

AG24

Stellantrieb mit **EtherNet/IP™** Schnittstelle

Benutzerhandbuch



Inhaltsverzeichnis

1	Allgemeine Hinweise	8
1.1	Dokumentation	8
1.1.1	Historie	8
2	Anzeigen und Bedienelemente.....	8
2.1	LCD - Anzeige	9
2.2	LED - Anzeigen.....	9
2.2.1	Status LED 1.....	9
2.2.2	Status LED 2.....	9
2.2.3	Netzwerkstatus LED 4.....	9
2.2.4	Link/Activity LED 5, 6.....	10
2.2.5	Modulstatus LED 7.....	10
2.3	Bedientasten	10
2.3.1	Tastensperre und Freigabezeit.....	11
2.3.2	Werteingabe	11
2.3.3	Wertauswahl.....	11
2.4	Menüsteuerung	12
2.4.1	Menüauswahl.....	12
2.4.2	Menü änderbare Parameter	13
2.4.2.1	Menü PCM.....	13
2.4.3	Menü lesbare Parameter	13
2.4.4	Menü Fehlerspeicher	14
3	Funktionsbeschreibung	14
3.1	Benutzereinheiten	14
3.1.1	Beispiel Spindelantrieb	15
3.1.2	Beispiel Zahnstange/Ritzel gerade verzahnt, metrische Teilung.....	15
3.1.3	Beispiel externes Getriebe	15
3.2	Schutzfunktionen	16
3.2.1	Strombegrenzung	16
3.2.2	I2t Überwachung	17
3.2.3	Temperaturüberwachung	17
3.2.4	Überspannungsschutz bei Rückspeisung	17
3.2.5	Schleppfehlerüberwachung	17
3.3	Warnungen / Störungen.....	18
3.3.1	Warnungen.....	18
3.3.2	Störungen.....	18
3.3.2.1	Störungscode.....	18
3.4	Betriebsarten	19
3.4.1	Positioniermodus	19
3.4.1.1	Grenzwerte	20
3.4.1.2	Endlagenschalter	21
3.4.1.2.1	Beispielkonfiguration	21

3.4.1.2.2	Anordnung der Endschalter.....	22
3.4.1.3	Schleifenpositionierung.....	22
3.4.1.4	Tippbetrieb.....	23
3.4.1.4.1	Tippbetrieb 1.....	23
3.4.1.4.2	Tippbetrieb 2.....	24
3.4.1.5	Travel Against Load	24
3.4.1.6	Steuerwort: Betriebsart Positioniermodus (Master ⇒ Slave).....	25
3.4.1.7	Zustandswort: Betriebsart Positioniermodus (Slave ⇒ Master)	26
3.4.1.8	Ablaufplan: Betriebsart Positioniermodus.....	27
3.4.2	Lokale Steuerung (Stand-Alone-Betrieb).....	28
3.4.2.1	Tippbetrieb 2	28
3.4.2.2	Sollwertvorgabe.....	28
3.4.3	Digitale Ein- und Ausgänge	29
3.4.3.1	Beispielkonfiguration Digitaleingänge	30
3.4.3.2	Beispielkonfiguration Digitalausgang	31
3.4.4	Position Control Mode.....	31
3.4.4.1	Beispielkonfiguration der Digitaleingänge für den PCM	32
3.4.5	Kalibrierung	33
3.4.6	Drehrichtung	34
3.4.7	Drehzahlmodus	34
3.4.7.1	Steuerwort: Betriebsart Drehzahlmodus.....	35
3.4.7.2	Zustandswort: Betriebsart Drehzahlmodus	36
3.4.7.3	Ablaufplan: Betriebsart Drehzahlmodus.....	37
4	EtherNet/IP™	38
4.1	Beschreibung	38
4.1.1	IP-Konfiguration	38
4.1.2	I/O Messages.....	40
4.1.3	Explicit Messages	40
4.1.4	ADI Object (Class A2h).....	40
4.2	CIP-Objekte	41
4.2.1	Identity Object (Class 01h).....	42
4.2.1.1	Klassen-Attribute des Identity Object.....	42
4.2.1.2	Instanz-Attribute des Identity Object.....	42
4.2.1.3	Status.....	43
4.2.1.4	Reset-Dienst des Identity Object.....	44
4.3	Inbetriebnahmehilfen	44
5	Parameter	44
5.1	Positionierung	45
5.1.1	Sense of Rotation	45
5.1.2	Spindle Pitch.....	45
5.1.3	Gear Ratio Numerator	46
5.1.4	Gear Ratio Denominator	46
5.1.5	Pos Window.....	47

5.1.6	Offset Value	48
5.1.7	Delta Inch.....	48
5.1.8	Inpos Mode	49
5.1.9	Pos Type.....	49
5.1.10	Loop Length.....	50
5.1.11	Calibration Value.....	51
5.1.12	Control Word	51
5.1.13	Status Word	52
5.1.14	Target Value.....	52
5.1.15	Actual Value.....	53
5.1.16	System Status Word.....	54
5.2	Stellantrieb	56
5.2.1	Operating Mode	56
5.2.2	A-Pos	57
5.2.3	V-Pos	57
5.2.4	D-Pos	58
5.2.5	A-Inch.....	59
5.2.6	V-Inch.....	59
5.2.7	Inching 2 Offset	60
5.2.8	A-Rot	60
5.3	Grenzwerte	61
5.3.1	Software Limit 1	61
5.3.2	Software Limit 2	62
5.3.3	Peak Current Limit.....	62
5.3.4	Peak Current Time	63
5.3.5	Continuous Current.....	63
5.3.6	Contouring Error Limit	64
5.3.7	Travel Against Load Trigger	64
5.3.8	Travel Against Load Direction	65
5.4	Visualisierung	66
5.4.1	Display Orientation	66
5.4.2	Display Divisor.....	66
5.4.3	Display Divisor Application	67
5.4.4	Decimal Places.....	67
5.4.5	Direction Indication Function	68
5.4.6	Displayed Value 2nd Line	69
5.5	Optionen.....	70
5.5.1	Key Enable Time.....	70
5.5.2	Key Function Enable	70
5.5.3	Inching 2 Acceleration Type	71
5.5.4	Inching 2 Stop Mode	72
5.5.5	PIN Change	72
5.5.6	Generic Mapping Parameter	73
5.5.7	Configuration	74

5.5.8	S-Command	75
5.6	Reglerparameter	76
5.6.1	Controller Parameter P	76
5.6.2	Controller Parameter I	76
5.6.3	Controller Parameter D	77
5.7	Digitale Ein-/Ausgabe	78
5.7.1	Digital Input 1 Functionality	78
5.7.2	Digital Input 2 Functionality	79
5.7.3	Digital Input 3 Functionality	79
5.7.4	Digital Input 4 Functionality	80
5.7.5	Digital Inputs Polarity	81
5.7.6	Digital Input Functionalities State	82
5.7.7	Digital Inputs State	83
5.7.8	Digital Output 1 Functionality	83
5.7.9	Digital Outputs Polarity	84
5.7.10	Digital Output Functionalities State	85
5.7.11	Digital Outputs Control	86
5.7.12	Service Interface Baud Rate	86
5.8	Position Control Mode	87
5.8.1	PCM Position 1	87
5.8.2	PCM Position 2	87
5.8.3	PCM Position 3	88
5.8.4	PCM Position 4	89
5.8.5	PCM Position 5	89
5.8.6	PCM Position 6	90
5.8.7	PCM Position 7	90
5.8.8	PCM Acceleration 1	91
5.8.9	PCM Acceleration 2	91
5.8.10	PCM Acceleration 3	92
5.8.11	PCM Acceleration 4	93
5.8.12	PCM Acceleration 5	93
5.8.13	PCM Acceleration 6	94
5.8.14	PCM Acceleration 7	94
5.8.15	PCM Velocity 1	95
5.8.16	PCM Velocity 2	96
5.8.17	PCM Velocity 3	96
5.8.18	PCM Velocity 4	97
5.8.19	PCM Velocity 5	97
5.8.20	PCM Velocity 6	98
5.8.21	PCM Velocity 7	99
5.8.22	PCM Deceleration 1	99
5.8.23	PCM Deceleration 2	100
5.8.24	PCM Deceleration 3	100
5.8.25	PCM Deceleration 4	101

5.8.26	PCM Deceleration 5	102
5.8.27	PCM Deceleration 6	102
5.8.28	PCM Deceleration 7	103
5.9	Geräteinformationen	103
5.9.1	Output Stage Temperature	103
5.9.2	Virtual Motor Temperature	104
5.9.3	Voltage of Control	105
5.9.4	Voltage of Output Stage	105
5.9.5	Motor Current	106
5.9.6	Actual Position	106
5.9.7	Actual Rotational Speed	107
5.9.8	Overload	107
5.9.9	Actual Contouring Error	108
5.9.10	Gear Reduction	109
5.9.11	Encoder Resolution	109
5.9.12	Serial Number	110
5.9.13	SW Motor Controller	110
5.9.14	SW Ethernet Module	111
5.9.15	Production Date	111
5.9.16	Device ID	112
5.9.17	Generic Mapping Channel	113
5.10	Störungsspeicher	113
5.10.1	Number of Errors	113
5.10.2	Error Number 1	114
5.10.3	Error Number 2	114
5.10.4	Error Number 3	115
5.10.5	Error Number 4	116
5.10.6	Error Number 5	116
5.10.7	Error Number 6	117
5.10.8	Error Number 7	117
5.10.9	Error Number 8	118
5.10.10	Error Number 9	118
5.10.11	Error Number 10	119
6	Serviceprotokoll	120
6.1	Allgemein	120
6.1.1	Kommunikation	120
6.1.2	Einstellungen	120
6.1.3	ASCII-Befehle	120
6.1.4	Antworten	120
6.2	Befehle	120
6.2.1	Fahrauftrag starten	120
6.2.2	Start Tippbetrieb 1	121
6.2.3	Start Tippbetrieb 2 positive Verfahrriichtung	121

6.2.4	Start Tippbetrieb 2 negative Verfahrrichtung	121
6.2.5	Fahrauftrag im Positioniermodus abbrechen	121
6.2.6	Motor Stopp schnell	121
6.2.7	Motor Stopp	121
6.2.8	Motor freischalten	122
6.2.9	Werkseinstellung: alle Parameter	122
6.2.10	Werkseinstellung: Standardparameter	122
6.2.11	Werkseinstellung: Reglerparameter	122
6.2.12	Werkseinstellung: Visualisierungsparameter	122
6.2.13	Werkseinstellung: Netzwerkparameter	122
6.2.14	Störung quittieren	122
6.2.15	Kalibrieren	122
6.2.16	Störungsspeicher löschen	123
6.2.17	Software-Reset	123
6.3	Ablaufpläne	123
6.3.1	Ablaufplan: Betriebsart Positioniermodus	123
6.3.2	Ablaufplan: Betriebsart Drehzahlmodus	124
6.4	Kodierung Fehlernummer	124
6.5	Beispiele	125
6.5.1	Sollwert +500 schreiben und lesen	125
6.5.2	Fahrauftrag starten	125
6.6	ASCII-Befehlsaufbau	125
6.7	Inbetriebnahmehilfen	126
7	Ethernet-Funktionen	127
7.1	Webserver	127
7.2	FTP-Server	128
7.3	Secure Host IP Configuration Protocol (Secure HICP)	128
8	Blockschaltbild	129

1 Allgemeine Hinweise

1.1 Dokumentation

Zu diesem Produkt gibt es folgende Dokumente:

- Datenblatt beschreibt die technischen Daten, die Abmaße, die Anschlussbelegungen, das Zubehör und den Bestellschlüssel.
- Montageanleitung beschreibt die mechanische und die elektrische Montage mit allen sicherheitsrelevanten Bedingungen und den dazugehörigen technischen Vorgaben.
- Benutzerhandbuch zur Migration des Stellantriebes in ein Industrial Ethernet Netzwerk und zur Inbetriebnahme.

Diese Dokumente sind auch unter <http://www.siko-global.com/p/ag24> zu finden.

1.1.1 Historie

Änderung	Datum	Beschreibung
155/22	25.08.2022	ab Firmware V1.14 Kapitel 1.1.1 Historie neu Kapitel 7.3 Secure Host IP Configuration Protocol (Secure HICP) Text hinzu

2 Anzeigen und Bedienelemente

Der Stellantrieb verfügt über eine zweizeilige Anzeige ③ mit Sonderzeichen und drei Bedientasten ,  und .

Über die Tasten kann der Stellantrieb parametrierung und gesteuert werden.

Die zwei LEDs ① und ② informieren über den Betriebszustand des Stellantriebs.

Die vier LEDs ④, ⑤, ⑥ und ⑦ informieren über den Betriebszustand des Ethernet-Moduls.

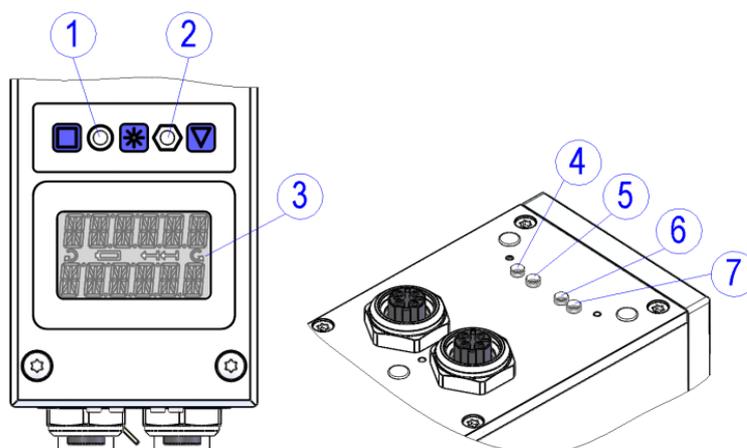


Abb. 1: Anzeigen und Bedienelemente

2.1 LCD - Anzeige

Bei anliegender Betriebsspannung an der Steuerung werden in der 1. Zeile der Istwert und in der 2. Zeile der Sollwert dargestellt (Werkseinstellung). Der Anzeigewert der 2. Zeile kann mittels Parametereinstellung (siehe Kapitel 5.4.6) gewählt werden. Die Richtungsanzeigen im Display geben im Positioniermodus an, welche Taste für den Tippbetrieb gedrückt werden muss, um in das eingestellte Positionierfenster zu gelangen (siehe Kapitel 5.4.5). Zur Signalisierung des Drehzahlmodus werden im Display beide Richtungsanzeigen aktiviert.

2.2 LED - Anzeigen

2.2.1 Status LED 1

ACHTUNG	Ist nach dem Einschalten der Istwert ungleich 0 und befindet sich dieser außerhalb des programmierten Positionierfensters ist aufgrund der flüchtigen Speicherung des Sollwerts der Zustand der LED "rot" bzw. "rot, blinkt". Der Sollwert wird nach dem Einschalten mit dem Wert 0 initialisiert.
----------------	--

LED Zustand	Beschreibung
grün	Stellantrieb befindet sich innerhalb des programmierten Positionierfensters. Betriebsspannung Endstufe liegt an.
grün, blinkt	Stellantrieb befindet sich innerhalb des programmierten Positionierfensters. Betriebsspannung Endstufe fehlt.
rot	Stellantrieb befindet sich außerhalb des programmierten Positionierfensters. Betriebsspannung Endstufe liegt an.
rot, blinkt	Stellantrieb befindet sich außerhalb des programmierten Positionierfensters. Betriebsspannung Endstufe fehlt.
aus	Betriebsspannung Steuerung fehlt.

2.2.2 Status LED 2

LED Zustand	Beschreibung
grün	Betriebsspannung Steuerung liegt an, keine Störung.
rot, blinkt	Betriebsspannung Steuerung liegt an, Störung aktiv.
blinkt rot/grün	Betriebsspannung Steuerung liegt an, Einschaltsperr aktiv.
aus	Betriebsspannung Steuerung fehlt.

2.2.3 Netzwerkstatus LED 4

ACHTUNG	Nach dem Einschalten wird an dieser LED eine Testsequenz ausgeführt.
----------------	--

LED Zustand	Beschreibung
aus	keine Betriebsspannung oder keine IP-Adresse
grün	online, eine oder mehrere Verbindungen etabliert (CIP Class 1 oder 3)
grün, blinkt	online, keine Verbindung etabliert
rot	doppelte IP-Adresse, fataler Fehler
rot, blinkt	eine oder mehrere Verbindungen Zeitüberschreitung (CIP Class 1 oder 3)

2.2.4 Link/Activity LED 5, 6

LED Zustand	Beschreibung
aus	keine Verbindung, keine Aktivität
grün	Verbindung (100 Mbit/s) etabliert
grün, flackert	Aktivität (100 Mbit/s)
gelb	Verbindung (10 Mbit/s) etabliert
gelb, flackert	Aktivität (10 Mbit/s)

2.2.5 Modulstatus LED 7

ACHTUNG	Nach dem Einschalten wird an dieser LED eine Testsequenz ausgeführt.
----------------	--

LED Zustand	Beschreibung
aus	keine Betriebsspannung
grün	Steuerung über Scanner
grün, blinkt	nicht konfiguriert, oder Scanner im Ruhezustand
rot	schwerwiegender Fehler
rot, blinkt	Behebbarer Fehler. Das Modul ist konfiguriert, aber gespeicherte Parameter unterscheiden sich von derzeit verwendeten Parametern.

2.3 Bedientasten

Nach Anlegen der Betriebsspannung Steuerung befindet sich der Stellantrieb auf der obersten Ebene der Menüstruktur, der Positioniermodus ist aktiv (Werkseinstellung).

Das Drücken der  - Taste startet den Linkslauf (Tippbetrieb 2).

Das Drücken der  - Taste startet den Rechtslauf (Tippbetrieb 2).

Das Loslassen der entsprechenden Taste stoppt die Verfahrbewegung.

Das Drücken der  - Taste startet den Parametrier-/Programmiermodus.

2.3.1 Tastensperre und Freigabezeit

Der Zugriff per Tasten auf die Funktionen Tippbetrieb 2, Positioniermodus und Drehzahlmodus kann mit dem Parameter Key Function Enable (siehe Kapitel 5.5.2) generell gesperrt werden. Eine temporäre Sperre oder Freigabe ist über das Steuerwort Bit 9 möglich. Der Parameter Key Enable Time (siehe Kapitel 5.5.1) definiert die Zeit, wie lange die Sterntaste gedrückt werden muss, bis man in das Menü gelangt, bzw. bis die Sollwertvorgabe über das Display freigegeben wird.

2.3.2 Werteingabe

ACHTUNG	Bei Werteingaben über die Tasten ist der Anzeigebereich auf -199999 ... 999999 beschränkt. Werden über das Netzwerk oder das Serviceprotokoll Werte außerhalb dieses Bereichs eingegeben, erscheint bei Aufruf des Parameters in der Anzeige "FULL".
----------------	--

Werteingaben erfolgen über die  - Taste und die  - Taste. Eingaben werden durch Drücken der  - Taste bestätigt.

 - Taste: Auswahl Dezimalstelle

 - Taste: Werteingabe

2.3.3 Wertauswahl

Bei einigen Parametern besteht die Möglichkeit, Werte aus einer Liste auszuwählen. Direkte Werteingaben sind nicht möglich.

Mit der  - Taste kann der Wert aus der Liste ausgesucht werden. Mit der  - Taste wird die Auswahl bestätigt.

