

X90SM546.02-00

1 Bestelldaten

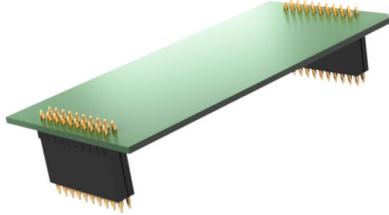
Bestellnummer	Kurzbeschreibung	Abbildung
	Motormodule	
X90SM546.02-00	X90 Schrittmotormodul, mit Strom-Reduktions-Funktion, Modulversorgung 15 bis 60 VDC, 2 Motoranschlüsse, 4 A Dauerstrom, 8 A Spitzenstrom, NetTime-Funktion	

Tabelle 1: X90SM546.02-00 - Bestelldaten

2 Modulbeschreibung

Das modulare Steuerungs- und I/O-System X90 mobile eröffnet viele Möglichkeiten in der mobilen Automatisierung. Mit X90 mobile lassen sich flexible Automatisierungskonzepte auf Basis eines standardisierten Gesamtsystems umsetzen.

Die Optionsplatine X90SM546.02-00 wird im X90 mobile System integriert und erweitert somit die Funktionalität des Gesamtsystems.

Die SM-Optionsplatine bietet die Anschlussmöglichkeit für zwei 4 A Steppermotoren mit 15 bis 60 V. Die Kommunikation zur Hauptplatine wird via X2X Link ermöglicht.

Funktionen:

- Integrierte Motorerkennung
- Ströme unabhängig parametrierbar
- Lastabhängige Stromregelung
- Stillstandserkennung
- Referenzieren
- Begrenzungen
- Bewegungsgenerator
- Zähler
- Automatisches Abschalten
- NetTime

Integrierte Motorerkennung

Durch die integrierte Motorerkennung können die angeschlossenen Motoren anhand ihrer Spulencharakteristik identifizieren und eine Rückmeldung in Form eines Analogwertes generiert werden. Damit sind nicht nur Verdrahtungsfehler sondern auch falsch verwendete Motortypen erkennbar.

Ströme unabhängig parametrierbar

Mit Hilfe der individuellen Anpassung der Spulenströme wird der Motor nur mit dem Strom betrieben, den er auch benötigt. Dadurch wird eine unnötige Erwärmung des Motors vermieden. Die geringere Erwärmung wirkt sich im Energieverbrauch, der thermische Belastung und damit auch Lebensdauer positiv auf das Gesamtsystem aus.

Lastabhängige Stromregelung

Das Modul enthält eine sensorlose, lastabhängige Stromregelung. Je nach Betriebssituation und Last regelt das Modul damit den Strom nach unten. Dabei sind Energieeinsparungen bis zu 75% möglich.

Stillstandserkennung

Zur Analyse der Motorbelastung ist eine Stillstandserkennung integriert. Die Erkennung des Motorstillstandes wird über eine parametrierbare Schwelle definiert. Damit kann eine Überlastung oder ein Motorstillstand für viele Anwendungsfälle ausreichend genau erkannt werden.

Referenzieren

Eine große Auswahl an Referenzvorgängen ermöglicht ein breites Anwendungsgebiet des Moduls. Es können sowohl anschlagsgesteuerte als auch sofortige Referenzierungen definiert werden.

Beim Endanschlag-gesteuertes Referenzieren kann zusätzlich eine Verzögerungszeit für die Stallerkennung definiert werden. Erst nach Ablauf der Verzögerungszeit wird die Referenzierung durchgeführt. Dadurch wird eine ungewollte Referenzierung durch ein zufälliges, kurzzeitiges Stocken des Motors verhindert.

Begrenzungen

Softwareseitige Begrenzungen ermöglichen eine Kontrolle des maximalen Bewegungsbereichs. Grenzüberschreitungen, die zu Schäden an der Maschine führen können, werden damit verhindert.

Bewegungsgenerator

Bewegungsabläufe können direkt durch das Modul generiert werden. Aus einer vorgegebenen Zielposition und Beschleunigung sowie etlicher weiterer Parameter können Referenzierungen oder exakte Positionierungen mit minimalem applikativen Aufwand umgesetzt werden.

Zählerfunktionen

Die Position des Motors wird durch interne Berechnungen im Modul bestimmt. Dadurch lassen sich eine große Anzahl von Motoren einsetzen, die exakt an die maschinellen Erfordernisse angepasst sind.

Automatisches Abschalten

Die Spannung der Modulversorgung und die Modultemperatur werden überwacht. Überschreitet ein Wert den vordefinierten Grenzwert wird das Modul automatisch abgeschaltet. Sobald der Wert wieder innerhalb des Grenzwertes liegt, werden die Ausgänge wieder selbsttätig in Betrieb genommen.

Zusätzlich kann mit Hilfe der SDC-Lebensüberwachung die Kommunikation zwischen der Steuerung und dem Modul überwacht werden. Eine Unterbrechung der Kommunikation löst dabei ein selbsttätiges Abschalten des Motors durch das Modul aus.

NetTime-Zeitstempel der Position und Triggerzeit

Für hochdynamische Positionieraufgaben ist nicht nur der Positionswert bedeutend, sondern auch der exakte Zeitpunkt der Positionserfassung. Das Modul verfügt dafür über eine NetTime-Funktion, die die aufgenommene Position und Triggerzeit mit einem Mikrosekunden genauen Zeitstempel versieht.

3 Technische Daten

Bestellnummer	X90SM546.02-00
Kurzbeschreibung	
I/O-Modul	2 Schrittmotorausgänge
Allgemeines	
B&R ID-Code	0xFABA
Statusanzeigen	-
Diagnose	
Modul Run/Error	Ja, per SW-Status
Versorgungsspannungsüberwachung	Ja, per SW-Status
Leistungsaufnahme	
Bus	max. 0,1 W
Zulassungen	
CE	Ja
Motorbrücke - Leistungsteil	
Anzahl	2
Typ	Schrittmotor (Vollbrücke)
Nennspannung	48 VDC
Nennstrom	4 A
max. Strom / Motor	8 A
Schrittauflösung	256 Mikroschritte pro Vollschritt
Elektrische Eigenschaften	
Potenzialtrennung	Nein
Einsatzbedingungen	
Einbaulage	
beliebig	Ja
Schutzart nach EN 60529	bis zu IP69K ¹⁾
Umgebungsbedingungen	
Temperatur	
Betrieb	
waagrechte Einbaulage	-40 bis 85°C Gehäuseoberfläche ¹⁾
senkrechte Einbaulage	-40 bis 85°C Gehäuseoberfläche ¹⁾
Lagerung	-40 bis 85°C
Transport	-40 bis 85°C
Luftfeuchtigkeit	
Betrieb	5 bis 100%, kondensierend
Lagerung	5 bis 100%, kondensierend
Transport	5 bis 100%, kondensierend
Mechanische Eigenschaften	
Abmessungen	
Breite	47 mm
Länge	95 mm

Tabelle 2: X90SM546.02-00 - Technische Daten

1) In Abhängigkeit der Hauptplatine. Für weitere Details siehe Datenblatt Hauptplatine.

