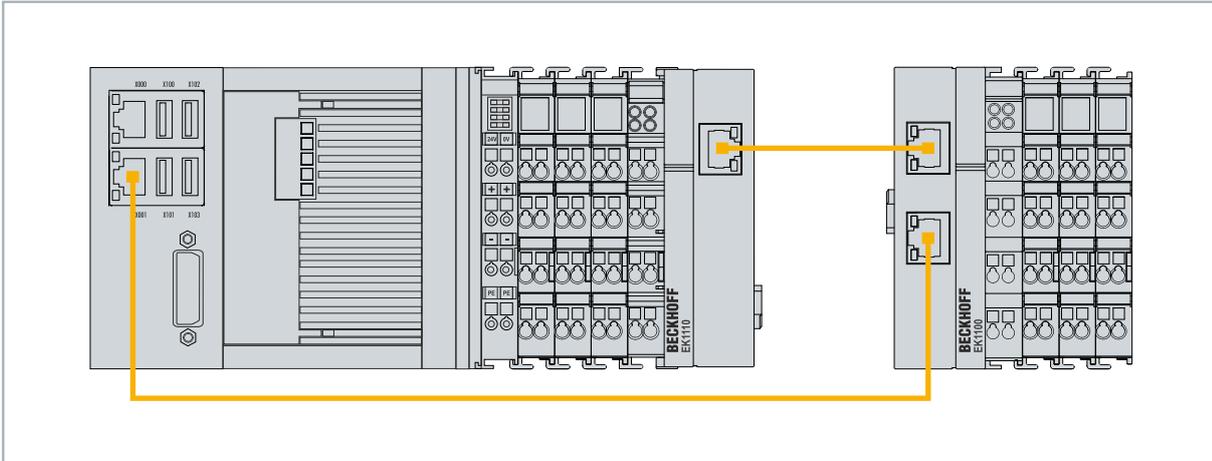


对于连接了总线端子模块（K-bus）的嵌入式控制器，会显示一个总线耦合器设备（CX-BK）。对于 EtherCAT 端子模块（E-bus），会自动添加 EtherCAT 耦合器。

5. 按下**是**确认请求，以便寻找模块。
 6. 按下**是**确认是否启用 FreeRun 的请求。
- ⇒ 嵌入式控制器在 TwinCAT 中被成功扫描，并在树状视图中显示输入和输出。
章节中说明了如何显示连接有总线或 EtherCAT 端子模块的嵌入式控制器。

7.4.4 配置 EtherCAT 电缆冗余。

嵌入式控制器配有两个独立的以太网接口，可用于 EtherCAT 电缆冗余。电缆冗余为布线提供了弹性空间。避免了由于断线或拔掉 LAN 电缆而导致的 EtherCAT 通信中断的情况。



附图 30: 带有 EtherCAT 电缆冗余的 CX52x0 配置示例。

电缆冗余无法拦截来自单个端子模块的干扰。

表 28: 电缆冗余，示例中配置的硬件。

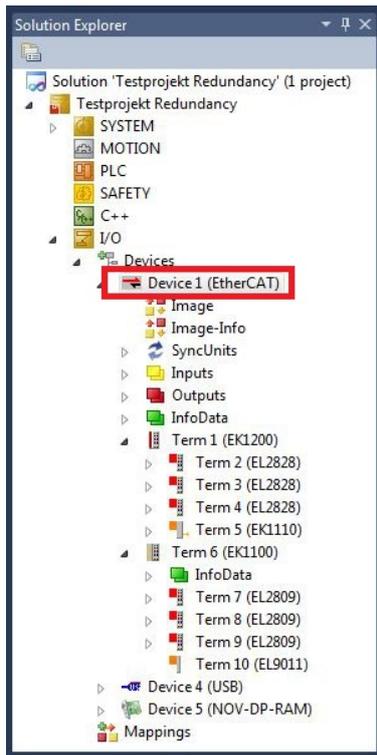
类型	描述
嵌入式控制器	是示例中的 EtherCAT 主站。
EK1110 总线耦合器	EtherCAT 扩展模块可以用来扩展一个 EtherCAT 网段，最长可达 100 米。
EK1100 总线耦合器	总线耦合器将 EtherCAT 信号传递给连接的 EtherCAT 端子模块。
EtherCAT 端子模块	任何数量的 EtherCAT 端子模块都可以连接到嵌入式控制器和总线耦合器。

要求:

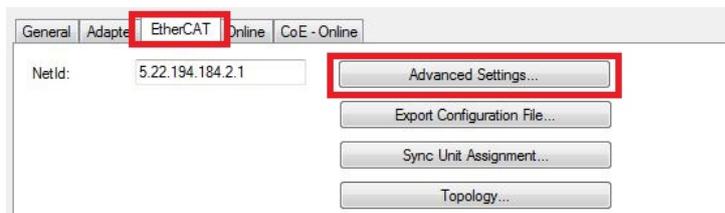
- 对于 TwinCAT 2，必须在嵌入式控制器上安装并授权补充程序 TS622x | TwinCAT EtherCAT 冗余：
<http://www.beckhoff.de/forms/twincat3/warenkorb.aspx?lg=de&title=TS622x-EtherCAT-Redundancy&version=1.0.2>
- 在 TwinCAT 3 中，该补充程序已经包含在内，只需获得许可即可。
- 硬件布线为 EtherCAT 环（见图：EtherCAT 电缆冗余的最小配置），并在 TwinCAT 中添加。

按照以下方式配置 EtherCAT 电缆冗余:

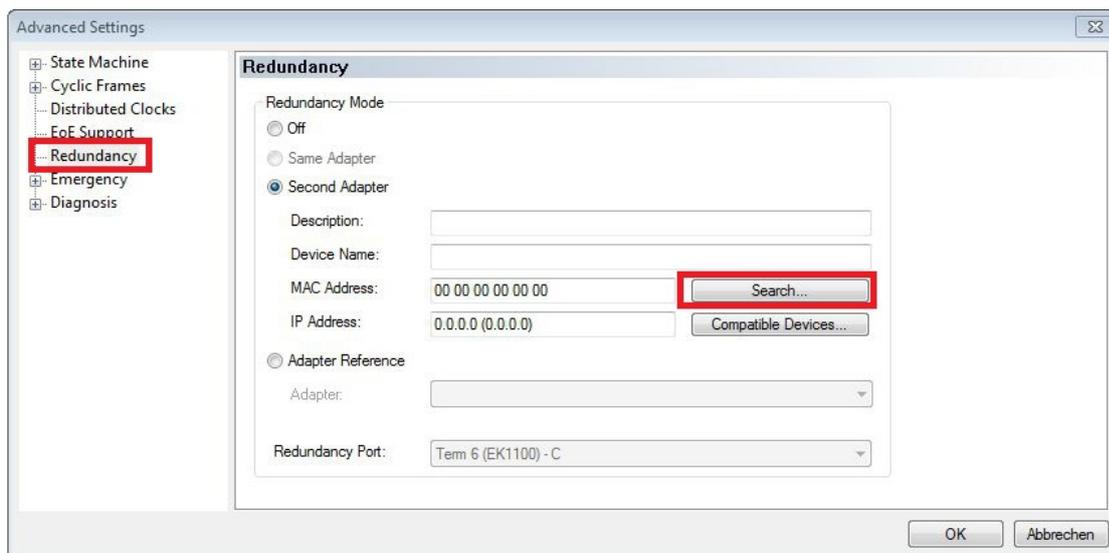
1. 在树状视图中，点击 EtherCAT 主站。



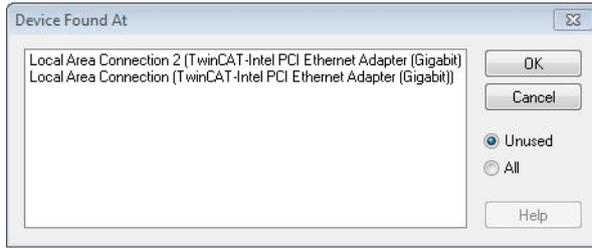
2. 点击EtherCAT选项卡，然后点击高级设置。



3. 点击左侧树状结构中的冗余。
4. 点击第二适配器选项，然后点击搜索按钮。



5. 根据嵌入式控制器上的布线，选择适当的 LAN 连接。



6. 按下**确定**确认设置。

⇒ 您已经成功配置了电缆冗余。在**在线**选项卡下显示配置了电缆冗余的 EtherCAT 从站。

在**状态**栏，显示各个 EtherCAT 从站的状态。例如，如果 EK1100 和 EK1110 总线耦合器之间的电缆连接中断，总线耦合器的状态就会改变。在状态栏下出现“LINK_MIS B”和“LINK_MIS A”信息。

