

Linear Encoder magnetostruktiv

Baureihen: LM_S-34

 Explosionsschutzgehäuse

- Zusätzliche Sicherheitshinweise
- Installation
- Inbetriebnahme
- Parametrierung
- Störungsbeseitigung und Diagnosemöglichkeiten

**Benutzerhandbuch
Schnittstelle**

TR-Electronic GmbH

D-78647 Trossingen

Eglishalde 6

Tel.: (0049) 07425/228-0

Fax: (0049) 07425/228-33

E-mail: info@tr-electronic.de

www.tr-electronic.de

Urheberrechtsschutz

Dieses Handbuch, einschließlich den darin enthaltenen Abbildungen, ist urheberrechtlich geschützt. Drittenanwendungen dieses Handbuchs, welche von den urheberrechtlichen Bestimmungen abweichen, sind verboten. Die Reproduktion, Übersetzung sowie die elektronische und fotografische Archivierung und Veränderung bedarf der schriftlichen Genehmigung durch den Hersteller. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz.

Änderungsvorbehalt

Jegliche Änderungen, die dem technischen Fortschritt dienen, vorbehalten.

Dokumenteninformation

| | |
|----------------------|----------------------------|
| Ausgabe-/Rev.-Datum: | 09/04/2025 |
| Dokument-/Rev.-Nr.: | TR-ELA-BA-DGB-0026 v06 |
| Dateiname: | TR-ELA-BA-DGB-0026v06.docx |
| Verfasser: | MÜJ |

Schreibweisen

Kursive oder **fette** Schreibweise steht für den Titel eines Dokuments oder wird zur Hervorhebung benutzt.

Courier-Schrift zeigt Text an, der auf dem Display bzw. Bildschirm sichtbar ist und Menüauswahlen von Software.

" < > " weist auf Tasten der Tastatur Ihres Computers hin (wie etwa <RETURN>).

Marken

 **IO-Link** ist ein eingetragenes Warenzeichen der IO-Link-Firmengemeinschaft

Inhaltsverzeichnis

| | |
|--|-----------|
| Inhaltsverzeichnis | 3 |
| Änderungs-Index | 5 |
| 1 Allgemeines | 6 |
| 1.1 Geltungsbereich..... | 6 |
| 1.2 Referenzen | 7 |
| 1.3 Verwendete Abkürzungen / Begriffe..... | 7 |
| 2 Zusätzliche Sicherheitshinweise | 8 |
| 2.1 Symbol- und Hinweis-Definition..... | 8 |
| 2.2 Ergänzende Hinweise zur bestimmungsgemäßen Verwendung..... | 8 |
| 2.3 Einsatz in explosionsfähigen Atmosphären..... | 9 |
| 3 IO-Link Informationen | 10 |
| 4 Installation | 11 |
| 4.1 Grundsätzliche Regeln | 11 |
| 4.2 IO-Link | 12 |
| 4.3 Anschluss..... | 13 |
| 5 Geräteprofil / Funktionsklassen | 13 |
| 6 Inbetriebnahme | 14 |
| 6.1 IO-Link Gerätebeschreibungsdatei (IODD) | 14 |
| 6.2 Geräteidentifikation | 14 |
| 6.3 Anlauf am IO-Link – System..... | 14 |
| 6.4 Prozess-Eingangsdaten..... | 15 |
| 6.5 Bus-Statusanzeige..... | 15 |
| 7 Parametrierung | 16 |
| 7.1 Index 0x0010 - 0x0018: Identifikationsparameter..... | 16 |
| 7.2 Geräteparameter | 17 |
| 7.2.1 Index 0x0042: Temperature..... | 17 |
| 7.2.2 Index 0x0043: Count direction | 17 |
| 7.2.3 Index 0x0044: Resolution | 17 |
| 7.2.4 Index 0x0045: Filter | 18 |
| 7.2.5 Index 0x0046: Position..... | 18 |
| 7.2.6 Index 0x0047: Velocity unit..... | 18 |
| 7.2.7 Index 0x0048: Operating time..... | 19 |

| | |
|--|-----------|
| 8 System-Kommandos (Index 0x0002) | 20 |
| 8.1 Set position – Funktion, Kommando 0xA0 | 20 |
| 8.2 Application Reset – Funktion, Kommando 0x81..... | 20 |
| 8.3 Back-to-box – Funktion, Kommando 0x83 | 20 |
| 9 Störungsbeseitigung und Diagnosemöglichkeiten | 21 |
| 9.1 Optische Anzeigen (nur LMPS-Mess-Systeme) | 21 |
| 9.2 Fehlerzähler (Index 0x0020)..... | 21 |
| 9.3 Gerätestatus (Index 0x0024) | 21 |
| 9.4 Ausführlicher Gerätestatus (Index 0x0025) | 22 |
| 9.5 ISDU-Fehlertypen | 24 |
| 9.6 PQI Diagnoseinformationen..... | 25 |
| 9.6.1 IO-Link Kommunikation..... | 25 |
| 9.6.2 Geräte - Warnung/Fehler | 25 |
| 9.6.3 Prozessdaten - Status..... | 25 |
| 9.7 Sonstige Störungen | 26 |
| 10 Austauschen des Mess-Systems | 27 |

Änderungs-Index

| Änderung | Datum | Index |
|--|------------|-------|
| Erstausgabe | 10.08.2017 | 00 |
| „Index 0x0048: Operating time“ ergänzt | 05.12.2017 | 01 |
| - Common Profile integriert: Index 13 Profile Characteristic (0x4000) - Neue Funktionsklasse: 0x8100: Extended Identification | 23.07.2018 | 02 |
| LM_S-34 ergänzt | 09.04.2019 | 03 |
| Baureihen auf der Deckseite aufgenommen | 26.01.2023 | 04 |
| Diagnosedaten aus dem PQI-Byte hinzugefügt (Port Qualifier Information) | 17.07.2024 | 05 |
| - LMP-30 entfernt - LED für LMPS-Geräte ergänzt - Systemkommandos angepasst | 04.09.2025 | 06 |

1 Allgemeines

Das vorliegende schnittstellenspezifische Benutzerhandbuch beinhaltet folgende Themen:

- Ergänzende Sicherheitshinweise zu den bereits in der Montageanleitung definierten grundlegenden Sicherheitshinweisen
- Installation
- Inbetriebnahme
- Parametrierung
- Störungsbeseitigung und Diagnosemöglichkeiten

Da die Dokumentation modular aufgebaut ist, stellt dieses Benutzerhandbuch eine Ergänzung zu anderen Dokumentationen wie z.B. Produktdatenblätter, Maßzeichnungen, Prospekte und der Montageanleitung etc. dar.

Das Benutzerhandbuch kann kundenspezifisch im Lieferumfang enthalten sein, oder kann auch separat angefordert werden.


1.1 Geltungsbereich

Dieses Benutzerhandbuch gilt ausschließlich für die folgende Mess-System-Baureihe mit **IO-Link** Schnittstelle:

- LMPS-34
- LMRS-34

Die Produkte sind durch aufgeklebte Typenschilder gekennzeichnet und sind Bestandteil einer Anlage.

Es gelten somit zusammen folgende Dokumentationen:

- siehe Kapitel „Mitgeltende Dokumente“ in der Montageanleitung www.tr-electronic.de/f/TR-ELA-BA-DGB-0004
- Produktdatenblätter: www.tr-electronic.de/s/S016638
- optional: -Benutzerhandbuch mit Montageanleitung

1.2 Referenzen

| | | |
|----|-----------------------|---|
| 1. | IO-Link Spezifikation | IO-Link Schnittstellen und System – Spezifikation V1.1.3, Bestell-Nr.: 10.002, www.io-link.com/ |
| 2. | IO-Link Spezifikation | IO-Link Smart Sensor Profil – Spezifikation V1.1, Bestell-Nr.: 10.042, www.io-link.com/ |
| 3. | IO-Link Richtlinie | IO-Link Planungsrichtlinie, Bestell-Nr.: 10.911, www.io-link.com/ |
| 4. | IO-Link Spezifikation | IO-Link Common Profile – Specification V1.2, Bestell-Nr.: 10.072, www.io-link.com/ |
| 5. | IEC 61131-9 | Speicherprogrammierbare Steuerungen Teil 9: Schnittstelle für die Kommunikation mit kleinen Sensoren und Aktoren über eine Punkt-zu-Punkt-Verbindung |
| 6. | IEC 60947-5-2 | Niederspannungsschaltgeräte, Steuergeräte und Schaltelemente – Näherungsschalter |
| 7. | IEC 61076-2-101 | Steckverbinder für elektronische Einrichtungen |

1.3 Verwendete Abkürzungen / Begriffe

| | |
|----------------|---|
| EMV | E lektro- M agnetische- V erträglichkeit |
| IO-Link-Device | Sensor (Mess-System) oder Aktor |
| ISDU | I ndexed S ervice D ata U nit, über Indizes adressierte Service-Daten, die azyklisch und mit Bestätigung übertragen werden. |
| PNO | PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. |
| PQI | Port Qualifier Information |
| SDCI | Single-drop digital communication interface for small sensors and actuators |

2 Zusätzliche Sicherheitshinweise

2.1 Symbol- und Hinweis-Definition



bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.



bedeutet, dass eine leichte Körperverletzung eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.



bedeutet, dass ein Sachschaden eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.



bezeichnet wichtige Informationen bzw. Merkmale und Anwendungstipps des verwendeten Produkts.


2.2 Ergänzende Hinweise zur bestimmungsgemäßen Verwendung


Das Mess-System ist ausgelegt für den Betrieb an einer Punkt-zu-Punkt IO-Link - Kommunikationsschnittstelle nach der internationalen Norm IEC 61131-9 mit 230.4 kbit/s. Die Parametrierung und die Gerätediagnose erfolgen durch den IO-Link - Master nach der *IO-Link Interface und System Spezifikation*, Version 1.1 der IO-Link-Firmengemeinschaft.

Die technischen Richtlinien zum Aufbau des IO-Link Netzwerks der PROFIBUS Nutzerorganisation (PNO) sind für einen sicheren Betrieb zwingend einzuhalten.

2.3 Einsatz in explosionsfähigen Atmosphären


Für den Einsatz in explosionsfähigen Atmosphären wird das Standard Mess-System je nach Anforderung in ein entsprechendes Explosionsschutzgehäuse eingebaut.

Die Produkte sind auf dem Typenschild mit einer zusätzlichen -Kennzeichnung gekennzeichnet.

Die „Bestimmungsgemäße Verwendung“, sowie alle Informationen für den gefahrlosen Einsatz des ATEX-konformen Mess-Systems in explosionsfähigen Atmosphären sind im -Benutzerhandbuch enthalten, welches der Lieferung beigelegt wird.

Das in das Explosionsschutzgehäuse eingebaute Standard Mess-System kann somit in explosionsfähigen Atmosphären eingesetzt werden.

Durch den Einbau in das Explosionsschutzgehäuse bzw. durch die Explosionsschutzanforderungen, ergeben sich Veränderungen an den ursprünglichen Eigenschaften des Mess-Systems.

Anhand der Vorgaben im -Benutzerhandbuch ist zu überprüfen, ob die dort definierten Eigenschaften den applikationsspezifischen Anforderungen genügen.

Der gefahrlose Einsatz erfordert zusätzliche Maßnahmen bzw. Anforderungen. Diese sind vor der Erstinbetriebnahme zu erfassen und müssen entsprechend umgesetzt werden.

3 IO-Link Informationen

IO-Link ist ein serielles, digitales Kommunikationsprotokoll für den Einsatz in der Automatisierungstechnik. Es wird verwendet, um Sensoren, Aktoren und auch Mess-Systeme (IO-Link-Devices) an ein Automatisierungssystem anzubinden. Durch IO-Link wird sozusagen der „letzte Meter“ in der Kommunikation mit den Sensoren und Aktoren digitalisiert.

IO-Link ist in der IEC 61131-9 standardisiert. Der Teil 9 beschreibt IO-Link unter der Bezeichnung „Single-drop digital communication interface for small sensors and actuators“ (SDCI).

