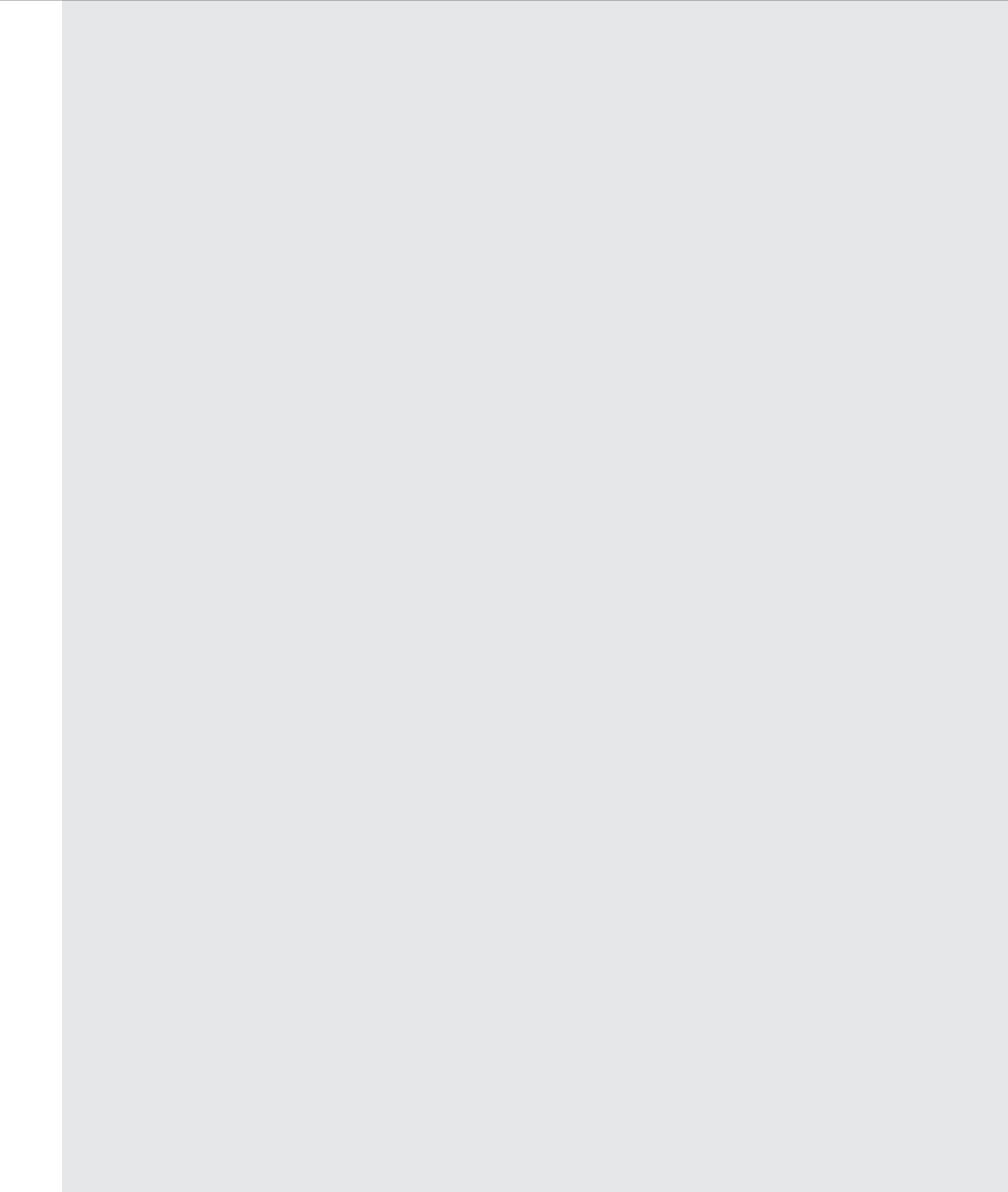


**EB 80 CANopen BENUTZERHANDBUCH Industrie 4.0 Funktionen**  
**EB 80 CANopen USER MANUAL of Industry 4.0 functions**



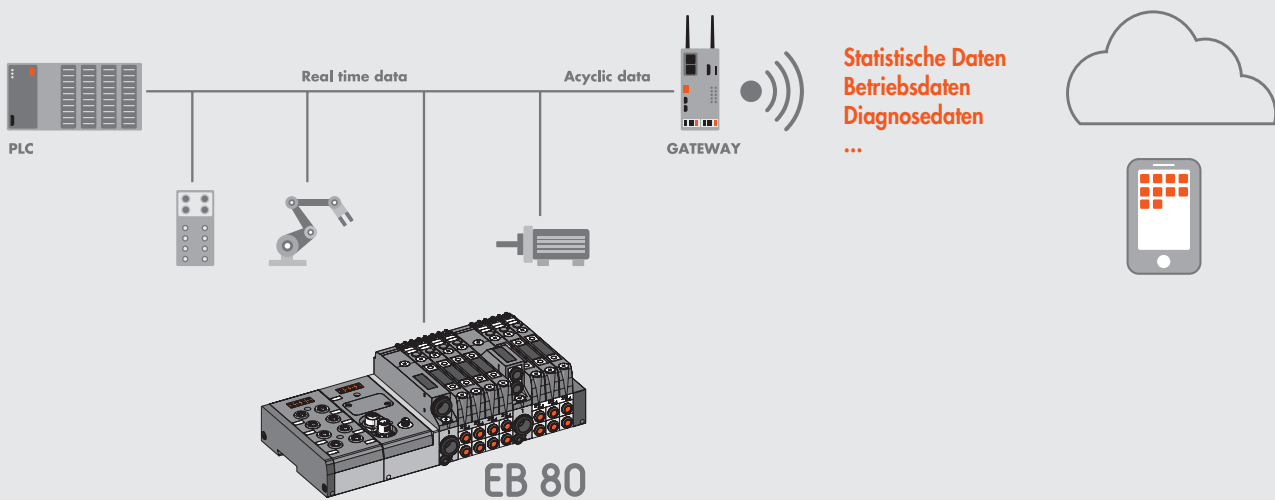
<b>EINLEITUNG</b>	S. 4
<b>1. SYSTEMKONFIGURATION</b>	S. 6
1.1 BESCHREIBUNG DER FUNKTIONEN	S. 6
1.1.1 Systemdaten	S. 6
1.1.2 Aktuatorfunktion – von 0x5FB1 bis 0x5FBA	S. 7
1.1.3 Beispiel	S. 9
1.2 DATENAUSLESUNG MIT DER EB 80 Manager SOFTWARE	S. 11

## EINLEITUNG

Elektrische Anschlussmodule können verwendet werden, um die EB 80 mit den gängigen Feldbussen auf dem Markt zu ergänzen. Auf diese Weise kann das Steuerungssystem (in der Regel eine SPS) das Verhalten der Ventilinsel in Echtzeit steuern, einschließlich der Signalmodule.

Mit der Einführung der I4.0-Version senden die Feldbus-Anschlussmodule auch historische und diagnostische Daten zum Verhalten der Ventilinsel (wie die Anzahl der Zyklen für jeden Pilotmagneten, die gesamte Aktivierungszeit und Warnsignale) sowie zum gesteuerten pneumatischen Kreislauf (wie die Verzögerungszeiten beim Sensorumschalten und die Aktuatoraktivierungszeiten) an das Netzwerk.

Diese Daten werden ebenfalls an das Steuerungssystem gesendet und können je nach Situation unterschiedlich verarbeitet werden: In einigen Fällen können sie in Echtzeit verwendet werden, wie z. B. bei Störmeldungen; in anderen Fällen können sie an eine lokale Speichereinheit oder an eine remote gesteuerte Cloud-Server-Einheit gesendet und zu einem späteren Zeitpunkt analysiert werden; in wieder anderen Fällen können die Störmeldungen an eine Fernwartungsstation gesendet werden, die den Zustand des Systems aus der Ferne überwachen kann.



Die neuen erweiterten Diagnosefunktionen der EB 80, bekannt als EB 80 I4.0, bieten ein leistungsstarkes Analysewerkzeug für herkömmliche Wartungsarbeiten und gewährleisten einen sicheren, zuverlässigen und dauerhaften Betrieb von Produktionseinheiten.

Diese Funktionen sind für alle elektrischen Anschlüsse mit Feldbussen und Grundplatten, die mit I4.0 gekennzeichnet sind, verfügbar und integrieren erweiterte Diagnosen gemäß der Philosophie von Industrie 4.0.