No	Addr	Name	State	CRC
1	1001	Term 2 (EL2828)	OP	0,0
2	1002	Term 3 (EL2828)	OP	0,0
3	1003	Term 4 (EL2828)	OP	0,0
4	1004	Term 5 (EK1110)	OP LINK_MIS B	0
5	1005	Term 6 (EK1100)	OP LINK_MIS A	0,0,0
6	1006	Term 7 (EL2809)	OP	0,0
7	1007	Term 8 (EL2809)	OP	0,0
8	1008	Term 9 (EL2809)	OP	0

尽管总线耦合器之间的连接中断，但与 EK1100 总线耦合器相连的 EtherCAT 端子模块没有显示故障。

如果电缆连接中断，而同一位置没有电缆冗余，则在状态栏下端子模块显示故障。

No	Addr	Name	State	CRC
1	1001	Term 2 (EL2828)	OP	0,0
2	1002	Term 3 (EL2828)	OP	0,0
3	1003	Term 4 (EL2828)	OP	0,0
4	1004	Term 5 (EK1110)	OP LINK_MIS B	0
5	1005	Term 6 (EK1100)	INIT NO_COMM	0,0
6	1006	Term 7 (EL2809)	INIT NO_COMM	0,0
7	1007	Term 8 (EL2809)	INIT NO_COMM	0,0
8	1008	Term 9 (EL2809)	INIT NO_COMM	0

7.4.5 使用一个硬件看门狗

功能块 **FB_PcWatchdog_BAPI** 在嵌入式控制器上激活硬件看门狗。看门狗可以用于自动重新启动已进入无限循环的系统或 PLC 已经停止的系统。

bExecute= TRUE 且 **nWatchdogTimeS**>= 1s 时，看门狗被激活。

一旦看门狗被激活，该功能块必须循环调用，并且间隔时间要比 **nWatchdogTimeS** 短，因为如果设定的时间小于 **nWatchdogTimeS**，嵌入式控制器会自动重新启动。

注意

不需要的重新启动

一旦为 **nWatchdogTimeS** 设置的时间超时，看门狗就会重新启动嵌入式控制器。

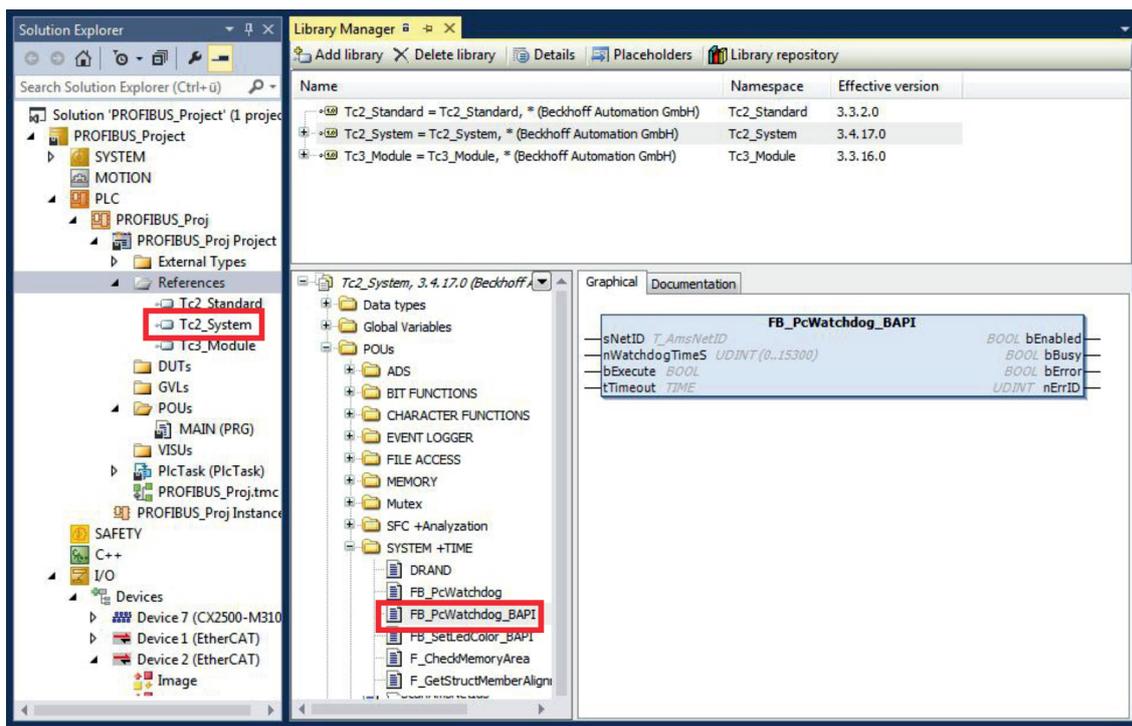
请注意这种行为。如果您使用断点进行 PLC 复位或整体复位，停止 TwinCAT，切换到配置模式或激活配置，请禁用看门狗。

要求:

- Tc2_System 库。
- TwinCAT v3.1.0
- 一个先前在 TwinCAT 中创建的 PLC 项目。

在 TwinCAT 中定位功能块:

1. 在树状视图的 PLC > PLC 项目 > 引用下双击 **Tc2_System**。出现库管理器。



2. 在 **Tc2_System** > **POUs** > **SYSTEM +TIME** 下，点击功能块 **FB_PcWatchdog_BAPI**。

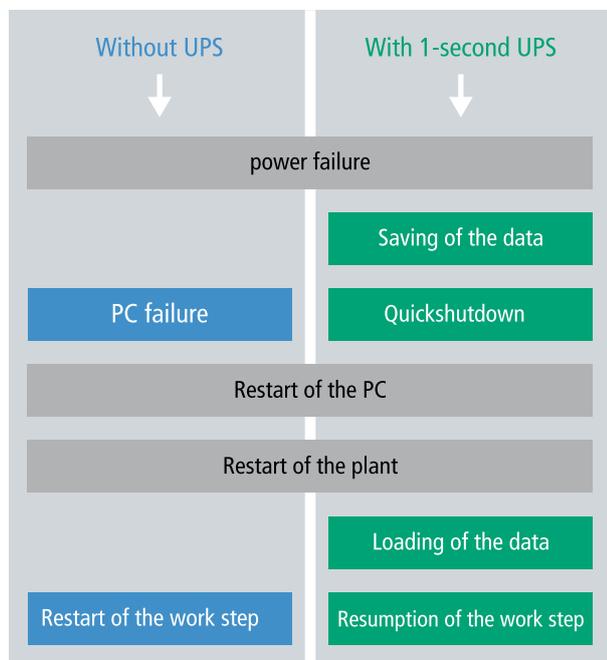
⇒ 之后，功能块的描述可以在文件选项卡下找到，或者在库描述中找到：。如有必要，可在稍后阶段通过库管理器中的添加库按钮安装 **Tc2_System** 库。

8 1 秒 UPS（持久性变量）

● 数据丢失

请仅使用 TwinCAT 控制 1 秒 UPS，且仅保存持久性数据，最大 1MB。如果超过这个范围，可能导致数据丢失或数据损坏。

1 秒 UPS 是一个 UltraCap 电容，在发生电源故障时继续为处理器供电。在此期间，可以保存持久性数据，在再次开机时可以使用。



附图 31：在未配备和配备 1 秒 UPS 的情况下系统的行为。

由于 1 秒 UPS 是为整个使用寿命而设计，所以新设备的保持时间要长得多。电容器会随着时间推移而老化，且保持时间减少。因此，在整个使用寿命中，最多可以可靠地保存 1MB 的持久性数据。不要保存任何其他数据，且不要使用任何其他应用程序来控制 1 秒 UPS。

请注意，1 秒 UPS 不向 K-bus 或 E-bus 供电，且当 1 秒 UPS 启动时，其数据可能已经失效。另外，一旦 1 秒 UPS 被激活，现场总线系统（或以太网）可能不工作或不能正常工作。

表 29：TwinCAT 3 中文件的存储位置和名称。

开发环境	文件路径	文件名称
TwinCAT 3	\\TwinCat\3.1\Boot\Plc	Port_85x.bootdata Port_85x.bootdata-old（备份） 文件名中的 x 代表了运行系统的编号。

1 秒 UPS 的配置

- 对于 CX52x0, 检查 1 秒 UPS 在 BIOS 中是否激活或停用 (参见: [BIOS 设置 \[▶ 57\]](#))。
- 配置 Windows 写入过滤器, 并设置相应的写入权限, 以便能够保存持久性数据 (参见: [Windows 写入过滤器 \[▶ 58\]](#))。
- 将重要的数据 (如 PLC 中的计数器值) 声明为 VAR PERSISTENT。然后在 TwinCAT 中循环调用功能块 FB_S_UPS_BAPI, 以控制 1 秒 UPS (参见: [FB S UPS BAPI \[▶ 58\]](#))。
- 在功能块中选择模式, 以便指定在电源故障的情况下应该如何应对。例如, 指定是否保存持久性数据和执行快速关机 (参见: [数据类型 \[▶ 60\]](#))。
- 然后, 可以检查变量的有效性, 并监测持久性变量是否被无误加载 (参见: [PlcAppSystemInfo \[▶ 60\]](#))。