Wo bisher nur binäre Schaltzustände (Ein/Aus) oder analoge Signale übertragen wurden, können nun auch Statusinformationen vom IO-Link-Device gelesen und Parametrierinformationen zum IO-Link-Device übertragen werden. Dieser Umstand ermöglicht nun auch die problemlose Anbindung des Mess-Systems.

IO-Link ist kein weiteres Bussystem, sondern eine Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen dem IO-Link-Device und einer Anschalteinheit, dem IO-Link-Master.

Der IO-Link-Master kommuniziert mit den IO-Link-Devices, sammelt deren Daten und überträgt diese an das übergeordnete Bussystem (Feldbus) bzw. an den Industrial Ethernet.

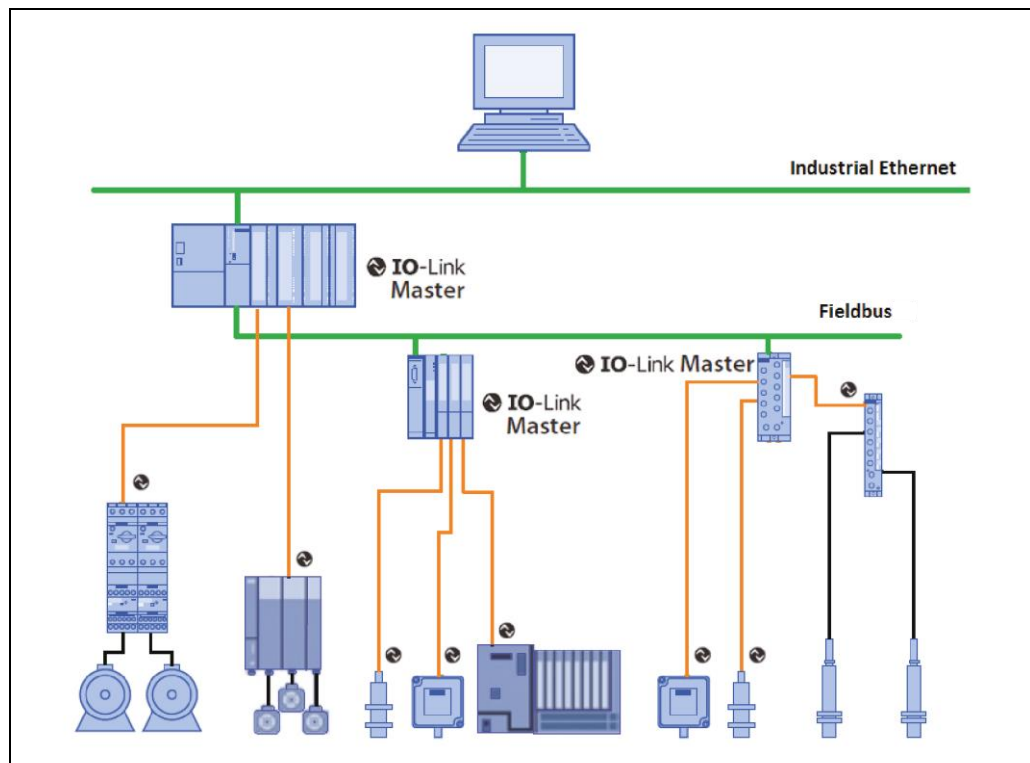


Abbildung 1: Systemübersicht [Quelle: IO-Link Firmengemeinschaft]

IO-Link Firmengemeinschaft

c/o PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. (PNO),
Haid-und-Neu-Str. 7,
D-76131 Karlsruhe,
www.io-link.com/
Tel.: ++ 49 (0) 721 / 96 58 590
Fax: ++ 49 (0) 721 / 96 58 589
e-mail: <mailto:info@io-link.com>

4 Installation

4.1 Grundsätzliche Regeln

- Getrennte Verlegung von Kraft- und Signalleitungen. Bei der Installation sind die nationalen Sicherheits- und Verlege-Richtlinien für Daten- und Energiekabel zu beachten.
- Trennung bzw. Abgrenzung des Mess-Systems von möglichen Störsendern.
- Beachtung der Herstellerhinweise bei der Installation von Umrichtern, Schirmung der Kraftleitungen zwischen Frequenzumrichter und Motor.
- Um einen sicheren und störungsfreien Betrieb zu gewährleisten, sind folgende Normen und Richtlinien zu beachten:
 - IO-Link Planungsrichtlinie, PNO Bestell-Nr.: 10.911
 - IEC 60947-5-2, Niederspannungsschaltgeräte
 - EMV-Richtlinie
- Es wird empfohlen, nach Abschluss der Montagearbeiten eine visuelle Abnahme mit Protokoll zu erstellen.

4.2 IO-Link

Die Verbindung vom Mess-System zum IO-Link-Master wird als Punkt-zu-Punkt-Verbindung ausgeführt und wird über eine dreidrigige ungeschirmte Steuerleitung realisiert.

Die Leitungslänge zwischen IO-Link-Master und IO-Link-Device (pro Gerät) darf maximal 20 m betragen. Empfohlen wird ein Mindestquerschnitt der Adern von 0,35 mm².

Angeschlossen wird das Mess-System über einen A-kodierten 4-poligen M12 Stecker.

Von den drei Adern der Steuerleitung werden zwei Adern für die Versorgungsspannung benötigt und eine Ader für die IO-Link Kommunikationsverbindung. Die 0 V – Versorgungsleitung ist gleichzeitig Bezugspotential der IO-Link Kommunikationsverbindung.

Gemäß IO-Link-Spezifikation ist das Mess-System mit dieser Anschlussvariante kompatibel zur „Portklasse A“. Die maximale Stromaufnahme dieser Geräte ist hierbei auf ≤ 200 mA spezifiziert.

Vom Mess-System wird eine Übertragungsrate von 230,4 kbit/s unterstützt, dies entspricht dem SDCI Kommunikations-Mode „COM3“.

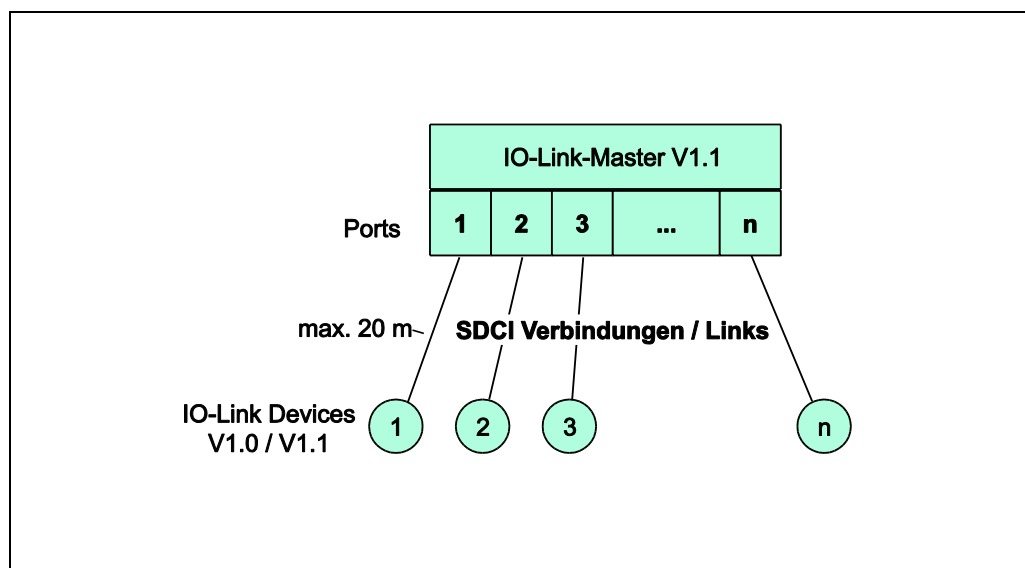


Abbildung 2: SDCI Topologie

Das Mess-System belegt über die zyklischen Daten insgesamt 6 Bytes Eingangsdaten und 0 Byte Ausgangsdaten.

Prozessdaten-Struktur:

- IN: 4-Bytes Positionsdaten
- IN: 2-Bytes Geschwindigkeitsdaten
- OUT: 0-Bytes

4.3 Anschluss

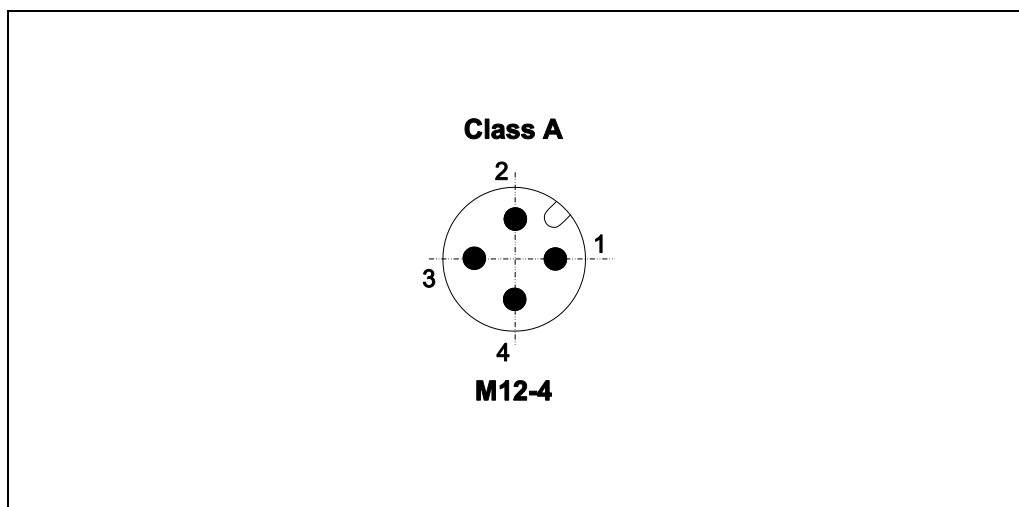


Abbildung 3: M12-Stecker, A-kodiert

| Pin | Bezeichnung | Beschreibung |
|-----|-------------|--|
| 1 | L + | Versorgungsspannung +, 19...27 V DC |
| 2 | N.C. | nicht angeschlossen (Betriebsmodus: nur IO-Link) |
| 3 | L – | Versorgungsspannung –, 0 V |
| 4 | C/Q | SDCI Kommunikationssignal (IO-Link – Signal) |

5 Geräteprofil / Funktionsklassen

Der Parameter enthält das vom Mess-System unterstützte Geräteprofil und die Funktionsklassen, welche den Funktionsumfang des Mess-Systems spezifizieren.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|-------------------------|--------|-------------|---------|
| 0x000D | 0 | Profile characteristics | 16 Bit | ArrayT | ro |
| | 1 | DeviceProfileID | 16 Bit | UIntegerT16 | ro |

Subindex 1, DeviceProfileID:

0x4000: Identification and Diagnosis (Common Profile)

Definiert und standardisiert den internen Geräte-Aufbau (Geräte-Modell) und enthält folgende Funktionsklassen:

- 0x8000: Device Identification
- 0x8002: ProcessDataVariable
- 0x8003: Diagnosis
- 0x8100: Extended Identification

6 Inbetriebnahme

6.1 IO-Link Gerätebeschreibungsdatei (IODD)

Mit dem Mess-System wird auch eine elektronische Gerätebeschreibung zur Verfügung gestellt, die sogenannte „IODD-Datei“ (**IO Device Description**). Diese wird für die IO-Link – Systemintegration und für die Inbetriebnahme des Mess-Systems benötigt.

Die IODD-Datei ist XML-basierend und kann von jedem **IO-Link Konfigurationstool** eingelesen werden.



Die Nummer der Gerätebeschreibungsdatei ist auf dem Typenschild des Mess-Systems vermerkt.