Diese Funktionen nutzen die native Diagnose der EB 80 und erweitern sie um die Fähigkeit der Insel, die Ein- und Ausgänge (I/Os) selbst zu steuern. Damit werden Wartungsprozesse reorganisiert und optimiert, indem vorausschauende Wartung entwickelt wird, um:

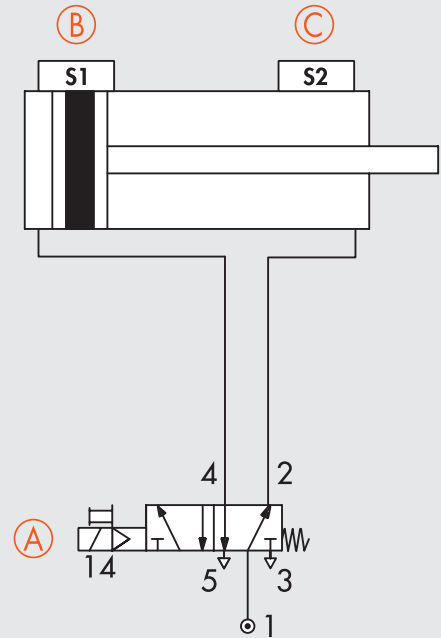
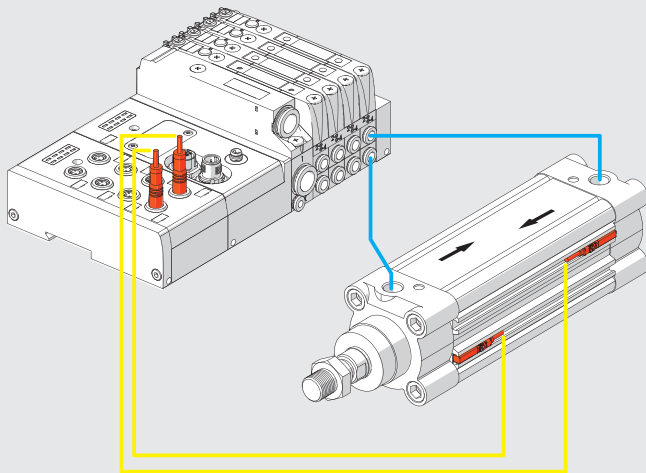
- Fehler vorherzusagen;
- frühzeitig einzugreifen, um Systemausfälle zu vermeiden;
- alle Informationen über den Betrieb der Geräte in Echtzeit verfügbar zu haben;
- das Ende der Lebensdauer von Komponenten zu überwachen;
- die Verwaltung von Ersatzteilen im Lager zu optimieren.

Dies ermöglicht es, die gesammelten Daten in konkrete Maßnahmen umzuwandeln, indem standard EB80-Ventilinseln ohne zusätzliche Module genutzt werden.

### Beschreibung der EB 80 I4.0-Funktionen

- Systemdaten:
  - Zähler für Systemstarts der EB 80
  - Zähler für Versorgungssignale
- Ventildaten: Jede Ventilgrundplatte speichert für jedes Magnetventil permanent folgende Informationen:
  - Zykluszähler
  - Zähler für die Gesamtschaltzeit des Magnetventils
  - Betriebsstundenzähler des Druckreglers
  - Aktivierung einer Anzeige, wenn 60 % der durchschnittlichen Lebensdauer überschritten werden
  - Zähler für Kurzschlusswarnungen
  - Zähler für Unterbrechungswarnungen
- Steuerfunktionen des elektropneumatischen Systems (Daten werden nach jedem Zyklus aktualisiert):
  - Messung der Verzögerung zwischen der Aktivierung des Magnetventils „A“ und dem Beginn der Aktuatorbewegung, basierend auf dem Signal des Sensors „B“, wobei Verzögerungen, die das Limit überschreiten, markiert werden
  - Messung der Bewegungszeit des Aktuators mithilfe von zwei verbundenen Sensoren „B“ und „C“, wobei Zeitüberschreitungen markiert werden
  - Messung der Verzögerung zwischen der Deaktivierung des Magnetventils „A“ (oder der Aktivierung eines zweiten Ventils) und dem Beginn der Rückbewegung des Aktuators, basierend auf dem Signal des Sensors „B“, wobei Zeitüberschreitungen markiert werden

- Messung der Zykluszeit des Aktuators mithilfe von zwei verbundenen Sensoren „B“ und „C“, wobei Zeitüberschreitungen markiert werden
- Zähler für den Bewegungsbereich des Aktuators



**⚠ ACHTUNG**

Die EB 80 I4.0-Funktionen sind verfügbar für Softwareversionen, die nach folgenden Versionen installiert wurden:  
CANopen 1.7 / Ventilgrundplatten 7.03 mit I4.0 Logo / EDS EB80\_CA\_1\_7

## 1. SYSTEMKONFIGURATION

Konfigurieren Sie das EB 80-System mit allen im System installierten Modulen, wie im EB 80 CANopen Benutzerhandbuch beschrieben. Anschließend vervollständigen Sie die Konfiguration der I4.0-Funktionen.

### Konfiguration der EB 80 I4.0 Funktionen - 0x5FB0

**0x5FB0.01 I4.0 Enable:** Zum Aktivieren der Diagnosefunktionen.

- 0x5FB0.01 = 0 Funktionen deaktiviert
- 0x5FB0.01 = 1 Funktionen aktiviert

- **0x5FB0.02 Valves data refresh time:** Die im elektronischen Schaltkreis der Ventilgrundplatten gespeicherten System- und Ventildaten werden mit der für diesen Parameter festgelegten Zeit aktualisiert. Es wird empfohlen, eine Zeit von mehr als 1000 ms einzustellen, um eine Überlastung des Systems zu vermeiden.
- **0x5FB0.03 Actuators data refresh time:** Die Zeit, die sich auf die Betätigung und das Zurücksetzen der gesteuerten Aktuatoren bezieht. Um Echtzeitdaten zu erhalten, sollte eine kurze Zeit, z. B. 50 ms, eingestellt werden.

### 1.1 DESCRIZIONE DELLE FUNZIONI

#### 1.1.1 Systemdaten

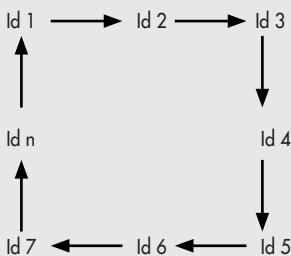
**Aktuationszähler:** Zeigt die Anzahl der Systemaktuationen an; wird bei jedem Einschalten aktualisiert.

**Stromversorgungs-Alarmzähler:** Zeigt die Anzahl der Alarme an, die durch Stromversorgungswerte außerhalb des zulässigen Bereichs von 10,8–31,2 VDC verursacht wurden.

**Ventildaten:** Das System liest die Daten jedes Magnetpiloten zyklisch und sequentiell gemäß der unter "Valve data update time" eingestellten Zeit aus. Die Ventilnummer, die den Daten zugeordnet ist, wird mit dem Ventil-ID-Byte angezeigt. Um eine Überlastung des Systems zu vermeiden, wird empfohlen, eine lange Zeit einzustellen. Beispielsweise werden in einem System mit 8 Ventilen und einer eingestellten Aktualisierungszeit von 1000 ms die Daten jedes Ventils alle 8 Sekunden aktualisiert.

#### Daten des Druckreglers

Die ID der Druckregler folgt der ID des letzten im System installierten Ventils.



**Zykluszähler:** Zeigt die Anzahl der Aktuationen jedes Magnetpiloten an. Sobald die Anzahl der Zyklen 60 % der durchschnittlichen Lebensdauer erreicht, die für Ventile auf 30.000.000 Zyklen und Druckregler auf 60.000.000 Zyklen festgelegt ist, erscheint eine Warnung, dass die durchschnittliche Lebensdauer überschritten würde.

**Zähler für die Gesamtenergierungszeit der Magnetventile / Betriebsstundenzähler des Druckreglers:** Zeigt die Gesamtaktivierungszeit der Magnetpiloten an / zeigt die Gesamtbetriebsstunden der Druckregler an.

**Kurzschluss-Alarmzähler:** Zeigt die Anzahl der Alarme an, die durch einen Kurzschluss bei jedem Magnetventil verursacht wurden.

**Unterbrechungs-Alarmzähler:** Zeigt die Anzahl der Alarme an, die durch eine Unterbrechung der Magnetspule jedes Magnetpiloten verursacht wurden.

**WICHTIG:** Ein Befehl, der sich auf freie Positionen bezieht, z. B. Dummyventile, Bypassventile oder der zweite Pilot eines Ein-Pilot-Ventils, löst einen Unterbrechungs-Alarm aus.