4 Bedien- und Anschlusselemente

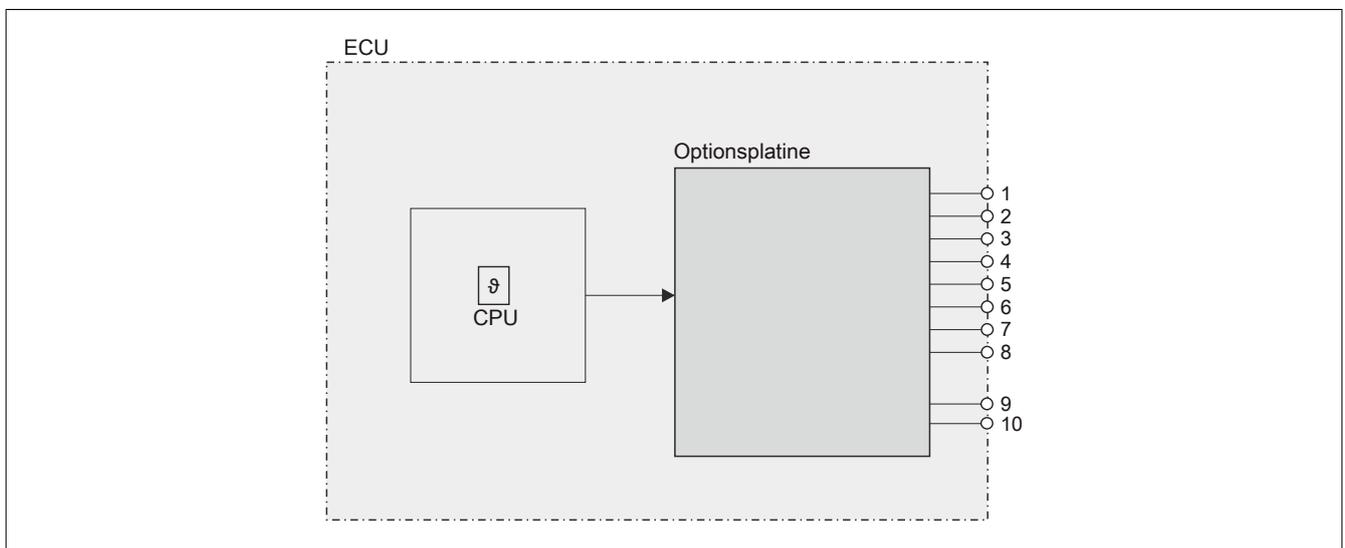
4.1 X2X Link Schnittstelle

Die Kommunikation der Optionsplatine mit der Hauptplatine wird mittels X2X Link realisiert.

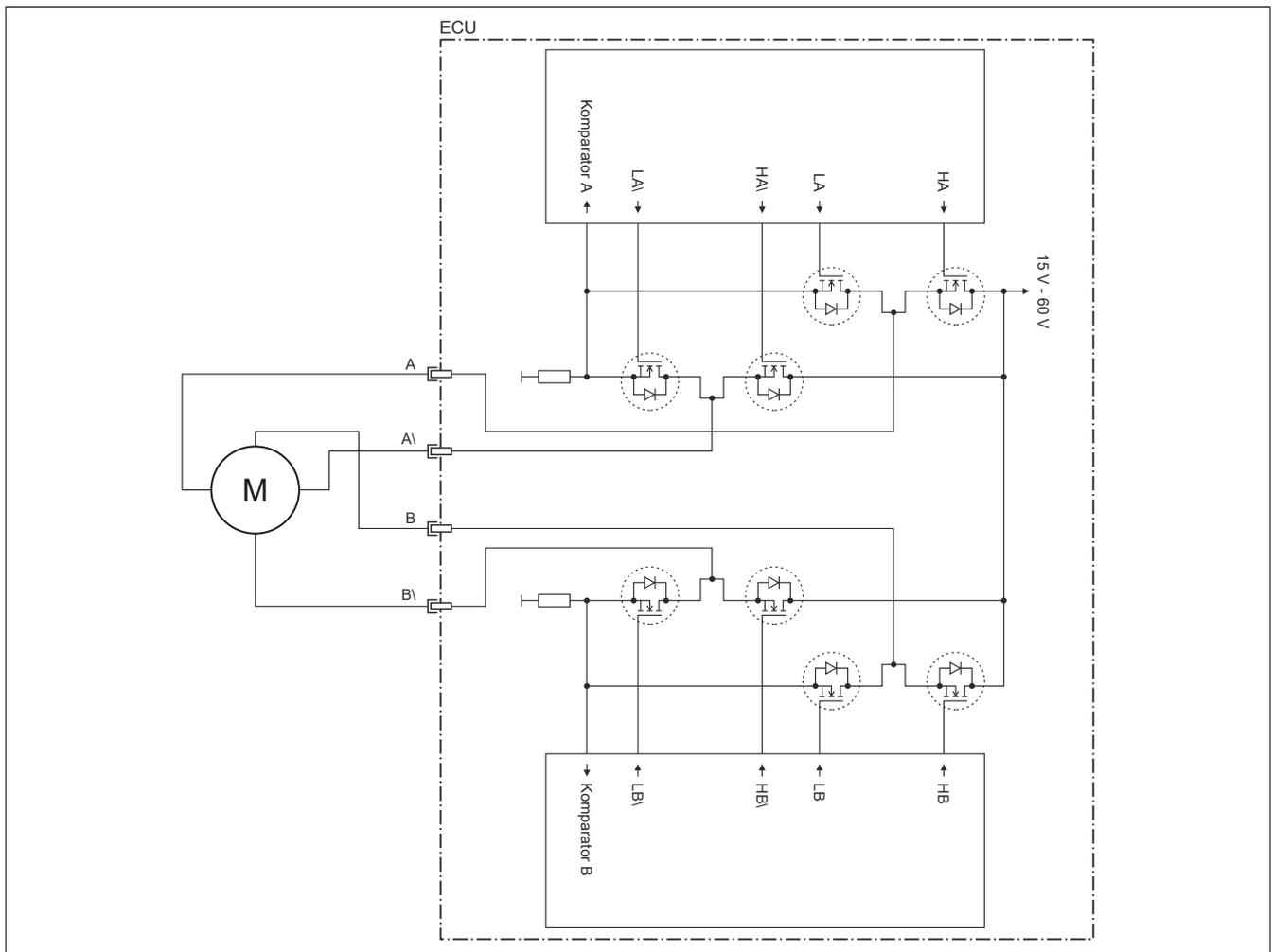
5 Pinbelegung

Kanal	Belegung
1	B1
2	A1\
3	A1
4	B1\
5	A2\
6	A2
7	B2\
8	B2
9	Vcc
10	GND

6 Blockschaltbild



6.1 Ausgangsschema



7 Durchlassenergie I2T

Das Modul ist für einen Dauerstrom von 4 A ausgelegt. Es kann jedoch kurzfristig ein höherer Strom gezogen werden. Dabei sind folgende Punkte zu beachten:

- Das Modul ist für eine Durchlassenergie von 528 A²s für den Zeitraum von 30 Sekunden ausgelegt.

Information:

Ein Überschreiten der maximalen Durchlassenergie kann zur Beschädigung des Moduls führen.

- Wird der maximale Strom I_{boost} für die maximale Zeit t_{boost} gezogen, dann kann für die Restzeit der 30 Sekunden der Dauerstrom von 4 A gezogen werden.
- Wird der maximale Strom I_{boost} für mehr als die maximale Zeit t_{boost} gezogen, dann darf für die Restzeit der 30 Sekunden der Strom nicht den berechneten Restzeitstrom überschreiten (siehe Beispiel unten).
- Am Ende eines 30 Sekunden Zeitraums mit erhöhten Strombedarfs können wieder 4 A Dauerstrom oder erneut ein höherer Strom gezogen werden.