2.4 Menüsteuerung

2.4.1 Menüauswahl

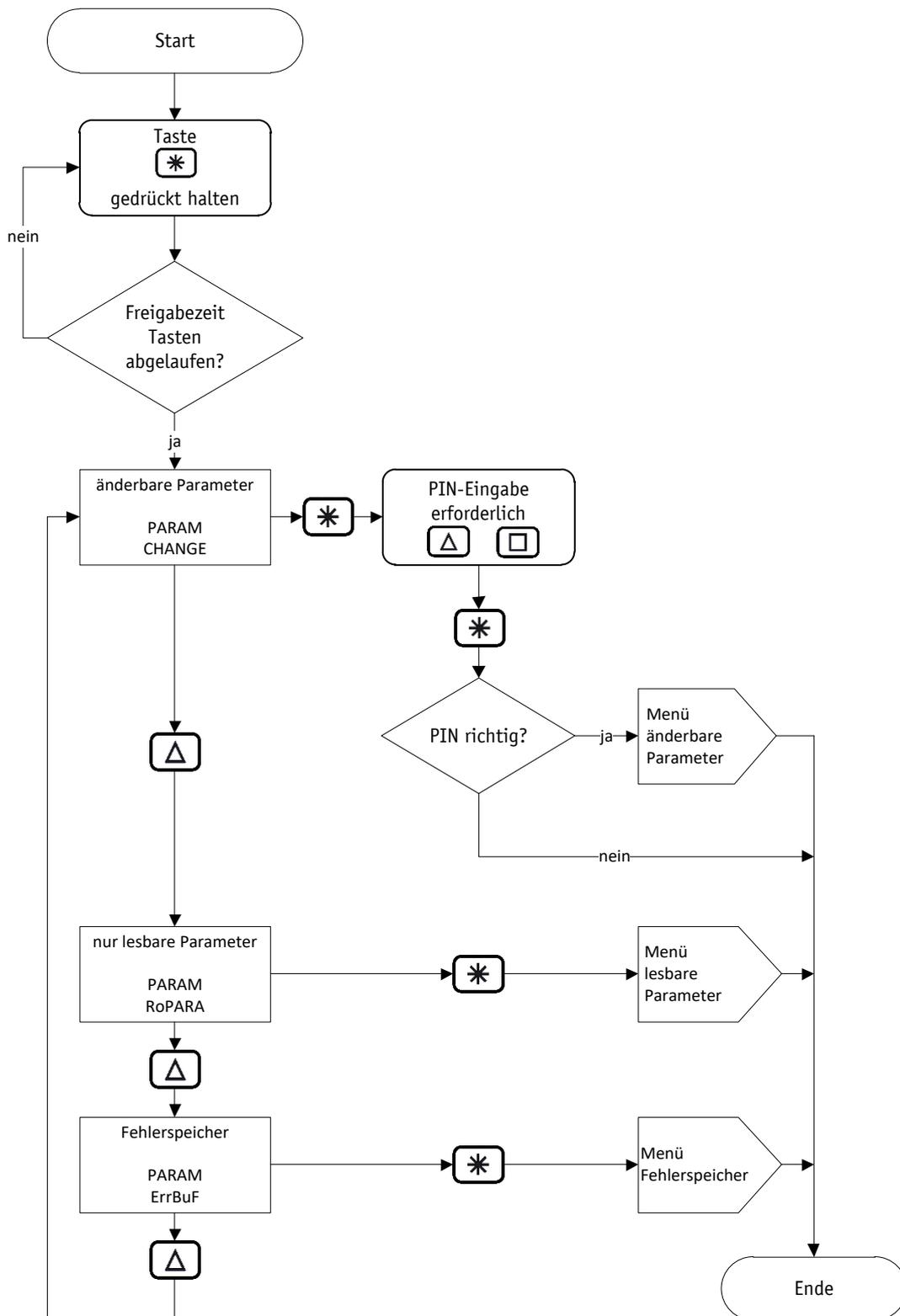


Abb. 2: Menüauswahl

2.4.2 Menü änderbare Parameter

Das Menü änderbare Parameter ist wie folgt strukturiert:

Beschreibung	Display	Seite
EtherNet/IP	EIP	38
Positionierung	POSIT	45
Stellantrieb	DRIVE	56
Grenzwerte	BOUNDS	61
Visualisierung	VISUAL	66
Optionen	OPTION	70
Reglerparameter	CONTR	76
Digitale Ein-/Ausgabe	DIG IO	77
Position Control Mode	PCM	87

2.4.2.1 Menü PCM

Das Menü PCM ist in einzelne Parametersets eingeteilt. Ein Parameterset enthält einen Fahrdatensatz, z. B. PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 1 \.

Beschreibung	Display
PCM Position 1	POS 1
PCM Acceleration 1	ACC 1
PCM Velocity 1	VEL 1
PCM Deceleration 1	DEC 1

2.4.3 Menü lesbare Parameter

Das Menü lesbare Parameter enthält Geräteinformationen.

Beschreibung	Display	Kapitel
Output Stage Temperature	OS DEG	5.9.1
Virtual Motor Temperature	VM DEG	5.9.2
Voltage of Control	C VOLT	5.9.3
Voltage of Output Stage	P VOLT	5.9.4
Motor Current	MotCur	5.9.5
Actual Position	POS	5.9.6
Actual Rotational Speed	VEL	5.9.7
Overload	OVLOAD	5.9.8
Gear Reduction	REduc	5.9.10
Encoder Resolution	EncRES	5.9.11
Digital Inputs State	DI4321	5.7.7
Digital Output State	DO 1	
SW Motor Controller	VErDrv	5.9.13
SW Ethernet Module	VErMod	5.9.14

Beschreibung	Display	Kapitel
Serial Number	SEr No	5.9.12
Production Date	DtProd	5.9.15
IP Address	IP 1.2 / 3.4	4.1.1
Subnet Mask	SNM 1.2 / 3.4	4.1.1
Gateway Address	GW 1.2 / 3.4	4.1.1

2.4.4 Menü Fehlerspeicher

Das Menü Fehlerspeicher enthält die Anzahl und die Art der aufgetretenen Störungen (siehe Kapitel 3.3.2.1). Im Fehlerspeicher werden bis zu zehn Störungen nichtflüchtig gespeichert. Im Menü werden leere Speicherstellen nicht aufgelistet. Die letzte Störung befindet sich im Menü an unterster Stelle.

Beschreibung	Display
Anzahl der Störungen	Err No
Störung Nummer 1	Err 01
:	:
Störung Nummer 10	Err 10

Beispiel: Err No = 6 > Die letzte Störung befindet sich im Menüeintrag Err 06.

3 Funktionsbeschreibung

Ohne übergeordnete Steuerung kann der Antrieb mit Tasten bzw. Digitaleingänge und Serviceschnittstelle gesteuert werden. Die Parametrierung des Antriebs kann mittels Display und Serviceschnittstelle durchgeführt werden.

3.1 Benutzereinheiten

In der Werkseinstellung arbeitet der Antrieb mit 1024 Schritten pro Umdrehung. Wird eine Skalierung gewünscht, wobei das interne Getriebe nicht berücksichtigt werden muss, sind die Parameter Spindle Pitch (siehe Kapitel 5.1.2), Gear Ratio Numerator (siehe Kapitel 5.1.3) und Gear Ratio Denominator (siehe Kapitel 5.1.4) entsprechend zu setzen.

Der skalierte Positionswert wird wie folgt berechnet:

$$\text{Position Actual Value [Benutzereinheiten]} = \frac{\text{interner Positionswert [Schritte]} \times \text{Spindle Pitch}}{\text{Encoder Resolution [Schritte]} \times \text{ext. Getriebeverhältnis}}$$

Das externe Getriebeverhältnis berechnet sich wie folgt (siehe Kapitel 3.1.3):

$$\text{externes Getriebeverhältnis} = \frac{\text{Gear Ratio Numerator}}{\text{Gear Ratio Denominator}}$$

Wenn die Grundauflösung des Absolutwertgebers von 1024 Schritten pro Umdrehung durch eine Skalierung überschritten wird, treten Wertsprünge auf.

Aus diesem Grund ist folgende Bedingung einzuhalten:

$$\frac{\text{Spindle Pitch}}{\text{externes Getriebeverhältnis}} \leq 1024$$

Der Verfahrbereich in Benutzereinheiten berechnet sich nach folgender Formel:

$$\text{Verfahrbereich max. [Benutzereinheiten]} = \frac{2097151 \text{ Schritte} \times \text{Spindle Pitch}}{1024 \text{ Schritte} \times \text{externes Getriebeverhältnis}}$$

$$\text{Verfahrbereich min. [Benutzereinheiten]} = \frac{-2097152 \text{ Schritte} \times \text{Spindle Pitch}}{1024 \text{ Schritte} \times \text{externes Getriebeverhältnis}}$$

3.1.1 Beispiel Spindeltrieb

Spindelsteigung $p = 2 \text{ mm}$

Der Antrieb wird direkt an eine Spindel montiert.

Die gewünschte Einheit des Positionswerts ist $1/100 \text{ mm}$.

Der Parameter Spindle Pitch (siehe Kapitel 5.1.2) berechnet sich nach folgender Formel:

$$\text{Spindle Pitch} = \frac{p}{\text{Benutzereinheit}} = \frac{2 \text{ mm}}{0.01 \text{ mm}} = 200$$

3.1.2 Beispiel Zahnstange/Ritzel gerade verzahnt, metrische Teilung

Teilung $p = 5 \text{ mm}$

Ritzel Zähnezahl $z = 20$

Die gewünschte Einheit des Positionswerts ist $1/10 \text{ mm}$.

Der Parameter Spindle Pitch (siehe Kapitel 5.1.2) berechnet sich nach folgender Formel:

$$\text{Spindle Pitch} = \frac{p \times z}{\text{Benutzereinheit}} = \frac{5 \text{ mm} \times 20}{0.1 \text{ mm}} = 1000$$

3.1.3 Beispiel externes Getriebe

Bei Verwendung eines externen Getriebes besteht die Möglichkeit über die Parameter Gear Ratio Numerator (siehe Kapitel 5.1.3) und Gear Ratio Denominator (siehe Kapitel 5.1.4) einen Faktor zu programmieren, um die Getriebeübersetzung bei der Positionsbestimmung mit einzubeziehen.

Der Stellantrieb wird an einem Getriebe (Abb. 3) mit einer Untersetzung von 5:1 betrieben. Dabei müssen die Parameter wie folgt programmiert werden:

- Parameter Gear Ratio Numerator = 5
- Parameter Gear Ratio Denominator = 1

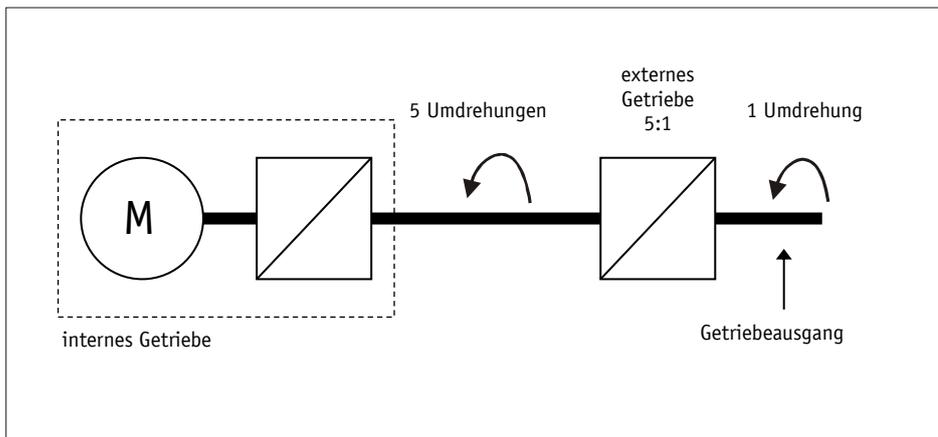


Abb. 3: externes Getriebe

Die Eingabe einer ungeraden Getriebeuntersetzung ist nach folgendem Beispiel möglich:

- Getriebeuntersetzung = 3.78
- Parameter Gear Ratio Numerator = 378
- Parameter Gear Ratio Denominator = 100

3.2 Schutzfunktionen

3.2.1 Strombegrenzung

ACHTUNG	Durch Messung des Zuleitungsstroms kann keine Aussage über den tatsächlichen Motorstrom getroffen werden. Der Zuleitungsstrom entspricht bei getakteten Endstufen nicht dem Motorstrom. Der tatsächliche Motorstrom kann über die Schnittstelle ausgelesen werden.
----------------	--

Die Einstellung der Strombegrenzung erfolgt über den Parameter Peak Current Limit (siehe Kapitel 5.3.3). Sie dient primär zum Schutz des Antriebs vor Überlastung.

Mit dem eingestellten Defaultwert wird das im Datenblatt angegebene Nenndrehmoment erreicht.

Eine Überlastung des Antriebs führt zur Begrenzung des Motorstroms auf den eingestellten Wert.

Als Folge kann der Stellantrieb die eingestellte Geschwindigkeit nicht halten, der Schleppfehler wird größer. Übersteigt der Schleppfehler die durch Parameter Contouring Error Limit (siehe Kapitel 5.3.6) definierte Schleppfehlergrenze, wechselt der Stellantrieb in den Zustand Störung: Schleppfehler.

3.2.2 I2t Überwachung

Die I2t Überwachung dient zum Schutz der Endstufe und des Getriebes.

Das I2t – Limit berechnet sich nach folgender Formel:

$$I2TLIMIT [A^2s] = ((Peak\ Current\ Limit[A])^2 - (Continuous\ Current\ Limit[A])^2) * Peak\ Current\ Time[s]$$

Die resultierende Überlastzeit berechnet sich nach folgender Formel:

$$T[s] = \frac{I2TLIMIT[A^2s]}{(Motor\ Current[A])^2 - (Continuous\ Current\ Limit[A])^2}$$

3.2.3 Temperaturüberwachung

Die Endstufentemperatur wird direkt auf der Endstufenplatine gemessen. Die Abschaltung der Endstufe erfolgt ab 90 °C.

Die Motortemperatur wird anhand eines thermischen Modells aus dem Motorstrom berechnet. Eine Störung wird ausgelöst, wenn die Motortemperatur 105 °C übersteigt.

3.2.4 Überspannungsschutz bei Rückspeisung

ACHTUNG

Der aktive Überspannungsschutz der Betriebsspannung Endstufe ist nur bei eingeschalteter Betriebsspannung Steuerung wirksam.

ACHTUNG

Das Ansprechen des aktiven Überspannungsschutzes führt zu einer unmittelbaren Schwergängigkeit der Antriebswelle. Dies ist bei einer manuellen Verstellung der Antriebswelle zu beachten.

Neben dem Überspannungsschutz durch passive Überspannungsschutzelemente bietet der Stellantrieb auch einen aktiven Überspannungsschutz der Betriebsspannung +UB Endstufe. Bei einem Spannungsanstieg durch Rückspeisung (z. B. Fremdverstellung) werden bei einem Überschreiten der Spannung von 32 V die Motorwicklungen für mindestens 4 s kurzgeschlossen. Die überschüssige Energie wird in den Motorwicklungen in Wärme umgewandelt.

3.2.5 Schleppfehlerüberwachung

Störgrößen wie Last und Reibung können dazu führen, dass der Stellantrieb dem berechneten Fahrprofil nicht folgen kann. Überschreitet die Regelabweichung des PID-Positionierreglers den durch Parameter Contouring Error Limit (siehe Kapitel 5.3.6) definierten Wert, wird die Störung Schleppfehler ausgelöst.

3.3 Warnungen / Störungen

3.3.1 Warnungen

Warnungen haben keinen Einfluss auf den Ablauf des Stellantriebs.
Warnungen verschwinden nach Beseitigung der Ursache wieder.

Mögliche Warnungen sind:

- Strombegrenzung aktiv. Im Zustandswort (siehe Kapitel 3.4.1.7) wird das Bit Strombegrenzung (Bit 12) gesetzt.

3.3.2 Störungen

Störungen lösen einen sofortigen Stopp der Antriebsbewegung aus. Bei Antrieben mit Option Bremse wird diese aktiviert. Ohne Option Bremse wird der Antrieb freigeschaltet.

Eine Störung wird über die Antriebsstatus-LEDs und das Display angezeigt.

Im Zustandswort wird das Bit Störung (Bit 7) gesetzt.

Die Störmeldungen werden in der Reihenfolge ihrer Erfassung in den Störungsspeicher eingetragen. Bei vollem Störungsspeicher werden die letzten 10 Störmeldungen dargestellt.

Die Ursache der Störung kann anhand des Störungscode ermittelt werden.

3.3.2.1 Störungscode

ACHTUNG	Wenn sich nach der Beseitigung der Fehlerursache die Störung nicht quittieren lässt und auch nach einem Power-On-Reset die Störung immer noch anliegt, ist eine Überprüfung des Antriebs im Werk erforderlich.
----------------	--

Störungscode	Display	Störung	Störungsbehebung
00h	-	kein Fehler	
07h	C UVLT	Steuerelektronik Unterspannung	Betriebsspannung Steuerung überprüfen
08h	C OVLT	Steuerelektronik Überspannung	Betriebsspannung Steuerung überprüfen
09h	P OVLT	Leistungselektronik Überspannung	Betriebsspannung Endstufe überprüfen
0Ah	TMP OS	Endstufe Übertemperatur	Umgebungstemperatur reduzieren Last reduzieren
0Bh	LAG	Schleppfehler	Last reduzieren Beschleunigung oder Geschwindigkeit reduzieren
0Ch	BLOCK	Abtriebswelle blockiert	Welle lösen
10h	Q10VR	EEPROM Queue Überlauf	interner Fehler

Störungscode	Display	Störung	Störungsbehebung
13h	CSEEP	EEPROM Checksumme	Parameter auf Werkseinstellung zurücksetzen
14h	M WDER	Ethernet-Modul Watchdog	interner Fehler
15h	M ERRO	Ethernet-Modul im Zustand ERROR während eines aktiven Fahrauftrags	interner Fehler
16h	M EXCE	Ethernet-Modul im Zustand EXCEPTION	interner Fehler Das Verhalten des Antriebs beim Auftreten dieser Störung kann mit dem Parameter Configuration, Bit 6 (siehe Kapitel 5.5.7) eingestellt werden.
17h	ACYTO	Zeitüberschreitung im azyklischen Datenaustausch	Zykluszeit der Steuerung prüfen
20h	I2T	I2T Grenzwert überschritten	Last reduzieren Beschleunigung oder Geschwindigkeit reduzieren
21h	TMO MO	Motor Übertemperatur	Last oder Einschaltdauer reduzieren
22h	ENCODR	Encoder Fehler	interner Fehler

Tabelle 1: StörungsCodes

3.4 Betriebsarten

Es wird zwischen den Betriebsarten Positioniermodus und Drehzahlmodus unterschieden. Im Positioniermodus steht zusätzlich der Tippbetrieb zur Verfügung. Unabhängig von der gewählten Betriebsart ist eine Antriebssteuerung mittels digitale Eingänge und Position Control Mode möglich.

3.4.1 Positioniermodus

Im Positioniermodus erfolgt die Positionierung auf den vorgegebenen Sollwert anhand einer Rampenfunktion (Abb. 4), welche aufgrund der momentanen Istposition sowie der programmierten Reglerparameter Beschleunigung und Geschwindigkeit errechnet wird.

Nach Aktivierung des Fahrauftrags beschleunigt der Stellantrieb mit der Beschleunigung A-Pos (siehe Kapitel 5.2.2) auf die Geschwindigkeit V-Pos (siehe Kapitel 5.2.3). Das Maß der Verzögerung auf den Sollwert erfolgt ebenfalls anhand von A-Pos.

Alternativ kann mit der Verzögerung D-Pos (siehe Kapitel 5.2.4) auch ein von der Beschleunigung abweichender Wert parametrisiert werden.

Der Stellantrieb wird mittels PID-Positionsregler der berechneten Bahn nachgeführt. Durch die Anpassung der Reglerparameter Controller Parameter P (siehe Kapitel 5.6.1), Controller Parameter I (siehe Kapitel 5.6.2) und Controller Parameter D (siehe Kapitel 5.6.3) kann der Regler optimiert und an die lokalen Gegebenheiten angepasst werden.

Eine Änderung der Reglerparameter während eines Positioniervorganges hat keine Auswirkung auf den aktuellen Positionierbetrieb.