Download:

- LM_S-34 - Messlänge \leq 1m (TR-Linear_020030):
www.tr-electronic.de/f/TR-ELA-ID-MUL-0030
- LM_S-34 - Messlänge $>$ 1m (TR-Linear_020040):
www.tr-electronic.de/f/TR-ELA-ID-MUL-0032

6.2 Geräteidentifikation

Jedes IO-Link-Device besitzt eine Geräteidentifikation. Sie besteht aus einer Firmenkennung, der `VendorID`, und einem herstellerspezifischen Teil, der `DeviceID`. Die `VendorID` wird von der PNO vergeben und hat für die Firma TR-Electronic den Wert `0x0153`, die `DeviceID` ist gerätespezifisch.

Im Hochlauf wird die projektierte Geräteidentifikation überprüft und somit Fehler in der Projektierung erkannt.

6.3 Anlauf am IO-Link – System

Ist das Mess-System mit einem IO-Link Master verbunden und der Betriebsmodus **IO-Link** eingestellt, versucht der IO-Link Master mit dem angeschlossenen Mess-System zu kommunizieren. Dazu sendet der IO-Link Master eine `Wake-Up Request` und wartet auf die Antwort des Mess-Systems.

Nach Erhalt der Antwort wird die Datenübertragungsrate `COM 3 = 230,4 kBaud` vom IO-Link Master eingestellt und die Kommunikation gestartet. Zunächst werden Kommunikationsparameter ausgetauscht und gegebenenfalls im System gespeicherte Parameter an das Mess-System übertragen. Anschließend wird mit dem zyklischen Datenaustausch der Prozessdaten und des Wertstatus begonnen.

6.4 Prozess-Eingangsdaten

Über die Prozess-Eingangsdaten werden die aktuelle Absolutposition und die aktuelle Geschwindigkeit ausgegeben. Im Fehlerfall werden statt der Absolutposition bzw. der Geschwindigkeit die Fehlerwerte ausgegeben, siehe Kapitel „Prozessdaten - Status“ auf Seite 25.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|-------------------------------|--------|----------|---------|
| 0x0028 | 0 | ProcessDataInput | 48 Bit | RecordT | ro |
| | | Process Input Data - Distance | 32 Bit | IntegerT | ro |
| | | Process Input Data - Velocity | 16 Bit | IntegerT | ro |

Struktur

| Byte | Bit | Prozessdaten |
|------|-----------------|-----------------|
| X+0 | $2^{31}-2^{24}$ | Positionswert |
| X+1 | $2^{23}-2^{16}$ | Positionswert |
| X+2 | $2^{15}-2^8$ | Positionswert |
| X+3 | 2^7-2^0 | Positionswert |
| X+4 | $2^{15}-2^8$ | Geschwindigkeit |
| X+5 | 2^7-2^0 | Geschwindigkeit |

Process Input Data - Distance:

Die ausgegebene Position wird als vorzeichenbehafteter Zweierkomplement-Wert ausgegeben.

Process Input Data - Velocity:

Die Geschwindigkeit wird als vorzeichenbehafteter Zweierkomplement-Wert ausgegeben.

Festlegung der Geschwindigkeitsausgabe

-> positive Geschwindigkeitsausgabe, Richtung Stabende

-> negative Geschwindigkeitsausgabe, Richtung Anschluss-Stecker

Die Geschwindigkeit wird in mm/s ausgegeben, siehe Parameter „Index 0x0047: Velocity unit“ auf Seite 18.

Wird der Wertebereich der Geschwindigkeit (-32768...+32767) über- oder unterschritten, werden die Grenzwerte (0x7FFF bzw. 0x8000) ausgegeben.

6.5 Bus-Statusanzeige

Nur LMPS-Mess-Systeme verfügen über eine Status-LED. LMRS-Geräte besitzen keine Status-LED. Lage und Zuordnung ist der beiliegenden Steckerbelegung zu entnehmen. Siehe auch Kap.: 9.1 „Optische Anzeigen“ auf Seite 21.

| Status | Farbe | Bedeutung |
|-----------------------------------|-------|---|
| AUS | - | Spannungsversorgung fehlt, Hardware defekt |
| AN | rot | Anzahl Magnete ist kleiner als programmiert |
| AN | grün | Normalbetrieb |
| BLINKEN 900 ms an / 100 ms aus | grün | Datenaustausch |

7 Parametrierung

Parameterdaten werden azyklisch und nur auf Anfrage des IO-Link-Masters ausgetauscht. Die Parameterdaten werden über einen so genannten `Index` und `Subindex` adressiert.

Hierbei handelt es sich um einen bestätigten Dienst. Der IO-Link-Master spezifiziert in seiner Anforderung `Request` den Parameter `Index`, die Zugriffsart `Lesen/Schreiben` und gegebenenfalls den Datenwert. Das IO-Link-Device führt den Schreib- oder Lesezugriff aus und beantwortet die Anforderung mit einer Antwort `Response`. Im Fehlerfall (Fehler-Code = 0x80) gibt eine Fehlermeldung Auskunft über die Fehlerursache, siehe Kapitel „ISDU-Fehlertypen“ auf Seite 24.

Über den Subindex 0x00 wird jeweils der komplette Index adressiert, über die Subindizes 0x01...0xFF werden die einzelnen Parameter adressiert, wenn diese vorhanden sind.

7.1 Index 0x0010 - 0x0018: Identifikationsparameter

Die Identifikationsparameter enthalten Gerätedaten, die der IO-Link Master beim Hochlauf benötigt, um das angeschlossene Gerät identifizieren zu können.

Diese Gerätedaten können über ihren Index mit Subindex = 0x00 aus dem Gerät ausgelesen werden bzw. in das Gerät geschrieben werden.

Bei den Objekten mit Index 0x0040 und 0x0041 handelt es sich um optional vom Hersteller hinzugefügte Objekte.

| Index | Objekt-Name | Beschreibung | Wert (StringT) | Zugriff |
|--------|-----------------------------|-----------------|---------------------------------|---------|
| 0x0010 | Vendor Name | Herstellername | TR-Electronic GmbH | ro |
| 0x0011 | Vendor Text | Herstellertext | www.tr-electronic.com | ro |
| 0x0012 | Product Name | Produktname | gerätespezifisch | ro |
| 0x0013 | Product ID | Produkt-ID | gerätespezifisch | ro |
| 0x0014 | Product Text | Produkttext | Magnetostrictive linear encoder | ro |
| 0x0015 | Serial-Number | Seriennummer | gerätespezifisch | ro |
| 0x0016 | Hardware Revision | Hardwareversion | gerätespezifisch | ro |
| 0x0017 | Firmware Revision | Firmwareversion | gerätespezifisch | ro |
| 0x0040 | Order number | Artikelnummer | gerätespezifisch | ro |
| 0x0041 | Measuring length of encoder | Messlänge in mm | gerätespezifisch | ro |

Über die nachfolgenden Objekte stehen dem Anwender jeweils 32-Byte große Text-Strings für die Beschreibung der Anwendung, Zweck und Standort zur Verfügung:

| Index | Objekt-Name | Wert (StringT) | Typ | Zugriff |
|--------|--------------------------|----------------|-----------|---------|
| 0x0018 | Application Specific Tag | **** | StringT32 | r/w |
| 0x0019 | Function Tag (UTF-8) | **** | StringT32 | r/w |
| 0x001A | Location Tag (UTF-8) | **** | StringT32 | r/w |

7.2 Geräteparameter

7.2.1 Index 0x0042: Temperature

Der Parameter `Temperature` enthält die aktuelle Mess-System-Temperatur in [°C] und wird als vorzeichenbehafteter Zweierkomplement-Wert ausgegeben.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|-------------|-------|----------|---------|
| 0x0042 | 0 | Temperature | 8 Bit | IntegerT | ro |

7.2.2 Index 0x0043: Count direction

Der Parameter `Count direction` definiert, ob steigende oder fallende Positionswerte vom Mess-System ausgegeben werden, wenn der Magnet zum Stabende geführt wird.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|-----------------|-------|----------|---------|
| 0x0043 | 0 | Count direction | 8 Bit | BooleanT | r/w |

| Wert | Zuordnung | Beschreibung | Default |
|-------------|--------------------|--------------------------------|---------|
| 0x01: TRUE | to the connector | Position fallend zum Stabende | |
| 0x00: FALSE | from the connector | Position steigend zum Stabende | X |

7.2.3 Index 0x0044: Resolution

Der Parameter `Resolution` definiert die Länge eines Mess-Schrittes.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|------------|--------|-----------|---------|
| 0x0044 | 0 | Resolution | 16 Bit | UIntegerT | r/w |

| Wert | Zuordnung | Default |
|--------|-----------|-------------------|
| 0x000A | 10 µm | geräte-spezifisch |
| 0x0014 | 20 µm | |
| 0x0032 | 50 µm | |
| 0x0064 | 100 µm | |

Über die hier eingestellte Auflösung und der im Mess-System hinterlegten Messlänge (Index 0x0041, Measuring length of encoder) ergibt sich die Gesamtschrittzahl über den gesamten Messbereich des Mess-Systems.

$$\text{Messlänge in Schritten} = \frac{\text{Messlänge [mm]}}{\text{Auflösung [mm]}}$$

7.2.4 Index 0x0045: Filter

Über den Parameter `Filter` kann der ausgegebene Positionswert gemittelt werden und somit der Ausgabe-Jitter gering gehalten werden.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|--------|-------|-----------|---------|
| 0x0045 | 0 | Filter | 8 Bit | UIntegerT | r/w |

| Wert | Zuordnung | Beschreibung | Default |
|--------|----------------|------------------------|---------|
| 0x0001 | filter off | keine Mittelung | X |
| 0x0002 | filter level 2 | Mittelung von 2 Werten | |
| 0x0004 | filter level 4 | Mittelung von 4 Werten | |
| 0x0008 | filter level 8 | Mittelung von 8 Werten | |

7.2.5 Index 0x0046: Position

Festlegung des Positionswertes, auf welchen das Mess-System justiert wird, wenn die „Set position – Funktion“ ausgeführt wird, siehe Seite 20.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|----------|--------|----------|---------|
| 0x0046 | 0 | Position | 32 Bit | IntegerT | r/w |

| Byte | x+0 | x+1 | x+2 | x+3 |
|----------------------------------|-------------------|-------------------|----------------|-------------|
| Bit | 31 – 24 | 23 – 16 | 15 – 8 | 7 – 0 |
| Data | $2^{31} - 2^{24}$ | $2^{23} - 2^{16}$ | $2^{15} - 2^8$ | $2^7 - 2^0$ |
| Positionswert (Zweierkomplement) | | | | |

| | |
|--------------------|--|
| Untergrenze | -2 147 483 648 (0x80000000) |
| Obergrenze | programmierte Gesamtlänge in Schritten, innerhalb von + 2 147 483 647 (0x7FFFFFFF) |
| Default | 0 |

7.2.6 Index 0x0047: Velocity unit

Der Parameter `Velocity unit` legt die Auflösung für die Geschwindigkeitsausgabe fest.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|---------------|--------|-----------|---------|
| 0x0047 | 0 | Velocity unit | 16 Bit | UIntegerT | r/w |

| Wert | Zuordnung | Beschreibung | Default |
|--------|---------------------|---------------------|---------|
| 0x0001 | velocity in 0,1mm/s | Ausgabe in 0,1 mm/s | X |
| 0x000A | velocity in mm/s | Ausgabe in 1,0 mm/s | |

7.2.7 Index 0x0048: Operating time

Der Parameter `Operating time` enthält den Betriebsstundenzähler und speichert die Betriebsdauer des Mess-Systems in den nichtflüchtigen Speicher solange es mit Strom versorgt wird.

Die Betriebsdauer wird in 0,1 Std. pro Digit erfasst.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|----------------|--------|-----------|---------|
| 0x0048 | 0 | Operating time | 32 Bit | UIntegerT | ro |

8 System-Kommandos (Index 0x0002)

8.1 Set position – Funktion, Kommando 0xA0

⚠️ WARNUNG

ACHTUNG

Gefahr von Körperverletzung und Sachschaden durch einen Istwertsprung bei Ausführung der Set position – Funktion!

- Die Set position – Funktion sollte nur im Mess-System-Stillstand ausgeführt werden, bzw. muss der resultierende Istwertsprung programmtechnisch und anwendungstechnisch erlaubt sein!