### 1.1.2 Aktuationsfunktion – von 0x5FB1 bis 0x5FBA

Diese Funktion ermöglicht die Steuerung des elektropneumatischen Systems. Für den Betrieb ist die Installation eines Eingangs-Signalmoduls im System erforderlich. Es können bis zu 10 Aktuatorenmodule installiert werden.

#### Aktuatorparameter

**Id Pilota 1 - 0x5FB1.01 Id Coil 1:** Geben Sie die Pilotnummer ein, die dem Ventil entspricht, welches mit dem zu steuernden Aktuator verbunden ist.

**Id Pilota 2 - 0x5FB1.02 Id Coil 2:** Geben Sie die zweite Pilotnummer ein, die dem Ventil entspricht, welches mit dem zu steuernden Aktuator verbunden ist, wenn ein Zwei-Pilot-Ventil verwendet wird. Geben Sie 0 ein, wenn Sie Ein-Pilot-Ventile verwenden.

Beispiel für die Zuordnung der Pilotnummern

Grundplatte für 8 Steuerventile. Ventile mit einem oder zwei Magnetpiloten können montiert werden.

Ventiltyp	Ventil mit 2 Magnetpiloten	Ventil mit 1 Magnetpilot	Dummy- oder Bypass-Ventil	Ventil mit 1 Magnetpilot
Magnetpilot 1	14	14	-	14
Magnetpilot 2	12	-	-	-
Ausgang	Out 1	Out 3	Out 5	Out 7
	Out 2	Out 4	Out 6	Out 8
Id pilot 1	1	3	-	7
Id pilot 2	2	-	-	8

**Eingang ID für Endschalter 1 - 0x5FB1.03 Id Input end point 1:** Geben Sie die Eingangsnummer des digitalen Eingangsmoduls ein, an das der erste Sensor des Aktuators für den Endschalter angeschlossen ist.

**Eingang ID für Endschalter 2 - 0x5FB1.04 Id Input end point 2:** Geben Sie die Eingangsnummer des digitalen Eingangsmoduls ein, an das der zweite Sensor des Aktuators für den Endschalter angeschlossen ist.

**Aktuationsverzögerung - 0x5FB1.05 Forward activation delay:** Die Zeit, die zwischen der Aktivierung des elektrischen Piloten 1 und der Bewegung des Aktuators vergeht, die durch die Überprüfung des deaktivierten Eingangs des Endschalters 1 gelesen wird.

**Aktuationsverzögerung % Toleranz - 0x5FB1.06 Forward activation tolerance:** Legen Sie die zulässige prozentuale Toleranz für die Aktivierungszeit fest. Jede Abweichung von der festgelegten Toleranz führt zu einem aktiven Signalisierungsbit.

00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

**Zurücksetzverzögerung - 0x5FB1.07 Backward activation delay:** Die Zeit, die zwischen der Deaktivierung des elektrischen Piloten 1 oder der Aktivierung des elektrischen Piloten 2 im Falle eines Zwei-Pilot-Ventils und der Bewegung des Aktuators vergeht, die durch die Überprüfung des deaktivierten Eingangs des Endschalters 2 gelesen wird.

**Zurücksetzverzögerung % Toleranz - 0x5FB1.08 Backward activation tolerance:** Legen Sie die zulässige prozentuale Toleranz für die Zurücksetzzeit fest. Jede Abweichung von der festgelegten Toleranz führt zu einem aktiven Signalisierungsbit.

00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

**Aktuationszeit - 0x5FB1.09 Actuator movement time (ms):** Die Zeit, die der Aktuator benötigt, um sich über die beiden zugehörigen Sensoren zu bewegen.

**Aktuationszeit % Toleranz - 0x5FB1.0A Actuator movement time tolerance (%):** Geben Sie die zulässige prozentuale Toleranz für die Aktuationszeit ein. Jede Abweichung von der festgelegten Toleranz führt zu einem aktiven Signalisierungsbit.

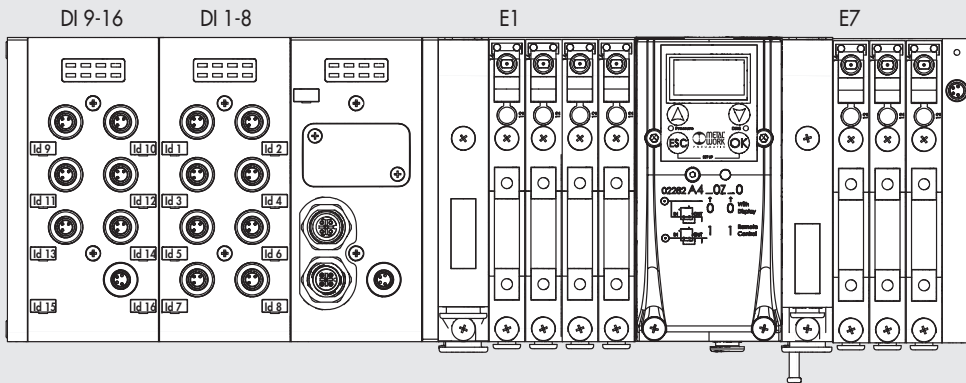
00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

**Rücklaufzeit - 0x80B1.0B Actuator return time (ms):** Die Zeit, die der Aktuator benötigt, um über die beiden zugehörigen Sensoren zurückzukehren.

**Rücklaufzeit % Toleranz - 0x5FB1.0C Actuator return time tolerance (%):** Geben Sie die zulässige prozentuale Toleranz für die Rücklaufzeit des Aktuators ein. Jede Abweichung von der festgelegten Toleranz führt zu einem aktiven Signalisierungsbit.

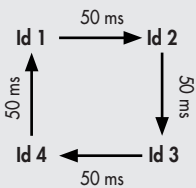
00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

Beispiel für die Zuordnung der Eingangs-ID für den Endschalter



Das System liest die Daten jedes Aktuators zyklisch und sequentiell gemäß der unter **Aktuatoren-Datenaktualisierungszeit** festgelegten **Aktualisierungszeit**. Die Aktuatornummer, auf die sich die Werte beziehen, wird durch das **Aktuator-ID-Byte** angezeigt. Eine kurze Zeit, z. B. 50 ms, muss eingestellt werden, um Echtzeitmessungen zu erhalten.

**Aktuator-ID:** Gibt den Aktuator an, auf den sich die zyklisch und sequentiell gelesenen Daten beziehen. Es können bis zu 10 Aktuatorenmodule im System installiert werden. Wenn beispielsweise 4 Aktuatorenmodule installiert sind und eine **Aktualisierungszeit von 50 ms** festgelegt ist, rotiert die Aktuator-ID zyklisch in Intervallen von 50 ms, was bedeutet, dass die Daten jedes Aktuators alle 200 ms aktualisiert werden.

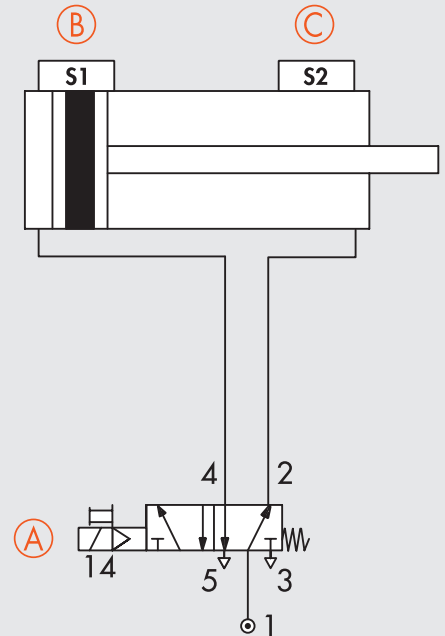
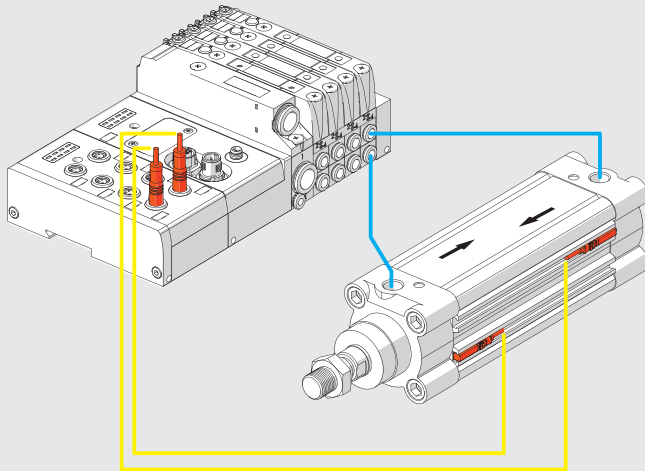


**Zustand:** Wenn die gelesenen Werte die in den „Toleranz“-Feldern festgelegten Zeiten überschreiten, werden die entsprechenden Signalisierungsbits aktiviert und setzen sich beim nächsten Lesen zurück, sobald die Werte innerhalb der Toleranz liegen.