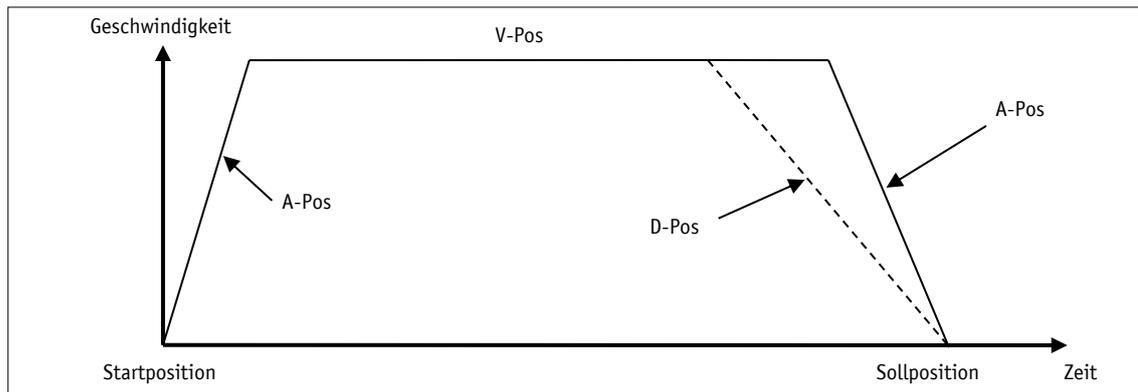


Abb. 4: Rampenfahrt Positioniermodus direkt

Befindet sich die Istposition innerhalb des durch Parameter Pos Window (siehe Kapitel 5.1.5) definierten Fensters wird dies im Zustandswort mit Bit 5 = 1 signalisiert. Das Verhalten des Antriebs nach dem Erreichen des programmierten Fensters kann durch den Parameter Inpos Mode (siehe Kapitel 5.1.8) definiert werden.

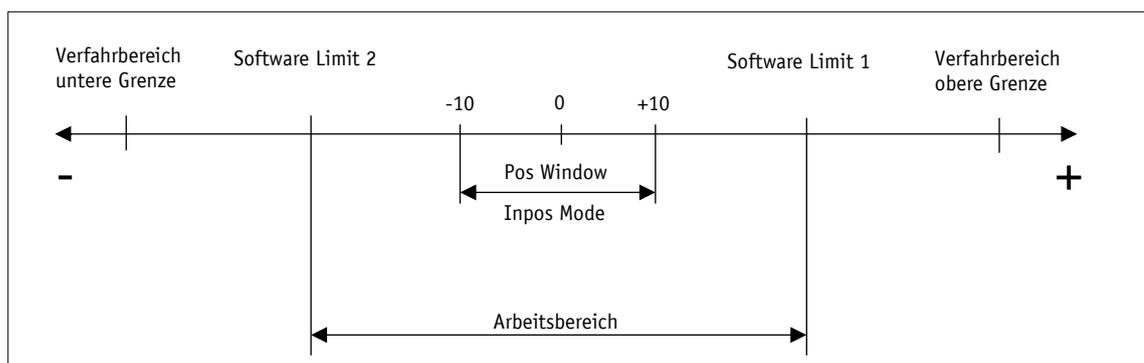


Abb. 5: Positioniermodus

3.4.1.1 Grenzwerte

ACHTUNG	<p>Betriebsart Positioniermodus: Ist Software Limit 1 (siehe Kapitel 5.3.1) gleich Software Limit 2 (siehe Kapitel 5.3.2), ist die Softwaregrenzwertüberwachung deaktiviert. Beim Überschreiten der Auflösung des Absolutgebers erfolgt ein Sprung der Istposition.</p> <p>Betriebsart Drehzahlmodus: keine Bedeutung</p>
----------------	---

ACHTUNG	<p>Befindet sich die Position des Antriebs außerhalb des Arbeitsbereichs, der durch Software Limit 1 und Software Limit 2 definiert wird, ist ein Verfahren nur im Tippbetrieb in Richtung des Arbeitsbereichs möglich.</p>
----------------	---

Die Parameter Software Limit 1 (siehe Kapitel 5.3.1) und Software Limit 2 (siehe Kapitel 5.3.2) definieren den Arbeitsbereich des Antriebs. Fahraufträge, deren Zielposition außerhalb des Arbeitsbereichs liegt oder dem Grenzwert selbst entspricht, werden nicht ausgeführt. Wird im Tipfbetrieb der Arbeitsbereich verlassen, wird der Antrieb gestoppt. Bei Antrieben mit Option Bremse wird diese aktiviert. Ohne Option Bremse wird der Antrieb freigeschaltet.

3.4.1.2 Endlagenschalter

Falls die Endschalterfunktion verwendet werden soll, müssen zwei Digitaleingänge entsprechend konfiguriert werden.

3.4.1.2.1 Beispielkonfiguration

Beispielkonfiguration für den Anschluss von Näherungsschaltern DC PNP Öffner (NC).

Parameter	Wert	Kapitel
Digital Input 1 Functionality	1	5.7.1
Digital Input 2 Functionality	2	5.7.2
Digital Inputs Polarity	3	5.7.5
Digital Input Functionalities State	-	5.7.6

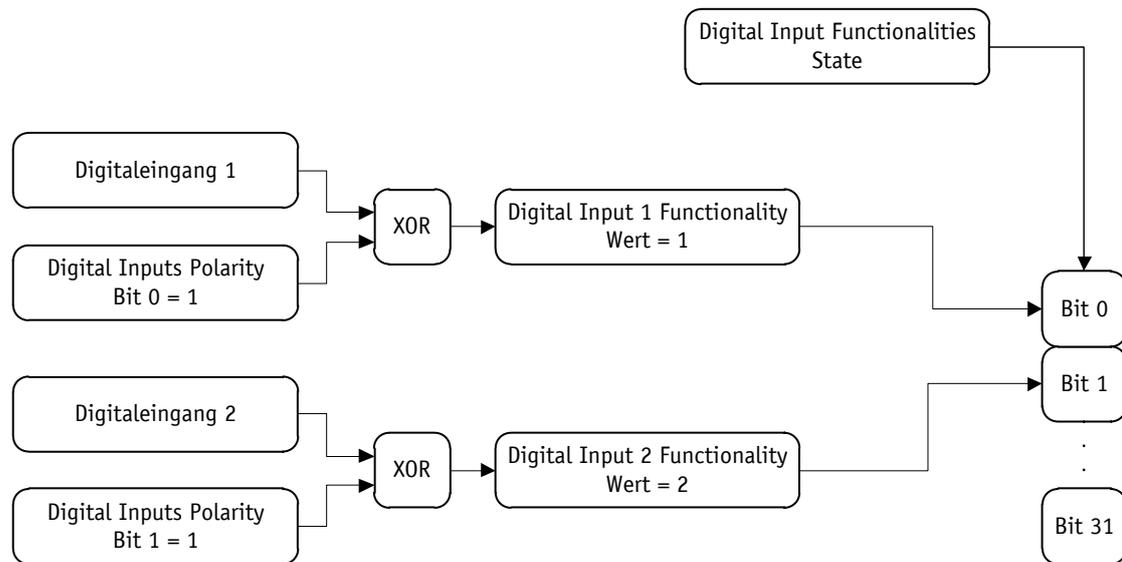


Abb. 6: Beispielkonfiguration Endschalter

3.4.1.2.2 Anordnung der Endschalter

Die Anordnung der Endschalter erfolgt unabhängig von der parametrisierten Drehrichtung nach folgendem Schema:

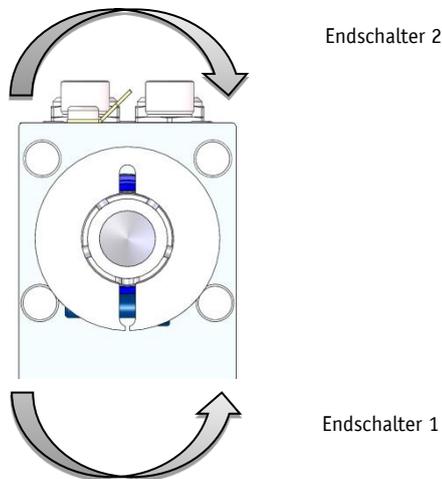


Abb. 7: Anordnung der Endschalter

3.4.1.3 Schleifenpositionierung

ACHTUNG	Ein Fahrauftrag wird nicht ausgeführt, wenn eine Schleifenpositionierung die durch Parameter Software Limit 1 (siehe Kapitel 5.3.1) und Software Limit 2 (siehe Kapitel 5.3.2) festgelegten Grenzwerte überschreiten würde, obwohl der Sollwert innerhalb der Grenzwerte liegt.
----------------	---

Beim Betrieb des Antriebs an einer Spindel oder eines zusätzlichen Getriebes besteht die Möglichkeit, das Spindel- bzw. externe Getriebespiel mit Hilfe der Schleifenpositionierung auszugleichen. Hierbei erfolgt die Anfahrt des Sollwertes immer von der gleichen Richtung. Diese Anfahrrichtung kann mit Parameter Pos Type (siehe Kapitel 5.1.9) bestimmt werden. Die Einstellung der Schleifenlänge erfolgt über Parameter Loop Length (siehe Kapitel 5.1.10).

Beispiel:

Richtung in der jede Sollposition angefahren werden soll ist positiv.

- Fall 1 ⇒ neue Position ist größer als Istposition:
Die Sollposition wird direkt angefahren
- Fall 2 ⇒ neue Position ist kleiner als Istposition:
Der Stellantrieb fährt die Schleifenlänge über die Sollposition hinaus, anschließend wird der Sollwert in positiver Richtung angefahren.

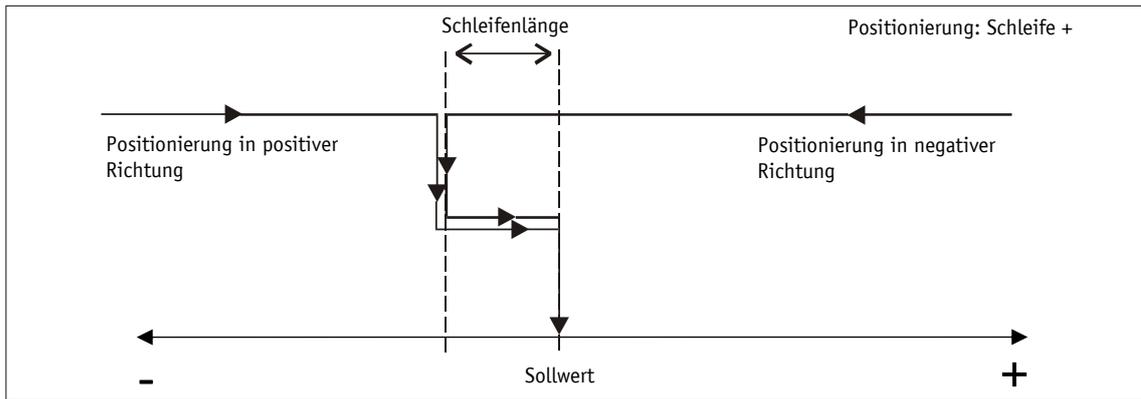


Abb. 8: Positionierung Schleife+

3.4.1.4 Tippbetrieb

ACHTUNG	Ein Ausgleich des Spindelspieles (Schleifenpositionierung) erfolgt in dieser Betriebsart nicht.
----------------	---

Tippbetrieb ist nur in der Betriebsart Positioniermodus möglich. Beschleunigung sowie Geschwindigkeit im Tippbetrieb können über Parameter programmiert werden.

3.4.1.4.1 Tippbetrieb 1

ACHTUNG	Befindet sich die Istposition außerhalb der programmierten Grenzwerte, muss mit Hilfe des Tippbetriebes 1 oder 2 aus dieser Position in entsprechender Richtung verfahren werden.
----------------	---

Der Stellantrieb fährt von der aktuellen Istposition einmalig um den Wert Delta Inch (siehe Kapitel 5.1.7), abhängig vom Vorzeichen des eingegebenen Wertes:

- Delta Inch < 0: Verfahrrichtung negativ
- Delta Inch > 0: Verfahrrichtung positiv

Nach Erreichen der Sollposition, wird dies entsprechend signalisiert.

Ein Digitaleingang kann zum Starten von Tippbetrieb 1 konfiguriert werden.

Damit Tippbetrieb 1 und 2 gestartet werden können, müssen folgende Bedingungen erfüllt sein:

- Betriebsspannung Endstufe liegt an
- Betrieb freigegeben
- Antrieb steht

3.4.1.4.2 Tippbetrieb 2

Der Stellantrieb fährt von der aktuellen Istposition solange der Befehl hierfür anliegt. Die Tippgeschwindigkeit kann durch zwei Parameter beeinflusst werden und wird wie im folgenden Beispiel dargestellt im Stellantrieb berechnet:

- V-Inch (siehe Kapitel 5.2.6) = 10 U/min (nur im Stillstand änderbar)
- Inching 2 Offset (siehe Kapitel 5.2.7) = 85 % (während des Tippbetriebs änderbar)

Die resultierende Tippgeschwindigkeit beträgt bei diesem Beispiel:

- Tippgeschwindigkeit = $v - \text{Tipp} * \text{Offset Tippen 2} = 10 \text{ U/min} * 85 \% = 9 \text{ U/min}$

Ergebnisse werden stets auf ganze Zahlen gerundet.

Die Minimaldrehzahl beträgt 1 U/min.

3.4.1.5 Travel Against Load

ACHTUNG	Diese Funktion steht nur in Verbindung mit der Option Federkraftbremse zur Verfügung.
----------------	---

ACHTUNG	Die Funktion Travel Against Load, falls aktiviert, steht nur im Tippbetrieb 1, Tippbetrieb 2 und im Positioniermodus zur Verfügung.
----------------	---

Ein Anfahren gegen eine drückende Last führt beim Öffnen der Bremse zu einer kurzzeitigen Auslenkung der Achse entgegen der Bewegungsrichtung, da der Motor noch kein Drehmoment aufbauen konnte. Mit der Funktion Travel Against Load kann diesem Effekt entgegengewirkt werden. Hierbei wird die Federkraftbremse erst gelöst, wenn der Motorstrom den Wert des Parameters Travel Against Load Trigger (siehe Kapitel 5.3.7) überschreitet. Somit kann der Motor schon vor dem Öffnen der Bremse ein Drehmoment aufbauen.

Der Parameter Travel Against Load Direction (siehe Kapitel 5.3.8) definiert die Verfahrrichtung, in der die Funktion aktiv sein soll.

3.4.1.6 Steuerwort: Betriebsart Positioniermodus (Master ⇒ Slave)

Bit	Beschreibung
Bit 0 AUS1 (freischalten)	0 = AUS1 aktiv Aktueller Fahrauftrag wird abgebrochen. Der Stellantrieb wird freigeschaltet.
	1 = AUS1 nicht aktiv
Bit 1 AUS2 (max. Verzögerung)	0 = AUS2 aktiv Aktueller Fahrauftrag wird abgebrochen. Der Stellantrieb wird mit max. Verzögerung abgebremst, der Stellantrieb bleibt in Regelung.
	1 = AUS2 nicht aktiv
Bit 2 AUS3 (prog. Verzögerung)	0 = AUS3 aktiv Aktueller Fahrauftrag wird abgebrochen. Der Stellantrieb wird mit prog. Verzögerung abgebremst, der Stellantrieb bleibt in Regelung.
	1 = AUS3 nicht aktiv
Bit 3 Zwischenhalt	0 = kein Zwischenhalt
	1 = Zwischenhalt aktiv
Bit 4 Fahrauftrag starten	Positive Flanke startet einen Fahrauftrag
Bit 5 Störung quittieren	Positive Flanke quittiert eine Störung Danach wechselt der Stellantrieb in den Zustand Einschaltsperr.
Bit 6 Tippbetrieb 1	0 = kein Tippbetrieb 1 Falls der Tippbetrieb noch nicht beendet ist, wird dieser abgebrochen.
	1 = Tippbetrieb 1 Solange dieses Bit gesetzt ist, fährt der Stellantrieb um die im Parameter Delta Tipp festgelegte Strecke.
Bit 7 Tippbetrieb 2 positiv	0 = kein Tippbetrieb 2 positiv
	1 = Tippbetrieb 2 positiv Der Stellantrieb verfährt in positiver Richtung
Bit 8 Tippbetrieb 2 negativ	0 = kein Tippbetrieb 2 negativ
	1 = Tippbetrieb 2 negativ Der Stellantrieb verfährt in negativer Richtung
Bit 9 Tastenfreigabe	0 = Tastenfreigabe wie durch Parameter Key Function Enable (siehe Kapitel 5.5.2) definiert
	1 = Tastenfreigabe invertiert wie durch Parameter Key Function Enable definiert
Bit 10 Relative Positionierung	0 = absolute Positionierung
	1 = relative Positionierung
Bit 11 ... 14	Reserviert, immer 0
Bit 15 Kalibrierung	Positive Flanke kalibriert den Antrieb (siehe Kapitel 3.4.5)

Tabelle 2: Steuerwort Positioniermodus

3.4.1.7 Zustandswort: Betriebsart Positioniermodus (Slave ⇒ Master)

Bit	Beschreibung
Bit 0 Betriebsspannung	0 = Betriebsspannung Endstufe fehlt
	1 = Betriebsspannung Endstufe liegt an
Bit 1 Fahrbereitschaft	0 = keine Fahrbereitschaft
	1 = Fahrbereitschaft vorhanden
Bit 2 oberer Grenzwert	0 = keine Grenzwertverletzung
	1 = oberer Grenzwert überschritten
Bit 3 unterer Grenzwert	0 = keine Grenzwertverletzung
	1 = unterer Grenzwert unterschritten
Bit 4 Stellantrieb fährt/steht	0 = Stellantrieb steht
	1 = Stellantrieb fährt
Bit 5 Inpos	0 = Stellantrieb befindet sich außerhalb des Pos-Fensters
	1 = Stellantrieb befindet sich innerhalb des Pos-Fensters
Bit 6 Fahrauftrag aktiv	0 = kein Fahrauftrag aktiv
	1 = Fahrauftrag aktiv
Bit 7 Störung	0 = keine Störung
	1 = Störung
	Quittierung mit positiver Flanke an Steuerwort Bit 5
Bit 8 Betrieb freigegeben	0 = Betrieb nicht freigegeben
	1 = Betrieb freigegeben
Bit 9 Einschaltsperr	0 = keine Einschaltsperr
	1 = Einschaltsperr
Bit 10 Fahrauftrag Quittierung	0 = keine Quittierung
	1 = Quittierung Das Bit wird gesetzt, wenn der Fahrauftrag übernommen wurde. Wird im Steuerwort das Bit 4 zurückgesetzt, wird auch dieses Bit zurückgesetzt.
Bit 11	keine Funktion
Bit 12 Strombegrenzung	0 = Strombegrenzung nicht aktiv
	1 = Strombegrenzung aktiv Der Motorstrom ist größer als unter Parameter Peak Current Limit (siehe Kapitel 5.3.3) eingestellt.
Bit 13 Endschalter 1	0 = Endschalter nicht aktiv
	1 = Endschalter aktiv (Konfiguration eines Digitaleingangs erforderlich (siehe Kapitel 5.7.1)).
Bit 14 Endschalter 2	0 = Endschalter nicht aktiv
	1 = Endschalter aktiv (Konfiguration eines Digitaleingangs erforderlich).
Bit 15 Kalibrierung Quittierung	0 = keine Quittierung
	1 = Quittierung Das Bit wird gesetzt, wenn die Kalibrierung erfolgreich ausgeführt wurde. Wird im Steuerwort das Bit 15 zurückgesetzt, wird auch dieses Bit zurückgesetzt.

Tabelle 3: Zustandswort Positioniermodus

3.4.2 Lokale Steuerung (Stand-Alone-Betrieb)

3.4.2.1 Tippbetrieb 2

Nach Anlegen der Betriebsspannung Steuerung befindet der Stellantrieb auf der obersten Ebene der Menüstruktur, der Positioniermodus ist aktiv (Werkseinstellung).

Das Drücken der  - Taste startet den Linkslauf (Tippbetrieb 2).

Das Drücken der  - Taste startet den Rechtslauf (Tippbetrieb 2).

Das Loslassen der entsprechenden Taste stoppt die Verfahrbewegung.

Das Drücken der  - Taste startet den Parametrier-/Programmiermodus.