Die Set position – Funktion wird verwendet, um die aktuell ausgegebene Position auf einen beliebigen Positionswert zu setzen. Der aktuelle Positionswert wird auf den Parameter `Position` (Index 0x0046) gesetzt, wenn das System-Kommando mit Index = 0x0002 und dem Kommando-Code = 0xA0 ausgeführt wird.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|---|-------|-----------|---------|
| 0x0002 | 0 | System-Command Kommando-Code = 0xA0 | 8 Bit | UIntegerT | w |

8.2 Application Reset – Funktion, Kommando 0x81

Über die `Application Reset` – Funktion werden nur die anwendungsspezifischen Parameter auf „Standard“ zurückgesetzt. Alle Kommunikations- und Identifikationsparameter bleiben unverändert.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|---|-------|-----------|---------|
| 0x0002 | 0 | System-Command Kommando-Code = 0x81 | 8 Bit | UIntegerT | w |

8.3 Back-to-box – Funktion, Kommando 0x83

Die `Back-to-box` - Funktion setzt die Mess-System-Parameter auf die ursprünglichen Auslieferungswerte zurück. Nach Auslösen der Funktion, stoppt das Mess-System und deaktiviert die Kommunikation bis zum nächsten `PowerCycle`. Bleibt das Mess-System über den nächsten `PowerCycle` hinaus in einer Automatisierungsanwendung, werden alle Parametrierungen überschrieben, als wäre es ein Ersatzgerät.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|---|-------|-----------|---------|
| 0x0002 | 0 | System-Command Kommando-Code = 0x83 | 8 Bit | UIntegerT | w |

9 Störungsbeseitigung und Diagnosemöglichkeiten

9.1 Optische Anzeigen (nur LMPS-Mess-Systeme)

Lage und Zuordnung der LED ist der beiliegenden Steckerbelegung zu entnehmen.

| LED | Ursache | Abhilfe |
|----------------|--|---|
| AUS | Spannungsversorgung fehlt oder wurde unterschritten | Spannungsversorgung, Verdrahtung prüfen. Liegt die Spannungsversorgung im zulässigen Bereich? |
| | Anschluss-Stecker nicht richtig verdrahtet bzw. festgeschraubt | Verdrahtung und Steckersitz überprüfen. |
| | Hardwarefehler, Mess-System defekt | Mess-System tauschen. |
| AN (rot) | Anzahl Magnete ist kleiner als programmiert. | Programmierung oder die Anzahl der verwendeten Magnete anpassen. |
| AN (grün) | Normalbetrieb | - |
| BLINKEN (grün) | IO-Link Kommunikation | - |

9.2 Fehlerzähler (Index 0x0020)

Der Parameter `Fehlerzähler` zeigt die Anzahl der aufgetretenen Fehler (Ereignisse) an. Die angezeigte Anzahl bezieht sich auf den Zeitraum nach dem letzten Einschalten der Versorgungsspannung.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|-------------|--------|-----------|---------|
| 0x0020 | 0 | Error Count | 16 Bit | UIntegerT | ro |

9.3 Gerätestatus (Index 0x0024)

Der Parameter `Gerätestatus` enthält den aktuellen Gerätezustand und kann über das SPS-Programm bzw. über entsprechende IO-Link – Tools angezeigt werden. Im Fehlerfall wird über den Parameter `Ausführlicher Gerätestatus` (Index 0x0025) die Ursache des Fehlers näher angegeben.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|---------------|-------|-----------|---------|
| 0x0024 | 0 | Device Status | 8 Bit | UIntegerT | ro |

| Parameterwert | Beschreibung |
|---------------|---|
| 0x00 | kein Fehler, Gerät arbeitet ordnungsgemäß |
| 0x01 | wird nicht unterstützt |
| 0x02 | Außerhalb der Spezifikation, Prozessdaten gültig -> WARNUNG - EVENT |
| 0x03 | wird nicht unterstützt |
| 0x04 | Fehler aufgetreten, Prozessdaten ungültig -> FEHLER - EVENT |
| 0x05...0xFF | reserviert |

9.4 Ausführlicher Gerätestatus (Index 0x0025)

Der Parameter `Ausführlicher Gerätestatus` enthält die aktuell anstehenden Ereignisse im Gerät und kann über das SPS-Programm bzw. über entsprechende IO-Link – Tools angezeigt werden.

Jedes auftretende Ereignis vom Typ `Fehler` oder `Warnung` und `Modus = Event appears` (Ereignis aufgetreten) wird in die Liste mit einem sogenannten `EventQualifier` und `EventCode` eingetragen.

Ist ein Fehler oder Warnung nicht mehr vorhanden, wird dies mit dem `Modus = Event disappears` (Ereignis verschwunden) angezeigt. In diesem Fall wird der entsprechende Eintrag in der Liste auf `EventQualifier = 0x00` und `EventCode = 0x0000` gesetzt.

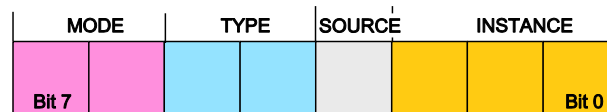
Auf diese Weise zeigt dieser Parameter immer den gegenwärtigen Diagnosestatus des Gerätes an.

Über `Versorgungsspannung AUS/EIN`, oder dem System-Kommando `Auslieferungszustand wiederherstellen`, kann die gesamte Liste zurückgesetzt werden.

| Index | Subindex | Name | Länge | Typ | Zugriff |
|--------|----------|------------------------|--------|---------|---------|
| 0x0025 | 0 | Detailed Device Status | 72 Bit | ArrayT | ro |
| | | Error_Warning_1 | 24 Bit | 3 Bytes | ro |
| | | Error_Warning_2 | 24 Bit | 3 Bytes | ro |
| | | Error_Warning_3 | 24 Bit | 3 Bytes | ro |

| Byte | x+0 | x+1 | x+2 |
|------|----------------|----------------|-------------|
| Bit | 23 – 16 | 15 – 8 | 7 – 0 |
| Data | $2^7 - 2^0$ | $2^{15} - 2^8$ | $2^7 - 2^0$ |
| | EventQualifier | EventCode | |

Struktur, EventQualifier



Instance, Bit0... Bit2
 - 0x04: Anwendungsfehler

Source (Quelle), Bit 3
 - 0x00: Gerät (remote)
 - 0x01: Master (lokal)

Type, Bit 4...5
 - 0x02: Warnung vorhanden
 - 0x03: Fehler vorhanden

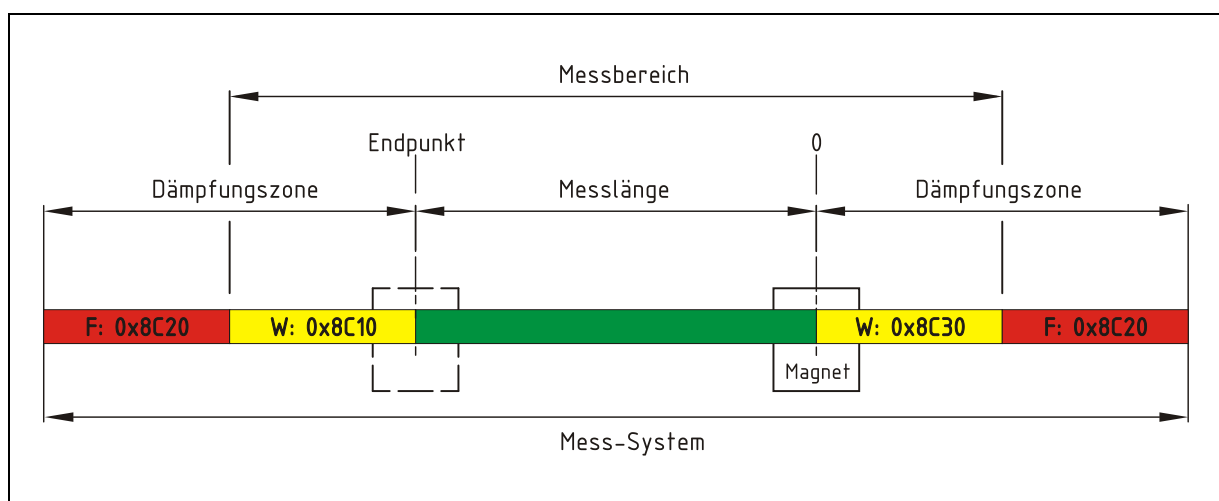
Mode, Bit 6...7
 - 0x02: Event disappears (Ereignis verschwunden)
 - 0x03: Event appears (Ereignis aufgetreten)

Unterstützte EventCodes

| EventCode | Gerätestatus | Typ | Fehler-Meldung | Abhilfe |
|-----------|------------------------|-----|---|--|
| 0x8C10 | 0x02 (Index 0x0024) | W | Process variable range over-run - Process Data uncertain Prozess-Variablen-Bereich überschritten – Prozessdaten unsicher | Der Magnet befindet sich oberhalb der spezifizierten Messlänge bzw. über dem Endpunkt. Die Prozessdaten werden weiterhin ausgegeben, die Daten können aber die im Datenblatt angegebenen Linearitätsgrenzen überschreiten. -> Magnet in den zulässigen Messbereich bewegen |
| 0x8C20 | 0x04 (Index 0x0024) | F | Measurement range over-run - Check application Messbereich überschritten – Anwendung überprüfen | Der Magnet befindet sich außerhalb des Messbereichs und wird nicht erkannt. Statt der Prozessdaten werden die Fehlerwerte ausgegeben, siehe Kapitel „Prozessdaten - Status“ auf Seite 25. -> Magnet in den zulässigen Messbereich bewegen |
| 0x8C30 | 0x02 (Index 0x0024) | W | Process variable range under-run - Process Data uncertain Prozess-Variablen-Bereich unterschritten – Prozessdaten unsicher | Der Magnet befindet sich unterhalb der spezifizierten Messlänge bzw. unter dem Nullpunkt. Die Prozessdaten werden weiterhin ausgegeben, die Daten können aber die im Datenblatt angegebenen Linearitätsgrenzen überschreiten. -> Magnet in den zulässigen Messbereich bewegen |

W: WARNUNG

F: FEHLER



9.5 ISDU-Fehlertypen

Der Fehlertyp wird zurückgemeldet (Response), wenn die Schreib- oder Lese-Anfrage (Request) auf ein indexgebundenes Objekt (ISDU) nicht fehlerfrei ausgeführt werden konnte.

Der Fehlertyp besteht aus zwei Bytes:

- Fehler-Code, High-Byte
- Zusatz-Code, Low-Byte

| Fehler-Code | Zusatz-Code | Ursache | Abhilfe |
|-------------|-------------|---|--|
| 0x80 | 0x00 | Fehler in Geräte-Applikation, keine Details | - Service wiederholen - Gerät AUS/EIN, zeigt sich der Fehler immer noch, muss das Gerät getauscht werden. |
| 0x80 | 0x11 | Index nicht verfügbar | - Verfügbare Indizes, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x12 | Subindex nicht verfügbar | - Verfügbare Subindizes, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x20 | Service zurzeit nicht verfügbar | - Geräte-Betriebszustand überprüfen - Service wiederholen - Gerät AUS/EIN |
| 0x80 | 0x21 | Service zurzeit nicht verfügbar, lokale Steuerung | - Externe Zugriffe sperren (Gerätsteuerungskonsole) - Service wiederholen - Gerät AUS/EIN |
| 0x80 | 0x22 | Service zurzeit nicht verfügbar, Geräte-Steuerung | - Remote-Zugriffe sperren - Service wiederholen - Gerät AUS/EIN |
| 0x80 | 0x23 | Zugriff verweigert | - Parameter unterstützt nur Lesezugriff |
| 0x80 | 0x30 | Parameterwert außerhalb Bereich | - Zulässige Parameterwerte, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x31 | Parameter außerhalb oberer Grenzwert | - Zulässige Parameterwerte, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x32 | Parameter außerhalb unterer Grenzwert | - Zulässige Parameterwerte, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x33 | Überlauf, Parameterlänge | - Zulässige Parameterlänge, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x34 | Unterschreitung, Parameterlänge | - Zulässige Parameterlänge, siehe ab Kap. 7 |
| 0x80 | 0x35 | Funktion nicht verfügbar | - Unterstützte System-Kommandos, siehe Kap. 8 |
| 0x80 | 0x36 | Funktion zurzeit nicht verfügbar | - Geräte-Betriebszustand überprüfen - Service wiederholen - Gerät AUS/EIN |
| 0x80 | 0x82 | Applikation noch beschäftigt | - Vollständige Initialisierung abwarten - Service wiederholen - Gerät AUS/EIN |

9.6 PQI Diagnoseinformationen

Jeder Port (IO-Link Device/Master) hat eine `Port Qualifier Information (PQI)`. Diese PQI liefert Informationen über den Status des Ports und des IO-Link-Device, sowie über die Gültigkeit der Prozessdaten (Wertstatus).