- bit 0: Aktuationsverzögerungssignal aufgrund von Toleranzüberschreitung
- bit 1: Zurücksetzverzögerungssignal aufgrund von Toleranzüberschreitung
- bit 2: Aktuationszeitsignal aufgrund von Toleranzüberschreitung
- bit 3: Rücklaufzeitsignal aufgrund von Toleranzüberschreitung

**Aktuatorhubzähler:** Zeigt die Anzahl der Aktuationen und Rücksetzbewegungen des Aktuators an.

### 1.1.3 Beispiel



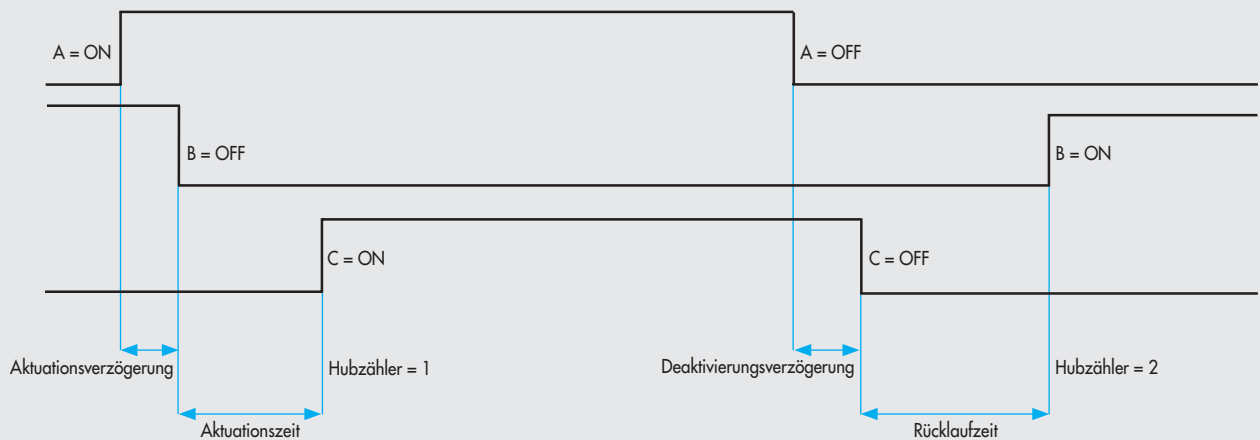
A = Ventil in Gebrauch, 5/2 Ein-Pilot-Ventil, Pilotenposition auf einer Grundplatte für zwei Piloten = 7  
 B = Rückführsensor des Aktuators – angeschlossen an Eingang Nr. 8  
 C = Ausdehnungssensor des Aktuators – angeschlossen an Eingang Nr. 7

Id pilot 1 = 7  
 Id pilot 2 = 0

Eingangs-ID für den Endschalter 1 = 8  
 Eingangs-ID für den Endschalter 2 = 7

Aktuatorausdehnung: A - ON → B - OFF = Aktuationsverzögerung  
 B - OFF → C - ON = Aktuationszeit

Aktuatorenrückführung: A - OFF → C - OFF = Deaktivierungsverzögerung  
 C - OFF → B - ON = Rücklaufzeit



Alle Daten werden aktualisiert, wenn die Aktuator-ID gleich 7 ist.

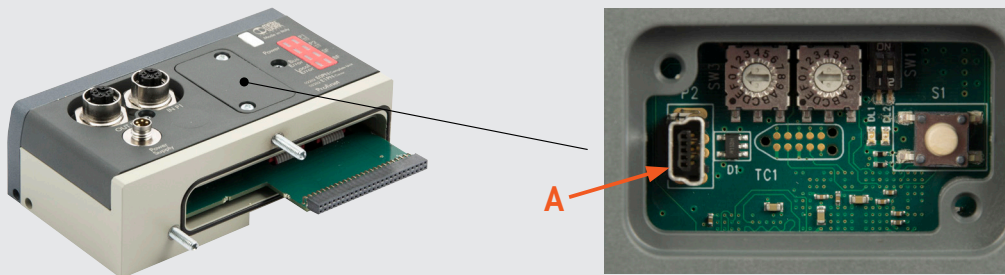
Funktion	Einstellungen		Erfasste Zeit [ms]	Signalisierungsbit
	Zeit [ms]	Toleranz		
Aktuationsverzögerung	50	± 50 % (25 ÷ 75 ms)	54	Off
			77	On
Aktuationszeit	600	± 20 % (480 ÷ 720 ms)	610	Off
			470	On
Deaktivierungsverzögerung	100	± 25 % (75 ÷ 125 ms)	120	Off
			130	On
Rücklaufzeit	700	± 10 % (630 ÷ 770 ms)	650	Off
			610	On

Zuweisung der Diagnoseadressen

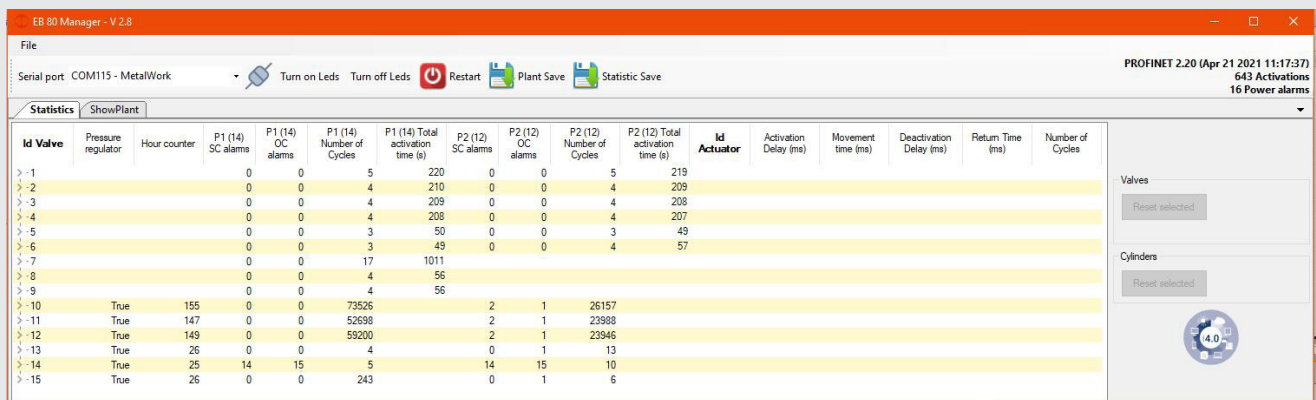
		N° byte	Dimensione [byte]
<b>Systemdaten</b>			
Zählerumschaltung		von 104 bis 107	4
Stromversorgungs-Alarmzähler		108	1
Reserviert		109	1
<b>Ventildaten</b>			
Ventil-ID (Die ID der Druckregler folgt der ID des zuletzt installierten Ventils)		110	1
Reserviert		111	1
Pilot 1	Signal für die Überschreitung der durchschnittlichen Lebensdauer - Bit 0	112	1
	Kurzschluss-Alarmzähler	113	1
	Unterbrechungs-Alarmzähler	114	1
	Zykluszähler	von 115 bis 118	4
	Zähler für die Gesamtschaltzeit von Pilot 1 [Sek.] - Betriebsstundenzähler des Druckreglers	von 119 bis 122	4
Pilot 2	Signal für die Überschreitung der durchschnittlichen Lebensdauer - Bit 0	123	1
	Kurzschluss-Alarmzähler	124	1
	Unterbrechungs-Alarmzähler	125	1
	Zykluszähler	von 126 bis 129	4
	Zähler für die Gesamtschaltzeit von Pilot 2 [Sek.]	von 130 bis 133	4
<b>Aktuatordaten</b>			
Aktuator Id		134	1
Status		135	1
Aktuationsverzögerung [ms]		136; 137	2
Zurücksetzverzögerung [ms]		138; 139	2
Aktuationszeit [ms]		von 140 bis 143	4
Rücklaufzeit [ms]		von 144 bis 147	4
Aktuator-Hubzähler		von 148 bis 151	4
<b>Gesamt</b>			<b>48</b>

## 1.2 DATENAUSLESUNG MIT DER EB 80 Manager SOFTWARE

Die EB 80 Manager Software wird verwendet, um Daten direkt vom EB 80 Stromanschluss mit Feldbus über den USB-Port (A) auszulesen, der sich unter der Abdeckung des Stromanschlusses befindet.



Verbindung der EB 80 mit dem PC. Öffnen Sie die EB 80 Manager Software.