3.4.2.2 Sollwertvorgabe

ACHTUNG	Fahraufträge, die im Stand-Alone-Betrieb gestartet wurden, lassen sich jederzeit durch Drücken der  - Taste abbrechen.
----------------	---

ACHTUNG	Das Untermenü Sollwertvorgabe kann auch ohne einen Fahrauftrag zu starten verlassen werden. Hierzu muss eine Zeit von 30 Sekunden ohne Betätigung der Tasten gewartet werden. Danach erfolgt der automatische Wechsel zurück zur normalen Anzeige.
----------------	--

Beispiel: Positionierauftrag auf Position 500 starten

Voraussetzungen:

- Die Anzeige befindet sich auf der obersten Ebene der Menüstruktur (Grundzustand).
- Betriebsart: Positioniermodus
- Tastenfunktion: freigegeben

0 0	Ausgangszustand: normale Anzeige Zuerst  - Taste und dann  - Taste zusammen gedrückt halten.
TARGET 3	Die Key Enable Time (siehe Kapitel 5.5.1) wird heruntergezählt.
TARGET 000000	Nach Ablauf der Key Enable Time wird das Eingabefeld freigegeben. Die erste Dezimalstelle ist aktiv (blinkt). 2x die  - Taste drücken, um zur dritten Dezimalstelle zu wechseln.
TARGET 000000	Die dritte Dezimalstelle ist aktiv. 5x  - Taste drücken.
TARGET 000500	Der Wert 500 wird angezeigt. Eingabe mit  - Taste bestätigen, um die Positionierung zu starten.

Beispiel: Positionierauftrag auf Position -500 starten

0 0	Ausgangszustand: normale Anzeige Zuerst  - Taste und dann  - Taste zusammen gedrückt halten.
TARGET 3	Die Key Enable Time (siehe Kapitel 5.5.1) wird heruntergezählt.
TARGET 000000	Nach Ablauf der Key Enable Time wird das Eingabefeld freigegeben. Die erste Dezimalstelle ist aktiv (blinkt). 2x die  - Taste drücken, um zur dritten Dezimalstelle zu wechseln.
TARGET 000000	Die dritte Dezimalstelle ist aktiv. 5x  - Taste drücken.
TARGET 000500	Der Wert 500 wird angezeigt. 3x die  - Taste drücken, um zur sechsten Dezimalstelle zu wechseln.
TARGET 000500	Die sechste Dezimalstelle ist aktiv und blinkt. 11x  - Taste drücken, um das Vorzeichen einzustellen.
TARGET -00500	Der Wert -500 wird angezeigt. Eingabe mit  - Taste bestätigen, um die Positionierung zu starten.

3.4.3 Digitale Ein- und Ausgänge

Der Stellantrieb verfügt über vier konfigurierbare digitale Eingänge und einen konfigurierbaren digitalen Ausgang.

Die Funktion und das Schaltverhalten sind einstellbar. Die Zustände der digitalen Ein- und Ausgänge können nicht per Software überschrieben werden.

In der Werkseinstellung ist den Digitaleingängen keine Funktion zugewiesen.

Der logische Zustand der Digitaleingänge wird unabhängig von der zugewiesenen Funktion in den Prozessdaten abgebildet.

Falls dem Digitaleingang eine Funktion zugewiesen wurde, können die Funktionszustände der Digitaleingänge aus dem Register Digital Input Functionalities State (siehe Kapitel 5.7.6) ausgelesen werden.

Der Digitalausgang kann in der Werkseinstellung über die Prozessdaten angesteuert werden.

Falls dem Digitalausgang eine Funktion zugewiesen wird, erfolgt die Ansteuerung über das Register Digital Outputs Functionalities State (siehe Kapitel 5.7.10).

3.4.3.1 Beispielkonfiguration Digitaleingänge

Die folgende Konfiguration weicht von der Werkseinstellung ab und erfordert eine Parametrierung durch den Anwender.

- Digitaleingang 1: Endschalter 1 (Low-aktiv) Näherungsschalter DC PNP Öffner (NC)
- Digitaleingang 2: Endschalter 2 (Low-Aktiv) Näherungsschalter DC PNP Öffner (NC)
- Digitaleingang 3: Tippbetrieb 2 positive Verfahrrichtung (High-aktiv) Taster
- Digitaleingang 4: Tippbetrieb 2 negative Verfahrrichtung (High-aktiv) Taster

Parameter	Wert	Kapitel
Digital Input 1 Functionality	1	5.7.1
Digital Input 2 Functionality	2	5.7.2
Digital Input 3 Functionality	3	5.7.3
Digital Input 4 Functionality	4	5.7.4
Digital Inputs Polarity	3	5.7.5
Digital Input Functionalities State	-	5.7.6

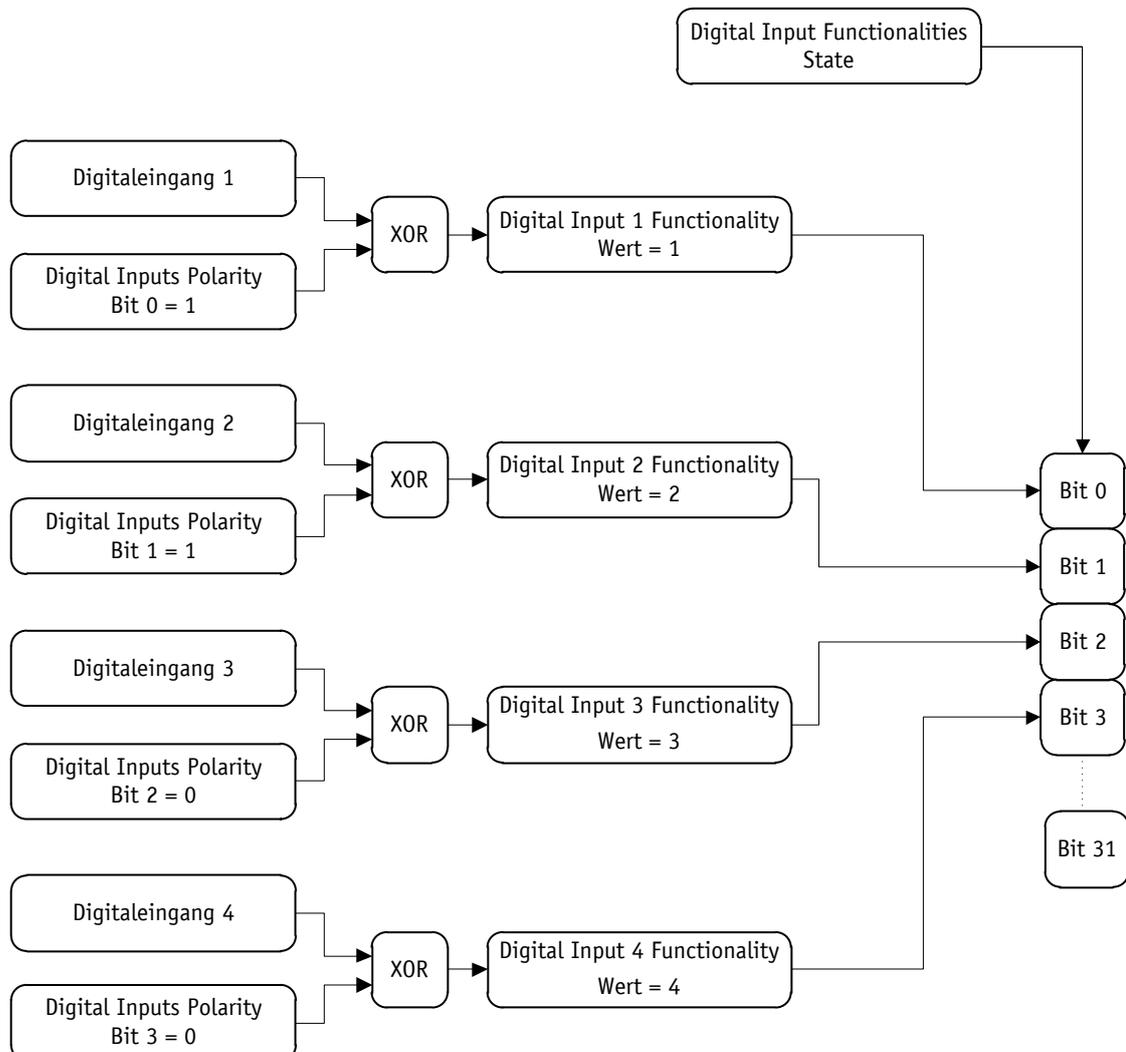


Abb. 10: Beispielkonfiguration Digitaleingänge

3.4.3.2 Beispielkonfiguration Digitalausgang

- Digitalausgang 1: Inpos (High-aktiv)

Parameter	Wert	Kapitel
Digital Output 1 Functionality	2	5.7.8
Digital Outputs Polarity	0	5.7.9
Digital Output Functionalities State	-	5.7.10

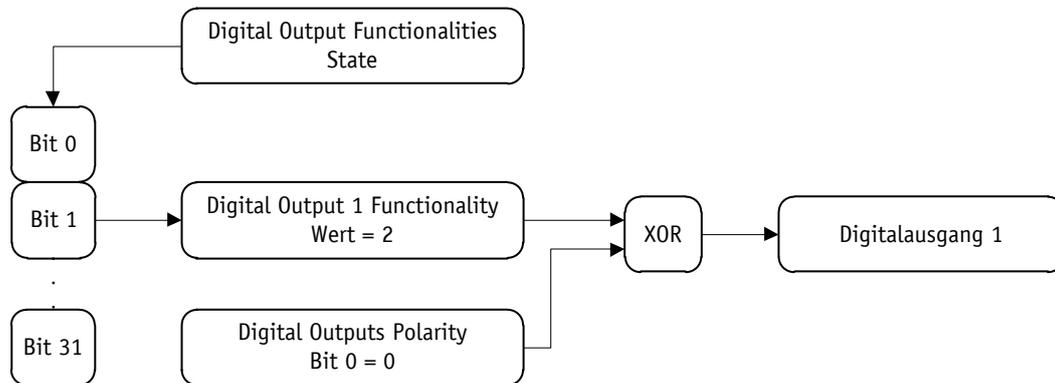


Abb. 11: Beispielkonfiguration Digitalausgang

3.4.4 Position Control Mode

ACHTUNG	<p>Über das Steuerwort in den Prozessdaten kann die übergeordnete Steuerung Fahraufträge, die durch den Position Control Mode gestartet wurden, abbrechen.</p> <p>Hierzu muss im Steuerwort an den Bits AUS1, AUS2 oder AUS3 eine negative Flanke erzeugt werden.</p> <p>Umgekehrt kann der PCM-Mode einen über die übergeordnete Steuerung initiierten Fahrauftrag nicht abbrechen.</p>
----------------	--

Der Position Control Mode ermöglicht den Aufruf von Fahrdatensätzen über die Digitaleingänge. Insgesamt können 7 Fahrdatensätze abgespeichert werden.

Um den Position Control Mode verwenden zu können, ist eine Konfiguration der Digitaleingänge erforderlich.

Die Auswahl des gewünschten Fahrdatensatzes erfolgt durch die Eingänge PCM Eingang 1 bis 3 in binärer Adressierung. Fahrdatensatz 0 ist nicht vorhanden.

3.4.4.1 Beispielkonfiguration der Digitaleingänge für den PCM

- Digitaleingang 1: PCM Start (High-aktiv)
- Digitaleingang 2: PCM Eingang 1 (High-aktiv)
- Digitaleingang 3: PCM Eingang 2 (High-aktiv)
- Digitaleingang 4: PCM Eingang 3 (High-aktiv)

Parameter	Wert	Kapitel
Digital Input 1 Functionality	8	5.7.1
Digital Input 2 Functionality	9	5.7.2
Digital Input 3 Functionality	10	5.7.3
Digital Input 4 Functionality	11	5.7.4
Digital Inputs Polarity	0	5.7.5
Digital Input Functionalities State	-	5.7.6

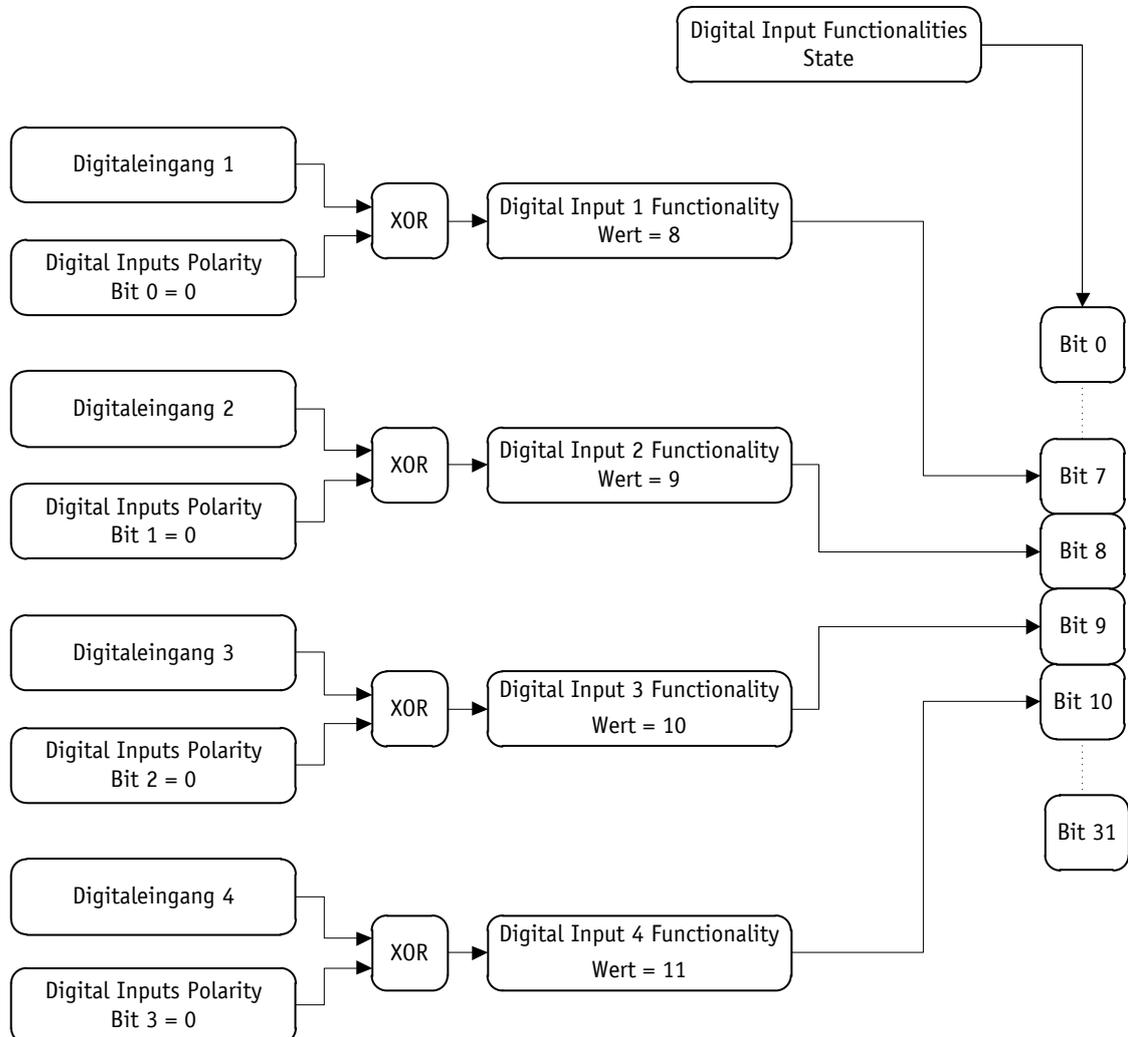


Abb. 12: Beispielkonfiguration der Digitaleingänge für den PCM

Beispiel für das Parameterset von Fahrdatensatz Nr. 3.

Parameter	Kapitel
PCM Position 3	5.8.3
PCM Acceleration 3	5.8.10
PCM Velocity 3	5.8.17
PCM Deceleration 3	5.8.24

Nachdem die Kodierung an den Eingängen angelegt ist, kann durch eine positive Flanke am Eingang PCM Start der gewünschte Fahrauftrag gestartet werden.

Wird während einer aktiven Positionierung der Eingang PCM Start zurückgesetzt, wird der Fahrauftrag abgebrochen, der Antrieb bleibt in Regelung.

Folgend ein Beispiel für den Aufruf von Fahrdatensatz Nr. 3.

Schritt 1: Nummer des Fahrdatensatzes anlegen.

Eingang	Zustand
PCM Start	0
PCM Eingang 1	1
PCM Eingang 2	1
PCM Eingang 3	0

Schritt 2: Positionierauftrag starten.

Eingang	Zustand
PCM Start	0/1
PCM Eingang 1	1
PCM Eingang 2	1
PCM Eingang 3	0

3.4.5 Kalibrierung

ACHTUNG	Eine Kalibrierung ist nur möglich, wenn kein Fahrauftrag aktiv ist und der der Antrieb steht (keine Fremdverstellung)!
----------------	--

Um eine Kalibrierung durchzuführen sind zwei Schritte notwendig:

- Kalibrierwert schreiben: Parameter Calibration Value (siehe Kapitel 5.1.11)
- Kalibrierung durchführen (Softwarebefehl oder Kalibriereingang)

Eine Kalibrierung kann durch eine positive Flanke an Steuerwort Bit 15, oder durch das Schreiben des Wertes 7 an den Parameter S-Command (siehe Kapitel 5.5.8) ausgelöst werden. Alternativ kann auch ein Digitaleingang als Kalibriereingang konfiguriert werden.

Eine Kalibrierung ist aufgrund des absoluten Messsystems nur einmal bei der Inbetriebnahme erforderlich. Bei der Kalibrierung wird der Kalibrierwert zur Berechnung des Positionswerts übernommen. Für den Fall der Kalibrierung gilt:

- Positionswert = 0 + Kalibrierwert + Offsetwert (siehe Kapitel 5.1.6)

Änderungen des Offsetwertes gehen unmittelbar bei der Berechnung des Positionswertes mit ein.

3.4.6 Drehrichtung

ACHTUNG	Bei Änderung der Drehrichtung erfolgt ein Vorzeichenwechsel der Istposition.
----------------	--

Mit dem Parameter Sense of Rotation (siehe Kapitel 5.1.1) kann die Verfahrrichtung an die mechanischen Gegebenheiten angepasst werden.

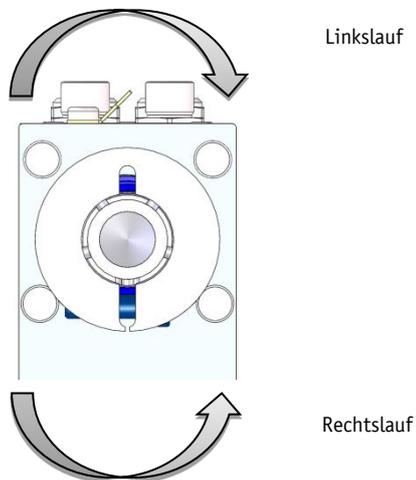


Abb. 13: Drehrichtung

3.4.7 Drehzahlmodus

ACHTUNG	Endschalter und Grenzwerte 1 + 2 sind in dieser Betriebsart deaktiviert.
----------------	--

ACHTUNG	Zur Signalisierung des Drehzahlmodus werden im Display beide Richtungsanzeigen aktiviert.
----------------	---

ACHTUNG	Beim Überschreiten der Auflösung des Absolutwertgebers erfolgt ein Sprung der Istposition.
----------------	--

Im Drehzahlmodus beschleunigt der Stellantrieb nach Freigabe des Sollwertes auf die Sollzahl und hält diese Drehzahl bei, bis der Sollwert gesperrt wird, oder eine neue Sollzahl vorgegeben wird. Beim Ändern der Sollzahl wird die Drehzahl dem neuen Wert unmittelbar angepasst.

Die Verfahrrichtung im Drehzahlmodus wird durch das Vorzeichen des Sollwertes bestimmt.