Das Senden der PQI muss bei der Parametrierung des Mess-Systems im IO-Link-Master freigeschaltet werden, damit die PQI zyklisch mit den Prozessdaten des Mess-Systems übertragen wird.

Anhand der PQI kann die Gültigkeit der Messwerte oder das Vorliegen einer Diagnose erkannt und im Programm darauf reagiert werden, z.B. „Sammelfehler“.

Aufbau des PQI Eingangs-Byte

Bit 0...Bit 4: reserviert
Bit 5: IO-Link Kommunikation
Bit 6: Geräte - Warnung/Fehler
Bit 7: Prozessdaten-Wertstatus (Port-Qualifier)

Nachfolgend werden die einzelnen Bits näher erläutert.

9.6.1 IO-Link Kommunikation

Das Bit 5 `IO-Link Kommunikation` wird auf „1“ gesetzt, wenn ein IO-Link-Device erkannt worden ist und sich entweder im Zustand `PREOPERATE` oder `OPERATE` befindet. Es wird auf „0“ zurückgesetzt, wenn kein IO-Link-Device erkannt worden ist.

9.6.2 Geräte - Warnung/Fehler

Das Bit 6 `Geräte - Warnung/Fehler` wird auf „1“ gesetzt, wenn ein Fehler bzw. Warnung aufgetreten ist, der/die entweder dem Gerät oder dem Port zugeordnet ist. Es wird auf „0“ zurückgesetzt, wenn kein Fehler bzw. Warnung mehr vorliegt.

Die genaue Ursache kann dem `Gerätestatus (Index 0x0024)` bzw. `Ausführlicher Gerätestatus (Index 0x0025)` entnommen werden.

9.6.3 Prozessdaten - Status

Das Bit 7 `wertstatus (Port-Qualifier)` zeigt an, ob die Prozessdaten gültig = „1“ (`VALID`) oder ungültig = „0“ (`INVALID`) sind.

In Bezug auf die Prozess-Eingangsdaten sendet das Mess-System in jedem Zyklus der Prozessdaten auch den Prozessdaten-Staus an den IO-Link-Master. Dieser Status wird vom IO-Link-Master ausgewertet und kennzeichnet die Prozessdaten entsprechend.

Werden die Prozessdaten vom IO-Link als ungültig = `INVALID` gekennzeichnet, setzt das Mess-System

- die Positionsdaten auf den Fehlerwert `0x7FFFFFFF (+2 147 483 647)` und
 - die Geschwindigkeitsdaten auf den Fehlerwert `0x7FFF (+32767)`,
- bis die Störung nicht mehr vorhanden ist.

9.7 Sonstige Störungen

| Störung | Ursache | Abhilfe |
|-----------------------------------|-----------------------------|--|
| Positionssprünge des Mess-Systems | starke Vibrationen | Vibrationen, Schläge und Stöße z.B. an Pressen, werden mit so genannten "Schockmodulen" gedämpft. Wenn der Fehler trotz dieser Maßnahmen wiederholt auftritt, muss das Mess-System getauscht werden. |
| | elektrische Störungen (EMV) | Gegen elektrische Störungen helfen eventuell isolierende Flansche und Kupplungen aus Kunststoff, sowie geschirmte Kabel mit paarweise verdrehten Adern für Daten und Versorgung. Siehe auch Vorgaben unter Kapitel „Installation“ ab Seite 11. |

10 Austauschen des Mess-Systems

Gemäß IO-Link – Spezifikation V1.1 unterstützen das Mess-System und IO-Link-Master die Sicherung der Geräteeinstellungen im IO-Link-Master.

Einige IO-Link-Master stellen auch speziell für den Geräte austausch einen Assistenten zur Verfügung.

Folgende Datensicherungsmöglichkeiten der Master-Ports stehen zur Verfügung:

KEINE

Es erfolgt keine Datensicherung der Geräteparameter im Master.

BACKUP / RESTORE

Nach jeder Änderung der Geräteparameter erfolgt automatisch eine Sicherung (Backup) dieser Daten im Master.

Bei dieser Einstellung nimmt das neue Gerät bei der Wiederherstellung (Restore) das gleiche Verhalten des ausgetauschten Gerätes ein.

RESTORE

Es erfolgt keine automatische Datensicherung der Geräteparameter im Master.

Bei dieser Einstellung nimmt das neue Gerät bei der Wiederherstellung (Restore) das Verhalten entsprechend der im Master gespeicherten Parameter zum Zeitpunkt des letzten Backups ein. Da mögliche Parameteränderungen im Master nicht gespeichert wurden, kann ein abweichendes Verhalten zu dem vor dem Tausch bestehenden Verhalten vorherrschen.

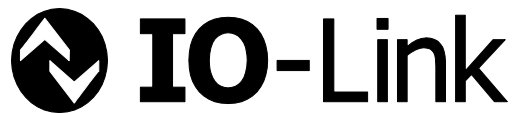
Der Anwender muss hier überprüfen, ob diese Datensicherung für den Austausch geeignet ist.

Das neu eingesetzte Mess-System sollte die gleiche Artikel-Nummer aufweisen wie das zu ersetzende Mess-System, bzw. sind Abweichungen mit der Firma TR-Electronic abzuklären.



Abhängig von der Applikation muss der ausgegebene Positionswert möglicherweise an die Maschinen-Referenzposition angepasst werden. Die Justage des Positionswertes ist gemäß Kap. 8.1 auf Seite 20 vorzunehmen.

Bei der Wiederinbetriebnahme des ausgetauschten Mess-Systems sollte die richtige Funktion zuerst durch einen abgesicherten Testlauf sichergestellt werden.



Linear Encoder magnetostrictive Series: LM_S-34

 Explosion Protection Enclosure

Additional safety instructions
Installation
Commissioning
Parameterization
Troubleshooting / Diagnostic options

**User Manual
Interface**

TR-Electronic GmbH

D-78647 Trossingen

Eglishalde 6

Tel.: (0049) 07425/228-0

Fax: (0049) 07425/228-33

email: info@tr-electronic.de

www.tr-electronic.de

Copyright protection

This Manual, including the illustrations contained therein, is subject to copyright protection. Use of this Manual by third parties in contravention of copyright regulations is not permitted. Reproduction, translation as well as electronic and photographic archiving and modification require the written content of the manufacturer. Violations shall be subject to claims for damages.

Subject to modifications

The right to make any changes in the interest of technical progress is reserved.

Document information

| | |
|---------------------------|----------------------------|
| Release date / Rev. date: | 09/04/2025 |
| Document / Rev. no.: | TR-ELA-BA-DGB-0026 v06 |
| File name: | TR-ELA-BA-DGB-0026v06.docx |
| Author: | MÜJ |

Font styles

Italic or **bold** font styles are used for the title of a document or are used for highlighting.

`Courier` font displays text, which is visible on the display or screen and software menu selections.

" < " > " indicates keys on your computer keyboard (such as <RETURN>).

Brand names

 **IO-Link** is a registered trademark of the IO-Link Community

Contents

| | |
|--|-----------|
| Contents | 31 |
| Revision index | 33 |
| 1 General information | 34 |
| 1.1 Applicability | 34 |
| 1.2 References | 35 |
| 1.3 Abbreviations used / Terminology | 35 |
| 2 Additional safety instructions | 36 |
| 2.1 Definition of symbols and instructions | 36 |
| 2.2 Additional instructions for proper use | 36 |
| 2.3 Usage in explosive atmospheres | 37 |
| 3 IO-Link information | 38 |
| 4 Installation | 39 |
| 4.1 Basic rules | 39 |
| 4.2 IO-Link | 40 |
| 4.3 Connection | 41 |
| 5 Device profile / Function classes | 41 |
| 6 Commissioning | 42 |
| 6.1 IO-Link device description file (IODD) | 42 |
| 6.2 Device identification | 42 |
| 6.3 Starting up on the IO-Link – system | 42 |
| 6.4 Process input data | 43 |
| 6.5 Bus status display | 43 |
| 7 Parameterization | 44 |
| 7.1 Index 0x0010 - 0x0018: Identification parameters | 44 |
| 7.2 Device parameters | 45 |
| 7.2.1 Index 0x0042: Temperature | 45 |
| 7.2.2 Index 0x0043: Count direction | 45 |
| 7.2.3 Index 0x0044: Resolution | 45 |
| 7.2.4 Index 0x0045: Filter | 46 |
| 7.2.5 Index 0x0046: Position | 46 |
| 7.2.6 Index 0x0047: Velocity unit | 46 |
| 7.2.7 Index 0x0048: Operating time | 47 |

| | |
|---|-----------|
| 8 System commands (Index 0x0002) | 48 |
| 8.1 Set position – function, command 0xA0 | 48 |
| 8.2 Application Reset – function, command 0x81 | 48 |
| 8.3 Back-to-box – function, command 0x83 | 48 |
| 9 Troubleshooting and diagnosis options | 49 |
| 9.1 Optical display (only LMPS measuring systems) | 49 |
| 9.2 Error count (Index 0x0020) | 49 |
| 9.3 Device status (Index 0x0024) | 49 |
| 9.4 Detailed device status (Index 0x0025) | 50 |
| 9.5 ISDU error types | 52 |
| 9.6 PQI diagnostic information..... | 53 |
| 9.6.1 IO-Link communication | 53 |
| 9.6.2 Device - Warning/Error | 53 |
| 9.6.3 Process data - status | 53 |
| 9.7 Other faults | 54 |
| 10 Replacing the measuring system | 55 |

Revision index

| Revision | Date | Index |
|--|------------|-------|
| First release | 08/10/2017 | 00 |
| "Index 0x0048: Operating time" added | 12/05/2017 | 01 |
| - Common Profile integrated: Index 13 Profile Characteristic (0x4000) - New Function Class: 0x8100: Extended Identification | 07/23/2018 | 02 |
| LM_S-34 added | 04/09/2019 | 03 |
| Series included on the deck side | 01/26/2023 | 04 |
| Diagnostic data from the PQI byte added (Port Qualifier Information) | 07/17/2024 | 05 |
| - LMP-30 removed - LED for LMPS devices added - System commands adjusted | 09/04/2025 | 06 |

1 General information

This interface-specific User Manual includes the following topics:

- Safety instructions in addition to the basic safety instructions defined in the Assembly Instructions
- Installation
- Commissioning
- Parameterization
- Troubleshooting and diagnostic options

As the documentation is arranged in a modular structure, this User Manual is supplementary to other documentation, such as product datasheets, dimensional drawings, leaflets and the assembly instructions etc.

The User Manual may be included in the customer's specific delivery package or it may be requested separately.


1.1 Applicability

This User Manual applies exclusively to the following measuring system model with **IO-Link** interface:

- LMPS-34
- LMRS-34

The products are labelled with affixed nameplates and are components of a system.