示例项目:

https://infosys.beckhoff.com/content/1033/CX52x0_HW/Resources/1937303563/.pro

保存和加载持久性数据

持久性数据保存在存储卡上的 Port_85x.bootdata 文件中。在启动 PLC 时, Port_85x.bootdata 文件会从存储卡中加载, 在那里备份为 Port_85x.bootdata_old (备份), 然后再被删除。

直到系统关闭或 1 秒 UPS 被激活后, 才会写入另一个当前 Port_85x.bootdata 文件。

如果在启动嵌入式控制器时 Port_85x.bootdata 文件不存在, 则持久性数据无效, 将被删除 (标准设置)。因为 1 秒 UPS 是在嵌入式控制器启动期间激活的, 在那之后 TwinCAT PLC 才启动。在这种情况下, 不保存持久性数据, 因为系统无法确保有足够的缓冲时间来保存数据。

始终从 PLC 调用功能块, 并始终使用最快的任务来调用。在电源故障的情况下, 倍福建议不要调用应用程序的其余部分, 以确保有足够的时间来写入数据。

```
IF NOT FB_S_UPS_BAPI.bPowerFailDetect THEN
  ;//Call programs and function blocks
END_IF
```

应用程序的其余部分会影响 CPU 负载, 而 CPU 负载反过来又影响着持久性数据的写入时间。

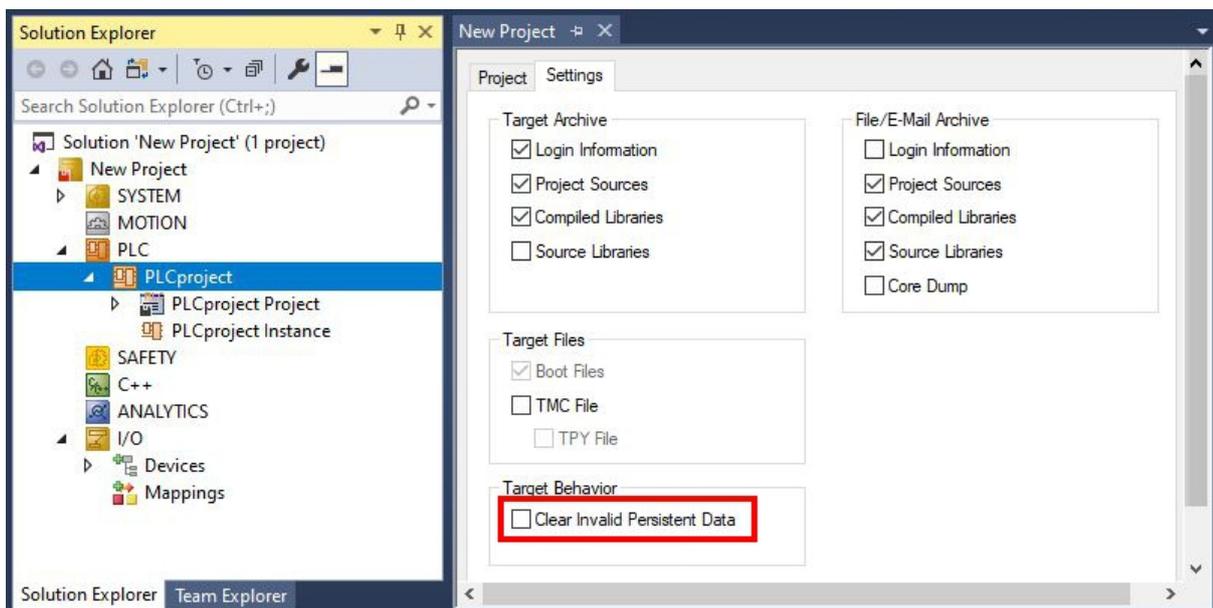
加载持久性数据备份

注册表设置可用于决定删除或使用备份文件。默认使用备份文件 (设置 0) :

```
[HKEY_LOCAL_MACHINE\SOFTWARE\Beckhoff\TwinCAT\Plc]"ClearInvalidPersistentData"= 0
```

如要删除备份文件, 注册表中 “ClearInvalidPersistentData” 的值必须设置为 1。

在 TwinCAT 中, 还可以在树状视图中左侧的 PLC 下指定是否使用备份文件。



附图 32: 加载持久性数据备份。TwinCAT 3 中的设置。

如果激活了清除无效持久性数据 (Clear Invalid Persistent Data) 选项, 备份文件将被删除。该设置对应于注册表项 1。

8.1 BIOS 设置

1 秒 UPS 可以通过 BIOS 开启或关闭。1 秒 UPS 的参数显示在以下菜单中, 必要时可以进行调整:

高级 > 电源控制器选项

高级		
引导器版本	1.00-23	启用/停用 UPS
固件版本	1.00-77	
主板序列号	120003414250178	
主板制造时间 日期 (周.年)	44.14	
主板启动计数	4711	
主板运行时间	1224 分钟 (20 小时)	
电压 (最小/最大)	5.00 V / 5.20 V	
温度 (最小/最大)	15 °C / 63 °C	
USB-端口电压	[在 S3-5 中关闭]	
看门狗定时器模式	[兼容性模式]	
1 秒不间断电源 (SUPS)		
启用 SUPS	[启用]	→ ←: 选择屏幕 ↑ ↓: 选择项目 输入: 选择 +/-: 更改选项 F1: 一般帮助 F2: 之前数值 F3: 优化默认值 F4: 保存并退出 ESC: 退出
保持 Usb	[启用]	
延迟	0	
SUPS 固件版本		
当前电源	线路	
电池负载水平	100%	
电源故障计数器	42	

SUPS 启用

选项: 启用/停用

切换 1 秒 UPS 的开启或关闭。

保持 USB

选项: 启用/停用

在 UPS 模式下, 关闭 USB 端口的电源。

延迟

选项: 0...255秒

1 秒 UPS 充电的开始延迟。

SUPS 固件版本

固件版本

当前电源

电源的状态: 在线/电池

电池负载水平

充电状态百分比 (n% cap. (n={0...100}) 描述了 1 秒 UPS 的电量)

电源故障计数器

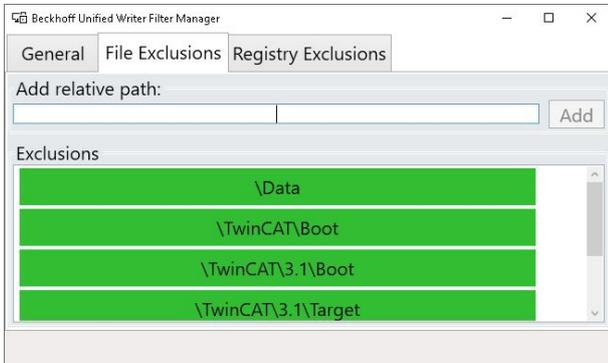
电压故障的次数

8.2 Windows 写入过滤器

由于持久性数据存储在一个存储介质上，文件和路径必须可写入。如果使用 Windows 写入过滤器，Windows 分区会受到保护以防止写入访问操作，且持久性数据不会保存。

UWF 例外列表

默认情况下，当 UWF 被打开时，会自动创建一个例外列表。在这个列表中默认包含 \Boot 目录。如果修改了例外列表，请检查 UWF 的配置。



附图 33: TwinCAT 3 下的 UWF 例外列表

默认情况下，持久性数据存储存储在 TwinCAT 3 的 \TwinCAT\3.1\Boot 下。

UWF 可以通过倍福统一写入过滤器管理器进行配置。

8.3 FB_S_UPS_BAPI

注意

数据丢失

如果其他应用程序或 PLC 继续保持文件打开或写入文件，如果 1 秒 UPS 关闭控制器，可能会发生文件错误。

FB_S_UPS_BAPI	
sNetID <i>T_AmsNetId</i>	BOOL bPowerFailDetect
iPLCPort <i>UINT</i>	E_S_UPS_State eState
tTimeout <i>TIME</i>	BYTE nCapacity
eUpsMode <i>E_S_UPS_Mode</i>	BOOL bBusy
ePersistentMode <i>E_PersistentMode</i>	BOOL bError
tRecoverTime <i>TIME</i>	UDINT nErrID

功能块 FB_S_UPS_BAPI 可用于带有 1 秒 UPS 的设备，并且从 V1.15 版本开始带有 BIOS-API，以便从 PLC 控制 1 秒 UPS。