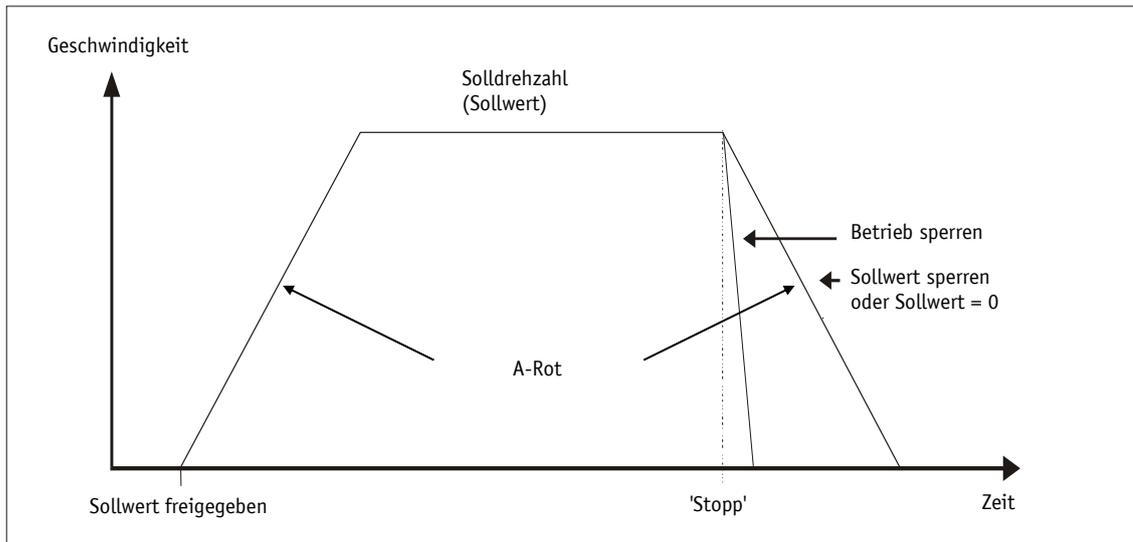


Abb. 14: Rampe Drehzahlmodus

Damit der Drehzahlmodus gestartet werden kann, müssen folgende Bedingungen erfüllt sein:

- Betriebsspannung Endstufe liegt an
- Betrieb freigegeben
- Antrieb steht

Befindet sich die Istdrehzahl innerhalb des durch Parameter Pos Window (siehe Kapitel 5.1.5) definierten Fensters, wird dies im Zustandswort Bit 5 = 1 signalisiert.

3.4.7.1 Steuerwort: Betriebsart Drehzahlmodus

Bit	Beschreibung
Bit 0 AUS1 (freischalten)	0 = AUS1 aktiv Aktueller Fahrauftrag wird abgebrochen. Der Stellantrieb wird freigeschaltet. 1 = AUS1 nicht aktiv
Bit 1 AUS2 (max. Verzögerung)	0 = AUS2 aktiv Aktueller Fahrauftrag wird abgebrochen. Der Stellantrieb wird mit max. Verzögerung abgebremst, der Stellantrieb bleibt in Regelung. 1 = AUS2 nicht aktiv
Bit 2 AUS3 (prog. Verzögerung)	0 = AUS3 aktiv Aktueller Fahrauftrag wird abgebrochen. Der Stellantrieb wird mit prog. Verzögerung abgebremst, der Stellantrieb bleibt in Regelung. 1 = AUS3 nicht aktiv
Bit 3	Reserviert, immer 0
Bit 4 Fahrauftrag starten	Positive Flanke startet einen Fahrauftrag
Bit 5 Störung quittieren	Positive Flanke quittiert eine Störung Danach wechselt der Stellantrieb in den Zustand Einschaltsperr.
Bit 6 ... 8	Reserviert, immer 0

Bit	Beschreibung
Bit 9 Tastenfreigabe	0 = Tastenfreigabe wie durch Parameter Key Function Enable (siehe Kapitel 5.5.2) definiert
	1 = Tastenfreigabe invertiert wie durch Parameter Key Function Enable definiert
Bit 10 ... 14	Reserviert, immer 0
Bit 15 Kalibrierung	Positive Flanke kalibriert den Antrieb (siehe Kapitel 3.4.5)

Tabelle 4: Steuerwort Drehzahlmodus

3.4.7.2 Zustandswort: Betriebsart Drehzahlmodus

Bit	Beschreibung
Bit 0 Betriebsspannung	0 = Betriebsspannung Endstufe fehlt
	1 = Betriebsspannung Endstufe liegt an
Bit 1 Fahrbereitschaft	0 = keine Fahrbereitschaft
	1 = Fahrbereitschaft vorhanden
Bit 2	keine Funktion
Bit 3	keine Funktion
Bit 4 Stellantrieb fährt/steht	0 = Stellantrieb steht
	1 = Stellantrieb fährt
Bit 5 Inpos	0 = Stellantrieb befindet sich außerhalb des Pos-Fensters
	1 = Stellantrieb befindet sich innerhalb des Pos-Fensters
Bit 6 Fahrauftrag aktiv	0 = kein Fahrauftrag aktiv
	1 = Fahrauftrag aktiv
Bit 7 Störung	0 = keine Störung
	1 = Störung Quittierung mit positiver Flanke an Steuerwort Bit 5.
Bit 8 Betrieb freigegeben	0 = Betrieb nicht freigegeben
	1 = Betrieb freigegeben
Bit 9 Einschaltsperr	0 = keine Einschaltsperr
	1 = Einschaltsperr
Bit 10 Fahrauftrag Quittierung	0 = keine Quittierung
	1 = Quittierung Das Bit wird gesetzt, wenn der Fahrauftrag übernommen wurde. Wird im Steuerwort das Bit 4 zurückgesetzt, wird auch dieses Bit zurückgesetzt.
Bit 11	keine Funktion
Bit 12 Strombegrenzung	0 = Strombegrenzung nicht aktiv
	1 = Strombegrenzung aktiv Der Motorstrom ist größer als unter Parameter Peak Current Limit (siehe Kapitel 5.3.3) eingestellt.
Bit 13 ... 14	keine Funktion
Bit 15 Kalibrierung Quittierung	0 = keine Quittierung
	1 = Quittierung Das Bit wird gesetzt, wenn die Kalibrierung erfolgreich ausgeführt wurde. Wird im Steuerwort das Bit 15 zurückgesetzt, wird auch dieses Bit zurückgesetzt.

Tabelle 5: Zustandswort Drehzahlmodus

3.4.7.3 Ablaufplan: Betriebsart Drehzahlmodus

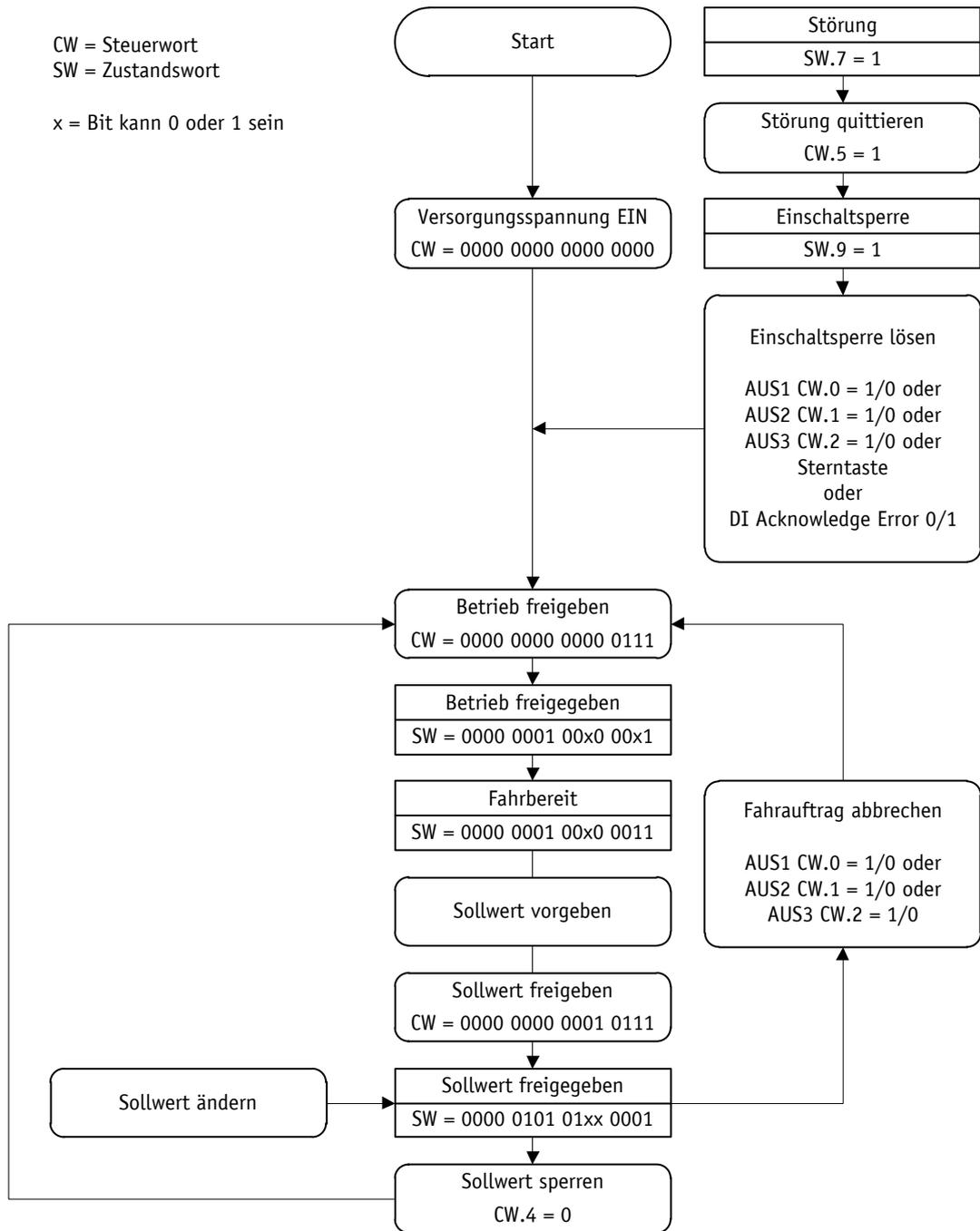


Abb. 15: Ablaufplan Drehzahlmodus

4 EtherNet/IP™

4.1 Beschreibung

Der Antrieb ist als CIP Generic Device (Typ 2Bh) konzipiert.

4.1.1 IP-Konfiguration

ACHTUNG	Nachdem die Einstellungen durchgeführt wurden, ist ein Reset (Warmstart) erforderlich, damit die geänderte Konfiguration übernommen wird.
----------------	---

ACHTUNG	Die IP-Konfiguration kann durch ein S-Command (siehe Kapitel 5.5.8) auf Werkseinstellung zurückgesetzt werden. Die IP-Konfiguration ist der Parameterklasse N zugeordnet.
----------------	--

Die IP-Konfiguration des Stellantriebs kann über das Netzwerk oder über das Display-Menü erfolgen. Die Auswahl im Menü PARAM CHANGE \ PARAM EIP \ NW SET bestimmt darüber, welche Einstellung verwendet wird.

Display	Beschreibung
NETW	Die Einstellung erfolgt über das Netzwerk (Werkseinstellung).
DEVICE	Die Einstellung erfolgt über das Display-Menü.

In der Werkseinstellung erfolgt die IP-Konfiguration automatisch über einen im Netzwerk vorhandenen DHCP-Server. Es gilt folgende Grundeinstellung:

IP-Adresse	0.0.0.0
Subnetzmaske	0.0.0.0
Gateway	0.0.0.0
DHCP	Enabled

Mit dem HMS Softwaretool IPconfig oder über den Webserver kann die IP-Konfiguration auf statisch umgestellt werden. D. h. DHCP wird deaktiviert und die eingestellte IP-Konfiguration nichtflüchtig gespeichert.

Erfolgt die IP-Konfiguration über das Display-Menü (Auswahl DEVICE), gilt folgende Grundeinstellung:

IP-Adresse	192.168.1.124
Subnetzmaske	255.255.255.0
Gateway	192.168.1.1
DHCP	Disabled

Die aktive IP-Konfiguration kann über das Display Angezeigt werden.

IP-Adresse	PARAM RoPARA \ IP
Subnetzmaske	PARAM RoPARA \ SNM
Gateway	PARAM RoPARA \ GW

Die IP-Konfiguration erfolgt im Display-Menü PARAM CHANGE \ PARAM EIP:

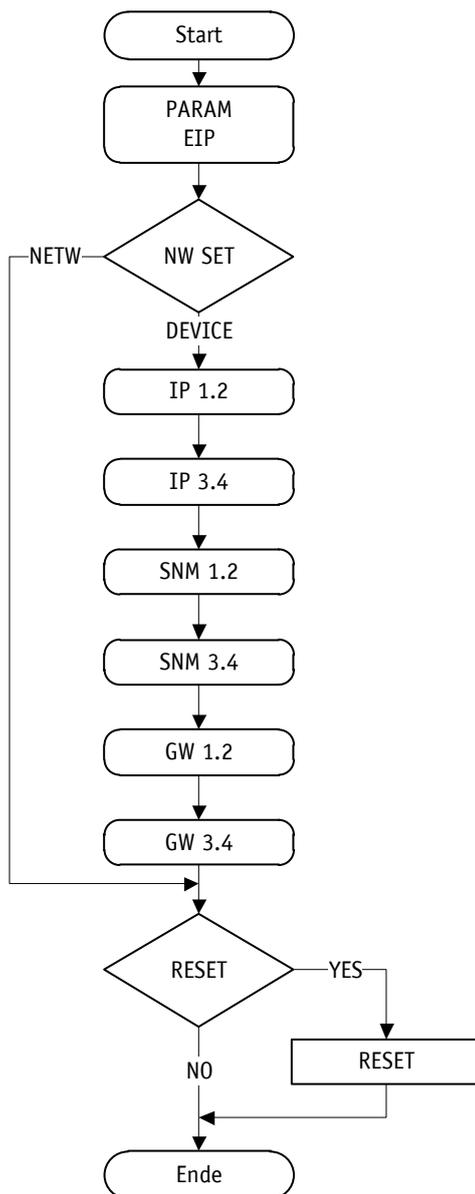


Abb. 16: Einstellung der IP-Adresse

4.1.2 I/O Messages

Der zyklische Prozessdatenaustausch erfolgt über I/O Messages (Klasse-1-Verbindung). Hierzu stehen zwei Assemblies zur Verfügung. Diese enthalten eine Kollektion von Parametern, die zur Steuerung des Antriebs erforderlich sind.

Verbindung: Exclusive Owner

Target (Antrieb) ⇒ Origin (Master)

Assembly Object (04h), Instanz 64h

Instanz	Beschreibung	Typ
259	Actual Value	DINT
260	Generic Mapping Channel	DINT
258	Status Word	UINT
257	Digital Inputs State	UINT

Origin (Master) ⇒ Target (Antrieb)

Assembly Object (04h), Instanz 96h

Instanz	Beschreibung	Typ
3	Target Value	DINT
2	Control Word	UINT
1	Digital Outputs Control	UINT

4.1.3 Explicit Messages

Der azyklische Austausch von Parameterdaten erfolgt über Explicit Messages (Klasse-3-Verbindung).

Der Zugriff auf die Parameterwerte der einzelnen Instanzen erfolgt über die Klasse A2h, Attribut 5.

4.1.4 ADI Object (Class A2h)

Im Application Data Instance Object sind alle Parameter des Antriebs enthalten. Jeder Parameter entspricht einer Instanz in dieser Klasse. Der Zugriff auf die Parameter erfolgt über Explicit Messages.

Klassen Attribute des ADI Object

Nummer	Zugriff	Name	Beschreibung	Datentyp
1	Get	Revision	Objektrevisions-Index	UINT
2	Get	max. Instanzen	Maximale Anzahl der Objektinstanzen in dieser Klasse	UINT
3	Get	Anzahl der Instanzen	Anzahl der Objektinstanzen in dieser Klasse	UINT

Instanz Attribute des ADI Object

Nummer	Zugriff	Name	Beschreibung	Datentyp
1	Get	Name	Parameter Name (inklusive Länge)	SHORT_STRING
2	Get	Datentyp	Datentyp des Instanzwertes	USINT
3	Get	Anzahl Elemente	Anzahl der Elemente des spezifizierten Datentyps	USINT
4	Get		Bitfeld, welches die Zugriffsrechte für diese Instanz beschreibt Bit: Bedeutung: 0 gesetzt = Get Zugriff 1 gesetzt = Set Zugriff	USINT
5	Get/Set	Wert	Instanzwert	wird durch Attribut 2 definiert
6	Get	max. Wert	Der maximal zulässige Parameterwert	
7	Get	min. Wert	Der minimal zulässige Parameterwert	
8	Get	Default Wert	Standardwert	

Der Zugriff auf die Parameterwerte erfolgt über Get/Set Attribute Single, Attribut 5.

4.2 CIP-Objekte

Folgende CIP-Objekte sind im Stellantrieb integriert:

Klasse	Name	Beschreibung
01h	Identity Object	Enthält gerätespezifische Daten
02h	Message Router	
04h	Assembly Object	Das Assembly Object ermöglicht den Zugriff auf die Prozessdaten
06h	Connection Manager	
0Fh	Parameter Object	Enthält die verfügbaren Ports, Portname und Knotenadresse
47h	DLR Object	Enthält Statusinformationen des DLR-Protokolls
48h	QoS Object	Enthält Mechanismen, um Datenströme mit unterschiedlichen Prioritäten abzuwickeln
53h	Power Management Object	
A2h	ADI Object	Ermöglicht den Zugriff auf die Parameter des Stellantriebs
F5h	TCP/IP Interface Object	Ermöglicht die Konfiguration der TCP/IP Schnittstelle
F6h	Ethernet Link Object	Enthält verbindungspezifische Zähler und Statusinformationen

4.2.1 Identity Object (Class 01h)

Das Identity Objekt enthält gerätespezifische Daten.

Unterstützte Dienste:

Klasse:

- Get_Attribute_Single
- Get_Attributes_All

Instanz:

- Get_Attribute_Single
- Set_Attribute_Single
- Get_Attributes_All

Reset

4.2.1.1 Klassen-Attribute des Identity Object

Nummer	Zugriff	Beschreibung	Datentyp	Default-Wert
1	Get	Objektrevisions-Index	UINT	0001h
2	Get	Maximale Anzahl der Objektinstanzen in dieser Klasse	UINT	
3	Get	Anzahl der Objektinstanzen in dieser Klasse	UINT	

4.2.1.2 Instanz-Attribute des Identity Object

Nummer	Zugriff	Name	Datentyp	Default-Wert
1	Get	Vendor-ID	UINT	053Eh
2	Get	Device Type	UINT	002Bh
3	Get	Product Code	UINT	0102h
4	Get	Revision Major Revision Minor Revision	Struct of: USINT USINT	01h 02h
5	Get	Status	WORD	
6	Get	Serial Number	UDINT	
7	Get	Product Name	SHORT_STRING	SIKO DriveLine AG24
11	Set	Active Language	Struct of: USINT USINT USINT	

Nummer	Zugriff	Name	Datentyp	Default-Wert
12	Get	Supported Language List	Array of: Struct of: USINT USINT USINT	

4.2.1.3 Status

Bit(s)	Name	Beschreibung
0	Owned	0 = Keine Verbindung zum Master 1 = Verbindung zum Master aufgebaut
1		Reserviert
2	Configured	0 = Gerät mit Standardkonfiguration 1 = Keine Standardkonfiguration
3		Reserviert
4 ... 7	Extended Device Status	Herstellerspezifische Statusbits Wert Beschreibung 0000b Unbekannt 0010b Mindestens eine fehlerhafte I/O Verbindung 0011b Keine I/O Verbindung aufgebaut 0100b nichtflüchtige Konfiguration (EEPROM) fehlerhaft 0101b Wesentlicher Fehler, Bit 10 oder Bit 11 = 1 0110b Mindestens eine I/O Verbindung in der Betriebsart "Run" 0111b Mindestens eine I/O Verbindung aufgebaut, alle in der Betriebsart "Idle" andere Reserviert
8	Minor Recoverable Fault	0 = Kein Fehler 1 = Rücksetzbarer Fehler
9	Minor Unrecoverable Fault	0 = Kein Fehler 1 = nicht rücksetzbarer Fehler
10	Major Recoverable Fault	0 = Kein wesentlicher Fehler 1 = Rücksetzbarer wesentlicher Fehler
11	Major Unrecoverable Fault	0 = Kein wesentlicher Fehler 1 = nicht rücksetzbarer wesentlicher Fehler
12 ... 15		Reserviert

4.2.1.4 Reset-Dienst des Identity Object

Typ 0: Power Cycling Reset

Das Gerät führt einen Reset aus.