The following documentation therefore also applies:

- see chapter "Other applicable documents" in the Assembly Instructions www.tr-electronic.com/f/TR-ELA-BA-DGB-0004
- Product data sheets www.tr-electronic.com/s/S016648
- optional: -User Manual with assembly instructions

1.2 References

| | | |
|----|-----------------------|--|
| 1. | IO-Link Specification | IO-Link Interface and System – Specification V1.1.3, Order-No.: 10.002, www.io-link.com/ |
| 2. | IO-Link Specification | IO-Link Smart Sensor Profile – Specification V1.1, Order-No.: 10.042, www.io-link.com/ |
| 3. | IO-Link Directive | IO-Link Design Guideline, Order-No.: 10.912, www.io-link.com/ |
| 4. | IO-Link Specification | IO-Link Common Profile – Specification V1.2, Order-No.: 10.072, www.io-link.com/ |
| 5. | IEC 61131-9 | Programmable controllers Part 9: Single-drop digital communication interface for small sensors and actuators |
| 6. | IEC 60947-5-2 | Low-voltage switchgear and controlgear Control circuit devices and switching elements |
| 7. | IEC 61076-2-101 | Connectors for electronic equipment |

1.3 Abbreviations used / Terminology

| | |
|----------------|--|
| EMC | E lectro M agnetic C ompatibility |
| IO-Link-Device | Sensor (Measuring-System) or actuator |
| ISDU | I ndexed S ervice D ata U nit, used for acyclic acknowledged transmission of parameters. |
| PNO | PROFIBUS User Organization (PROFIBUS Nutzerorganisation e.V.) |
| PQI | Port Qualifier Information |
| SDCI | Single-drop digital communication interface for small sensors and actuators |

2 Additional safety instructions

2.1 Definition of symbols and instructions



means that death or serious injury can occur if the required precautions are not met.



means that minor injuries can occur if the required precautions are not met.

NOTICE

means that damage to property can occur if the required precautions are not met.



indicates important information or features and application tips for the product used.

2.2 Additional instructions for proper use


The measurement system is designed for operation with a point-to-point IO-Link – communication interface according to the international standard IEC 61131-9 with 230.4 kbit/s. The parameterization and the device diagnosis are performed through the IO-Link master according to the *IO-Link Interface and System Specification*, version 1.1 of the IO-Link community.

The technical guidelines for the structure of the IO-Link network of the PROFIBUS User Organization (PNO) are always to be observed in order to ensure safe operation.

2.3 Usage in explosive atmospheres


When used in explosive atmospheres, the standard measuring system has to be installed in an appropriate explosion protective enclosure and subject to requirements.

The products are labeled with an additional  marking on the nameplate:

The “intended use” as well as any information on the safe usage of the ATEX-compliant measuring system in explosive atmospheres are contained in the  User Manual which is enclosed when the device is delivered.

Standard measuring systems that are installed in the explosion protection enclosure can therefore be used in explosive atmospheres.

When the measuring system is installed in the explosion protection enclosure, which means that it meets explosion protection requirements, the properties of the measuring system will no longer be as they were originally.

Following the specifications in the  User Manual, please check whether the properties defined in that manual meet the application-specific requirements.

Fail-safe usage requires additional measures and requirements. Such measures and requirements must be determined prior to initial commissioning and must be taken and met accordingly.

3 IO-Link information

IO-Link is a serial digital communication protocol intended to be used in automation technology. It connects sensors, actuators and also measuring systems (IO-Link devices) to an automation system, e.g. a PLC. In a way, IO-Link provides for digitalization of the “last meter” of the communication link to the sensors and actuators.

IO-Link is defined in the international standard IEC 61131-9. Part 9 specifies IO-Link under the term “Single-drop digital communication interface for small sensors and actuators” (SDCI).

Where only binary states (on/off) or analog signals have been transmitted so far, it is now possible to read status information from an IO-Link device and write parameterization information to an IO-Link device. Now with this features, it is also possible to connect measuring systems to an IO-Link system.

IO-Link is not just another bus system, but a point-to-point connection between the IO-Link device and a link device, namely an IO-Link master.

The IO-Link master communicates with the IO-Link devices, collects data from them and transmits the data to the higher-level bus system (Fieldbus) or to the Industrial Ethernet.

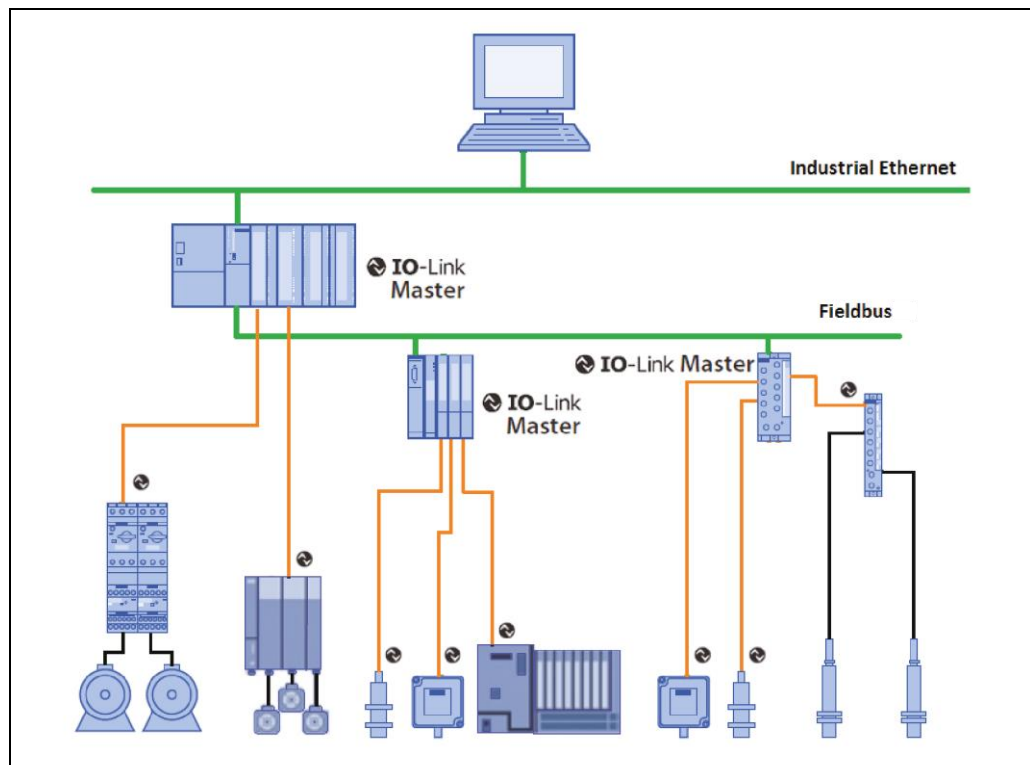


Figure 1: System overview [Source: IO-Link Community]

IO-Link Community

c/o PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. (PNO),
Haid-und-Neu-Str. 7,
D-76131 Karlsruhe,
www.io-link.com/
Tel.: ++ 49 (0) 721 / 96 58 590
Fax: ++ 49 (0) 721 / 96 58 589
e-mail: <mailto:info@io-link.com>

4 Installation

4.1 Basic rules

- Power and signal cables must be laid separately. During installation, observe the applicable national safety and installation regulations for data and power cables.
- Separation respectively differentiation of the measuring system from possible interfering transmitters.
- Observe the manufacturer's instructions for the installation of converters and for shielding power cables between frequency converter and motor.
- To ensure safe and fault-free operation, the following standards and guidelines are to be observed:
 - IO-Link Design Guide, PNO Order-No.: 10.912
 - IEC 60947-5-2, Low-voltage switchgear and controlgear
 - EMC directive
- Upon completion of installation, a visual inspection with report should be carried out.

4.2 IO-Link

A point-to-point connection is set up between an IO-Link master and the measuring system using an unshielded three-core cable.

Make sure that the maximum cable length between the IO-Link master and an IO-Link device (per device) does not exceed 20 m. A cable with a minimum core cross-sectional area of 0.35 mm² is recommended.

The measuring system is connected about an A-coded four-pole connector.

By the three wires of the control line two wires are used for the supply voltage and one wire for the IO-Link communication connectivity. The 0 V – supply line is also reference potential of the IO-Link communication connectivity.

With this connection type the measuring system is compatible in accordance with the IO-Link specification “Port Class A”. Here, the maximum current consumption of these devices is specified to ≤ 200 mA.

A data transmission rate of 230.4 kbit/s is supported by the measuring system, this corresponds to the SDCI communication mode “COM3”.

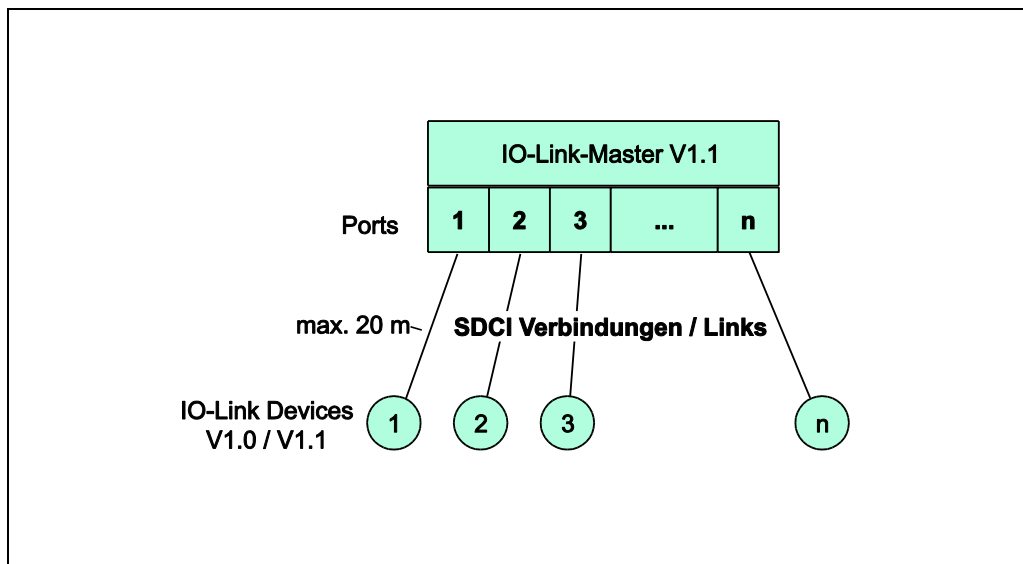


Figure 2: SDCI topology

Over the cyclic data exchange the measuring system uses 6 bytes input data and 0 bytes output data.

Structure of the process data:

- IN: 4 bytes position data
- IN: 2 bytes velocity data
- OUT: 0 bytes

4.3 Connection

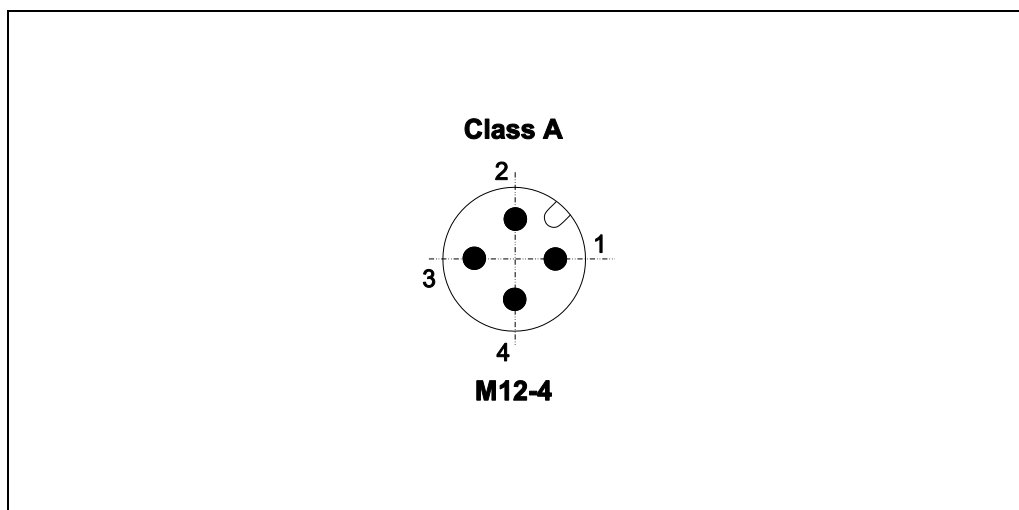


Figure 3: M12 male connector, A-coded

| Pin | Name | Description |
|-----|------|--|
| 1 | L + | Supply voltage +, 19...27 V DC |
| 2 | N.C. | not connected (Operation mode: IO-Link only) |
| 3 | L – | Supply voltage –, 0 V |
| 4 | C/Q | SDCI communication signal (IO-Link – Signal) |

5 Device profile / Function classes

The parameter contains the device profile supported by the measuring system and the function classes which specify the range of functions of the measuring system.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|-------------------------|--------|-------------|--------|
| 0x000D | 0 | Profile characteristics | 16 Bit | ArrayT | ro |
| | 1 | DeviceProfileID | 16 Bit | UIntegerT16 | ro |

Subindex 1, DeviceProfileID:

0x4000: Identification and Diagnosis (Common Profile)

Define and standardize the internal device set up (device model) and contain the following function classes:

- 0x8000: Device Identification
- 0x8002: ProcessDataVariable
- 0x8003: Diagnosis
- 0x8100: Extended Identification

6 Commissioning

6.1 IO-Link device description file (IODD)

With the measuring system also an electronic device description is provided, the so-called "IODD file" (**IO Device Description**). The IODD file is used for the IO-Link system integration and commissioning of the measuring system.