当该功能块第一次被调用时，访问 1 秒 UPS 的数据通过 BIOS-API 确定。这个过程需要几个周期。随后是断电的循环测试。当接下来写入持久性数据时，PLC 的访问数据被持久性地保存，因此在随后的启动操作中，可以在 PLC 启动后立即检查电源故障。

在电源故障的情况下，每 50 ms 检查一次 1 秒 UPS 的充电状态，如果有电压且容量小于 90%，则每 200 ms 检查一次，如果有电压且容量大于 90%，则每秒钟检查一次。这也是通过 BIOS-API 进行访问。

在电源故障的情况下，功能块 FB_S_UPS_BAPI 可以用来保存持久的数据和/或执行快速关机，这取决于所选择的模式。应保留 FB_S_UPS_BAPI 的默认输入值。

在电源故障的情况下，1 秒 UPS 只能使用几秒钟，以保存持久的数据。数据必须以快速“持久模式”“SPDM_2PASS”来保存，尽管这可能会破坏实时性能。确保你配置了足够的路由器内存来保存持久性数据。

无论何种模式，无论是否保存了数据或执行了快速关机，在电容器完成放电后，1 秒 UPS 会关闭主板。

功能块模式

在存储持久性数据后，在 eSUPS_WrPersistData_Shutdown模式 (标准设置) 中自动执行快速关机。

在 eSUPS_WrPersistData_NoShutdown模式下，只保存持久性数据，不执行快速关机。

在 eSUPS_ImmediateShutdown模式下，立即执行快速关机，不保存数据。

在 eSUPS_CheckPowerStatus模式中，只对是否发生了电源故障进行检查。如果是这种情况，该功能块只有在 tRecoverTime (10s) 到期后才会切换回 PowerOK 状态。

输入

```
VAR_INPUT
  sNetID      : T_AmsNetId:= ''; (* '' = local netid *)
  iPLCPort    : UINT; (* PLC Runtime System for writing persistent data *)
  tTimeout    : TIME := DEFAULT_ADS_TIMEOUT; (* ADS Timeout *)
  eUpsMode    : E_S_UPS_Mode := eSUPS_WrPersistData_Shutdown; (* UPS mode (w/
wo writing persistent data, w/wo shutdown) *)
  ePersistentMode : E_PersistentMode := SPDM_2PASS; (* mode for writing persistent data *)
  tRecoverTime : TIME := T#10s; (* ON time to recover from short power failure in mode eSUPS_Wr
PersistData_NoShutdown/eSUPS_CheckPowerStatus *)
END_VAR
```

名称	类型	描述
sNetID	T_AmsNetId	控制器的 AmsNetID
iPLCPort	UINT	PLC 运行系统的端口号 (第一个 PLC 运行系统为 851, 第二个 PLC 运行系统为 852...)。如果没有指定端口号, 该功能块随后自动确定 PLC 运行系统的端口。
tTimeout	TIME	写入持久性数据或快速关机超时
eUpsMode	E_S_UPS_Mode	定义是否写入持久性数据以及是否执行快速关机。默认值为 eSUPS_WrPersistData_Shutdown, 即一旦保存了持久性数据, 将自动执行快速关闭。
ePersistentMode	E_PersistentMode	写入持久性数据的模式。默认值是 SPDM_2PASS。
tRecoverTime	TIME	在 UPS 模式下, 如果没有关机, UPS 恢复到 PowerOK 状态的时间。tRecoverTime 必须比 UPS 的最大保持时间长一些, 以确保电容器完全充电。

输出

```
VAR_OUTPUT
  bPowerFailDetect : BOOL; (* TRUE while powerfailure is detected *)
  eState           : E_S_UPS_State; (* current ups state *)
  nCapacity        : BYTE; (* actual capacity of UPS *)
  bBusy            : BOOL; (* TRUE: function block is busy *)
  bError           : BOOL; (* FALSE: function block has error *)
  nErrID           : UDINT; (* FB error ID *)
END_VAR
```

名称	类型	描述
bPowerFailDetect	BOOL	电源故障时为 TRUE。如果电源电压存在, 则为 FALSE。
eState	E_S_UPS_State	功能块的内部状态
nCapacity	BYTE	电容器当前的充电状态, 以百分比表示 (0...100%)
bBusy	BOOL	TRUE, 只要该功能块处于活动状态。
bError	BOOL	如果发生了错误, 则为 FALSE。
nErrID	UDINT	错误编号

要求

开发环境	目标平台	要包括的 PLC 库
TwinCAT v3.1 B4020.32	从 v1.15 版开始支持 BIOS API 的平台	Tc2_SUPS

8.4 数据类型

E_S_UPS_Mode

通过在功能块中选择的模式，可以指定在电源故障的情况下应该如何应对。

```
eSUPS_WrPersistData_Shutdown: Writing of persistent data and then a QuickShutdown
eSUPS_WrPersistData_NoShutdown: Only writing of the persistent data (no QuickShutdown)
eSUPS_ImmediateShutdown: Only QuickShutdown (no writing of persistent data)
eSUPS_CheckPowerStatus: Only check status (neither writing of persistent data nor a QuickShutdown)
```

E_S_UPS_State

可以用 E_S_UPS_State 读取功能块的内部状态。

```
eSUPS_PowerOK:
in all modes: Power supply is OK

eSUPS_PowerFailure:
in all modes: Power supply is faulty (only shown for one PLC cycle)

eSUPS_WritePersistentData:
in mode eSUPS_WrPersistData_Shutdown: Writing of persistent data is active
in mode eSUPS_WrPersistData_NoShutdown: Writing of persistent data is active

eSUPS_QuickShutdown:
in mode eSUPS_WrPersistData_Shutdown: QuickShutdown ist active
in Mode eSUPS_ImmediateShutdown: QuickShutdown is active

eSUPS_WaitForRecover:
in mode eSUPS_WrPersistData_NoShutdown: Wait for the reestablishment of the power supply
in mode eSUPS_CheckPowerStatus: Wait for the reestablishment of the power supply

eSUPS_WaitForPowerOFF:
in mode eSUPS_WrPersistData_Shutdown: Wait for switching off of the PC by the UPS
in mode eSUPS_ImmediateShutdown: Wait for switching off of the PC by the UPS
```

8.5 PlcAppSystemInfo

每个 PLC 都包含一个类型为 ‘PlcAppSystemInfo’ 的实例，名称为 ‘_AppInfo’。

相应的命名空间是 ‘TwinCAT_SystemInfoVarList’。例如，在库中使用时，必须指定这一点。

```
TYPE PlcAppSystemInfo
STRUCT
  ObjId          : OTCID;
  TaskCnt       : UDINT;
  OnlineChangeCnt : UDINT;
  Flags         : DWORD;
  AdsPort       : UINT;
  BootDataLoaded : BOOL;
  OldBootData   : BOOL;
  AppTimestamp  : DT;
  KeepOutputsOnBP : BOOL;
  ShutdownInProgress : BOOL;
  LicensesPending : BOOL;
  BSODOccured   : BOOL;

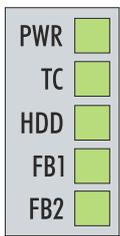
  TComSrvPtr    : ITCOMObjectServer;

  AppName       : STRING(63);
  ProjectName   : STRING(63);
END_STRUCT
END_TYPE
```

ObjId	PLC 项目实例的对象 ID
TaskCnt	运行时系统中的任务数
OnlineChangeCnt	自上次完整下载以来的在线修改次数
标记	保留
AdsPort	PLC 应用程序的 ADS 端口
BootDataLoaded	PERSISTENT 变量: LOADED (无错误)
OldBootData	PERSISTENT 变量: INVALID (由于没有有效的文件, 所以加载了备份副本)
AppTimestamp	编译 PLC 应用程序的时间
KeepOutputsOnBP	该标志可以设置, 并防止在达到断点时输出被清零。在这种情况下, 任务继续运行。只有 PLC 代码的执行被中断。
ShutdownInProgress	如果 TwinCAT 系统正在关闭, 该变量的值为 TRUE。TwinCAT 系统的某些部分可能已经关闭。
LicensesPending	如果尚未验证所有许可证加密狗提供的许可证, 这个变量的值为 TRUE。
BSODoccured	如果 Windows 处于 BSOD 状态, 该变量的值为 TRUE。
TComSrvPtr	指向 TcCOM 对象服务器的指针
AppName	TwinCAT 生成的名称, 其中包含端口。
项目名称	项目名称