Typ 1: Out of Box Reset

Alle Parameter auf Werkseinstellung, danach führt das Gerät einen Reset aus.

4.3 Inbetriebnahmehilfen

Als Inbetriebnahmehilfen stehen Servicesoftware, Add On Instructions (AOI) bzw. Beispielprojekte inklusive Schritt für Schritt Anleitungen zur Verfügung.

5 Parameter

Parameter werden in Klassen eingeteilt. Die Klassen C, E, N, S und V können bei Bedarf separat auf Werkseinstellung zurückgesetzt werden (siehe Kapitel [5.5.8](#)).

Parameterklassen	Zeichen
Reglerparameter	C
Störungsspeicher	E
Netzwerkparameter	N
Standardparameter	S
Visualisierungsparameter	V
Prozessdaten	PD

Kapitel	ab Seite
Positionierung	45
Stellantrieb	56
Grenzwerte	61
Visualisierung	66
Optionen	70
Reglerparameter	76
Digitale Ein-/Ausgabe	77
Position Control Mode	87
Geräteinformation	103
Störungsspeicher	113

5.1 Positionierung

5.1.1 Sense of Rotation

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1554d / 612h
Webserver	1554

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	Tx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ SEnRot
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Serviceprotokoll	Beschreibung
0 (default)	CW	T0	Drehrichtung i steigende Positionswerte bei Rechtslauf
1	CCW	T1	Drehrichtung e steigende Positionswerte bei Linkslauf

5.1.2 Spindle Pitch

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1549d / 60Dh
Webserver	1549

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G013
Befehl schreiben	H013xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ SPItch
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 1000000		
0 (default)		Keine Skalierung. Zur Berechnung des Positionswerts in Benutzereinheiten muss der Wert Spindle Pitch = 1024 verwendet werden.

5.1.3 Gear Ratio Numerator

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1547d / 60Bh
Webserver	1547

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G010
Befehl schreiben	H010xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ GEAR N
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 10000		
1 (default)		

5.1.4 Gear Ratio Denominator

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1548d / 60Ch
Webserver	1548

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G011
Befehl schreiben	H011xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ GEAR D
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 10000		
1 (default)		

5.1.5 Pos Window

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1546d / 60Ah
Webserver	1546

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G009
Befehl schreiben	H009xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ InPoSW
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 1000		
10 (default)		

5.1.6 Offset Value

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1564d / 61Ch
Webserver	1564

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E05
Befehl schreiben	F05+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ OFFSEt
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-999999 ... 999999		
0 (default)		

5.1.7 Delta Inch

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1553d / 611h
Webserver	1553

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E04
Befehl schreiben	F04+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ dInch
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-1000000 ... 1000000		
1024 (default)		

5.1.8 Inpos Mode

ACHTUNG	Hat nur Bedeutung bei Antrieb ohne Bremse in Betriebsart Positioniermodus.
----------------	--

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1558d / 616h
Webserver	1558

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G016
Befehl schreiben	H016xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ InPOS
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Serviceprotokoll	Beschreibung
0 (default)	Cntrl	H0160000	permanente Positionierregelung auf Sollwert
1	Short	H0160001	Positionierregelung AUS und Kurzschluss der Motorwicklungen
2	FrEE	H0160002	Positionierregelung AUS und Freischaltung des Antriebs

5.1.9 Pos Type

ACHTUNG	Eine Schleifenpositionierung wird nur im Positioniermodus ausgeführt.
----------------	---

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1555d / 613h
Webserver	1555

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	Lx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ PoSTYP
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Serviceprotokoll	Beschreibung
0 (default)	DIRECT	L0	Der Sollwert wird direkt von der aktuellen Position angefahren.
1	POS	L1	Zum Ausgleich des Spindelspiels wird der Sollwert immer in positiver Richtung angefahren.
2	NEG	L2	Zum Ausgleich des Spindelspiels wird der Sollwert immer in negativer Richtung angefahren.

5.1.10 Loop Length

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1559d / 617h
Webserver	1559

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G017
Befehl schreiben	H017xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ LooPLE
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 30000		
512 (default)		

5.1.11 Calibration Value

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1550d / 60Eh
Webserver	1550

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E03
Befehl schreiben	F03+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ POSIT \ CALVAL
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-999999 ... 999999		
0 (default)		

5.1.12 Control Word

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2d / 2h
Webserver	2

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Datentyp UINT

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.1.13 Status Word

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UINT
Zugriff	Get
Instanz	258d / 102h
Webserver	258

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Datentyp UINT

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.1.14 Target Value

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	Positioniermodus: Benutzereinheiten Drehzahlmodus: U/min

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	3d / 3h
Webserver	3

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E00
Befehl schreiben	F00+xxxxxxx

Display

Menü	TARGET
------	--------

Datentyp DINT

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.1.15 Actual Value

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	Positioniermodus: Benutzereinheiten Drehzahlmodus: U/min

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	259d / 103h
Webserver	259

Serviceprotokoll

Befehl lesen	Z
Befehl schreiben	-

Display

Menü	Zeile 1
------	---------

Datentyp DINT

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.1.16 System Status Word

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UINT
Zugriff	Get
Instanz	2572d / A0Ch
Webserver	2572

Serviceprotokoll

Befehl lesen	R
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Datentyp UINT

Bit	Zustand	Beschreibung
Bit 0	0	keine Bedeutung
Bit 1	0	keine Bedeutung
Bit 2	0	keine Bedeutung
Bit 3		Betriebsart Positioniermodus: In Position
	1	Istposition befindet sich innerhalb des Positionierfensters des programmierten Sollwertes.
	0	Istposition befindet sich außerhalb des Positionierfensters des programmierten Sollwertes.
		Betriebsart Drehzahlmodus: In Position
	1	Istdrehzahl befindet sich innerhalb des vorgegebenen Toleranzfensters der Solldrehzahl.
	0	Istdrehzahl befindet sich außerhalb des vorgegebenen Toleranzfensters.
Bit 4		Stellantrieb fährt
	1	Stellantrieb fährt
	0	Stellantrieb steht (Drehzahl <2 U/min)
Bit 5		Betriebsart Positioniermodus: oberer Grenzwert
	1	Istposition befindet sich oberhalb des programmierten Grenzwertes. Ein Verfahren kann nur im Tipbetrieb in negativer Richtung erfolgen.
	0	Istposition befindet sich unterhalb des programmierten Grenzwertes.
	0	Betriebsart Drehzahlmodus: keine Bedeutung

Bit	Zustand	Beschreibung
Bit 6		Betriebsart Positioniermodus: unterer Grenzwert
	1	Istposition befindet sich unterhalb des programmierten Grenzwertes. Ein Verfahren kann nur im Tippbetrieb in positiver Richtung erfolgen.
	0	Istposition befindet sich oberhalb des programmierten Grenzwertes.
	0	Betriebsart Drehzahlmodus: keine Bedeutung
Bit 7		Zustand Treiber
	1	Motor ist freigeschaltet
	0	Motor in Regelung
Bit 8		Störung
	1	Stellantrieb hat auf Störung geschaltet. Die Störungsursache muss beseitigt und quittiert werden.
	0	keine Störung vorhanden
Bit 9		Betriebsart Positioniermodus: Schleifenfahrt
	1	wenn Verfahrrichtung ungleich Anfahrrichtung (bei Schleifenfahrt)
	0	wenn Verfahrrichtung gleich Anfahrrichtung
	0	Betriebsart Drehzahlmodus: keine Bedeutung
Bit 10		Betriebsspannung Endstufe
	1	Spannung fehlt, kein Verfahren möglich
	0	Spannung liegt an
Bit 11		Fahrbereit
	1	nicht fahrbereit
	0	fahrbereit: Stellantrieb nicht im Störungszustand Keine Positionierung aktiv Betriebsspannung Endstufe liegt an Istposition innerhalb der Grenzwerte (nur Positioniermodus)
Bit 12	0	keine Bedeutung
Bit 13		Strombegrenzung
	1	Strombegrenzung aktiv.
	0	Strombegrenzung nicht aktiv.
Bit 14		Betriebsart Positioniermodus: Status
	1	Positionierung im Positioniermodus aktiv.
	0	Positionierung nicht aktiv.
		Betriebsart Drehzahlmodus: Status
	1	Solldrehzahl freigeben
	0	Solldrehzahl gesperrt

Bit	Zustand	Beschreibung
Bit 15		Schleppfehler
	1	Schleppfehler ⇒ Der Stellantrieb kann die vorgegebene Geschwindigkeit aufgrund zu großer Last nicht erreichen. Der Stellantrieb geht in Störung Schleppfehler. Abhilfe: programmierte Geschwindigkeit reduzieren!
	0	kein Schleppfehler ⇒ Istgeschwindigkeit entspricht Sollgeschwindigkeit
kein default		

Tabelle 6: System-Statuswort

Das System-Statuswort besteht aus 2 Byte und gibt den Zustand des Antriebs wieder.

High- Byte								Low- Byte							
Bit – Nummer															
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	1	0	1	0	0	1	0	1	0	0	1	0	0	0
2				9				4				8			

Abb. 17: Aufbau System-Statuswort

Beispiel (grau hinterlegt):

binär: ⇒ 0010 1001 0100 1000

hex: ⇒ 2 9 4 8

5.2 Stellantrieb

5.2.1 Operating Mode

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1556d / 614h
Webserver	1556

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	X0 / X1

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ OPModE
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Serviceprotokoll	Beschreibung
0 (default)	POS	X0	Positioniermodus
1	VEL	X1	Drehzahlmodus

5.2.2 A-Pos

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1540d / 604h
Webserver	1540

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G003
Befehl schreiben	H003xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ A POS
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.2.3 V-Pos

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1541d / 605h
Webserver	1541

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G004
Befehl schreiben	H004xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ V POS
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.2.4 D-Pos

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1542d / 606h
Webserver	1542

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G044
Befehl schreiben	H044xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ D POS
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter A-Pos bestimmt.
101 (default)		

5.2.5 A-Inch

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1544d / 608h
Webserver	1544

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G007
Befehl schreiben	H007xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ A INCH
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.2.6 V-Inch

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1545d / 609h
Webserver	1545

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G008
Befehl schreiben	H008xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ V INCH
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.2.7 Inching 2 Offset

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	S
Einheit	%

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1562d / 61Ah
Webserver	1562

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G027
Befehl schreiben	H027xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ OFFIn2
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
10 ... 100		
100 (default)		

5.2.8 A-Rot

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1543d / 607h
Webserver	1543

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G005
Befehl schreiben	H005xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DRIVE \ A ROT
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.3 Grenzwerte

5.3.1 Software Limit 1

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1551d / 60Fh
Webserver	1551

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E01
Befehl schreiben	F01±xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ SwLIM1
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
999999 (default)		

5.3.2 Software Limit 2

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1552d / 610h
Webserver	1552

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E02
Befehl schreiben	F02±xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ SwLIM2
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
-199999 (default)		

5.3.3 Peak Current Limit

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	mA

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	577d / 241h
Webserver	577

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G080
Befehl schreiben	H080xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ PKCurL
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 12000		
12000 (default)		

5.3.4 Peak Current Time

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	x100 ms

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	578d / 242h
Webserver	578

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G081
Befehl schreiben	H081xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ PKCurT
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 40		
40 (default)		

5.3.5 Continuous Current

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	mA

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	579d / 243h
Webserver	579

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G082
Befehl schreiben	H082xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ CoCurl
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 7500		
7500 (default)		

5.3.6 Contouring Error Limit

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Schritte

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1560d / 618h
Webserver	1560

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G018
Befehl schreiben	H018xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ CoErrL
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 30000		
1024 (default)		

5.3.7 Travel Against Load Trigger

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	mA

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2049d / 801h
Webserver	2049

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G070
Befehl schreiben	H070xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ TALTrG
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 7500		
0 (default)		Funktion Lastanfahrt deaktiviert

5.3.8 Travel Against Load Direction

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2050d / 802h
Webserver	2050

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G071
Befehl schreiben	H071xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ BOUNDS \ TALDir
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	POS	positive Drehrichtung
1	NEG	negative Drehrichtung

5.4 Visualisierung

5.4.1 Display Orientation

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1795d / 703h
Webserver	1795

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G030
Befehl schreiben	H030xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ VISUAL \ dISP 0
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	0	Ausrichtung 0°
1	180	Ausrichtung 180°

5.4.2 Display Divisor

Divisor, um den die Anzeigengenauigkeit gegenüber der Messauflösung vermindert wird.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1793d / 701h
Webserver	1793

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G031
Befehl schreiben	H031xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ VISUAL \ DIV
------	-----------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Divisor
0 (default)	1	1
1	10	10
2	100	100
3	1000	1000

5.4.3 Display Divisor Application

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1794d / 702h
Webserver	1794

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G035
Befehl schreiben	H035xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ VISUAL \ DIVAPL
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	ALL	Anwendung auf den Anzeigewert und den tatsächlichen Wert der Soll- und Istposition.
1	DISPL	Anwendung nur auf den Anzeigewert der Soll- und Istposition.

5.4.4 Decimal Places

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1796d / 704h
Webserver	1796

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G032
Befehl schreiben	H032xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ VISUAL \ dECI P
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Anzahl Nachkommastellen
0 (default)	0	0
1	0.1	1
2	0.02	2
3	0.003	3
4	0.0004	4

5.4.5 Direction Indication Function

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1797d / 705h
Webserver	1797

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G033
Befehl schreiben	H033xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ VISUAL \ IndIcF
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	ON	Ein
1	InVErt	invertiert
2	OFF	Aus

5.4.6 Displayed Value 2nd Line

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1798d / 706h
Webserver	1798

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G043
Befehl schreiben	H043xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ VISUAL \ LinE2
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung	Kapitel
0 (default)	TARGET	Target Value	5.1.14
1	OS DEG	Output Stage Temperature	5.9.1
2	VM DEG	Virtual Motor Temperature	5.9.2
3	C VOLT	Voltage of Control	5.9.3
4	P VOLT	Voltage of Output Stage	5.9.4
5	MotCur	Motor Current	5.9.5
6	POS	Actual Position	5.9.6
7	VEL	Actual Rotational Speed	5.9.7
8	OVLOAD	Overload	5.9.8
9	ConErr	Actual Contouring Error	5.9.9

5.5 Optionen

5.5.1 Key Enable Time

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	s

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1799d / 707h
Webserver	1799

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G029
Befehl schreiben	H029xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ CdELAY
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 60		
3 (default)		

5.5.2 Key Function Enable

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1800d / 708h
Webserver	1800

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G028
Befehl schreiben	H028xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ bUTTON
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	ON	alle Funktionen per Taste freigegeben
1	OFF	alle Funktionen per Taste gesperrt

5.5.3 Inching 2 Acceleration Type

Mit diesem Parameter kann die Beschleunigungsart im Tippbetrieb 2 eingestellt werden.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1563d / 61Bh
Webserver	1563

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G039
Befehl schreiben	H039xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ AccTYP
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	StAt	statische Beschleunigung Die Beschleunigung erfolgt, wie unter Parameter A-Inch (siehe Kapitel 5.2.5) definiert, bis auf die Endgeschwindigkeit.
1	dYN	schrittweise Beschleunigung Die Beschleunigung erfolgt, wie unter Parameter A-Inch (siehe Kapitel 5.2.5) definiert, bis auf die Endgeschwindigkeit in folgenden Schritten: 4 s auf 20 % der Endgeschwindigkeit 2 s auf 50 % der Endgeschwindigkeit 1 s auf 100 % der Endgeschwindigkeit

5.5.4 Inching 2 Stop Mode

Mit diesem Parameter kann die Verzögerungsrampe im Tippbetrieb 2 beeinflusst werden.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1557d / 615h
Webserver	1557

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G015
Befehl schreiben	H015xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ StoP2
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	HARd	Stopp mit maximaler Verzögerung
1	SOFT	Stopp mit programmierter Verzögerung

5.5.5 PIN Change

Erforderliche PIN, um Parameter über Tasten und Anzeige ändern zu können.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	V
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1801d / 709h
Webserver	1801

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G041
Befehl schreiben	H041xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ PIN
------	-----------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 99999		
0 (default)		

5.5.6 Generic Mapping Parameter

Dieser Parameter definiert den Inhalt des Generic Mapping Channels, welcher Bestandteil der Prozessdaten ist.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	N
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	546d / 222h
Webserver	546

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G160
Befehl schreiben	H160xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ GENMAP
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung	Kapitel
0 (default)	TARGET	Target Value	5.1.14
1	OS DEG	Output Stage Temperature	5.9.1
2	VM DEG	Virtual Motor Temperature	5.9.2
3	C VOLT	Voltage of Control	5.9.3
4	P VOLT	Voltage of Output Stage	5.9.4
5	MotCur	Motor Current	5.9.5
6	POS	Actual Position	5.9.6
7	VEL	Actual Rotational Speed	5.9.7
8	OVLOAD	Overload	5.9.8
9	ConErr	Actual Contouring Error	5.9.9
10	ERROR	Actual Error	3.3.2.1

5.5.7 Configuration

Dieser Parameter konfiguriert diverse Funktionen des Stellantriebs.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2849d / B21h
Webserver	2849

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G061
Befehl schreiben	H061xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ CONFIG
------	--------------------------------

Wertebereich

Bit	Beschreibung
0	SHICP (Secure Host IP Configuration Protocol) 0 = ausgeschaltet 1 = eingeschaltet (default) Änderungen werden erst nach einem Reset übernommen.
1	Webserver 0 = ausgeschaltet 1 = eingeschaltet (default) Änderungen werden erst nach einem Reset übernommen.
2	Parameterzugriff über Webserver 0 = ausgeschaltet 1 = eingeschaltet (default) Änderungen werden erst nach einem Reset übernommen.
3	FTP Server 0 = ausgeschaltet 1 = eingeschaltet (default) Änderungen werden erst nach einem Reset übernommen.
4	FTP Server Administratorrechte 0 = nein (default) 1 = ja Änderungen werden erst nach einem Reset übernommen.
5	Reserviert, immer 0

Bit	Beschreibung
6	Auto-Reset im Zustand EXCEPTION 0 = ausgeschaltet (default): Im Zustand EXCEPTION stellt der Antrieb die Teilnahme am Netzwerkverkehr ein und ist nicht mehr ansprechbar. Um diesen Zustand zu verlassen, ist ein Power On Reset erforderlich. 1 = eingeschaltet: Im Zustand EXCEPTION führt der Antrieb automatisch einen Reset durch. Nach dem Neustart wird die Störung EXCEPTION ausgelöst.
7 ... 15	Reserviert, immer 0

5.5.8 S-Command

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	3073d / C01h
Webserver	3073

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	Sxxxxx / K

Display

Menü	PARAM CHANGE \ OPTION \ LOAdP
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Serviceprotokoll	Beschreibung
0	NO	-	keine Funktion
1	ALL	S11100	Alle Parameter (C, N, S und V) auf Werkseinstellung zurücksetzen
2	StAnd	S11101	Nur Standardparameter (Klasse S) auf Werkseinstellung zurücksetzen
3	CONTR	S11102	Nur Reglerparameter (Klasse C) auf Werkseinstellung zurücksetzen
4	VISUAL	S11003	Nur Visualisierungsparameter (Klasse V) auf Werkseinstellung zurücksetzen
5	NETW	S11004	Nur Netzwerkparameter (Klasse N) auf Werkseinstellung zurücksetzen
6	AckErr	S11103	Störung quittieren
7	CALib	S11104	Kalibrieren

Wert	Display	Serviceprotokoll	Beschreibung
8	dLErr	S11105	Störungsspeicher (Klasse E) löschen
9	RESET	K	Warmstart durchführen
kein default			

5.6 Reglerparameter

5.6.1 Controller Parameter P

Die Einstellung gilt für alle Betriebsarten.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1537d / 601h
Webserver	1537

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G000
Befehl schreiben	H000xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ CONTR \ CPAr P
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 500		
300 (default)		

5.6.2 Controller Parameter I

Die Einstellung gilt für alle Betriebsarten.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1538d / 602h
Webserver	1538

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G001
Befehl schreiben	H001xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ CONTR \ CPAr I
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 500		
2 (default)		

5.6.3 Controller Parameter D

Die Einstellung gilt für alle Betriebsarten.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	C
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1539d / 603h
Webserver	1539

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G002
Befehl schreiben	H002xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ CONTR \ CPAr D
------	-------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 500		
0 (default)		

5.7 Digitale Ein-/Ausgabe

5.7.1 Digital Input 1 Functionality

Dieser Parameter legt die Funktionalität vom Digitaleingang 1 fest.
Wird ein Wert größer 0 eingestellt, ist dem Digitaleingang eine Funktion zugewiesen.