Berechnung des Restzeitstroms

$$I_{\text{boost}}^2 \cdot t_{\text{boost}} + I_{\text{rest}}^2 \cdot (30 - t_{\text{boost}}) \leq 528 \text{ A}^2 \text{ s}$$

$$I_{\text{rest}} = \sqrt{\frac{528 \text{ A}^2 \text{ s} - I_{\text{boost}}^2 \cdot t_{\text{boost}}}{30 \text{ s} - t_{\text{boost}}}}$$

Beispiel

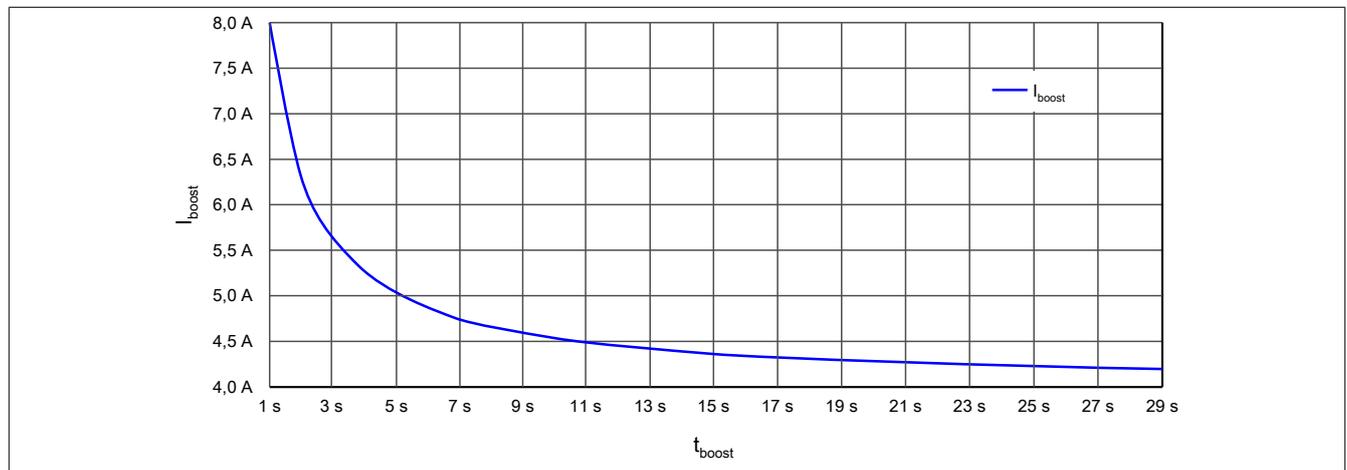
Ein Booststrom von 5 A wird für eine Dauer von 3 Sekunden benötigt. Entsprechend der Formel darf für die restlichen 27 Sekunden der Reststrom von 4,096 A nicht mehr überschritten werden.

$$I_{\text{rest}} = \sqrt{\frac{528 \text{ A}^2 \text{ s} - 5 \text{ A}^2 \cdot 3 \text{ s}}{30 \text{ s} - 3 \text{ s}}} = 4,096 \text{ A}$$

I_{boost} werte bei $I_2 T = 528 \text{ A}^2 \text{ s}$ und $I_{\text{rest}} = 4 \text{ A}$

t_{boost} s	I_{boost} A	t_{rest} s	t_{boost} s	I_{boost} A	t_{rest} s
1	8,00	29	16	4,36	14
2	6,32	28	17	4,34	13
3	5,66	27	18	4,32	12
4	5,29	26	19	4,30	11
5	5,06	25	20	4,29	10
6	4,90	24	21	4,28	9
7	4,78	23	22	4,26	8
8	4,69	22	23	4,25	7
9	4,62	21	24	4,24	6
10	4,56	20	25	4,23	5
11	4,51	19	26	4,22	4
12	4,47	18	27	4,22	3
13	4,44	17	28	4,21	2
14	4,41	16	29	4,20	1
15	4,38	15			

Diese Werte entsprechen folgender Kurve der Durchlassenergie $I_2 T$:



8 Funktionsbeschreibung

8.1 Integrierte Motorerkenennung

Das Schrittmotormodule kann den angeschlossenen Motor anhand der Spulencharakteristik identifizieren. Damit sind nicht nur Verdrahtungsfehler sondern auch irrtümlich falsch verwendete Motortypen erkennbar.

Nach erfolgreicher Messung wird die benötigte Zeit in μs zurückgegeben, welche benötigt wird, um einen Stromanstieg von $\Delta I = 1 \text{ A}$ in eine Motorwicklung einzuprägen.

Diese ist abhängig von:

- Betriebsspannung
- Induktivität und Widerstand der Motorwicklung

Ablauf der Messung	
1)	Um reproduzierbare Ergebnisse zu erhalten, muss die Messung unter folgenden definierten Voraussetzungen erfolgen:
a)	Motor ist im Stillstand
b)	Motor muss sich in einer Halbschrittposition befinden (Phase A voll bestromt, Phase B unbestromt). Das heißt, der interne Positionszähler des SM-Moduls muss einem Wert entsprechen, der folgende Bedingungen erfüllt: <ul style="list-style-type: none"> • Vollschritte sind durch 4 teilbar • Mikroschritte = 0
2)	Die Voraussetzung 1b) ist nach einem Reset/Power-Up der SM-Moduls gegeben. Unmittelbar nach der nachfolgenden erstmaligen Bestromung des Motors mit Haltestrom (im Stillstand) wird die Stromeinprägedauer gemessen. Dies ist also der geeignete Zeitpunkt, um das Register Motoridentifikation in die Applikation einzulesen.
3)	Als Arbeitsbereich zur Bestimmung der Motorkennung wird der Strombereich von ca. 1/3 des Nennstroms bis zum Nennstrom verwendet.

Information:

Die Register sind in "**Motoridentifikation**" auf Seite 40 beschrieben.

8.2 Ströme unabhängig parametrierbar

Durch die individuelle Anpassung der Spulenströme wird der Motor nur mit dem Strom betrieben, den er auch benötigt. Die benötigte Motorspannung wird über die Konstantstromregelung des Moduls und den gegebenen Wicklungswiderstand einer Phase des Motors automatisch eingestellt.

Das erleichtert die Auswahl der zur Verfügung stehenden Motoren und verhindert unnötige Erwärmung. Letzteres wirkt sich in den Punkten Energieverbrauch, thermische Belastung und damit auch Lebensdauer positiv auf das Gesamtsystem aus. Durch voneinander unabhängig einstellbare Werte für Halte-, Maximal- und Nennstrom erreicht man volle Flexibilität. Die Ströme der Mikroschritte passen sich dabei automatisch an die eingestellten Stromwerte an.

Die Register Halte-, Nenn- und Maximalstrom dienen der Konfiguration des gewünschten Motorstroms. Im Register Nennstrom wird der Motornennstrom laut Motordatenblatt eingetragen.

Sinnvolle Werte sind:

- Haltestrom < Nennstrom < Maximalstrom

Information:

Der Maximalstrom muss immer größer oder gleich als der Nennstrom konfiguriert werden.

Register	Beschreibung
Nennstrom	Strom während Betrieb mit konstanter Geschwindigkeit
Maximalstrom	Strom während kurzfristiger Beschleunigungsphasen, wenn ein höheres Motordrehmoment benötigt wird. Im Modus Referenzieren bei Stall wird auch in Beschleunigungsphasen immer der Nennstrom statt des Maximalstroms verwendet
Haltestrom	Strombedarf für Phasen, in denen weniger Drehmoment benötigt wird (z. B. im Stillstand). Dadurch wird die Erwärmung des Motors verringert.