9 错误处理和诊断

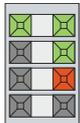
9.1 诊断 LED

显示	LED	含义
	PWR	电源 如果设备连接到电源装置上，并且装置打开，则电源 LED 灯亮起绿色。
	TC	Bootloader 启动，且运行无误（红黄两色亮起一秒）。
	TC	TwinCAT 状态 LED TwinCAT 处于运行模式（绿色） TwinCAT 处于停止模式（红色） TwinCAT 处于配置模式（蓝色） PLC 的错误或崩溃（黄色）。仅适用于 TwinCAT 3
	HDD	读/写 CFast 卡 （红色）表示对 CFast 卡的访问正在进行。
	FB1	现场总线的状态 LED1（其功能在现场总线接口下说明）
	FB2	现场总线的状态 LED2（其功能在现场总线接口下说明）

9.1.1 K-bus

电源单元检查所连接的总线端子是否有错误。如果没有错误，红色 LED “K-bus ERR” 熄灭。如果存在总线终端错误，红色 LED “K-bus ERR” 会闪烁。

表 30: K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。

显示	LED	含义
	Us 24V	基本 CPU 模块的电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。
	Up 24V	端子总线电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。
	K-BUS RUN	诊断 K-bus。绿色 LED 灯亮起，以表示无故障运行。“无错误”意味着与现场总线系统的通信也在运行。
	K-BUS ERR	诊断 K-bus。红色 LED 灯闪烁，表示出现错误。红色 LED 灯以两种不同的频率闪烁。

闪烁的频率和数量可以用来确定错误代码和错误参数。一个错误由 “K-bus ERR” LED 灯按特定顺序显示。

表 31: K-bus ERR LED, 通过 LED 指示故障的序列。

顺序	含义
快速闪烁	启动序列
第一个慢速序列	错误代码
无显示	暂停，LED 灯熄灭
第二个慢速序列	错误代码参数

计算红色 LED K-bus ERR 的闪烁频率，以确定错误代码和错误参数。在错误参数中，脉冲数显示错误发生前最后一个总线终端的位置。被动总线终端，如电源馈电终端，不包括在计数中。

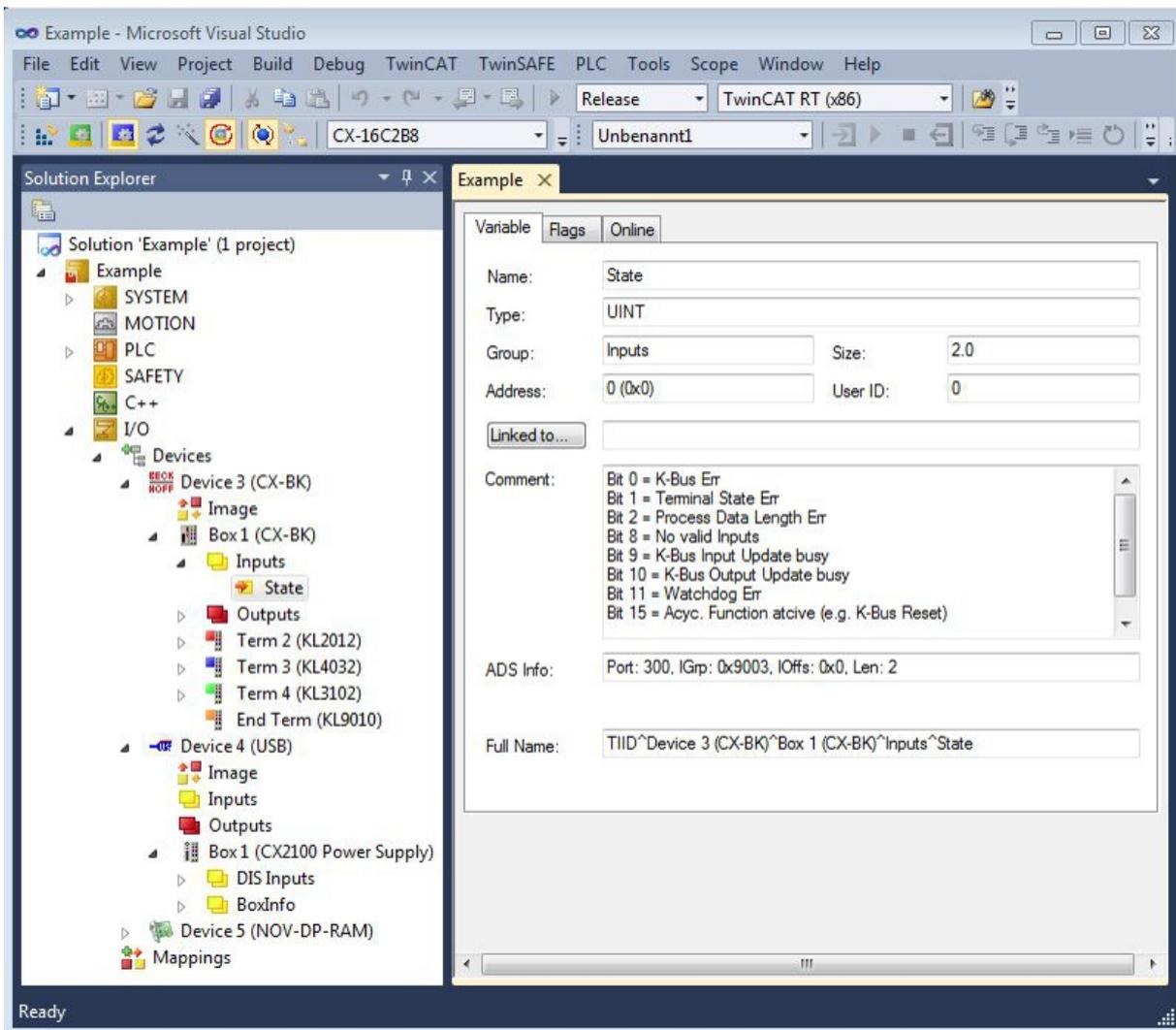
表 32: K-BUS ERR LED, 故障描述和故障排除。

错误代码	错误代码参数	描述	补救措施
持续性的、连续的闪烁		EMC 问题。	<ul style="list-style-type: none"> 检查电源是否有欠电压或过电压的峰值。 实施 EMC 措施。 如果出现了 K-bus 错误, 可以通过重新启动电源 (通过关闭然后再打开) 来定位
3 个脉冲	0	K-bus 命令错误。	<ul style="list-style-type: none"> 未插入总线端子。 其中一个总线端子有问题: 将连接的总线端子数量减半, 检查其余的总线端子是否还存在错误。重复这一程序, 直到找到有问题的总线端子。
4 个脉冲	0	K-bus 数据错误, 电源装置后面断开。	检查总线终端 9010 是否已连接。
	n	总线终端 n 后面断开	检查电源装置后的总线端子 n+1 是否连接正确; 如有必要进行更换。
5 个脉冲	n	与总线终端 n 的寄存器通信中的 K-bus 错误。	替换位置 n 处的总线终端。
6 个脉冲	0	初始化时出错。	替换嵌入式 PC。
	1	内部数据错误。	嵌入式 PC 的硬件复位 (关闭并重新开启)。
	8	内部数据错误。	嵌入式 PC 的硬件复位 (关闭并重新开启)。
7 个脉冲	0	设定的过程数据长度和实际配置不一致。	检查配置和总线端子是否一致。

对于某些错误, 即使错误已纠正, LED “K-BUS ERR” 也不会熄灭。在错误纠正后, 关闭电源装置的电源, 并再次打开, 以关闭 LED。

状态变量

在 TwinCAT 中，总线耦合器下设有状态变量，用于 K-bus 诊断。



附图 34: 用于 TwinCAT 下的错误处理和诊断的状态变量。

如果该值为“0”，则 K-bus 同步运行，且没有错误。如果数值 <> “0”，可能存在故障，或也可能只是表明 K-bus 周期比任务长。在这种情况下，它将不再与任务同步。任务时间应快于 100 ms。建议任务时间小于 50 ms。K-bus 的更新时间通常在 1 到 5 ms 之间。

表 33: 状态变量值的描述。

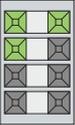
位	描述
位 0	K-bus 错误。
位 1	终端配置从启动后已更改。
位 2	过程镜像的长度不匹配。
位 8	(仍然) 没有有效的输入。
位 9	K-bus 输入更新尚未完成。
位 10	K-bus 输出更新尚未完成。
位 11	看门狗。
位 15	非周期性 K-bus 功能激活 (如 K-bus 复位)。

如果存在 K-bus 错误，可通过 IOF_DeviceReset 功能块 (在 TcIoFunctions.lib 中) 复位。

9.1.2 E-bus

电源单元检查连接的 EtherCAT 端子。在 E-bus 模式下，“L/A” LED 灯点亮。在数据传输过程中，“L/A” LED 闪烁。

表 34: K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。

显示	LED	含义	
Us 24 V  Up 24 V L/A	Us 24V	基本 CPU 模块的电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。	
	Up 24 V	端子总线电源。如果电源正确，LED 灯亮起绿色。	
	L / A	熄灭	E-bus 未连接。
		点亮	E-bus 已连接/无数据通信。
闪烁		E-bus 已连接/E-bus 存在数据通信。	