Id Valve	Pressure regulator	Hour counter	P1 (14) SC alarms	P1 (14) OC alarms	P1 (14) Number of Cycles	P1 (14) Total activation time (s)	P2 (12) SC alarms	P2 (12) OC alarms	P2 (12) Number of Cycles	P2 (12) Total activation time (s)	Id Actuator	Activation Delay (ms)	Movement time (ms)	Deactivation Delay (ms)	Return Time (ms)	Number of Cycles
> -1			0	0	5	220	0	0	5	219						
> -2			0	0	4	210	0	0	4	209						
> -3			0	0	4	209	0	0	4	208						
> -4			0	0	4	208	0	0	4	207						
> -5			0	0	3	50	0	0	3	49						
> -6			0	0	3	49	0	0	4	57						
> -7			0	0	17	1011										
> -8			0	0	4	56										
> -9			0	0	4	56										
> -10	True	155	0	0	73526	2	1	26157								
> -11	True	147	0	0	52698	2	1	23988								
> -12	True	149	0	0	59200	2	1	23946								
> -13	True	26	0	0	4	0	1	13								
> -14	True	25	14	15	5	14	15	10								
> -15	True	26	0	0	243	0	1	6								

Wählen Sie den seriellen Port: COMx-MetalWork und verbinden Sie sich mit dem System, indem Sie auf das Verbindungssymbol klicken. Die Daten aller Ventile, Druckregler und konfigurierten Aktuatoren werden angezeigt.

### Datenrücksetzung von Ventilen

Wenn ein Ventil ausgetauscht wird, ist es ratsam, die Anzahl der Zyklen zurückzusetzen. Wählen Sie dazu das zurückzusetzende Ventil aus und klicken Sie auf die Schaltfläche "Valves - Reset Selected". Die Daten der ersten Zeile werden zurückgesetzt und in einem anderen, nicht zurücksetzbaren Speicherbereich gespeichert, der durch Klicken auf den Pfeil des Baum-Menüs angezeigt werden kann.

### Datenrücksetzung von Aktuatoren

Wenn ein Aktuator ausgetauscht wird, ist es ratsam, die Anzahl der Hübe zurückzusetzen. Wählen Sie dazu den zurückzusetzenden Aktuator aus und klicken Sie auf die Schaltfläche "Actuators - Reset Selected". Die Aktuatordaten werden zurückgesetzt.

## Anzeige der eingestellten Parameter

Durch Auswählen des Moduls werden im Reiter „Parameter“ die eingestellten Parameter angezeigt.

The screenshot shows the EB 80 Manager software interface. The main window displays a list of modules under the 'Impianto' tab. The 'Regolatore pressione' module is highlighted in yellow. Below the main window, the 'Errori' and 'Parametri' tabs are visible, showing a list of parameters and their values.

Stato	Nome scheda	Indirizzo	Versione	Valim (mV)	EB 80 Net	EB 80 Net Error Rx	EB 80 Net Error Tx
✓	02282E0CN - EB 80 CANOpen	1.1	01.13		0	0	
<b>Pneumatici</b>							
✓	02282B3_6 - Base per valvole 6 controlli	2.1	09.06	23678	0	0	
✓	02282B3_6 - Base per valvole 6 controlli	2.2	09.06	23785	0	0	
✓	02282B3_3 - Base per valvole 3 controlli	2.3	09.06	23820	0	0	
<b>Ingressi digitali</b>							
✓	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.1	05.01	23714	0	0	
✓	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.2	05.01	23820	0	0	
✓	02282S06 - 16 Ingressi Digitali morsettiera	3.3	03.03	23680	0	0	
✓	02282S06 - 16 Ingressi Digitali morsettiera	3.4	03.03	23680	0	0	
✓	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.5	05.01	24140	0	0	
✓	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.6	05.01	24104	0	0	
<b>Ingressi analogici</b>							
✓	02282S04 - 4 M8 Ingressi Analogici	5.1	03.06	24033	0	0	
✓	02282S04 - 4 M8 Ingressi Analogici	5.2	03.06	23927	0	0	
<b>Ingressi temperatura</b>							
✓	02282S08 - 4 M8 Ingressi Analogici per Temperatura	7.1	02.06	23785	0	0	
✓	02282S08 - 4 M8 Ingressi Analogici per Temperatura	7.2	02.06	24140	0	0	
<b>Regolatore pressione</b>							
✓	02282S09 - Regolatore di pressione	8.1	01.08	24042	0	0	
✓	02282S09 - Regolatore di pressione	8.2	01.08	24042	0	0	
✓	02282S09 - Regolatore di pressione	8.3	01.08	23909	0	0	
✓	02282S09 - Regolatore di pressione	8.4	01.08	24113	0	0	
✓	02282S09 - Regolatore di pressione	8.5	01.08	23953	0	0	
✓	02282S09 - Regolatore di pressione	8.6	01.08	24113	0	0	

Descrizione	Valore
Tipo di controllo	PLC
Unità di misura	bar
Banda morta(mbar)	50
Fondo scala(mbar)	10000
Pressione minima(mbar)	0
Uscita digitale	Pressostato
P On/ P+(mbar)	2000
P Off/ P-(mbar)	1000
Regolazione velocità	10
Valore uscita in stato sicurezza	Valore uscita in stato sicurezza
Valore pressione in fault mode(mbar)	0
Lingua display	Inglese



DE

NOTIZEN



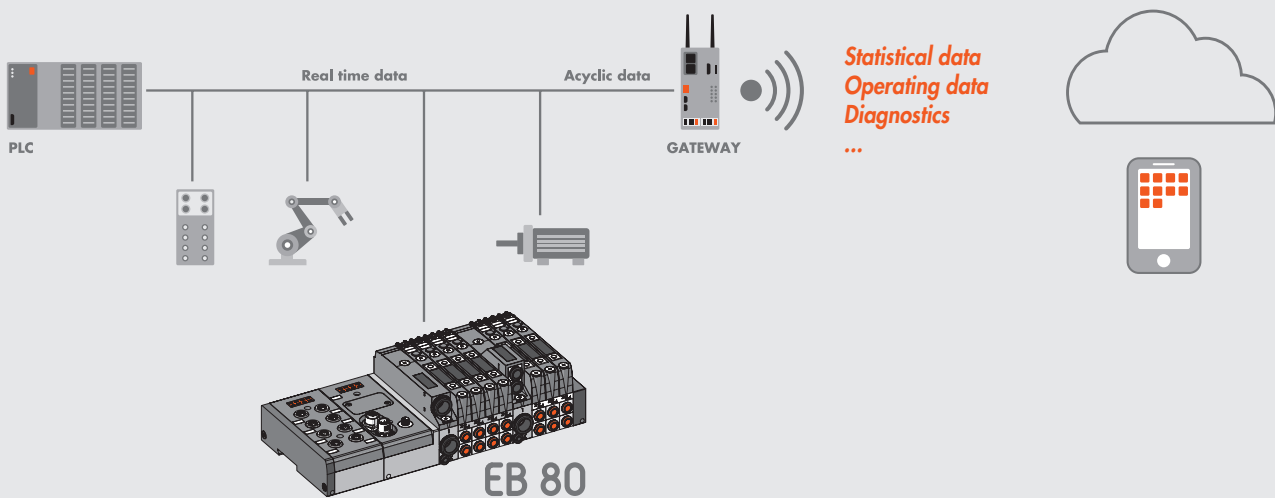
<b>INTRODUCTION</b>	PAGE 16
<b>1. SYSTEM CONFIGURATION</b>	PAGE 18
1.1 DESCRIPTION OF FUNCTIONS	PAGE 18
1.1.1 System data	PAGE 18
1.1.2 Actuation function - from 0x5FB1 to 0x5FBA	PAGE 19
1.1.3 Example	PAGE 21
1.2 DATA READING USING THE EB 80 Manager SOFTWARE	PAGE 23

## INTRODUCTION

Electrical connection modules can be used to complement the EB 80 with the main field buses available in the market. In this way, the control system (generally a PLC) can handle in real time the behaviour of the solenoid valve island, including signal modules.

With the introduction of the I4.0 version, the field bus connection modules also send to the network the historical and diagnostic data relating to the behaviour of the island (such as the number of cycles for each solenoid pilot, total activation time and alarms) and the controlled pneumatic circuit (such as the delay times in sensor switching and actuator activation times).

This data is also sent to the control system and can be handled differently depending on the situation: in some cases, it can be used in real time, like in the case of fault alarms; in other cases, it can be sent to a storage local unit or one remotely controlled on a cloud server, and is analysed in a subsequent stage; in other cases, the alarms can be sent to a teleservice station that can monitor the state of the system remotely.