Bei Änderung des Stromes zu einem schwächeren Stromwert (z. B. beim Übergang von der Beschleunigungsphase in den Betrieb mit konstanter Geschwindigkeit) wird der jeweils stärkere Strom noch für 100 ms beibehalten. Dies gilt unabhängig von den tatsächlich eingestellten Werten mit folgender Priorität: Maximalstrom vor Nennstrom vor Haltestrom.

Information:

Die Register sind in "**Ströme parametrieren (Funktionsmodell 0)**" auf Seite 34 und "**Ströme parametrieren (Funktionsmodell 3 und 254)**" auf Seite 34 beschrieben.

8.3 Lastabhängige Stromregelung

Die lastabhängige Stromregelung benutzt den Motorlast-Wert, um bei einem nur wenig belasteten Motor den Strom für den Motor zu reduzieren. Neben der Energieersparnis wird damit auch die Lautstärke des Motors reduziert. Zudem wird der Motor weniger stark erhitzt. Sollte der Motor wieder stärker belastet werden, wird der Motorstrom erhöht und kann damit mehr Drehmoment aufbringen.

Um die lastabhängige Stromregelung einzustellen, sind die Motorlast Ober- und Untergrenze so einzustellen, dass sie bei Bedarf sowohl erhöht als auch verringert werden können.

Aufgrund der Abhängigkeit des MotorLoad-Werts von motorspezifischen Eigenschaften und anwendungsspezifischer Anforderungen an Last und Geschwindigkeit sollen die Betriebsbedingungen mit der tatsächlichen Anwendung abgestimmt werden.

Für die Konfiguration siehe [Stillstandserkennung](#).

Information:

8.4 Stillstandserkennung

Um einen Stillstand des Motors sicher zu erkennen, muss die Stallschwelle ermittelt werden. Die Stallschwelle soll ein Wert sein, der innerhalb der Betriebsgrenzen liegt und etwas höher ist als der Minimalwert vor dem Auftreten eines tatsächlichen Motorstillstands.

- Mit den SGT-Korrekturwerten wird ein Offset ausgeglichen, der durch die Gegen-EMK des Motors entsteht. Dazu ist die maximale Last zu bestimmen, die der Motor ohne zu blockieren fahren kann. Der MotorLoad-Wert soll im Idealfall auf 0 absinken, bevor ein Schritverlust durch Überlastung zum Stillstand des Motors führt.

Wenn der SGT-Korrekturwert so eingestellt ist, dass bei maximaler Motorlast ein Wert von 0 angezeigt wird, dann wird Stall präzise erkannt und das Stallfehler-Bit korrekt gesetzt.

Für manche Motoren ist eine Stallerkennung jedoch nicht oder nur sehr schwer einsetzbar. Bei diesen Motoren lassen sich, z. B. auf Grund elektrischer Parameter oder eine zu geringe Magnetfeldrückwirkung des Motors, keine Einstellungen finden, bei denen der Motor ohne durchrutschen stoppt.

- Die SGT-Geschwindigkeitswerte stellen den Schwellenwert ein, ab welcher Geschwindigkeit der ermittelte SGT-Korrekturwert aktiv wird. Diese sind:

Schwellwert 1	Von 0 bis SGT_Speed01a
Schwellwert 2	Von SGT_Speed01b bis Maximal

Da bei der Beschleunigung aus dem Stillstand der MotorLoad-Wert auf 0 absinkt, würde dies fälschlicherweise als Stall erkannt werden und der Motor sofort wieder stoppen. Deshalb kann eine minimale Geschwindigkeit gesetzt werden, ab der die Stallerkennung aktiviert wird.

Information:

- Bei sehr niedrigen Motorgeschwindigkeiten (< 1 Umdrehung/Sekunde) ist die Stallerkennung auf Grund geringer Gegen-EMK-Werte nicht zuverlässig durchzuführen.
- Bei sehr hohen Motorgeschwindigkeiten, bei denen der sinusförmige Motorstrom nicht mehr in die Motorspule eingepreßt werden kann, kann es ebenfalls zu einem schlechten Ansprechverhalten kommen.

Information:

Die Register sind im Abschnitt "[Stillstandserkennung \(Funktionsmodell 0\)](#)" auf Seite 35 und "[Stillstandserkennung \(Funktionsmodell 3 und 254\)](#)" auf Seite 35 beschrieben.

8.5 Referenzieren

Die Referenzierung kann sowohl in die Vorwärts- als Rückwärtsrichtung erfolgen.

Bevor eine Referenzierung ausgeführt werden kann, muss sich der Motor im Stillstand befinden.

Ist die Referenzierbedingung eingetreten, stoppt der Motor und die zum Zeitpunkt des Eintretens der Referenzierbedingung gültigen Werte des Positionszählers werden als referenzierte Nullposition übernommen.

In der Referenzierkonfiguration ist einzustellen, ob über Stall oder unbedingt referenziert werden soll.

Referenzieren bei Stall

Es wird solange in Referenzierrichtung gefahren, bis ein Stall erkannt wird. Bei erkanntem Stall wird der Wert des Positionszählers innerhalb einer Millisekunde als referenzierte Nullposition übernommen. Der Motor wird dann abrupt gestoppt (nicht mit der Bremsrampe). Das Stoppen des Motors kann aber bis zu 25 ms dauern, da der Rampengenerator intern mit einem einstellbaren Zyklus von bis zu 25 ms arbeitet.

Um eine ungewollte Referenzierung durch kurzzeitiges Stocken zu verhindern, kann zusätzlich eine Verzögerungszeit für die Stallerkennung definiert werden. Erst nach Ablauf der Verzögerungszeit wird die Referenzierung durchgeführt.

In diesem Modus wird immer der Nennstrom statt des Maximalstroms verwendet, auch in Beschleunigungsphasen.

Um das Ansprechverhalten dieses Referenziermodus zu erproben, kann der für die Erkennung eines Stall verwendete Motor Load Wert im Statuswort eingeblendet werden.

Sofortiges Referenzieren

Die aktuellen Werte des Positionszählers werden sofort als referenzierte Nullposition übernommen (keine Motorbewegung).

Information:

Die Register sind unter "[Referenzieren](#)" auf Seite 38 beschrieben.

8.6 Begrenzungen

Im Modul lassen sich Softwareendlagen konfigurieren. Diese Endlagen wirken bei allen Positioniermodi. Bei aktiver Funktion ist kein Positionsüberlauf möglich. Es wird immer absolut zwischen beiden Grenzen gefahren.

Wenn eine Position vorgegeben wird, die die Softwareendlagen unter-/überschreitet, wird das Bit Internal limit active im Statuswort gesetzt. Die Motorbewegung wird gestoppt, bis eine Positionsvorgabe innerhalb der Grenzen erfolgt.

Bei Fehlkonfiguration (Minimum > Maximum) wird ebenfalls das Bit Internal limit active im Register Statuswort gesetzt.

Information:

Die Register sind unter "[Begrenzungen](#)" auf Seite 39 beschrieben.