9.2 故障

另请参考安全说明部分。

可能出现的故障及其纠正措施

故障	原因	措施
开启嵌入式控制器后未工作	嵌入式控制器无电源 其他原因	1. 检查保险丝 2. 测量电源电压，检查连接，致电倍福支持部门
嵌入式控制器不能完全启动	硬盘损坏（例如由于软件运行时关机），设置有误，其他原因	检查设置，致电倍福支持部门
计算机启动，软件启动，但控制装置不能正常运行	故障原因在于软件或嵌入式控制器以外的装置部件	致电设备或软件制造商。
μSD 卡访问错误	microSD 卡故障，插槽故障	使用不同的 microSD 卡检查插槽。 致电倍福支持部门
嵌入式控制器只能部分或暂时工作	嵌入式控制器中存在有缺陷的组件	致电倍福支持部门

在联系倍福售后或支持部门之前，请记录以下信息：

1. 准确的设备 ID: CXxxxx-xxxx
2. 序列号/BTN
3. 硬件版本
4. 任何接口 (N030、N031、B110...)
5. 所用 TwinCAT 版本
6. 所用任何组件/软件

所在国家的支持/售后部门将以最快速度予以回复。因此，请联系您的区域联系人。关于详细信息，请参考我们的网站：<https://www.beckhoff.com> 或咨询您的分销合作伙伴。

10 维护和保养

10.1 更换电池

注意

爆炸的风险

如果电池插入不正确，可能会发生爆炸并损坏嵌入式 PC。

请仅使用原装电池，并确保正负极正确插入。

电池必须每 5 年更换一次。备用电池可从倍福售后部门订购。在嵌入式 PC 中，使用了 CR2032 电池（3V，225 mAh）。

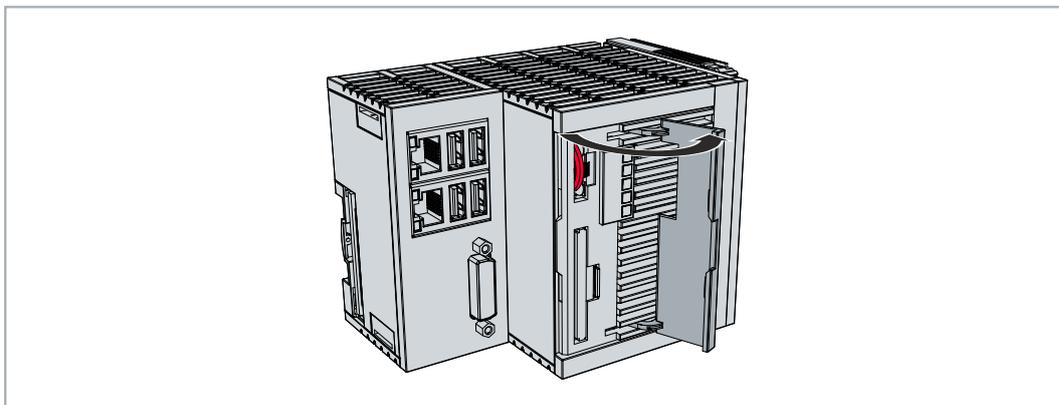
电池仓在前盖板下面。电池储存了时间和日期。如果取出电池，时间和日期将重置。请注意硬件和软件配置的这种特性，并在更换电池后在 BIOS 中重置时间和日期。所有其他的 BIOS 设置保持不变，并被保留。

要求：

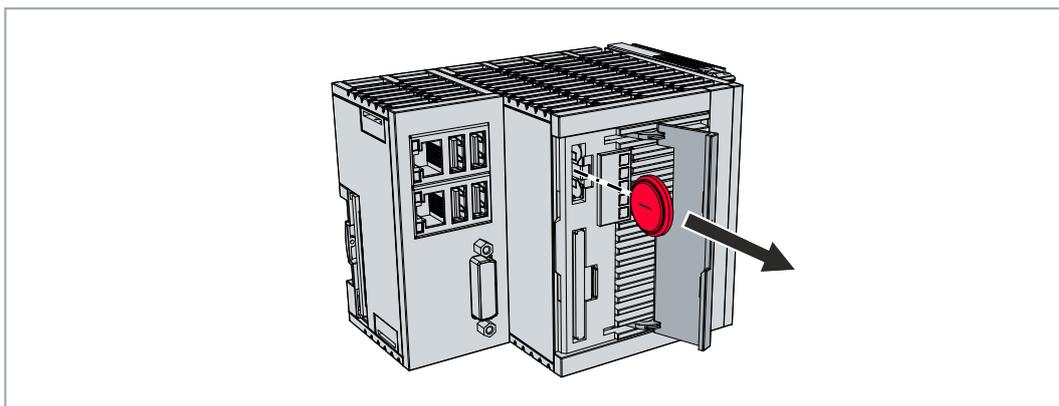
- 嵌入式 PC 关机并断电。

按以下方法更换电池：

1. 打开前盖板。



2. 小心地把电池从托架内拉出。



3. 将新电池推入电池仓。负极指向左侧的 DVI-I 接口。

⇒ 电池更换完成。关闭前盖板，并在 BIOS 中重置日期和时间。

10.2 清洁嵌入式控制器

⚠ 谨慎

有触电的危险！

带电设备或部件可能导致电击。清洁前，请断开嵌入式控制器与电源的连接。

仅清洁嵌入式控制器的外壳。使用柔软湿润的清洁布进行擦拭。确保设备的通风槽始终畅通无阻，不会堵塞。

下列清洁剂和材料不适用，可能会造成损坏：

- 腐蚀性清洗剂
- 溶剂
- 清洗剂
- 硬物体

11 拆卸及报废

11.1 拆除电缆

注意

电压

如果在拆卸过程中打开了电源，可能会导致嵌入式 PC 损坏。在拆卸过程中，关闭嵌入式 PC 的电源。

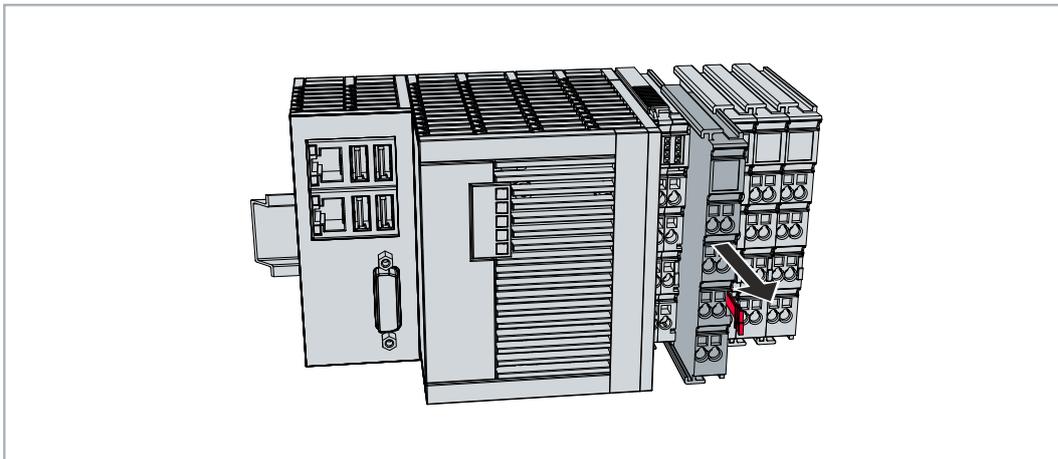
在拆卸嵌入式 PC 之前，请关闭嵌入式 PC 并关闭电源。之后，方可拆除所有电缆。同时，从电源端子之后的第一个端子处拆除所有电缆。