The new advanced EB 80 diagnostic functions, known as EB 80 I4.0, provide a powerful analysis tool for traditional maintenance operations, ensuring the safe, reliable and lasting operation of production units.

They are available for all electrical connections with fieldbuses and bases marked I4.0, with advanced diagnostics integrated in accordance with Industry 4.0 philosophy.

These functions use the original EB 80 diagnostics, integrating them with the ability of the station itself to control IOs.

They re-organise and optimise maintenance management by developing predictive maintenance in order to:

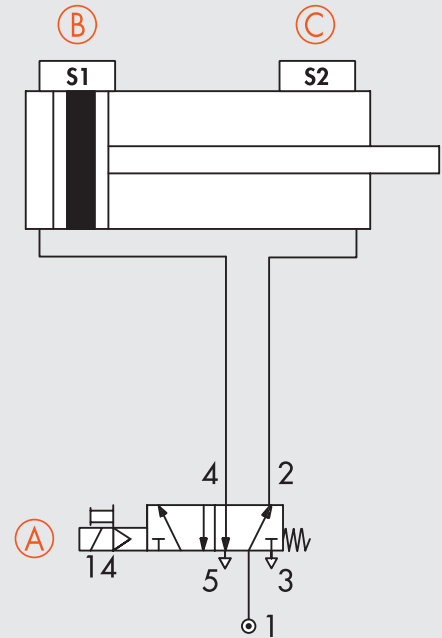
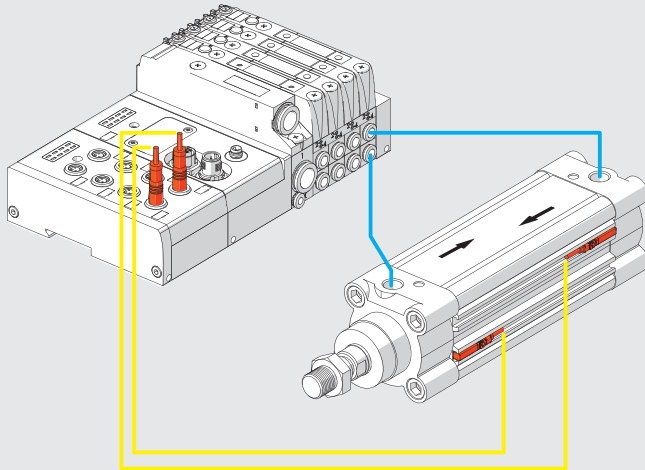
- predict faults;
- intervene early to avoid system downtime;
- have all information on equipment operation available in real time;
- monitor component end-of-lifetime;
- optimise warehouse spare parts management.

This makes it possible to turn the data collected into concrete actions using standard EB 80 stations without needing additional modules.

### Description of EB 80 I4.0 functions

- System data:
  - EB 80 system startup counter;
  - supply alert counter.
- Valve data. Each valve base for each solenoid valve permanently stores the following information:
  - cycle counter;
  - counter for total solenoid valve excitation time;
  - operating hour meter of the pressure regulator;
  - activation of an indication of exceeding 60% of the average life;
  - short circuit alert counter;
  - open circuit alert counter.
- Electropneumatic system control functions (data updated with each cycle):
  - measurement of the delay between activating the solenoid valve "A" and actuator movement commencing via the signal of sensor "B", with delays that exceed the limit flagged;
  - measurement of actuator movement time using two linked sensors "B" and "C", with exceeded time limits flagged;
  - measurement of the delay between deactivating the solenoid valve "A" (or activating a second valve) and actuator return commencing via the signal of sensor "B", with exceeded time limits flagged;

- measurement of actuator return time using two linked sensors "B" and "C", with exceeded time limits flagged;
- counter for actuator range of motion.



**⚠ WARNING**

EB 80 14.0 functions are available for software versions installed after:  
CANopen 1.7 / Valve bases 7.03 with 14.0 logo / EDS EB80\_CA\_1\_7



## 1. SYSTEM CONFIGURATION

Configure the EB 80 system with all the modules installed in the system in use, as described in the EB 80 CANopen user manual. Then complete the configuration of I4.0 functions.

### EB 80 I4.0 functions configuration - 0x5FB0

**0x5FB0.01 I4.0 Enable:** enables the diagnostic functions

- 0x5FB0.01 = 0 diagnostic functions disabled
- 0x5FB0.01 = 1 diagnostic functions enabled

- **Valve data update time - 0x5FB0.02 Valves data refresh time:** the system and valve data stored in the electronic circuit boards of the valve bases are updated with the time set for this parameter. It is advisable to set a time greater than 1000 ms to avoid overloading the system.
- **Actuator data update time - 0x5FB0.03 Actuators data refresh time:** the time relating to the actuation and reset of the controlled actuators. A short time, e.g. 50ms, must be set to obtain data in real time.

### 1.1 DESCRIPTION OF FUNCTIONS

#### 1.1.1 System data

**Actuation counter:** showing the number of system actuations; it is updated every time it is switched on.

**Power alarm counter:** showing it indicates the number of alarms caused by power supply values outside the 10.8-31.2 VDC permitted range.

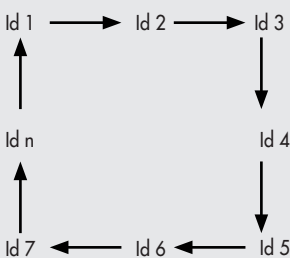
#### Valve data

The system reads the data relating to each solenoid pilot cyclically and sequentially at the time set under "Valve data update time".

The valve number associated with the data is shown with the valve ID byte. In order to avoid overloading the system, it is advisable to set a long time, e.g. in a system with 8 valves and a set update time of 1000 ms, the data of each valve is updated every 8 seconds.

#### Pressure Regulator Data

The ID of the Pressure Regulators is subsequent to the ID of the last valve installed in the system.



**Cycle counter:** showing the number of actuations of each solenoid pilot. When the number of cycles exceeds 60% average life, set at 30,000,000 cycles, an alert comes on to **indicate that the average operating lifetime has been exceeded.**

**Total solenoid valve energising time counter/operating hour meter of the pressure regulator:** it indicates the total actuation time of the solenoid pilots/indicates the total working hours of the Pressure Regulators.

**Short circuit alarm counter:** it indicates the number of alarms due to the short circuiting of each solenoid valve.

**Open-circuit alarm counter:** it indicates the number of alarms due to the interruption of the solenoid valve reel of each solenoid pilot.

**IMPORTANT:** a command relating to free positions, e.g. dummy valves, bypass valves or the second pilot of one-pilot valves, generates an open-circuit alarm.

### 1.1.2 Actuation function - from 0x5FB1 to 0x5FBA

This function enables the control of the electro-pneumatic system. Its operation requires the installation of an input digital signal module in the system. Up to 10 actuator modules can be installed.

#### Actuator parameters

**Pilot 1 Id - 0x5FB1.01 Id Coil 1:** enter the pilot number corresponding to the valve associated with the actuator to be controlled.

**Pilot 2 Id - 0x5FB1.02 Id Coil 2:** enter the second pilot number corresponding to the valve associated with the actuator to be controlled, when a two-pilot valve is used. Enter 0 when using one-pilot valves.

Example of pilot Id assignment

Base for 8-control valves. Valves with one or two solenoid pilots can be mounted.

Type of valve	2 solenoid pilots valve	1 solenoid pilots valve	Dummy valve or Bypass	1 solenoid pilots valve
Solenoid pilot 1	14	14	-	14
Solenoid pilot 2	12	-	-	-
Output	Out 1	Out 3	Out 5	Out 7
	Out 2	Out 4	Out 6	Out 8
Pilot 1 Id	1	3	-	7
Pilot 2 Id	2	-	-	8

**Limit switch 1 Input ID - 0x5FB1.03 Id Input end point 1:** enter the input number of the digital input module to which the first sensor of the actuator limit switch is connected.

**Limit switch 2 Input ID - 0x5FB1.04 Id Input end point 2:** enter the input number of the digital input module to which the first sensor of the actuator limit switch is connected.

**Actuation delay - 0x5FB1.05 Forward activation delay:** the time elapsing between the enabling of electrical pilot 1 and the actuator movement, which is read by verifying that the limit switch 1 input has been disabled.

**Actuation delay % tolerance - 0x5FB1.06 Forward activation tolerance:** set the percentage tolerance allowed for the enabling time. Any plus or minus deviation from the set tolerance causes a signalling bit to come on.

00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

**Reset delay - 0x5FB1.07 Backward activation delay:** the time elapsing between the disabling of electrical pilot 1 or the enabling of electrical pilot 2 in the case of a two-pilot valve and the actuator movement, which is read by verifying that the limit switch 2 input has been disabled.