8.7 Bewegungsgenerator

Modus

Das Modul kann an Hand vorgegebener Parameter ein Reihe unterschiedlicher Bewegungsabläufe selbstständig generieren:

- [Positionsmodus](#)
- [Geschwindigkeitsvorgabe](#)
- [Referenzieren](#)

Modus	
Positionieren	
	Geschwindigkeitsvorgabe
	Positionsmodus Abhängig von Bit 0 in der allgemeinen Konfiguration verhält sich der Positionsmodus wie folgt: <ul style="list-style-type: none"> • Ohne erweitertes Steuerwort: Zielposition anfahren, sobald Zielposition geändert wird • Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort: Zielposition anfahren wie unter "Erweitertes Steuerwort" beschrieben
Absolute Positionen anfahren	
	Erste Fixposition anfahren
	Zweite Fixposition anfahren
Referenzieren	
	Referenzieren in Vorwärtsrichtung
	Referenzieren in Rückwärtsrichtung
Positionen übernehmen	
	Referenzposition übernehmen
	Istposition übernehmen

Information:

Für alle Modi gilt: Wenn die aktuelle Aktion beendet ist (je nach Modus Position oder Geschwindigkeit erreicht), wird das Bit Target Reached gesetzt.

Schon vor Beenden der aktuellen Aktion kann eine neue Position bzw. Geschwindigkeit angegeben werden.

Geschwindigkeitsvorgabe

Dabei wird dem Modul die gewünschte Sollgeschwindigkeit vorgegeben. (Mikroschritte pro Zyklus).

Der Motor fährt mit einer Rampe unter Beachtung der maximal zulässigen Beschleunigung auf die gewünschte Sollgeschwindigkeit und behält diese bei, bis eine neue Sollgeschwindigkeit vorgegeben wird.

Positionsmodus

Dabei wird eine Sollposition vorgegeben. Anschließend wird der Motor an diese neue Position gefahren. Dies geschieht mit einer Rampenfunktion unter Berücksichtigung der eingestellten maximalen Geschwindigkeit und Beschleunigung.

Die Sollposition kann auch während eines laufenden Positioniervorgangs verändert werden.

Die Sollposition wird in Mikroschritten (1/256 Vollschritt) angegeben.

Dabei kann in der Konfiguration durch Bit 0 die Art der Positionsübernahme gesteuert werden:

- Ist Bit 0 gleich 0 (kein erweitertes Steuerwort), wird die Sollposition übernommen, sobald diese ungleich der aktuellen Position ist. Danach wird die neue Position angefahren.
- Ist Bit 0 gleich 1 erfolgt die Übernahme der Sollposition, wie unter "Erweitertes Steuerwort" beschrieben.

Erweiterter Positionsmodus

Der Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort verhält sich wie der zuvor beschriebene Positionsmodul (ohne erweitertes Steuerwort) mit dem Unterschied, dass die Übernahme der neuen Sollposition durch das erweiterte Steuerwort gesteuert wird.

Erweitertes Steuerwort

Abhängig vom Zustand des Moduls können zusätzliche Kommandos abgesetzt werden:

- Neue Zielposition (nicht) übernehmen
- Aktuell Positionierung abarbeiten bzw. unterbrechen und nächste Positionierung starten
- Zielposition als absoluten oder relativen Wert definieren
- Bewegung stoppen

Relative Positionsvorgabe

Die Zielposition wird als relativer Wert interpretiert, wenn das Bit *abs / rel* im erweiterten Steuerwort gesetzt ist. Bei jedem *New set-point* Trigger wird die Zielposition um diesen Wert erhöht bzw. bei negativem Wert verringert.

Findet zwischen den Positionsvorgaben ein Moduswechsel statt, wird danach wieder ab der zuletzt vorgegebenen Position relativ gefahren. Die Positionsvorgabe ist beim Start des Moduls mit 0 initialisiert.

Vorgabe der Zielposition

Die Zielposition kann auf 2 verschiedene Arten vorgegeben werden:

Art der Positionsvorgabe	Beschreibung
Single set-point	Nach dem Erreichen der Zielposition wird das Bit <i>Target reached</i> im Statuswort gesetzt. Danach wird eine neue Zielposition (set-point) vorgegeben. Bei jeder Zielposition wird der Antrieb gestoppt, bevor die Positionierung für die nächste Zielposition gestartet wird.
Set of set-points	Nachdem die Zielposition erreicht wurde, wird sofort die nächste Zielposition angefahren, wobei der Antrieb beim Erreichen der ersten Zielposition nicht gestoppt wird. Es ist also möglich, während einer laufenden Positionierung schon eine weitere Zielposition zu übergeben und damit eine neue Positionierung zu initiieren.

Diese zwei Möglichkeiten "Single set-point" und "Set of set-points" werden durch das Timing der Bits *New set-point* und *Change set immediately* im erweiterten Steuerwort und *Set-point acknowledge* im erweiterten Statuswort gesteuert.

Mit Hilfe dieser Bits kann ein Request-Response Mechanismus erstellt werden. Dadurch ist die Vorgabe einer Zielposition möglich, während eine vorherige Positionsvorgabe noch bearbeitet wird.

Übergabe der Zielposition

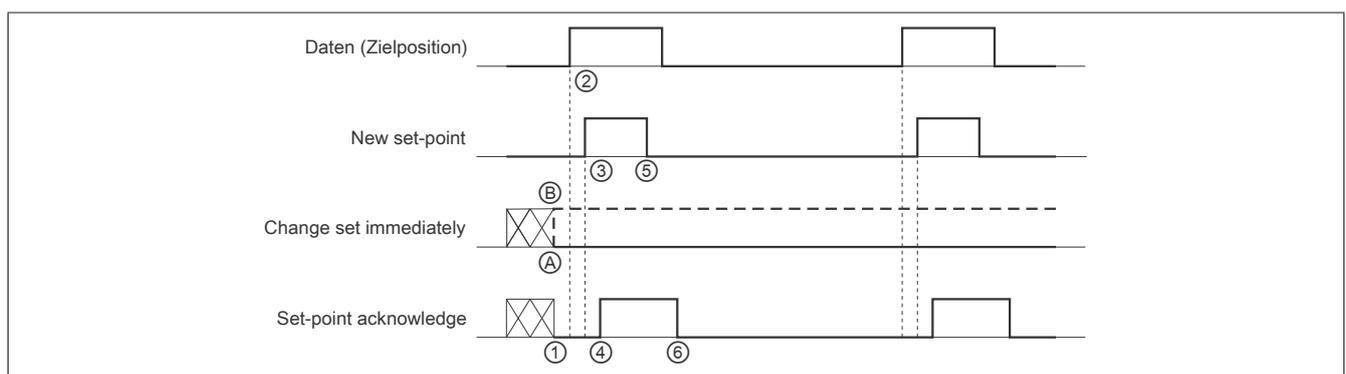


Abbildung 1: Prinzip der set-point Übernahme

Übergabe eines neuen Sollwerts:

- 1) Wenn das Bit *Set-point acknowledge* im erweiterten Statuswort gleich 0 ist, akzeptiert das Modul eine neue Zielposition.
- 2) Die neue Zielposition übergeben.
- 3) Mit einer steigenden Flanke von Bit *New set-point* im erweiterten Steuerwort signalisiert die Steuerung, dass die neue Zielposition gültig ist und für die nächste Positionierung übernommen werden kann.
- 4) Hat das Modul die neue Zielposition übernommen und gespeichert, wird das Bit *Set-point acknowledge* im Register *Statuswort* auf 1 gesetzt.
- 5) Nun kann die Steuerung das Bit *New set-point* auf 0 zurücksetzen.
- 6) Danach signalisiert das Modul durch Zurücksetzen von Bit *Set-point acknowledge* auf 0, wenn eine neue Zielposition akzeptiert wird.