要求：

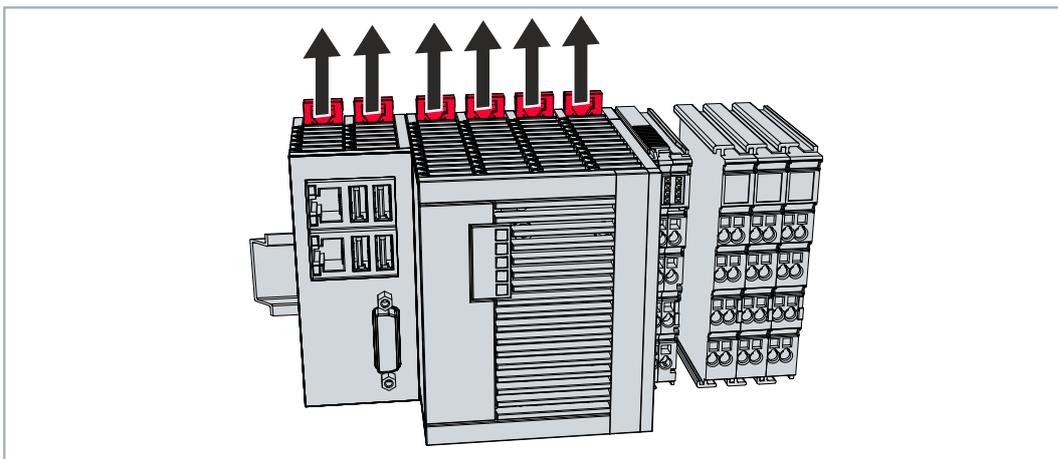
- 关闭软件并关闭嵌入式 PC。
- 关闭电源。

按以下方法拆除电缆：

1. 从嵌入式控制器上拆下电缆。
2. 从电源端子模块旁边的第一个端子模块上拆下接线。
3. 拉动橙色的带子，将电源端子模块后的第一个端子模块向前拉，将其拆下。



⇒ 在下一步中，可以将嵌入式控制器从 DIN 导轨上拆下来，并进行拆卸。



11.2 拆卸嵌入式控制器

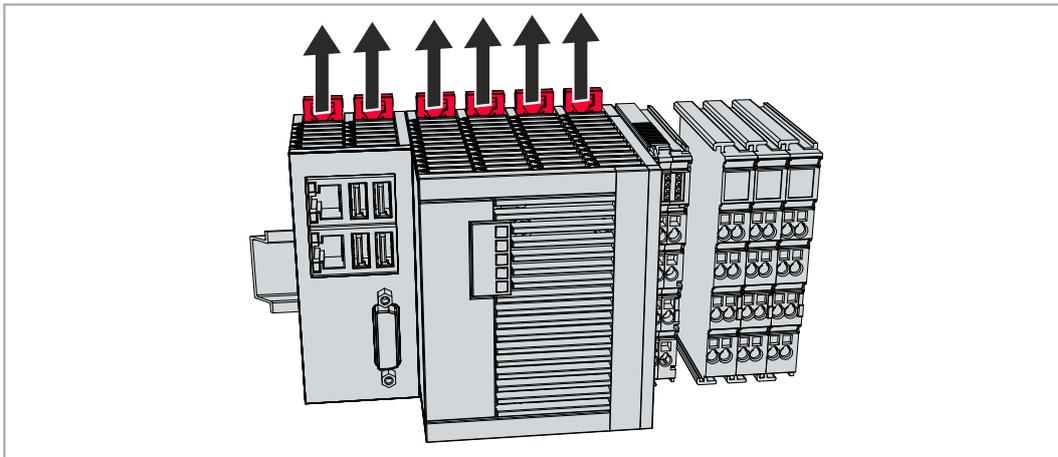
本章介绍了如何拆卸嵌入式控制器并将其从 DIN 导轨上拆下。

要求：

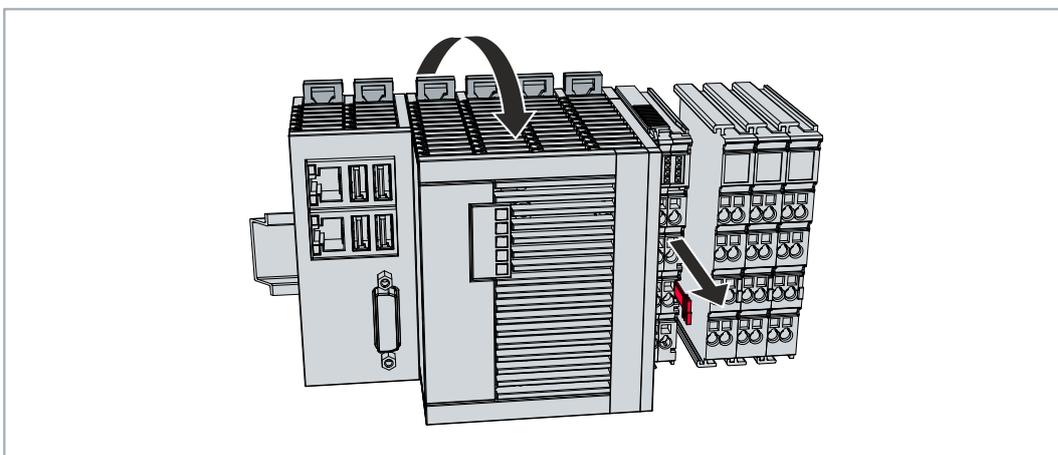
- 所有电缆都已从嵌入式控制器上拆下。

按以下方法拆卸嵌入式控制器：

1. 用螺丝刀将锁扣向外推，释放 DIN 导轨安装配件。



2. 拉开电源端子上的橙色带子，轻轻地将设备从 DIN 导轨上拆下。



⇒ 已成功地拆下嵌入式控制器。

处理

设备必须完全拆解，以进行处理。电子元件必须按照国家电子废物法规进行处理。

12 技术数据

表 35: 技术数据、尺寸和重量。

	CX5230	CX5240
外形尺寸 (W x H x D)	142 mm x 100 mm x 92 mm	
重量	约 1195 g	

表 36: 技术数据, 一般数据。

技术数据	CX5230	CX5240
处理器	Intel Atom® x5-E3930, 1.3 GHz, 2 核	Intel Atom® x5-E3940, 1.6 GHz, 4 核
主内存	4 GB DDR4-RAM	8 GB DDR4-RAM
闪存	CFast 卡插槽 (不包含卡) 和 MicroSD 卡插槽	
持久性内存	集成 1 秒 UPS (CFast 卡上可保存 1 MB 数据)	
电源	24 V DC (-15 %/+20 %)	
最大功耗	16 W	18 W
最大功耗 (包括 UPS 充电)	34 W	34 W
绝缘强度	500 V (电源/内部电子元件)	
操作系统	Microsoft Windows 10 IoT Enterprise LTSC, TwinCAT/BSD	
控制软件	TwinCAT 3	
安全元件	fTPM 2.0 (需要 UEFI BIOS 和 64 位 Windows 10 1809 或更高版本)	
诊断 LED	1 x 电源, 1 x TC 状态, 1 x 闪存存取, 2 x 总线状态	
时钟	电池供电的内置时钟, 用于显示时间和日期 (电池可更换)	
认证	CE、UL	

表 37: 技术数据, I/O 端子模块。

技术数据	描述
I/O 连接	通过电源端子模块 (E-bus 或 K-bus, 自动识别)
I/O 端子模块的电源	最大 2 A
电源触点电流负载	最大 10 A
K-bus 上的处理数据	最大 2048 字节的输入和 2048 字节的输出
端子模块最大数量 (K-bus)	64 (通过 K-bus 扩展可达 255)
端子模块最大数量 (E-bus)	最多 65534 个端子模块。

表 38: 技术数据, 环境条件。

技术数据	描述
运行期间的环境温度	-25° C ... +60° C
存储期间的环境温度	-40° C ... +85° C 参见注释: 运输和存储 [► 10]
相对湿度	95 %, 无冷凝水
抗振性	10 次扫频, 3 轴 10 Hz < f < 58.1 Hz, 位移 0.15 mm, 恒定振幅 58.1 Hz < f < 500 Hz, 加速度 2 g ($\sim 20 \text{ m/s}^2$), 恒定振幅 符合 EN 60068-2-6 标准
耐冲击性	每个方向 1000 次冲击, 3 轴 15 g, 11 ms 符合 EN 60068-2-27 标准
EMC 抗干扰	符合 EN 61000-6-2 标准
EMC 辐射	符合 EN 61000-6-4 标准
防护等级	IP 20

表 39: 技术数据, 显卡规格。

技术数据	CX5230	CX5240
处理器显卡	Intel® HD Graphics 500	
Shader 型号	6.4	
DirectX	12	
OpenGL	4.6	

表 40: 技术数据, 接口。

技术数据	描述
LAN	2 x RJ 45, 10/100/1000 Mbit/s
USB	4 x USB 3.0, 每个额定电流为 900 mA, A 型
DVI-D	显示器分辨率 (像素): 640 x 480 至 1920 x 1200

表 41: 技术数据, 可选接口。

技术数据	描述
DVI-D	显示器分辨率 (像素): 640 x 480 至 1920 x 1200
DisplayPort	显示器分辨率 (像素): 最大 2560x1600
RS232	D-sub 插孔, 9 针 电气隔离 500 V
RS422/RS485	D-sub 插头, 9 针 电气隔离 500 V
EtherCAT 从站	2 x RJ 45, EtherCAT IN 和 OUT 100 Mbaud
PROFIBUS	D-sub 连接器, 9 针 9.6 kbaud 至 12 Mbaud
CANopen	D-sub 连接器, 9 针 10 kbaud 至 1,000 kbaud
PROFINET RT	2 台 RJ-45 交换机