**Reset delay % tolerance - 0x5FB1.08 Backward activation tolerance:** set the percentage tolerance allowed for the reset time. Any plus or minus deviation from the set tolerance causes a signalling bit to come on.

00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

**Actuation time - 0x5FB1.09 Actuator movement time (ms):** the time it takes the actuator to move via the two associated sensors.

**Actuation time % tolerance - 0x5FB1.0A Actuator movement time tolerance (%):** enter the percentage tolerance allowed for the actuation time. Any plus or minus deviation from the set tolerance causes a signalling bit to come on.

00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

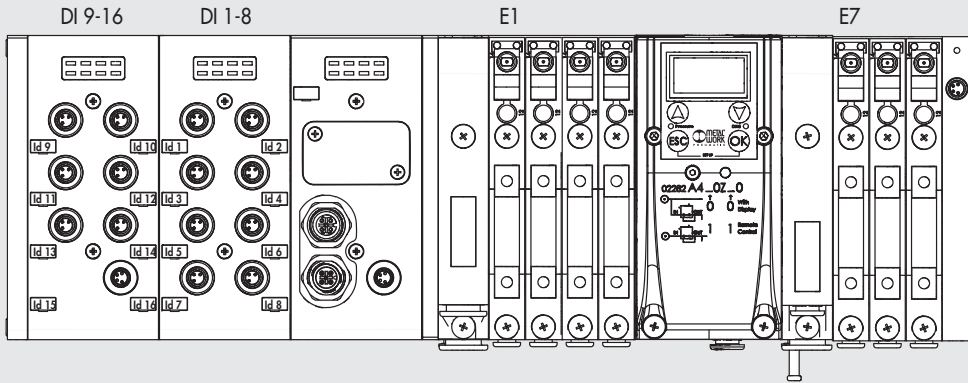
**Return time - 0x5FB1.0B Actuator return time (ms):** the time it takes for the actuator to return via the two associated sensors.

**Return time % tolerance - 0x5FB1.0C Actuator return time tolerance (%):** enter the percentage tolerance allowed for the actuator return time. Any plus or minus deviation from the set tolerance causes a signalling bit to come on.

00 = 0%    04 = 20%    08 = 40%    0C = 60%  
 01 = 5%    05 = 25%    09 = 45%    0D = 65%  
 02 = 10%    06 = 30%    0A = 50%    0E = 70%  
 03 = 15%    07 = 35%    0B = 55%    0F = 75%

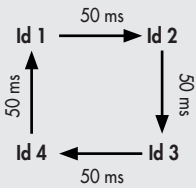


Example of how to assign the limit switch input ID



The system reads the data of each actuator cyclically and sequentially according to the update time set under **Actuator Data Update Time**. The actuator number to which the values refer is indicated by the **actuator ID** byte. A short time, e.g. 50 ms, must be set to get readings in real time.

**Actuator Id:** indicating the actuator which the data read cyclically and sequentially refer to. Up to 10 actuator modules can be installed in the system. If, for instance, 4 actuator modules are installed, **with an update time of 50 ms**, the actuator ID rotates cyclically at 50 ms intervals, which means that the data of each actuator is updated every 200 ms.

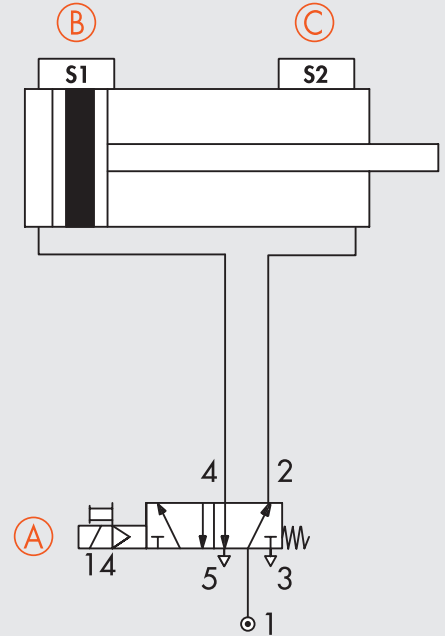
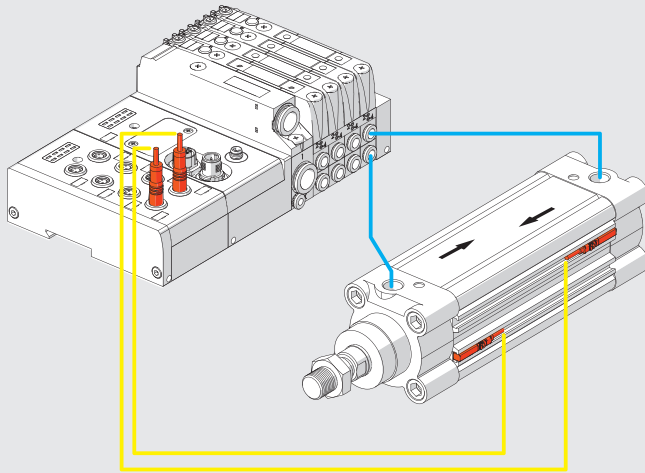


**State:** if the values read exceed the times set in the "Tolerance" fields, the corresponding signalling bits activate and reset at the next reading with values within the tolerance.

- bit 0: actuation delay signal due to out of tolerance
- bit 1: reset delay signal due to out of tolerance
- bit 2: actuation time signal due to out of tolerance
- bit 3: return time signal due to out of tolerance

**Actuator stroke counter:** showing the number of actuations and reset movements of the actuator.

### 1.1.3 Example



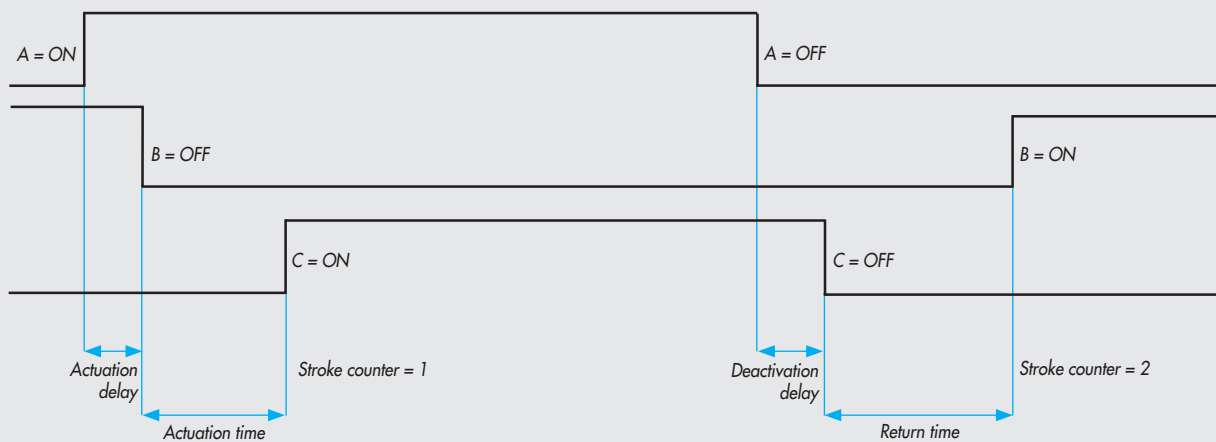
A = Valve in use, 5/2 one-pilot valve, pilot position on a base for two pilots = 7  
 B = Actuator return sensor – connected to input no. 8  
 C = Actuator extension sensor – connected to input no. 7

Pilot Id 1 = 7  
 Pilot Id 2 = 0

Limit switch input Id 1 = 8  
 Limit switch Input Id 2 = 7

Actuator extension: A - ON → B - OFF = Actuation delay  
 B - OFF → C - ON = Actuation time

Actuator return: A - OFF → C - OFF = Deactivation delay  
 C - OFF → B - ON = Return time



All data is updated when actuator ID is equal to 7.