Positionsvorgabe "Single set-point"

Wenn das Bit *Change set immediately* auf 0 gesetzt wird (Ⓐ in Abbildung "Prinzip der set-point Übernahme"), arbeitet das Modul mit der Positionsvorgabe *Single set-point*. Dieser Mechanismus resultiert in der Geschwindigkeit 0, wenn der Motor die Zielposition x_1 zum Zeitpunkt t_1 erreicht. Nachdem der Steuerung signalisiert wurde, dass die Zielposition erreicht wurde, wird die nächste Zielposition x_2 zum Zeitpunkt t_2 bearbeitet und bei t_3 erreicht.

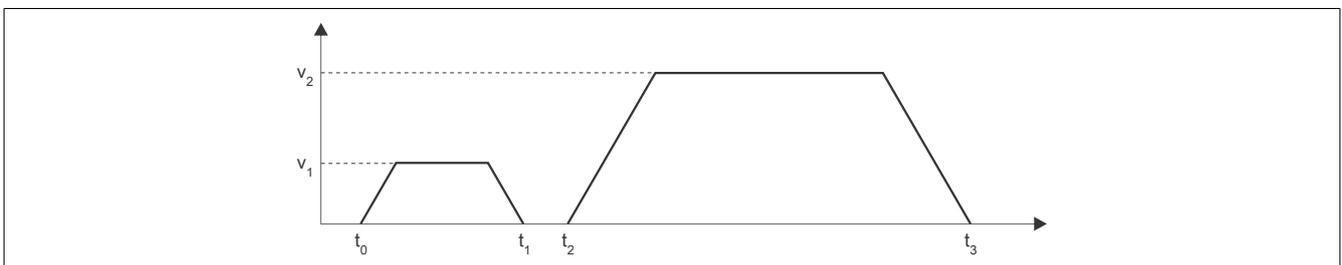


Abbildung 2: Rampenverlauf im Modus *Single set-point*

Positionsvorgabe "Set of set-points"

Wenn das Bit *Change set immediately* auf 1 gesetzt wird (Ⓑ in Abbildung "Prinzip der set-point Übernahme"), arbeitet das Modul mit der Positionsvorgabe *Set of set-points*. Das heißt, das Modul empfängt bei t_0 die erste Zielposition. Zum Zeitpunkt t_1 wird eine zweite Zielposition empfangen. Der Antrieb adaptiert sofort die aktuelle Bewegung auf die neue Zielposition.

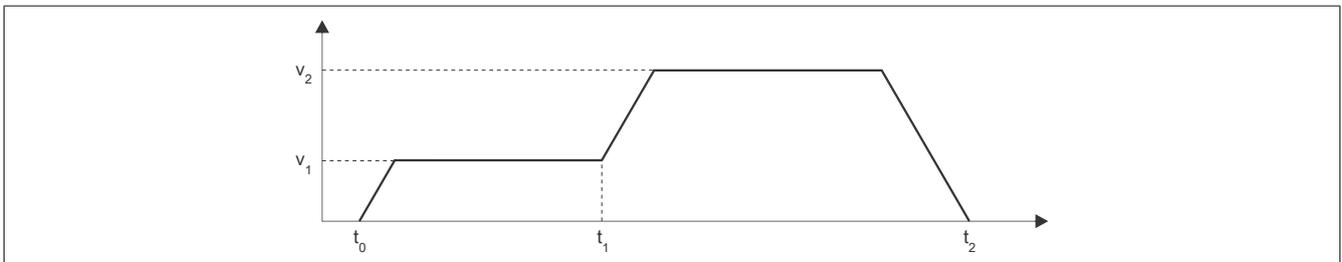


Abbildung 3: Rampenverlauf im Modus *Set of set-points*

Fixposition anfahren

Es können azyklisch 2 Fixpositionen an das Modul übergeben werden, welche je nach Modus unterschiedliche angefahren werden.

- Anfahren der ersten Fixposition
- Anfahren der zweiten Fixposition

Zusätzlich kann noch eine [Umkehrschleife](#) eingestellt werden.

Position übernehmen

Bevor eine Position übernommen werden kann, muss sich der Motor im Stillstand befinden und physikalisch an der Stelle stehen, für welche die zu setzende Position gelten soll.

Die neue Position wird übernommen, wenn sich die State Machine im Zustand "Operation Enable" befindet.

Es können abhängig vom Modus folgende Positionen übernommen werden:

- Die eingestellte Zielposition wird als aktuelle Istposition in den internen Positionszähler übernommen
- Die eingestellte Zielposition wird als neuer Referenzpositionswert übernommen. Die aktuelle Istposition wird dabei so angepasst, dass der Motor an die Referenzposition fährt, wenn man den neuen Wert als Zielposition angibt. Bevor dieser Modus aufgerufen wird, muss sich der Motor im Stillstand befinden und mit dem Modus Referenzieren positiv/negativ die Referenzposition ermittelt worden sein.

Umkehrschleife

Dieser Parameter steht nur für die absoluten Positionierungen zur Verfügung.

Zur Vermeidung von mechanischen Totgängen und unterschiedlichen Bewegungstoleranzen kann eine Umkehrschleife verwendet werden.

Ist der Wert ungleich 0, so wird aus einer Richtung kommend die Zielposition direkt angefahren, während aus der anderen Richtung kommend zunächst die parametrisierte Schrittzahl über die Zielposition hinausgefahren wird und anschließend die Zielposition angefahren wird. Dadurch wird die Zielposition immer aus derselben Richtung angefahren. In welche Richtung die Umkehrschleife wirkt, ist vom Vorzeichen des parametrisierten Wertes abhängig.

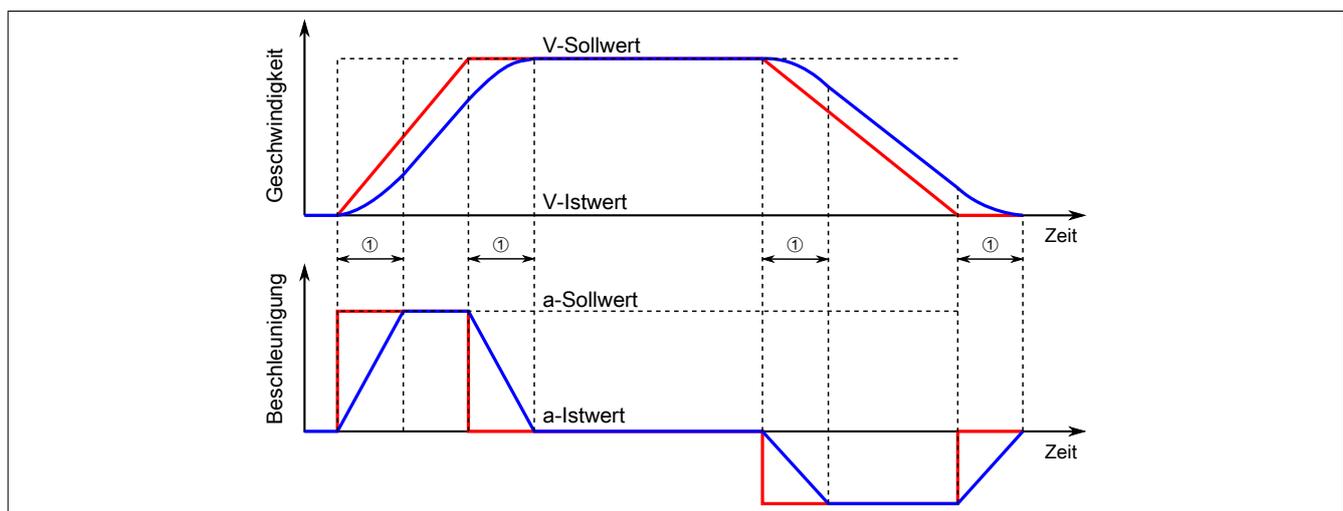
- Positives Vorzeichen: Bewegung in Vorwärtsrichtung
- Negatives Vorzeichen: Bewegung in Rückwärtsrichtung

Ruckbegrenzung

Um spürbare Sprünge beim Start des Motors oder bei einer Beschleunigungsänderung (z. B. von 1 m/s^2 auf 3 m/s^2) zu vermeiden, kann eine Ruckzeit (①) definiert werden. Diese gibt die Anzahl der Zyklen an, während der die Beschleunigung an den neuen Sollwert angepasst wird.