Der Funktionszustand kann aus dem Register Digital Input Functionalities State ausgelesen werden.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1025d / 401h
Webserver	1025

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G049
Befehl schreiben	H049xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DIG IO \ F DI 1
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	GENEAL	Allgemeine Verwendung Dem Digitaleingang ist keine Funktion zugeordnet.
1	LIMSw1	Endschalter 1
2	LIMSw2	Endschalter 2
3	INch2P	Tippbetrieb 2 positive Richtung
4	INch2N	Tippbetrieb 2 negative Richtung
5	CALib	Kalibrieren
6	AckErr	Störung quittieren
7	INch1	Tippbetrieb 1, Richtung wie programmiert
8	PCMAbS	PCM Start absolut
9	PCMIN1	PCM Eingang 1
10	PCMIN2	PCM Eingang 2
11	PCMIN3	PCM Eingang 3
12	INch1P	Tippbetrieb 1 positive Richtung
13	INch1N	Tippbetrieb 1 negative Richtung
14	PCMREL	PCM Start relativ

Wert	Display	Beschreibung
15	RESET	Warmstart ausführen

Tabelle 7: Konfiguration Digitaleingänge

5.7.2 Digital Input 2 Functionality

Dieser Parameter legt die Funktionalität vom Digitaleingang 2 fest. Wird ein Wert größer 0 eingestellt, ist dem Digitaleingang eine Funktion zugewiesen.

Der Funktionszustand kann aus dem Register Digital Input Functionalities State ausgelesen werden.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1026d / 402h
Webserver	1026

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G050
Befehl schreiben	H050xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DIG IO \ F DI 2
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 15		
0 (default)		

Beschreibung siehe [Tabelle 7](#).

5.7.3 Digital Input 3 Functionality

Dieser Parameter legt die Funktionalität vom Digitaleingang 3 fest. Wird ein Wert größer 0 eingestellt, ist dem Digitaleingang eine Funktion zugewiesen.

Der Funktionszustand kann aus dem Register Digital Input Functionalities State ausgelesen werden.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1027d / 403h
Webserver	1027

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G051
Befehl schreiben	H051xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DIG IO \ F DI 3
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 15		
0 (default)		

Beschreibung siehe [Tabelle 7](#).

5.7.4 Digital Input 4 Functionality

Dieser Parameter legt die Funktionalität vom Digitaleingang 4 fest.

Wird ein Wert größer 0 eingestellt, ist dem Digitaleingang eine Funktion zugewiesen.

Der Funktionszustand kann aus dem Register Digital Input Functionalities State ausgelesen werden.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1028d / 404h
Webserver	1028

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G052
Befehl schreiben	H052xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DIG IO \ F DI 4
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 ... 15		
0 (default)		

Beschreibung siehe [Tabelle 7](#).

5.7.5 Digital Inputs Polarity

Dieser Parameter legt das Schaltverhalten für jeden Digitaleingang individuell fest. Jedem Digitaleingang ist ein Bit zugeordnet, über das die Schaltlogik definiert wird.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1030d / 406h
Webserver	1030

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G054
Befehl schreiben	H054xxxxx

Wertebereich

Bit	Menü	Beschreibung
0	PARAM CHANGE \ DIG IO \ P DI 1	Polarität Digitaleingang 1
1	PARAM CHANGE \ DIG IO \ P DI 2	Polarität Digitaleingang 2
2	PARAM CHANGE \ DIG IO \ P DI 3	Polarität Digitaleingang 3
3	PARAM CHANGE \ DIG IO \ P DI 4	Polarität Digitaleingang 4
4 ... 7		nicht belegt

Bit-Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	HIGH	positive Logik
1	LOW	negative Logik

5.7.6 Digital Input Functionalities State

In diesem Register werden die Zustände der Digitaleingänge gemäß ihrer eingestellten Funktionalität abgebildet. Jeder Funktion ist ein Bit zugeordnet.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UDINT
Zugriff	Get
Instanz	1029d / 405h
Webserver	1029

Serviceprotokoll

Befehl lesen	U1029
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Wertebereich

Bit	Beschreibung
0	Endschalter 1
1	Endschalter 2
2	Tippbetrieb 2 positive Richtung
3	Tippbetrieb 2 negative Richtung
4	Kalibrieren
5	Störung quittieren
6	Tippbetrieb 1, Richtung wie programmiert
7	PCM Start absolut
8	PCM Eingang 1
9	PCM Eingang 2
10	PCM Eingang 3
11	Tippbetrieb 1 positive Richtung
12	Tippbetrieb 1 negative Richtung
13	PCM Start relativ
14	Warmstart durchführen
15 ... 31	nicht belegt
kein default	

Tabelle 8: Zustände der Digitaleingänge

5.7.7 Digital Inputs State

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UINT
Zugriff	Get
Instanz	257d / 101h
Webserver	257

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B005 (Dezimalformat)
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ DI4321
------	-----------------------

Datentyp UINT

Bit	Beschreibung
0	Zustand Digitaleingang 1
1	Zustand Digitaleingang 2
2	Zustand Digitaleingang 3
3	Zustand Digitaleingang 4
4 ... 15	nicht belegt
kein default	

5.7.8 Digital Output 1 Functionality

Dieser Parameter legt die Funktion des Digitalausgangs 1 fest.

Mit dieser Einstellung wird die Bitposition im Digital Outputs Status Register festgelegt, die den Zustand des Digitalausgangs bestimmt.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	769d / 301h
Webserver	769

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G046
Befehl schreiben	H046xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DIG IO \ F DO 1
------	--------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	GENERL	Allgemeine Verwendung Die Steuerung des Digitalausgangs erfolgt direkt über das Bit D01 in den Prozessdaten.
1	FAULT	Bei einer Störung wird der Ausgang aktiv geschaltet.
2	INPOS	Der Zustand des Bits Inpos im Zustandswort definiert den Zustand des Digitalausgangs.
3	ON	Der Ausgang ist permanent eingeschaltet.
4	OP EN	Der Ausgang ist im Zustand Betrieb freigegeben aktiv.
5	NOTMOV	Antrieb steht

5.7.9 Digital Outputs Polarity

Dieser Parameter legt das Schaltverhalten für jeden Digitalausgang individuell fest. Jedem Digitalausgang ist ein Bit zugeordnet, über das die Schaltlogik definiert wird.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	771d / 303h
Webserver	771

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G048
Befehl schreiben	H048xxxxx

Wertebereich

Bit	Menü	Beschreibung
0	PARAM CHANGE \ DIG IO \ P DO 1	Polarität Digitalausgang 1
1 ... 7		nicht belegt

Bit-Wert	Display	Beschreibung
0 (default)	HIGH	positive Logik
1	LOW	negative Logik

5.7.10 Digital Output Functionalities State

Aus diesem Register können die Funktionszustände ausgelesen werden, die dem Digitalausgang zugeordnet werden können.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UDINT
Zugriff	Get
Instanz	770d / 302h
Webserver	770

Serviceprotokoll

Befehl lesen	U0770
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Wertebereich

Bit	Beschreibung
0	Störung 0 = keine Störung 1 = Störung aktiv
1	Inpos 0 = Istwert außerhalb des Positionierfensters 1 = Istwert innerhalb des Positionierfensters
2	Ausgang ein Das Bit ist permanent gesetzt.
3	Betrieb freigegeben 0 = Betrieb nicht freigegeben 1 = Betrieb freigegeben
4	Antrieb steht 0 = Antrieb steht nicht 1 = Antrieb steht
5 ... 31	nicht belegt
kein default	

5.7.11 Digital Outputs Control

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	UINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	1d / 1h
Webserver	1

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G060
Befehl schreiben	H060xxxxx

Display

Menü	-
------	---

Wertebereich

Bit	Beschreibung
0	Digitalausgang 1
1 ... 15	Reserviert, immer 0
kein default	

5.7.12 Service Interface Baud Rate

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	545d / 221h
Webserver	545

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G025
Befehl schreiben	H025xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ DIG IO \ BAUD
------	------------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
0	19.2	19.2 kBit/s
1 (default)	57.6	57.6 kBit/s
2	115.2	115.2 kBit/s
3	9.6	9.6 kBit/s

5.8 Position Control Mode

5.8.1 PCM Position 1

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2338d / 922h
Webserver	2338

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E10
Befehl schreiben	F10+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 1 \ POS 1
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.2 PCM Position 2

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2339d / 923h
Webserver	2339

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E11
Befehl schreiben	F11+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 2 \ POS 2
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.3 PCM Position 3

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2340d / 924h
Webserver	2340

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E12
Befehl schreiben	F12+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 3 \ POS 3
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.4 PCM Position 4

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2341d / 925h
Webserver	2341

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E13
Befehl schreiben	F13+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 4 \ POS 4
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.5 PCM Position 5

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2342d / 926h
Webserver	2342

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E14
Befehl schreiben	F14+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 5 \ POS 5
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.6 PCM Position 6

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2343d / 927h
Webserver	2343

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E15
Befehl schreiben	F15+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 6 \ POS 6
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.7 PCM Position 7

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2344d / 928h
Webserver	2344

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E16
Befehl schreiben	F16+xxxxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 7 \ POS 7
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-2097152 ... 2097151		
0 (default)		

5.8.8 PCM Acceleration 1

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2370d / 942h
Webserver	2370

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G100
Befehl schreiben	H100xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 1 \ ACC 1
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.9 PCM Acceleration 2

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2371d / 943h
Webserver	2371

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G101
Befehl schreiben	H101xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 2 \ ACC 2
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.10 PCM Acceleration 3

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2372d / 944h
Webserver	2372

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G102
Befehl schreiben	H102xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 3 \ ACC 3
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.11 PCM Acceleration 4

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2373d / 945h
Webserver	2373

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G103
Befehl schreiben	H103xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 4 \ ACC 4
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.12 PCM Acceleration 5

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2374d / 946h
Webserver	2374

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G104
Befehl schreiben	H104xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 5 \ ACC 5
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.13 PCM Acceleration 6

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2375d / 947h
Webserver	2375

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G105
Befehl schreiben	H105xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 6 \ ACC 6
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.14 PCM Acceleration 7

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2376d / 948h
Webserver	2376

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G106
Befehl schreiben	H106xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 7 \ ACC 7
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 100		
50 (default)		

5.8.15 PCM Velocity 1

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2402d / 962h
Webserver	2402

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G120
Befehl schreiben	H120xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 1 \ VEL 1
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.16 PCM Velocity 2

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2403d / 963h
Webserver	2403

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G121
Befehl schreiben	H121xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 2 \ VEL 2
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150		
i=50.0: 1 ... 90		
i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.17 PCM Velocity 3

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2404d / 964h
Webserver	2404

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G122
Befehl schreiben	H122xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 3 \ VEL 3
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.18 PCM Velocity 4

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2405d / 965h
Webserver	2405

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G123
Befehl schreiben	H123xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 4 \ VEL 4
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.19 PCM Velocity 5

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2406d / 966h
Webserver	2406

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G124
Befehl schreiben	H124xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 5 \ VEL 5
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.20 PCM Velocity 6

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2407d / 967h
Webserver	2407

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G125
Befehl schreiben	H125xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 6 \ VEL 6
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150 i=50.0: 1 ... 90 i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.21 PCM Velocity 7

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2408d / 968h
Webserver	2408

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G126
Befehl schreiben	H126xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 7 \ VEL 7
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
i=30.6: 1 ... 150		
i=50.0: 1 ... 90		
i=70.8: 1 ... 64		
10 (default)		

5.8.22 PCM Deceleration 1

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2434d / 982h
Webserver	2434

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G140
Befehl schreiben	H140xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 1 \ DEC 1
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 1 bestimmt.
101 (default)		

5.8.23 PCM Deceleration 2

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2435d / 983h
Webserver	2435

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G141
Befehl schreiben	H141xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 2 \ DEC 2
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 2 bestimmt.
101 (default)		

5.8.24 PCM Deceleration 3

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2436d / 984h
Webserver	2436

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G142
Befehl schreiben	H142xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 3 \ DEC 3
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 3 bestimmt.
101 (default)		

5.8.25 PCM Deceleration 4

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2437d / 985h
Webserver	2437

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G143
Befehl schreiben	H143xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 4 \ DEC 4
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 4 bestimmt.
101 (default)		

5.8.26 PCM Deceleration 5

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2438d / 986h
Webserver	2438

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G144
Befehl schreiben	H144xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 5 \ DEC 5
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 5 bestimmt.
101 (default)		

5.8.27 PCM Deceleration 6

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \cong 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2439d / 987h
Webserver	2439

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G145
Befehl schreiben	H145xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 6 \ DEC 6
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 6 bestimmt.
101 (default)		

5.8.28 PCM Deceleration 7

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	S
Einheit	%, 100 % \triangleq 4 U/s ²

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get/Set
Instanz	2440d / 988h
Webserver	2440

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G146
Befehl schreiben	H146xxxxx

Display

Menü	PARAM CHANGE \ PCM \ PCM SET 7 \ DEC 7
------	--

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
1 ... 101		101 % = Die Verzögerung wird durch Parameter PCM Acceleration 7 bestimmt.
101 (default)		

5.9 Geräteinformationen

5.9.1 Output Stage Temperature

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	1/10 °C

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2561d / A01h
Webserver	2561

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B000
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ OS DEG
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.2 Virtual Motor Temperature

Motortemperatur auf Basis eines thermischen Modells 2. Ordnung.

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	1/10 °C

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2575d / A0Fh
Webserver	2575

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B007
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ VM DEG
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.3 Voltage of Control

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	1/10 V

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2562d / A02h
Webserver	2562

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B001
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ C VOLT
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.4 Voltage of Output Stage

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	1/10 V

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2563d / A03h
Webserver	2563

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B002
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ P VOLT
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.5 Motor Current

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	mA

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2565d / A05h
Webserver	2565

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B004
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARAM \ MotCur
------	------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.6 Actual Position

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	Benutzereinheiten

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	2566d / A06h
Webserver	2566

Serviceprotokoll

Befehl lesen	Z
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ POS
------	--------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.7 Actual Rotational Speed

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	U/min

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2567d / A07h
Webserver	2567

Serviceprotokoll

Befehl lesen	V
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ VEL
------	--------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.8 Overload

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	%

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2576d / A10h
Webserver	2576

Serviceprotokoll

Befehl lesen	B008
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ OVLOAD
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.9 Actual Contouring Error

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	-
Einheit	Schritte

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	2577d / A11h
Webserver	2577

Serviceprotokoll

Befehl lesen	E99
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ ConErr
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.10 Gear Reduction

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2571d / A0Bh
Webserver	2571

Serviceprotokoll

Befehl lesen	A4
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ REduc
------	----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.11 Encoder Resolution

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	Schritte

EtherNet/IP

Datentyp	INT
Zugriff	Get
Instanz	2573d / A0Dh
Webserver	2573

Serviceprotokoll

Befehl lesen	G034
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ EncRES
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.12 Serial Number

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	2568d / A08h
Webserver	2568

Serviceprotokoll

Befehl lesen	A5
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARAM \ SEr No
------	------------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.13 SW Motor Controller

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	2570d / A0Ah
Webserver	2570

Serviceprotokoll

Befehl lesen	A1
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ VErDrv
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.14 SW Ethernet Module

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	-
Webserver	-

Serviceprotokoll

Befehl lesen	A2
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ VErMod
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.15 Production Date

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	DDMMJJJJ

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	2569d / A09h
Webserver	2569

Serviceprotokoll

Befehl lesen	A6
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM RoPARA \ DtProd
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.9.16 Device ID

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	-
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2574d / A0Eh
Webserver	2574

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
3		AG24

5.9.17 Generic Mapping Channel

Im Generic Mapping Channel können Geräteinformationen übertragen werden (siehe Kapitel 5.5.6).

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	no
Klasse	PD
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	DINT
Zugriff	Get
Instanz	260d / 104h
Webserver	260

Serviceprotokoll

Befehl lesen	-
Befehl schreiben	-

Display

Menü	-
------	---

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10 Störungsspeicher

5.10.1 Number of Errors

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2817d / B01h
Webserver	2817

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J00
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err No
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.2 Error Number 1

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2818d / B02h
Webserver	2818

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J01
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 01
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.3 Error Number 2

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2819d / B03h
Webserver	2819

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J02
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 02
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.4 Error Number 3

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2820d / B04h
Webserver	2820

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J03
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 03
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.5 Error Number 4

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2821d / B05h
Webserver	2821

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J04
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 04
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.6 Error Number 5

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2822d / B06h
Webserver	2822

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J05
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 05
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.7 Error Number 6

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2823d / B07h
Webserver	2823

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J06
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 06
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.8 Error Number 7

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2824d / B08h
Webserver	2824

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J07
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 07
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.9 Error Number 8

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2825d / B09h
Webserver	2825

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J08
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 08
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.10 Error Number 9

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2826d / B0Ah
Webserver	2826

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J09
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 09
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

5.10.11 Error Number 10

Allgemeine Eigenschaften

EEPROM	yes
Klasse	E
Einheit	-

EtherNet/IP

Datentyp	USINT
Zugriff	Get
Instanz	2827d / B0Bh
Webserver	2827

Serviceprotokoll

Befehl lesen	J10
Befehl schreiben	-

Display

Menü	PARAM ErrBuF \ Err 10
------	-----------------------

Wertebereich

Wert	Display	Beschreibung
-		
kein default		

6 Serviceprotokoll

ACHTUNG	Wenn ein Prozessdatenaustausch mit einem Netzwerkmaster stattfindet, ist das Schreiben von Parametern und das Ausführen von Befehlen über das Serviceprotokoll nicht möglich. Der Antrieb antwortet in diesem Fall mit dem Fehlercode "?03", keine Bedienhoheit.
----------------	--

6.1 Allgemein

Das Serviceprotokoll ermöglicht die Parametrierung und Steuerung des Antriebs mit ASCII-Befehlen über ein ASCII-Terminal.

6.1.1 Kommunikation

6.1.2 Einstellungen

Verfügbare Baudraten: 9.6 kBit/s / 19.2 kBit/s / 57.6 kBit/s (Werkseinstellung), 115.2 kBit/s
Weitere Einstellungen: keine Parität, 8 Datenbits, 1 Stoppbit, kein Handshake

6.1.3 ASCII-Befehle

Ein ASCII-Befehl besteht aus einem ASCII-Zeichen und zusätzlichen Argumenten wie z. B. Parameteradresse, Vorzeichen und Wert.

Die Länge und das Format eines ASCII-Befehls sind fest definiert.

6.1.4 Antworten

ASCII-Befehle werden vom Stellantrieb bis auf wenige Ausnahmen mit einem Terminierungsstring (ASCII-Zeichen ">" + Carriage Return "<CR>") beantwortet. Die Antworten auf Lesebefehle enthalten zusätzlich Rückgabewerte. Die Länge und das Format der Antwort sind für jeden ASCII-Befehl fest definiert.