The IODD file is XML-based and can be read-in by each **IO-Link Configuration Tool**.



The number of the device description file is noted on the nameplate of the measuring system.

Download:

- LM_S-34 - Measuring range $\leq 1\text{m}$ (TR-Linear_020030):
www.tr-electronic.de/f/TR-ELA-ID-MUL-0030
- LM_S-34 - Measuring range $> 1\text{m}$ (TR-Linear_020040):
www.tr-electronic.de/f/TR-ELA-ID-MUL-0032

6.2 Device identification

Each IO-Link device possesses a device identification. It consists of a firm identification, the `VendorID`, and a manufacturer-specific part, the `DeviceID`. The `VendorID` is assigned by the PNO. For TR-Electronic the `VendorID` contains the value `0x0153`, the `DeviceID` is device specific.

When the system boots up the projected device identification is examined. In this way errors in the project engineering can be recognized.

6.3 Starting up on the IO-Link – system

If the measuring system is connected to an IO-Link master and the operation mode is set to `IO-Link`, the IO-Link master attempts to communicate with the connected measuring system. To do so, the IO-Link master sends a `Wake-Up Request` and waits for the measuring system to reply.

If the IO-Link master receives the reply from the measuring system and the transmission rate `COM 3 = 230.4 kbaud` was adjusted by the IO-Link master, the communication begins. Next, communication parameters are exchanged and if necessary, parameters saved in the system will be transmitted to the measuring system. Then, the cyclic exchange of the process data and value status begins.

6.4 Process input data

By means of the process input data the current absolute position and the current velocity are output. In case of an failure instead of the absolute position and the velocity the error values are output, see chapter "Process data - status" on page 53.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Acc. |
|--------|----------|-------------------------------|--------|----------|------|
| 0x0028 | 0 | ProcessDataInput | 48 Bit | RecordT | ro |
| | | Process Input Data - Distance | 32 Bit | IntegerT | ro |
| | | Process Input Data - Velocity | 16 Bit | IntegerT | ro |

Structure

| Byte | Bit | Process data |
|------|----------------------------------|----------------|
| X+0 | 2 ³¹ -2 ²⁴ | Position value |
| X+1 | 2 ²³ -2 ¹⁶ | Position value |
| X+2 | 2 ¹⁵ -2 ⁸ | Position value |
| X+3 | 2 ⁷ -2 ⁰ | Position value |
| X+4 | 2 ¹⁵ -2 ⁸ | Velocity |
| X+5 | 2 ⁷ -2 ⁰ | Velocity |

Process Input Data - Distance:

The position is output as a two's complement value with preceding sign.

Process Input Data - Velocity:

The velocity is output as a two's complement value with preceding sign.

Definition of the velocity output

- > positive velocity output, movement to the end of the rod
- > negative velocity output, movement to the connector

The velocity is output in mm/s, see parameter "Index 0x0047: Velocity unit" on page 46.

If the velocity exceeds the value range of -32768...+32767, the limit values (0x7FFF or 0x8000) are output.

6.5 Bus status display

Only LMPS measuring systems have a status LED. LMRS devices do not have a status LED. The measuring system has a status LED. Its location and assignment can be found in the enclosed pin assignment. See also chapter 9.1 "Optical display" on page 49.

| Status | Color | Description |
|------------------------------------|-------|---|
| OFF | - | Power supply missing, hardware defective |
| ON | red | Number of magnets is less than programmed |
| ON | green | Normal operation |
| BLINKING 900 ms on / 100 ms off | green | Data transmission |

7 Parameterization

Parameter data are exchanged acyclic and only on request of the IO-link master. The parameter data are addressed by means of a so-called `Index` and `Subindex`.

This mechanism is performed as an acknowledged service. The IO-Link master specifies in its `Request` the parameter `Index`, the access method (`Read/Write`) and if necessary the value. The IO-Link device performs the write or read access and answers the request with a `Response`. In the case of an error (error code = 0x80) an error message gives information about the cause of error, see chapter "ISDU error types" on page 52.

By means of subindex 0x00 the complete index is addressed, by means of the sub-indices 0x01...0xFF the individual parameters are addressed, if these are available.

7.1 Index 0x0010 - 0x0018: Identification parameters

The identification parameters contain device data, which the IO-Link master requires in the start-up phase, in order to be able to identify the connected device.

These device data can be read out by means of their index and subindex = 0x00 from the device or can be written into the device if write access is permissible.

The objects with index 0x0040 and 0x0041 are optional and were added by the manufacturer.

| Index | Object Name | Description | Value (StringT) | Access |
|--------|-----------------------------|------------------------|---------------------------------|--------|
| 0x0010 | Vendor Name | Vendor name | TR-Electronic GmbH | ro |
| 0x0011 | Vendor Text | Vendor text | www.tr-electronic.com | ro |
| 0x0012 | Product Name | Product name | device specific | ro |
| 0x0013 | Product ID | Product-ID | device specific | ro |
| 0x0014 | Product Text | Product text | Magnetostrictive linear encoder | ro |
| 0x0015 | Serial-Number | Serial number | device specific | ro |
| 0x0016 | Hardware Revision | Hardware version | device specific | ro |
| 0x0017 | Firmware Revision | Firmware version | device specific | ro |
| 0x0040 | Order number | Article number | device specific | ro |
| 0x0041 | Measuring length of encoder | Measuring length in mm | device specific | ro |

To describe the user specific application, function and location each object supports a text string with a size of 32 bytes:

| Index | Object Name | Value (StringT) | Type | Access |
|--------|--------------------------|-----------------|-----------|--------|
| 0x0018 | Application Specific Tag | **** | StringT32 | r/w |
| 0x0019 | Function Tag (UTF-8) | **** | StringT32 | r/w |
| 0x001A | Location Tag (UTF-8) | **** | StringT32 | r/w |

7.2 Device parameters

7.2.1 Index 0x0042: Temperature

The parameter `Temperature` contains the current measuring system temperature in [°C] and is output as a two's complement value with preceding sign.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|-------------|--------|----------|--------|
| 0x0042 | 0 | Temperature | 8 Bit | IntegerT | ro |

7.2.2 Index 0x0043: Count direction

The parameter `Count direction` defines whether rising or falling position values are output when the magnet moves towards the end of the rod.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|-----------------|--------|----------|--------|
| 0x0043 | 0 | Count direction | 8 Bit | BooleanT | r/w |

| Value | Assignment | Description | Default |
|-------------|--------------------|--------------------------------|---------|
| 0x01: TRUE | to the connector | Position decreasing to rod end | |
| 0x00: FALSE | from the connector | Position increasing to rod end | X |

7.2.3 Index 0x0044: Resolution

The parameter `Resolution` defines the length of a measuring step.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|------------|--------|-----------|--------|
| 0x0044 | 0 | Resolution | 16 Bit | UIntegerT | r/w |

| Value | Assignment | Default |
|--------|------------|-----------------|
| 0x000A | 10 µm | device specific |
| 0x0014 | 20 µm | |
| 0x0032 | 50 µm | |
| 0x0064 | 100 µm | |

The resolution set here and the measuring length stored in the measuring system (index 0x0041, Measuring length of encoder) results in the total number of steps over the entire measuring range of the measuring system.

$$\text{Measuring length in steps} = \frac{\text{Measuring length [mm]}}{\text{Resolution [mm]}}$$

7.2.4 Index 0x0045: Filter

With the parameter `Filter` the output position value can be averaged and results in a small output jitter.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|--------|--------|-----------|--------|
| 0x0045 | 0 | Filter | 8 Bit | UIntegerT | r/w |

| Value | Assignment | Description | Default |
|--------|----------------|-----------------------|---------|
| 0x0001 | filter off | no averaging | X |
| 0x0002 | filter level 2 | averaging of 2 values | |
| 0x0004 | filter level 4 | averaging of 4 values | |
| 0x0008 | filter level 8 | averaging of 8 values | |

7.2.5 Index 0x0046: Position

Determination of the position value to which the measuring system is adjusted if the "Set position function" is executed, see page 48.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|----------|--------|----------|--------|
| 0x0046 | 0 | Position | 32 Bit | IntegerT | r/w |

| Byte | x+0 | x+1 | x+2 | x+3 |
|-----------------------------------|-------------------|-------------------|----------------|-------------|
| Bit | 31 – 24 | 23 – 16 | 15 – 8 | 7 – 0 |
| Data | $2^{31} - 2^{24}$ | $2^{23} - 2^{16}$ | $2^{15} - 2^8$ | $2^7 - 2^0$ |
| Position value (two's complement) | | | | |

| | |
|--------------------|---|
| Lower limit | -2 147 483 648 (0x80000000) |
| Upper limit | programmed total measuring length in steps, within of +2 147 483 647 (0x7FFFFFFF) |
| Default | 0 |

7.2.6 Index 0x0047: Velocity unit

The parameter `Velocity unit` defines the resolution for the velocity output.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|---------------|--------|-----------|--------|
| 0x0047 | 0 | Velocity unit | 16 Bit | UIntegerT | r/w |

| Value | Assignment | Description | Default |
|--------|---------------------|--------------------|---------|
| 0x0001 | velocity in 0.1mm/s | output in 0.1 mm/s | X |
| 0x000A | velocity in mm/s | output in 1.0 mm/s | |

7.2.7 Index 0x0048: Operating time

The parameter `Operating time` contains the operating hours counter that stores the operating time of the measuring system in the nonvolatile memory as long the measuring system is power supplied.

The value is given in 0.1 hours per digit.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|----------------|--------|-----------|--------|
| 0x0048 | 0 | Operating time | 32 Bit | UIntegerT | ro |

8 System commands (Index 0x0002)

8.1 Set position – function, command 0xA0

⚠ WARNING

Risk of injury and damage to property by an actual value jump when the Set position function is performed!

NOTICE

- The Set position function should only be performed when the measuring system is at rest, otherwise the resulting actual value jump must be permitted in the program and application!

The Set position function is used, in order to set the current position value of the measuring system to the desired position value. The current position value is set to the parameter `Position` (Index 0x0046), if the system command with index = 0x0002 and command code = 0xA0 is performed.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|--|--------|-----------|--------|
| 0x0002 | 0 | System-Command Command code = 0xA0 | 8 Bit | UIntegerT | w |

8.2 Application Reset – function, command 0x81

The `Application Reset` - function only resets the application-specific parameters to their default values. All communication and identification parameters remain unchanged.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|--|--------|-----------|--------|
| 0x0002 | 0 | System-Command Command code = 0x81 | 8 Bit | UIntegerT | w |

8.3 Back-to-box – function, command 0x83

The `Back-to-box` - function resets the measurement system parameters to their original factory settings. After the function is triggered, the measuring system stops and deactivates communication until the next power cycle. If the measurement system remains in an automation application beyond the next power cycle, all parameter settings are overwritten as if it were a replacement device.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|--|--------|-----------|--------|
| 0x0002 | 0 | System-Command Command code = 0x83 | 8 Bit | UIntegerT | w |

9 Troubleshooting and diagnosis options

9.1 Optical display (only LMPS measuring systems)

The location and assignment of the LED can be found in the enclosed pin assignment.

| LED | Cause | Solution |
|------------------|--|---|
| OFF | Voltage supply absent or too low | Check power supply, wiring. Is the voltage supply in the permissible range? |
| | Connector incorrectly wired or screwed down | Check wiring and connector position |
| | Hardware error, measuring system defective | Replace measuring system |
| ON (red) | The number of magnets is less than programmed. | Adjust the programming or the number of magnets used. |
| ON (green) | Normal operation | - |
| BLINKING (green) | IO-Link communication | - |

9.2 Error count (Index 0x0020)

The parameter `Error Count` provides information on errors occurred (Events) since power-on.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|-------------|--------|-----------|--------|
| 0x0020 | 0 | Error Count | 16 Bit | UIntegerT | ro |

9.3 Device status (Index 0x0024)

The parameter `Device Status` contains the current device status and can be read by any PLC program or corresponding IO-Link tools.