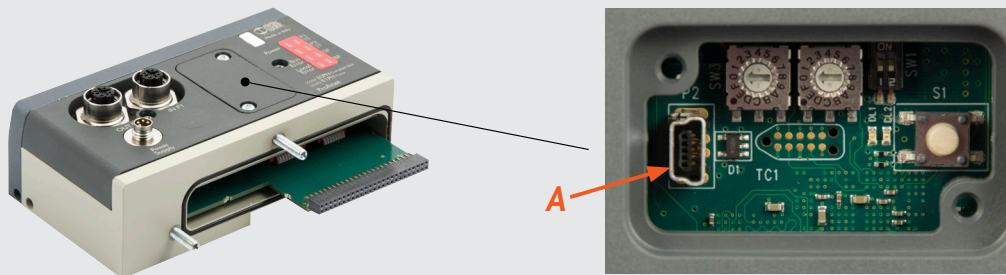
Settings			Time read [ms]	Signalling bit
Function	Time [ms]	Tolerance		
Actuation delay	50	± 50 % (25 to 75 ms)	54	Off
			77	On
Actuation time	600	± 20 % (480 to 720 ms)	610	Off
			470	On
Deactivation delay	100	± 25 % (75 to 125 ms)	120	Off
			130	On
Return time	700	± 10 % (630 to 770 ms)	650	Off
			610	On

#### Assignment of diagnosis addresses

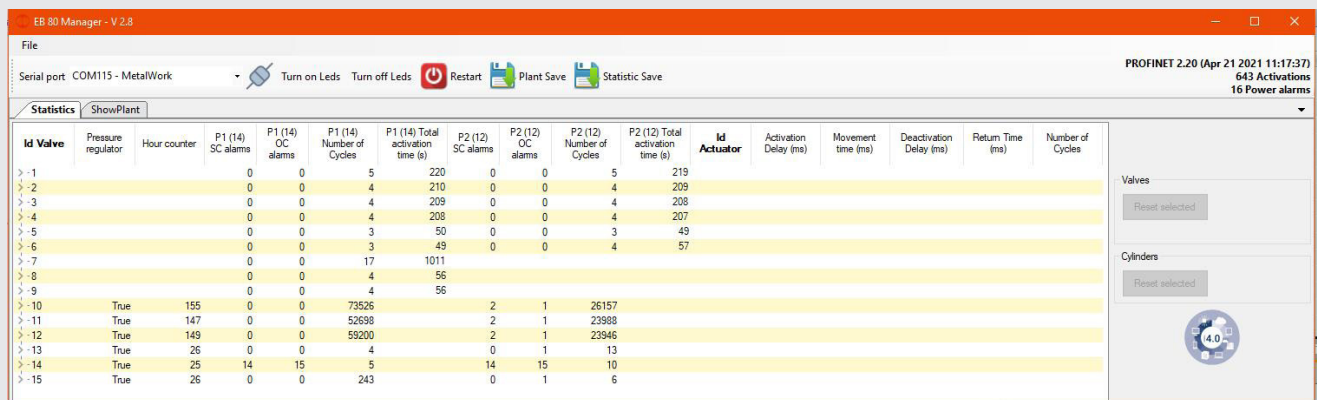
		N° byte	Dimensions [byte]
<b>System data</b>			
Counter switching		from 104 to 107	4
Power alarm counter		108	1
Reserved		109	1
<b>Valve data</b>			
Valve ID (the ID of the pressure regulators is subsequent to the last valve installed)		110	1
Reserved		111	1
Pilot 1	Average life excess signal - bit 0	112	1
	Short-circuit alarm counter	113	1
	Circuit open alarm counter	114	1
	Cycle counter	from 115 to 118	4
	Counter of total pilot 1 energising time [sec] - operating hour meter of pressure regulator	from 119 to 122	4
Pilot 2	Average life excess signal - bit 0	123	1
	Short-circuit alarm counter	124	1
	Circuit open alarm counter	125	1
	Cycle counter	from 126 to 129	4
	Counter of total pilot 2 energising time [sec]	from 130 to 133	4
<b>Actuator data</b>			
Actuator Id		134	1
State		135	1
Actuation delay [ms]		136; 137	2
Reset delay [ms]		138; 139	2
Actuation time [ms]		from 140 to 143	4
Return time [ms]		from 144 to 147	4
Actuator stroke counter		from 148 to 151	4
<b>Total</b>			<b>48</b>

## 1.2 DATA READING USING THE EB 80 Manager SOFTWARE

The EB 80 Manager is used to read data directly from the EB 80 power connection with fieldbus, via the USB port (A) located under the power connection cover.



Connecting the EB 80 to the PC. Open the EB 80 Manager software.



Id Valve	Pressure regulator	Hour counter	P1 (14) SC alarms	P1 (14) OC alarms	P1 (14) Number of Cycles	P1 (14) Total activation time (s)	P2 (12) SC alarms	P2 (12) OC alarms	P2 (12) Number of Cycles	P2 (12) Total activation time (s)	Id Actuator	Activation Delay (ms)	Movement time (ms)	Deactivation Delay (ms)	Return Time (ms)	Number of Cycles
> -1			0	0	5	220	0	0	5	219						
> -2			0	0	4	210	0	0	4	209						
> -3			0	0	4	209	0	0	4	208						
> -4			0	0	4	208	0	0	4	207						
> -5			0	0	3	50	0	0	3	49						
> -6			0	0	3	49	0	0	4	57						
> -7			0	0	17	1011										
> -8			0	0	4	56										
> -9			0	0	4	56										
> -10	True	155	0	0	73526	2	1	26157								
> -11	True	147	0	0	52698	2	1	23988								
> -12	True	149	0	0	59200	2	1	23946								
> -13	True	26	0	0	4	0	1	13								
> -14	True	25	14	15	5	14	15	10								
> -15	True	26	0	0	243	0	1	6								

Select the serial port: COMx-MetalWork and connect up to the system by clicking on the connection icon. The data of all the valves, of pressure Regulators and configured actuators will be displayed.

### Data reset of valves

When a valve is replaced, it is advisable to reset the number of cycles. To do this, select the valve to be reset and click on the "Valves - Reset Selected" button. The data of the first row will be reset and saved in another non-resettable memory area, which can be viewed by clicking on the arrow of the tree menu.

In this way, the "relative" data of the valve being used and the "absolute" data of the system are available. At each reset, the relative data is added to the absolute data.

### Data reset of actuators

When an actuator is replaced, it is advisable to reset the number of strokes. To do this, select the actuator to be reset and click on the "Actuators - Reset Selected" button. The actuator data will be reset.

To restore the system after disconnection, turn the system off and then on again.

## Display of the set parameters

By selecting the module, in the "parameters" tab the parameters settings are displayed.

The screenshot shows the EB 80 Manager software interface. The main window displays a list of modules under the 'Impianto' tab. The 'Regolatore pressione' module is highlighted in orange. Below the list, the 'Parametri' tab is active, showing a table of parameters for the selected module.

Stato	Nome scheda	Indirizzo	Versione	Valim (mV)	EB 80 Net	EB 80 Net Error Fx	EB 80 Net Error Tx
Master	02282E0EN - EB 80 Ethernet/IP	1.1	02.08			0	0
Pneumatici	02282B3_6 - Base per valvole 6 controlli	2.1	09.06	23714		0	0
	02282B3_6 - Base per valvole 6 controlli	2.2	09.06	23785		0	0
	02282B3_3 - Base per valvole 3 controlli	2.3	09.06	23820		0	0
Ingressi digitali	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.1	05.01	23749		0	0
	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.2	05.01	23820		0	0
	02282S06 - 16 Ingressi Digitali morsettiera	3.3	03.03	23680		0	0
	02282S06 - 16 Ingressi Digitali morsettiera	3.4	03.03	23680		0	0
	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.5	05.01	24140		0	0
	02282S01 - 8 M8 Ingressi Digitali	3.6	05.01	24104		0	0
Ingressi analogici	02282S04 - 4 M8 Ingressi Analogici	5.1	03.06	24033		0	0
	02282S04 - 4 M8 Ingressi Analogici	5.2	03.06	23927		0	0
Ingressi temperatura	02282S08 - 4 M8 Ingressi Analogici per Temperatura	7.1	02.06	23820		0	0
	02282S08 - 4 M8 Ingressi Analogici per Temperatura	7.2	02.06	24140		0	0
Regolatore pressione	02282S09 - Regolatore di pressione	8.1	01.08	24042		0	0
	02282S09 - Regolatore di pressione	8.2	01.08	24051		0	0
	02282S09 - Regolatore di pressione	8.3	01.08	23918		0	0
	02282S09 - Regolatore di pressione	8.4	01.08	24122		0	0
	02282S09 - Regolatore di pressione	8.5	01.08	23953		0	0
	02282S09 - Regolatore di pressione	8.6	01.08	24122		0	0

Descrizione	Valore
Tipo di controllo	PLC
Unità di misura	bar
Banda morta(mbar)	50
Fondo scala(mbar)	10000
Pressione minima(mbar)	0
Uscita digitale	Pressostato
P On/ P+(mbar)	2000
P Off/ P-(mbar)	1000
Regolazione velocità	10
Valore uscita in stato sicurezza	Valore uscita in stato sicurezza
Valore pressione in fault mode(mbar)	0
Lingua display	Inglese