6.2 Befehle

6.2.1 Fahrauftrag starten

Befehl	Beschreibung	Kapitel
M	Positioniermodus: - Start des Positioniervorgangs auf programmierten Sollwert Drehzahlmodus: - Start Drehzahlmodus	6.6

6.2.2 Start Tippbetrieb 1

Befehl	Beschreibung	Kapitel
Y	nur im Positioniermodus	6.6

6.2.3 Start Tippbetrieb 2 positive Verfahrrichtung

Befehl	Beschreibung	Kapitel
, (2Ch)	Antrieb verfährt in positiver Richtung solange das ASCII-Zeichen ", " permanent gesendet wird (nur im Positioniermodus).	6.6

6.2.4 Start Tippbetrieb 2 negative Verfahrrichtung

Befehl	Beschreibung	Kapitel
. (2E)	Antrieb verfährt in negativer Richtung solange das ASCII-Zeichen "." permanent gesendet wird (nur im Positioniermodus).	6.6

6.2.5 Fahrauftrag im Positioniermodus abbrechen

Befehl	Beschreibung	Kapitel
I (49)	Motor bleibt in Regelung	6.6

6.2.6 Motor Stopp schnell

ACHTUNG	Ist zum Zeitpunkt des "N"-Befehls ein Schleppfehler vorhanden, wird der Motor freigeschaltet.
----------------	---

Befehl	Beschreibung	Kapitel
N	Motor bremst mit maximaler Verzögerung. Motor bleibt in Regelung!	6.6

6.2.7 Motor Stopp

ACHTUNG	Ist zum Zeitpunkt des "O"-Befehls ein Schleppfehler vorhanden, wird der Motor freigeschaltet.
----------------	---

Befehl	Beschreibung	Kapitel
O	Motor bremst mit programmierter Verzögerung. Motor bleibt in Regelung!	6.6

6.2.8 Motor freischalten

Befehl	Beschreibung	Kapitel
P	Motor wird freigeschaltet.	6.6

6.2.9 Werkseinstellung: alle Parameter

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11100	alle Parameter auf Werkseinstellung zurücksetzen	6.6

6.2.10 Werkseinstellung: Standardparameter

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11101	nur Standardparameter auf Werkseinstellung zurücksetzen	6.6

6.2.11 Werkseinstellung: Reglerparameter

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11102	nur Reglerparameter auf Werkseinstellung zurücksetzen	6.6

6.2.12 Werkseinstellung: Visualisierungsparameter

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11003	nur Visualisierungsparameter auf Werkseinstellung zurücksetzen	6.6

6.2.13 Werkseinstellung: Netzwerkparameter

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11004	nur Netzwerkparameter auf Werkseinstellung zurücksetzen	6.6

6.2.14 Störung quittieren

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11103	aktive Störung quittieren	6.6

6.2.15 Kalibrieren

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11104	Stellantrieb kalibrieren	6.6

6.2.16 Störungsspeicher löschen

Befehl	Beschreibung	Kapitel
S11105	Löschen des Störungsspeichers	6.6

6.2.17 Software-Reset

Befehl	Beschreibung	Kapitel
K	Software-Reset ausführen	6.6

6.3 Ablaufpläne

6.3.1 Ablaufplan: Betriebsart Positioniermodus

Im folgenden Ablaufplan ist die Steuerung einer Positionierung im Positioniermodus über das Serviceprotokoll (siehe Kapitel 6) dargestellt.

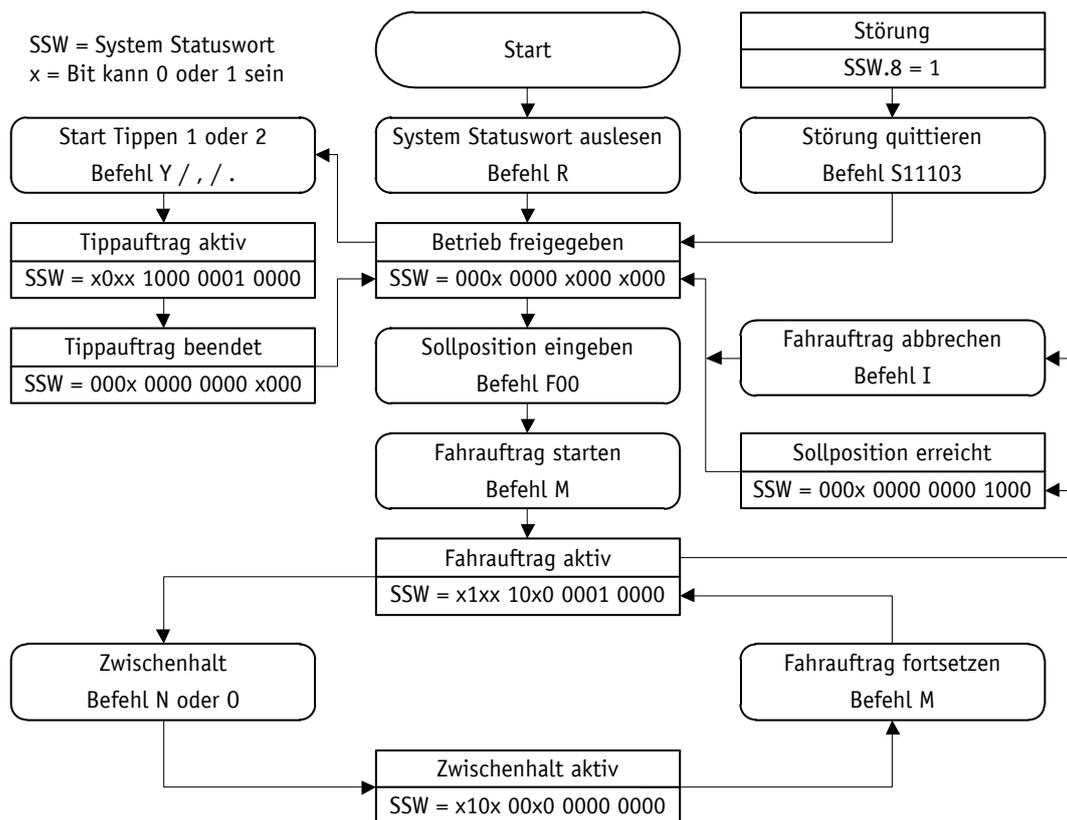


Abb. 18: Ablaufplan Positioniermodus Serviceprotokoll

6.3.2 Ablaufplan: Betriebsart Drehzahlmodus

Im folgenden Ablaufplan ist die Steuerung im Drehzahlmodus über das Serviceprotokoll (siehe Kapitel 6) dargestellt.

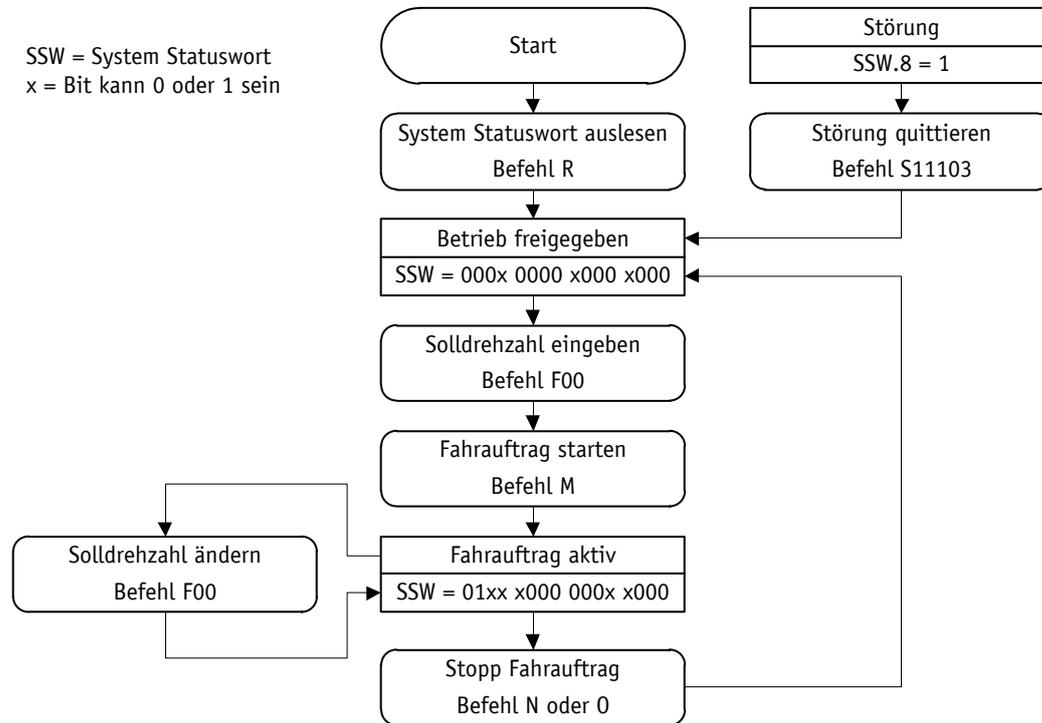


Abb. 19: Ablaufplan Drehzahlmodus Serviceprotokoll

6.4 Kodierung Fehlernummer

Fehlerhafte Eingaben werden mit einer Fehlermeldung quittiert. Eine Fehlermeldung beginnt immer mit einem Fragezeichen gefolgt von einem zweistelligen Fehlercode. Die Fehlermeldung wird mit einem Carriage Return "<CR>" abgeschlossen.

Code	Beschreibung
?01	Eingabe einer unzulässigen Parameternummer
?02	unzulässiger Wertebereich
?03	keine Bedienhoheit (aktiver Prozessdatenaustausch mit Netzwerkmaster)
?04	Eingabe wegen Betriebszustand nicht möglich
?05	Endschalter 1 aktiv
?06	Endschalter 2 aktiv
?07	Istwert oder Sollwert > obere Softwaregrenze
?08	Istwert oder Sollwert < untere Softwaregrenze
?09	eingegabener Sollwert übersteigt Grenzwert
?10	Störung
?11	EEPROM-Schreibzugriff aktiv
?12	Istwert oder Sollwert < untere Bereichsgrenze
?13	Istwert oder Sollwert > obere Bereichsgrenze
?14	Betriebsspannung Endstufe fehlt

6.5 Beispiele

6.5.1 Sollwert +500 schreiben und lesen

Befehl schreiben: F00+0000500 (10 Zeichen)

Antwort: ><CR> (2 Zeichen)

Befehl lesen: E00 (2 Zeichen)

Antwort: +0000500><CR> (10 Zeichen)

6.5.2 Fahrauftrag starten

Befehl: M (1 Zeichen)

Antwort: ><CR> (2 Zeichen)

6.6 ASCII-Befehlsaufbau

Befehl	Länge	Zugriff	Antwort	CR	Länge	Beschreibung
Ay	2	read	xxxxxxx>	x	10	Geräteinformation (Konstanten) y = Adresse xxxxxxx = String
Byyy	4	read	±xxxxxxx>	x	10	Geräteinformation (Aktualwerte) yyy = Adresse ±xxxxxxx = Wert dezimal
Eyy	3	read	±xxxxxxx>	x	10	Parameter lesen (3-Byte) yy = Adresse ±xxxxxxx = Wert dezimal
Fyy±xxxxxxx	11	write	>	x	2	Parameter schreiben (3-Byte) yy = Adresse ±xxxxxxx = Wert dezimal
Gyyy	4	read	xxxxx>	x	7	Parameter lesen (2-Byte) yyy = Adresse xxxxx = Wert dezimal
Hyyyxxxx	9	write	>	x	2	Parameter schreiben (2-Byte) yyy = Adresse xxxxx = Wert dezimal
I	1	write	>	x	2	Fahrauftrag im Positioniermodus abbrechen
Jyy	3	read	0xhh>	x	6	Störungsspeicher yy = Adresse hh = Wert hexadezimal
K	1	write	>	x	2	Software-Reset
Lx	2	write	>	x	2	Positionierungsart x = Wert dezimal
M	1	write	>	x	2	Fahrauftrag starten

Befehl	Länge	Zugriff	Antwort	CR	Länge	Beschreibung
N	1	write	>	x	2	Motor Stopp schnell
O	1	write	>	x	2	Motor Stopp
P	1	write	>	x	2	Motor freischalten
Q	1	read	0xhh>	x	6	Flag-Register hh = Wert hexadezimal
R	1	read	0xhll>	x	8	System-Statuswort hh = Wert hexadezimal High-Byte ll = Wert hexadezimal Low-Byte
Sxxxxx	6	write	>	x	2	Systembefehl xxxxx = Code
Tx	2	write	>	x	2	Drehrichtung x = Wert dezimal
Uxxxx	5	read	bbbb		4	Parameter lesen (4-Byte) bbbb = Wert binär im Big-Endian-Format
V	1	read	±xxxx>	x	7	Istdrehzahl ±xxxx = Wert dezimal mit Vorzeichen
W	1	read	bbbb		4	Positionswert im Binärformat bbbb = Wert binär im Big-Endian-Format
Xy	2	write	>	x	2	Betriebsart y = Wert dezimal
Y	1	write	>	x	2	Start Tippbetrieb 1
Z	1	read	±xxxxxxxx>	x	10	Positionswert ±xxxxxxxx Wert dezimal
, (2Ch)	1	write			0	Start Tippbetrieb 2 positive Verfahrrichtung
. (2Eh)	1	write			0	Start Tippbetrieb 2 negative Verfahrrichtung

6.7 Inbetriebnahmehilfen

Die Programmiersoftware ProTool DL dient zur einfachen Inbetriebnahme und Analyse über das Serviceprotokoll. Der Anschluss der RS232-Schnittstelle erfolgt über das Programmierool AIF01 und den Kabeladapter M12/RS232 aus dem SIKO Zubehörprogramm.

7 Ethernet-Funktionen

7.1 Webserver

ACHTUNG

Alle Parameter, die Bestandteil der Prozessdaten sind, können nicht geändert werden. Die Steuerung des Antriebs über den Webserver ist nicht möglich. Der Zugriff auf die Prozessdaten über das Netzwerk ist nur durch einen entsprechenden Netzwerkmaster möglich.

Der eingebaute Webserver ermöglicht die Konfiguration und Parametrierung ohne Netzwerkmaster über die Ethernet-Schnittstelle.

Der Webserver ist über die eingestellte IP-Adresse erreichbar.

Über das Menü Configuration können die Einstellungen für IP und Ethernet getroffen werden.

The screenshot shows the 'IP Configuration' and 'Ethernet Configuration' sections of the SIKO webserver interface. The 'IP Configuration' section includes fields for DHCP (set to Disabled), IP Address (10.20.3.50), Subnet Mask (255.255.255.0), Gateway Address (0.0.0.0), Host Name, Domain name, DNS Server #1 (0.0.0.0), and DNS Server #2 (0.0.0.0). The 'Ethernet Configuration' section includes a 'Port config' dropdown set to 'Auto'. A red box highlights the 'Configuration' menu item in the left sidebar.

Abb. 20: Webserver/Configuration

Folgend die Ansicht des Menüs Parameters. Die Prozessdaten befinden sich innerhalb der roten Markierung.

The screenshot shows the 'Parameters' menu in the SIKO webserver interface. It displays a table of parameters with columns for '#', 'Name', and 'Value'. A red box highlights the parameters 1 through 260, which are the process data. Parameters 545 through 577 are also visible and are not highlighted.

#	Name	Value	Set
1	Digital Outputs Control	0	Set
2	Control Word	0	Set
3	Target Value	0	Set
257	Digital Inputs State	0	
258	Status Word	33	
259	Actual Value	0	
260	Generic Mapping Channel	0	
545	Service Interface Baud Rate	1	Set
546	Generic Mapping Parameter	0	Set
577	Peak Current Limit	10000	Set

Abb. 21: Webserver/Parameters

Der Webserver kann über den Parameter Configuration (siehe Kapitel 5.5.7) ein- bzw. ausgeschaltet werden.

In der Werkseinstellung ist der Webserver eingeschaltet.

7.2 FTP-Server

Der integrierte FTP-Server ermöglicht den Zugriff auf das Dateisystem des Ethernet-Moduls über einen FTP-Client. Dadurch ist ein Firmware Update des Ethernet-Moduls über das Netzwerk möglich.

Folgende Portnummern werden für die FTP-Kommunikation verwendet:

- TCP, Port 20 (FTP Datenübertragung)
- TCP, Port 21 (FTP Kontrolle)

Der FTP-Server kann über den Parameter Configuration (siehe Kapitel 5.5.7) ein- bzw. ausgeschaltet werden.

In der Werkseinstellung ist der FTP-Server eingeschaltet.

7.3 Secure Host IP Configuration Protocol (Secure HICP)

Der Antrieb unterstützt das Secure HICP-Protokoll, das von der Anwendung Anybus IPconfig verwendet wird, um die Einstellung von IP-Adresse, Subnetzmaske und DHCP über das Netzwerk zu ändern.

Das Protokoll kann über den Parameter Configuration (siehe Kapitel 5.5.7) ein- bzw. ausgeschaltet werden.

In der Werkseinstellung ist das Protokoll eingeschaltet.

Das HICP-Protokoll kommuniziert über den UDP-Port 3250.

8 **Blockschaltbild**

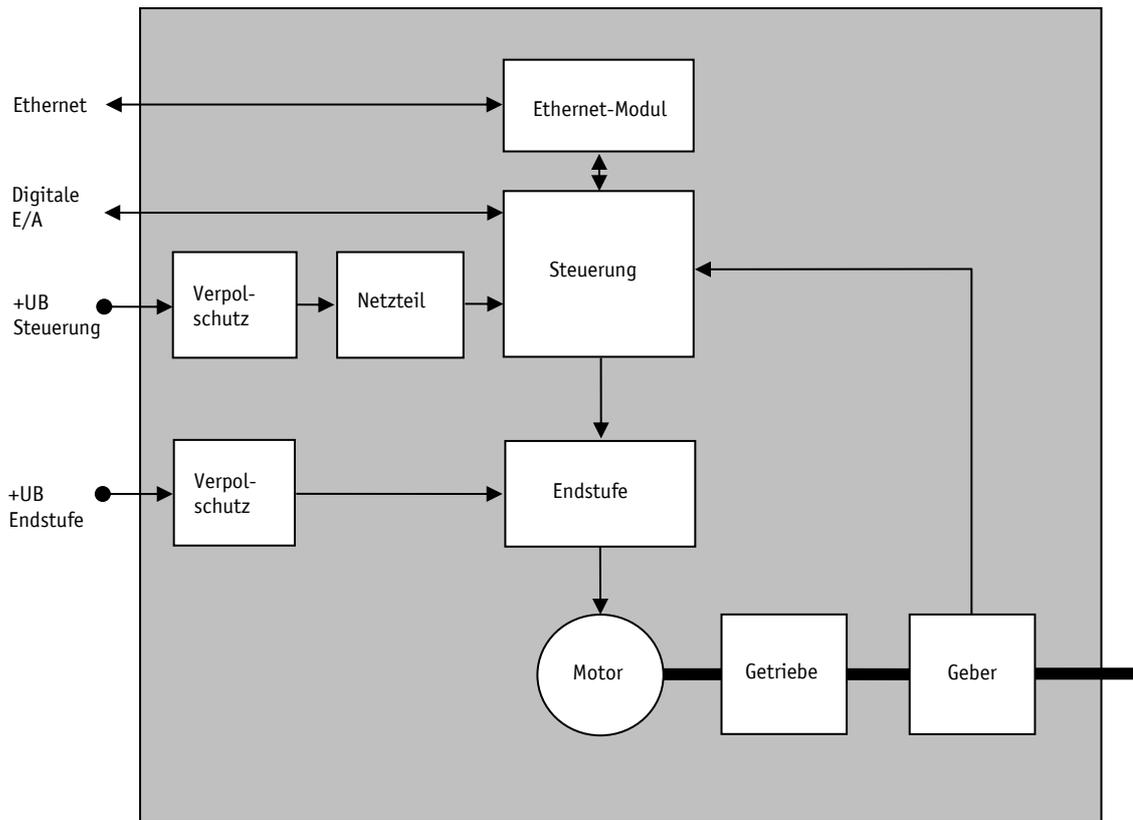


Abb. 22: Blockschaltbild



SIKO GmbH

Weihermattenweg 2
79256 Buchenbach

Telefon

+ 49 7661 394-0

Telefax

+ 49 7661 394-388

E-Mail

info@siko-global.com

Internet

www.siko-global.com

Service

support@siko-global.com