In case of an error by means of the parameter `Detailed device status` (Index 0x0025) the cause of the error is indicated in detail.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|---------------|--------|-----------|--------|
| 0x0024 | 0 | Device Status | 8 Bit | UIntegerT | ro |

| Parameter value | Description |
|-----------------|---|
| 0x00 | No failure, device is operating properly |
| 0x01 | Not supported |
| 0x02 | Out-of-Specification, process data valid -> WARNING - EVENT |
| 0x03 | Not supported |
| 0x04 | Failure occurred, process data invalid -> ERROR - EVENT |
| 0x05...0xFF | Reserved |

9.4 Detailed device status (Index 0x0025)

The parameter `Detailed Device Status` provides information about currently pending events in the device and can be read by any PLC program or corresponding IO-Link tools.

Each event of `TYPE = Error` or `Warning` and `MODE = Event` appears is entered into the list with `EventQualifier` and `EventCode`.

Upon occurrence of an event with `MODE = Event` disappears (`Error` or `Warning` no more present), the corresponding entry in the list is set to `EventQualifier = 0x00` and `EventCode = 0x0000`.

This way this parameter always provides the current diagnosis status of the Device.

By means of supply voltage OFF/ON or the system command `Restore factory settings`, the contents of all array elements can be cleared.

| Index | Subindex | Name | Length | Type | Access |
|--------|----------|------------------------|--------|---------|--------|
| 0x0025 | 0 | Detailed Device Status | 72 Bit | ArrayT | ro |
| | | Error_Warning_1 | 24 Bit | 3 Bytes | ro |
| | | Error_Warning_2 | 24 Bit | 3 Bytes | ro |
| | | Error_Warning_3 | 24 Bit | 3 Bytes | ro |

| Byte | x+0 | x+1 | x+2 |
|------|----------------|----------------|-------------|
| Bit | 23 – 16 | 15 – 8 | 7 – 0 |
| Data | $2^7 - 2^0$ | $2^{15} - 2^8$ | $2^7 - 2^0$ |
| | EventQualifier | EventCode | |

Structure, EventQualifier

| MODE | TYPE | SOURCE | INSTANCE |
|-------|------|--------|----------|
| Bit 7 | | | Bit 0 |

Instance, Bit0... Bit2
 - 0x04: Application error

Source, Bit 3
 - 0x00: Device (remote)
 - 0x01: Master (local)

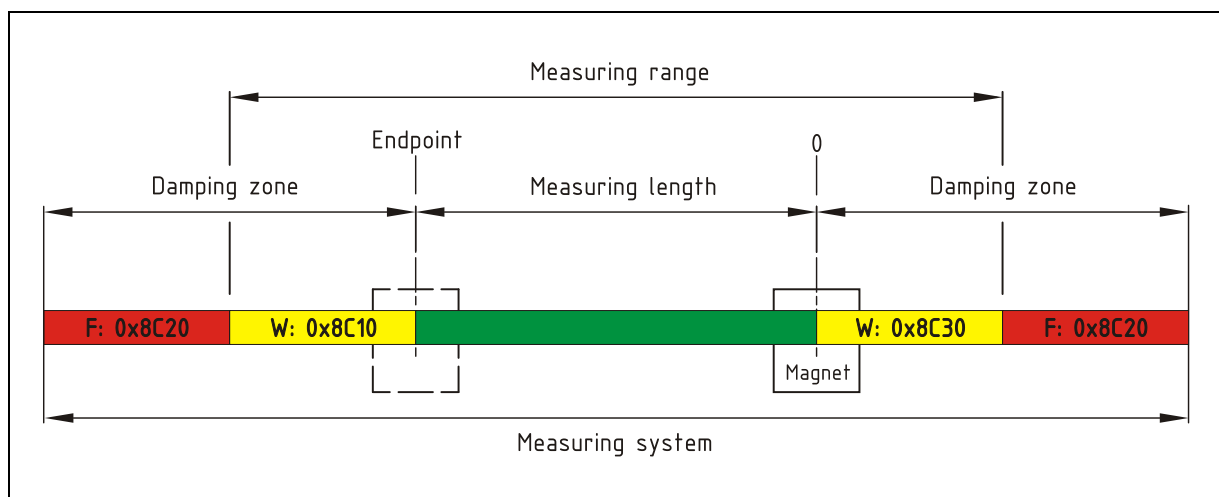
Type, Bit 4...5
 - 0x02: Warning present
 - 0x03: Error present

Mode, Bit 6...7
 - 0x02: Event disappears
 - 0x03: Event appears

Supported EventCodes

| EventCode | Device status | Type | Error message | Remedy |
|-----------|------------------------|------|---|---|
| 0x8C10 | 0x02 (Index 0x0024) | W | Process variable range over-run – Process Data uncertain | The magnet is above the specified measuring length respectively above the endpoint. The process data are output furthermore, but the data can exceed the linearity limits specified in the data sheet. -> Move magnet into the permissible measuring range |
| 0x8C20 | 0x04 (Index 0x0024) | E | Measurement range over-run – Check application | The magnet is outside of the measuring range and is not detected. Instead of the process data the error values are output, see chapter “Process data - status” on page 53. -> Move magnet into the permissible measuring range |
| 0x8C30 | 0x02 (Index 0x0024) | W | Process variable range under-run – Process Data uncertain | The magnet is below the specified measuring length respectively below the starting point (0). The process data are output furthermore, but the data can exceed the linearity limits specified in the data sheet. -> Move magnet into the permissible measuring range |

W: WARNING
E: ERROR



9.5 ISDU error types

The error type is used within negative service confirmations of indexed service data units (ISDUs). It indicates the cause of a negative confirmation (Response) of a `READ` or `WRITE` service.

The error type consists of two bytes:

- Error code, High-Byte
- Additional code, Low-Byte

| Error code | Additional code | Cause | Remedy |
|------------|-----------------|---|--|
| 0x80 | 0x00 | Device application error, no details | <ul style="list-style-type: none"> - Repeat service - Device OFF/ON, if the error is present furthermore, the device must be replaced. |
| 0x80 | 0x11 | Index not available | <ul style="list-style-type: none"> - Available indices, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x12 | Subindex not available | <ul style="list-style-type: none"> - Available sub-indices, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x20 | Service temporarily not available | <ul style="list-style-type: none"> - Check device operational status - Repeat service - Device OFF/ON |
| 0x80 | 0x21 | Service temporarily not available, local control | <ul style="list-style-type: none"> - Block external access (Device control panel) - Repeat service - Device OFF/ON |
| 0x80 | 0x22 | Service temporarily not available, device control | <ul style="list-style-type: none"> - Block remote access - Repeat service - Device OFF/ON |
| 0x80 | 0x23 | Access denied | <ul style="list-style-type: none"> - Read-only parameter! |
| 0x80 | 0x30 | Parameter value out of range | <ul style="list-style-type: none"> - Permissible parameter values, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x31 | Parameter value above limit | <ul style="list-style-type: none"> - Permissible parameter values, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x32 | Parameter value below limit | <ul style="list-style-type: none"> - Permissible parameter values, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x33 | Parameter length overrun | <ul style="list-style-type: none"> - Permissible parameter length, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x34 | Parameter length underrun | <ul style="list-style-type: none"> - Permissible parameter length, see chapter 7 |
| 0x80 | 0x35 | Function not available | <ul style="list-style-type: none"> - Supported system commands, see chapter 8 |
| 0x80 | 0x36 | Function temporarily unavailable | <ul style="list-style-type: none"> - Check device operational status - Repeat service - Device OFF/ON |
| 0x80 | 0x82 | Application not ready | <ul style="list-style-type: none"> - Await complete initialization (start-up phase) - Repeat service - Device OFF/ON |

9.6 PQI diagnostic information

Each port (IO-Link device/master) has a `Port Qualifier Information (PQI)`. This PQI provides information about the status of the port and the IO-Link device, as well as the validity of the process data (value status).

The transmission of the PQI must be enabled in the IO-Link master when parameterizing the measuring system so that the PQI is transmitted cyclically with the process data of the measuring system.

The PQI can be used to detect the validity of the measured values or the presence of a diagnosis and to react to this in the program, e.g. "General error".

Structure of the PQI input byte

Bit 0...Bit 4: reserved
Bit 5: IO-Link communication
Bit 6: Device - Warning/Error
Bit 7: Process data Value status (Port-Qualifier)

The individual bits are explained in more detail below.

9.6.1 IO-Link communication

Bit 5 `IO-Link communication` is set to "1" if an IO-Link device has been detected and is either in the `PREOPERATE` or `OPERATE` state. It is reset to "0" if no IO-Link device has been detected.

9.6.2 Device - Warning/Error

Bit 6 `Device - Warning/Error` is set to "1" if an Error or Warning has occurred that is assigned to either the device or the port. It is reset to "0" if there is no longer an error or warning.

The exact cause can be read from the `Device status (Index 0x0024)` or `Detailed device status (Index 0x0025)`.

9.6.3 Process data - status

Bit 7 `Value status (Port-Qualifier)` indicates whether the process data are `VALID (=1)` or `INVALID (=0)`.

By the measuring system, the value status is transmitted cyclically with the process input data to the IO-Link master. This status is evaluated by the IO-Link master and indicates the process data correspondingly.

If the process data are identified as `INVALID` by the IO-Link master, the measuring system set

- the position data to the error value `0x7FFFFFFF (+2 147 483 647)` and
- the velocity data to the error value `0x7FFF (+32767)`,

until the failure is present no more.

9.7 Other faults

| Fault | Cause | Remedy |
|--|-------------------------|---|
| Position skips of the measuring system | Strong vibrations | Vibrations, impacts and shocks, e.g. on presses, are dampened with "shock modules". If the error recurs despite these measures, the measuring system must be replaced. |
| | Electrical faults (EMC) | Perhaps isolated flanges and couplings made of plastic help against electrical faults, as well as shielded cables with twisted pair wires for data and supply. Also see guidelines in chapter "Installation" as from page 39. |

10 Replacing the measuring system

Masters and devices according to IO-Link – Specification V1.1 provide a backup function for backing up device parameters in the master.

Especially for device replacements, some IO-Link masters have integrated also an assistant.

The following data saving possibilities of the master ports are available:

OFF

No backup of the device parameters is performed in the master.

BACKUP / RESTORE

After every change of the device parameters, a backup of these data is performed automatically in the master

With this setting in case of recovery (Restore) the new device takes up the same behavior as the replaced device.

RESTORE

No automatic backup of the device parameters is performed in the master.

With this setting in case of recovery (Restore) the new device takes up the behavior according to the parameters saved in the master at the time of the last backup. Because possible parameter changes were not saved in the master, a different behavior from the behavior before the replacement can be present.

Here, the user must check whether this data saving is suitable for the replacement.

The new measuring system should have the same article number as the measuring system being replaced; any deviations should be clarified with TR-Electronic.



Depending on the application, the output position value must possibly be adjusted to the reference position of the machine. The position value must be adjusted as specified in chapter 8.1 on page 48.

Before the replaced measuring system is recommissioned, its proper functioning should be verified in a protected test run.