Änderungen der Ruckzeit bei laufendem Motor werden erst bei Erreichen der voreingestellten Position oder dem nächsten Stillstand des Motors übernommen.

Die folgende Grafik zeigt die Änderung der Beschleunigung und Geschwindigkeit mit (blaue Linie) und ohne (rote Linie) Ruckzeitbegrenzung.



① Eingestellte Ruckzeit in Zyklen

Information:

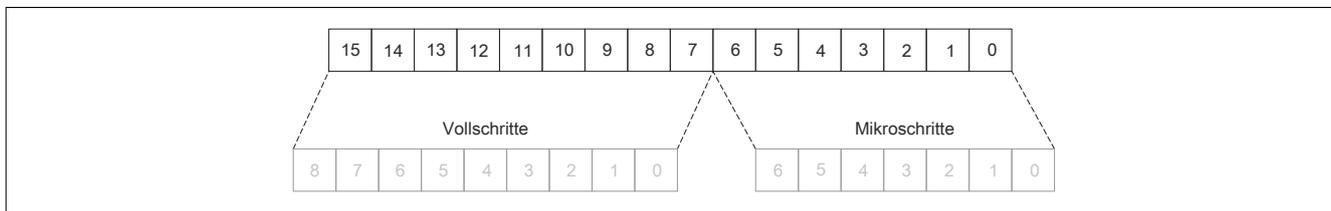
Die Register sind unter "Modus" auf Seite 46 und "Bewegungsgenerator" auf Seite 36 beschrieben.

8.8 Zähler

Beim internen Positionszähler handelt es sich um die vom Modul errechnete Position (Sollposition). Dabei handelt es sich um einen rundlaufenden 16 Bit Zähler.

Die untersten 5 bis 8 Bits repräsentieren Mikroschritte und die höheren 8 bis 11 Bits stellen Vollschritte dar. Beim Funktionsmodell Standard mit SDC ist dieser Wert auf "8 Bits Mikroschritte" festgelegt und kann nicht geändert werden.

Beispiel für das Format des internen Positionszählers bei 7 Bit Mikroschritte:



Information:

Die RegisterEinstellung ist in **"Motorkonfiguration"** auf Seite 33 beschrieben.

8.9 Automatisches Abschalten

Um Schäden am Modul bzw. Motor zu vermeiden, wird sowohl die Spannung der Motorversorgung als auch die Modultemperatur überwacht.

8.9.1 Abschalten des Motors bei Überspannung

Die Spannung der Modulversorgung wird überwacht. Der Status ist rücklesbar. Bei einer Spannung größer oder kleiner den Grenzwerten wird ein Fehler zurückgemeldet.

Wenn die Versorgungsspannung im Modul über den Grenzwert ansteigt, z. B. durch Rückspeisung im generatorischen Betrieb, oder unter den Grenzwert abfällt, wird der Motorausgang abgeschaltet.

Wenn die Versorgungsspannung wieder im zulässigen Bereich ist, muss zuerst der Fehler quittiert werden. Anschließend kann die Endstufe wieder eingeschaltet werden.

Grenzwerte der Versorgungsspannung

	Abschalten des Antriebs	Wiedereinschalten des Antriebs
Untergrenze	<14 V	>15 V
Obergrenze	>60 V	<59 V

Information:

Für die Fehlermeldung und Quittierung siehe Register **"Status der Motorversorgung"** auf Seite 42 und Register **"Fehlerquittierung"** auf Seite 44.

8.9.2 Abschaltung bei Übertemperatur

Wenn die Modultemperatur den Grenzwert erreicht bzw. überschreitet, werden vom Modul folgende Aktionen ausgeführt:

- Setzen des "Übertemperatur"-Fehlerbits
- Die Ausgänge werden abgeschaltet

Sobald die Temperatur wieder unter den Modultemperatur-Grenzwert sinkt, muss der Fehler zuerst quittiert werden, um die Kanäle wieder einschalten zu können.

Modultemperatur-Grenzwert:

110°C

Information:

Für die Fehlermeldung und Quittierung siehe Register **"Fehlerstatus"** auf Seite 43 und Register **"Fehlerquittierung"** auf Seite 44.

8.9.3 Überwachung der Modulkommunikation

Mit der SDC-Lebensüberwachung kann die Kommunikation zwischen dem Modul und der Steuerung überwacht werden.

Nach Aktivierung der Lebensüberwachung werden Zähler- und Zeitstempelinformationen zwischen Modul und Steuerung ausgetauscht und ausgewertet. Wird zusätzlich das Bit "SDC Informationen" aktiviert, so wird das Bit "EncOK01" in der I/O-Zuordnung des Automation Studios angezeigt. Dieses Bit ist fest mit dem ModulOK-Bit verknüpft und zeigt immer dessen Wert an.

Wenn der von der Steuerung vorgegebene [NetTime-Zeitstempel](#) in der Vergangenheit liegt, wird für die Motorachse ein Fehler ausgelöst (nur wenn der Motor eingeschaltet ist). Folgende Schritte werden vom Modul ausgeführt:

- 1) Melden des Fehlers an die Steuerung mit dem Bit Antrieb (DrvOk) = 0
- 2) Abbremsen mit konfiguriertem Nennstrom bei Sollgeschwindigkeit = 0
- 3) Konfigurierte Ausschaltverzögerungszeit warten
- 4) Motorstrom ausschalten

Wenn der Zeitstempel wieder im gültigen Bereich ist, kann durch eine steigende Flanke des Bits DriveEnable der Motor wieder in Betrieb genommen werden.

Information:

Für die Konfiguration siehe ["SDC-Konfiguration" auf Seite 33](#) und ["Motorstrom" auf Seite 41](#).

8.10 NetTime Technology

Unter NetTime versteht man die Möglichkeit Systemzeiten zwischen einzelnen Komponenten der Steuerung bzw. Netzwerks (Steuerung, I/O-Module, X2X Link, POWERLINK usw.) exakt aufeinander abzustimmen und zu übertragen.

Damit kann von Ereignissen der Zeitpunkt des Auftretts systemweit μ s-genau bestimmt werden. Ebenso können anstehende Ereignisse exakt zu einem vorgegebenen Zeitpunkt ausgeführt werden.