13 附录

13.1 附件

表 42: MicroSD 卡。

订单号	描述
CX1900-0122	512 MB MicroSD 卡
CX1900-0124	1 GB MicroSD 卡
CX1900-0126	2 GB MicroSD 卡
CX1900-0128	4 GB MicroSD 卡
CX1900-0130	8 GB MicroSD 卡

表 43: CFast 卡

订购号	描述
CX2900-0026	20 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围
CX2900-0038	40 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围
CX2900-0040	80 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围
CX2900-0042	160 GB CFast 卡, 3D 闪存, 更大的温度范围

表 44: CX 系统备用电池。

订购号	描述
CX1900-0102	备用电池, 适用于 CX10x0、CX50x0、CX51x0、CX5110-01xx-9020、CX52x0、CX56x0、CX90x0、CX20xx 和 CX8100 - CR2032 型扣式锂电池, 3V/225 mAh

表 45: 更多备件。

订购号	描述
CX2900-0101	用于 CX52x0、CX56x0 和 CX20xx 系列的外壳锁紧夹 (黑色)。 10 套锁定装置, 每套两个夹子。
CX2900-0102	左侧总线连接器的盖子, 5 件
CX2900-0108	用于 CX51x0、CX52x0 和 CX56x0 的透明标志条, 可单独贴标, 每包 20 个

13.2 认证

美国的 FCC 认证

FCC: 联邦通信委员会无线电频率干扰声明

本设备已经过测试，符合 FCC 规则第 15 部分规定的 A 类数字设备限制。这些限制旨在为设备在商业环境中运行时提供合理的保护，防止有害干扰。本设备会产生、使用并能辐射无线电频率能量，如果不按照说明手册安装和使用，可能会对无线电通信造成有害干扰。在住宅区操作本设备可能会造成有害干扰，在这种情况下，用户将被要求纠正干扰，费用自理。

加拿大的 FCC 认证

FCC: 加拿大通知

本设备没有超过加拿大通信部《无线电干扰条例》中所述的 A 类辐射限制。

13.3 技术支持和服务

倍福及其合作伙伴活跃于世界各地，为客户提供全方位的技术服务和技术支持，确保快速协助解决与倍福产品和系统解决方案相关的所有问题。

下载搜索器

我们的下载搜索器包含我们供您下载的所有文件。您可以通过它搜索我们的应用案例、技术文档、技术图纸、配置文件等等。

可供下载的文件格式多种多样。

倍福分公司和代表处

若需要倍福产品的本地支持和服务，请联系倍福分公司或代表处！

倍福遍布世界各地的分公司和代表处地址可在倍福官网上找到：<http://www.beckhoff.com.cn>

这里还可以找到更多倍福组件相关文档资料。

倍福技术支持

倍福为您提供全面的技术支持，除了倍福具体产品的应用以外，还包括广泛的服务：

- 技术支持
- 复杂自动化系统的设计、编程和调试
- 大量倍福系统组件培训

热线电话： +49 5246 963-157

电子邮箱： support@beckhoff.com.cn

倍福售后服务

倍福服务中心提供全方位的售后技术服务：

- 现场服务
- 维修服务
- 备件服务
- 热线服务

热线电话： +49 5246 963-460

电子邮箱： service@beckhoff.com.cn

倍福公司总部

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Huelshorstweg 20

33415 Verl

Germany

电话： +49 5246 963-0

电子邮箱： info@beckhoff.com

网址： www.beckhoff.com

表格列表

表 1	单个模块的尺寸和重量。	10
表 2	CX52x0 的可用扩展模块。	11
表 3	CX52x0 的可选接口。	11
表 4	配置图例。	13
表 5	铭牌上的信息。	14
表 6	CX52x0, 软件的订购信息。	15
表 7	USB 接口 (X100、X101、X102、X103), 引脚分配。	17
表 8	以太网接口 X000 和 X001, 引脚分配。	18
表 9	DVI-D 接口 X200, 引脚分配。	19
表 10	DVI-D 接口 X200, 显示器的分辨率。	19
表 11	DVI-D 接口 X300, 引脚分配。	20
表 12	DVI-D 接口 X300, 显示器的分辨率。	20
表 13	DisplayPort, 引脚分配。	21
表 14	DisplayPort X300, 显示器的分辨率。	21
表 15	线路输入/线路输出插孔插头, 引脚分配。	22
表 16	RS232 接口 X300, 引脚分配。	23
表 17	RS422/485 接口, 引脚分配。	24
表 18	默认设置, RS485 无回音, 有终点 (端接)。	24
表 19	EtherCAT 主站接口 X300, 引脚分配。	25
表 20	EtherCAT 从站接口 X300, 引脚分配。	26
表 21	PROFIBUS 接口 X310, 引脚分配。	27
表 22	PROFIBUS 线路的线缆颜色。	27
表 23	CANopen 接口 X510, 引脚分配。	28
表 24	PROFINET RT 接口, 引脚分配。	29
表 25	所需线缆截面和剥线长度。	37
表 26	倍福 Device Manager 的出厂默认访问数据。	40
表 27	树状视图按键。	47
表 28	电缆冗余, 示例中配置的硬件。	51
表 29	TwinCAT 3 中文件的存储位置和名称。	55
表 30	K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。	62
表 31	K-bus ERR LED, 通过 LED 指示故障的序列。	62
表 32	K-BUS ERR LED, 故障描述和故障排除。	63
表 33	状态变量值的描述。	64
表 34	K-Bus 模式下的诊断 LED 灯。	65
表 35	技术数据、尺寸和重量。	71
表 36	技术数据, 一般数据。	71
表 37	技术数据, I/O 端子模块。	71
表 38	技术数据, 环境条件。	72
表 39	技术数据, 显卡规格。	72
表 40	技术数据, 接口。	72
表 41	技术数据, 可选接口。	72
表 42	MicroSD 卡。	73
表 43	CFast 卡	73
表 44	CX 系统备用电池。	73

表 45 更多备件。 73

数字列表

附图 1	CX5240 嵌入式控制器的配置示例。	13
附图 2	铭牌示例。	14
附图 3	CX52x0 嵌入式控制器的命名方法。	15
附图 4	USB 接口 X100、X101、X102、X103。	17
附图 5	以太网接口 X000、X001。	18
附图 6	DVI-D 接口 X200。	19
附图 7	DVI-D 接口 X300。	20
附图 8	DisplayPort X300。	21
附图 9	音频接口 X300、X301、X302。	22
附图 10	线路输入/线路输出 X300, X302 插孔插头。	22
附图 11	麦克风输入 X301 插孔插头。	22
附图 12	RS232 接口 X300。	23
附图 13	RS485 接口 X300。	24
附图 14	EtherCAT 主站接口 X300。	25
附图 15	EtherCAT 从站接口 X300。	26
附图 16	PROFIBUS 接口 X310。	27
附图 17	CANopen 接口 X510。	28
附图 18	PROFINET RT 接口 X300。	29
附图 19	CX52x0 嵌入式控制器, 尺寸。	30
附图 20	CX52x0 嵌入式控制器, 允许的安装位置。	31
附图 21	在 TwinCAT 中识别被动 EtherCAT 端子模块。	35
附图 22	被动 EtherCAT 端子模块, 允许的安装位置。	35
附图 23	系统电压 (Us) 和电源触点 (Up) 的连接	36
附图 24	CX52x0 接线示例。	37
附图 25	CX52x0 上的 UL 标签。	38
附图 26	符合UL规范的接线示意图。	38
附图 27	Windows 10, 在网络和共享中心识别以太网接口 (X000、X001)。	42
附图 28	Windows 10, 在设备管理器中识别以太网接口 (X000、X001)。	42
附图 29	CX52x0 在 TwinCAT 3 的树状视图的嵌入式控制器中, 附有 EtherCAT 端子模块 (左) 或总线端子模块 (右)。	47
附图 30	带有 EtherCAT 电缆冗余的 CX52x0 配置示例。	51
附图 31	在未配备和配备 1 秒 UPS 的情况下系统的行为。	55
附图 32	加载持久性数据备份。TwinCAT 3 中的设置。	56
附图 33	TwinCAT 3 下的 UWF 例外列表	58
附图 34	用于 TwinCAT 下的错误处理和诊断的状态变量。	64

更多信息:

www.beckhoff.com/CX5200

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG
Hülshorstweg 20
33415 Verl
Germany
电话号码: +49 5246 9630
info@beckhoff.com
www.beckhoff.com