8.10.1 Zeitinformationen

In der Steuerung bzw. im Netzwerk sind verschiedene Zeitinformationen vorhanden:

- Systemzeit (auf der SPS, APC usw.)
- X2X Link Zeit (für jedes X2X Link Netzwerk)
- POWERLINK-Zeit (für jedes POWERLINK-Netzwerk)
- Zeitdatenpunkte von I/O-Modulen

Die NetTime basiert auf 32 Bit Zähler, welche im μ s-Takt erhöht werden. Das Vorzeichen der Zeitinformation wechselt nach 35 min 47 s 483 ms 648 μ s und zu einem Überlauf kommt es nach 71 min 34 s 967 ms 296 μ s.

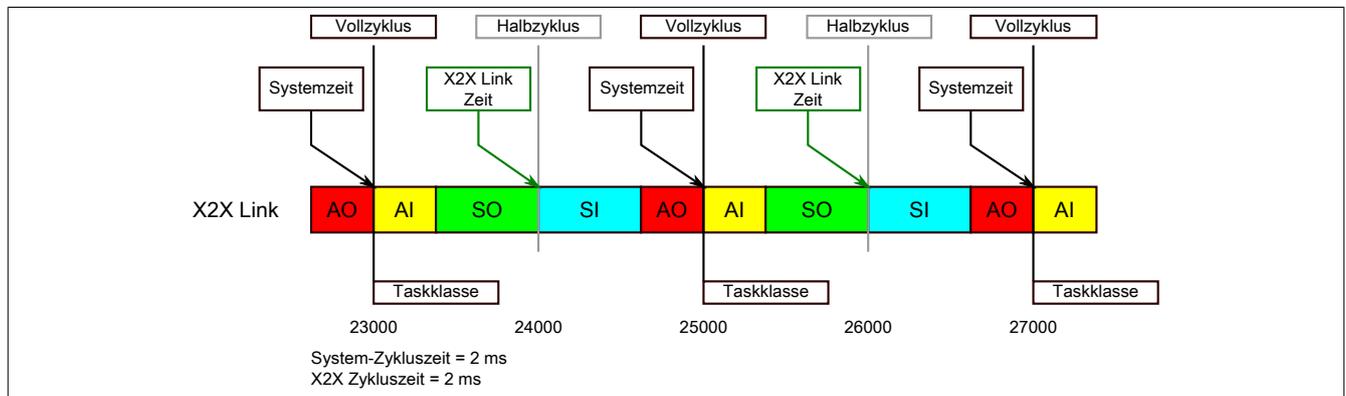
Die Initialisierung der Zeiten erfolgt auf Basis der Systemzeit während des Hochlaufs des X2X Links, der I/O-Module bzw. der POWERLINK-Schnittstelle.

Aktuelle Zeitinformationen in der Applikation können auch über die Bibliothek AsIOTime ermittelt werden.

8.10.1.1 Steuerungs/Controller-Datenpunkte

Die NetTime I/O-Datenpunkte der Steuerung oder des Controllers werden zu jedem Systemtakt gelatcht und zur Verfügung gestellt.

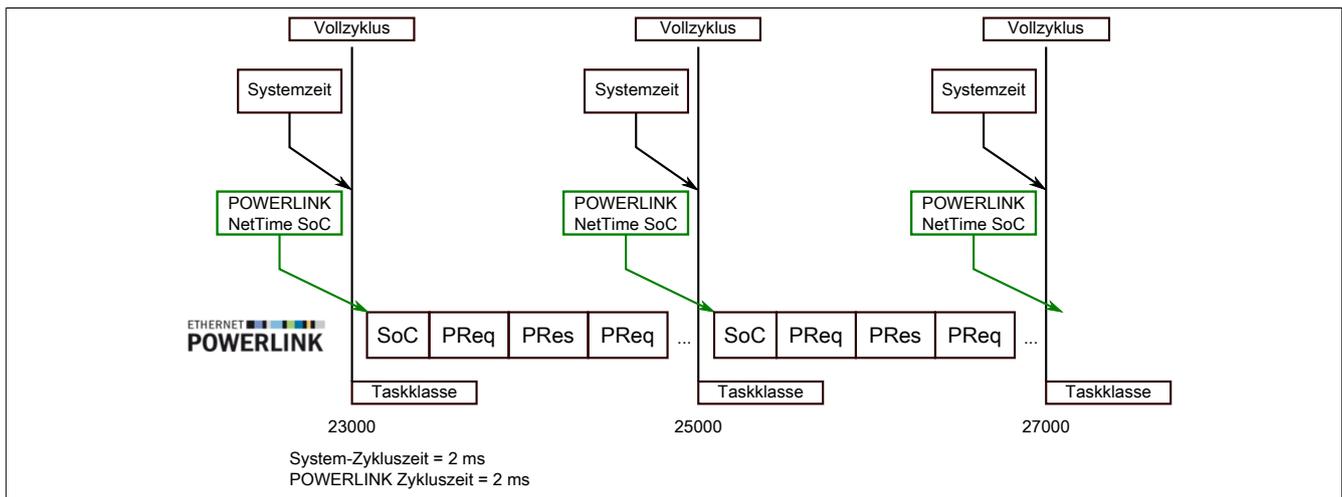
8.10.1.2 Referenzzeitpunkt X2X Link



Der Referenzzeitpunkt am X2X Link wird grundsätzlich zum Halbzyklus des X2X Link Zyklus gebildet. Dadurch ergibt sich beim Auslesen des Referenzzeitpunktes eine Differenz zwischen Systemzeit und X2X Link Referenzzeit.

Im Beispiel oben bedeutet dies einen Unterschied von 1 ms, das heißt, wenn zum Zeitpunkt 25000 im Task die Systemzeit und die X2X Link Referenzzeit miteinander verglichen werden, dann liefert die Systemzeit den Wert 25000 und die X2X Link Referenzzeit den Wert 24000.

8.10.1.3 Referenzzeitpunkt POWERLINK

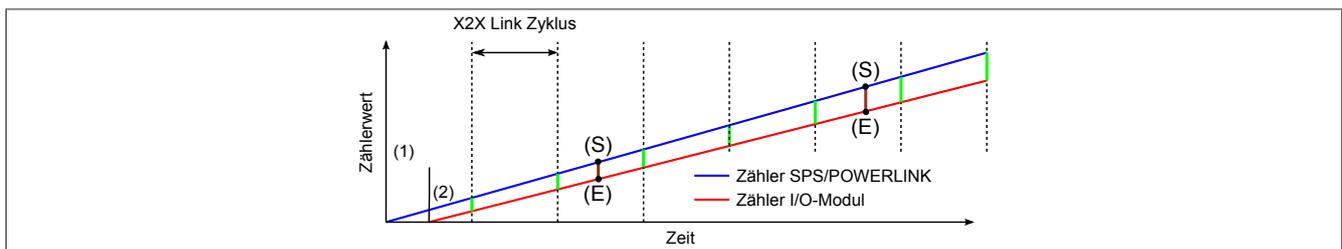


Der Referenzzeitpunkt am POWERLINK wird grundsätzlich beim SoC (Start of Cycle) des POWERLINK-Netzwerks gebildet. Der SoC startet systembedingt 20 µs nach dem Systemtakt. Dadurch ergibt sich folgende Differenz zwischen Systemzeit und POWERLINK-Referenzzeit:

POWERLINK-Referenzzeit = Systemzeit - POWERLINK-Zykluszeit + 20 µs.

Im Beispiel oben bedeutet dies einen Unterschied von 1980 µs, das heißt, wenn zum Zeitpunkt 25000 im Task die Systemzeit und die POWERLINK-Referenzzeit miteinander betrachtet werden, dann liefert die Systemzeit den Wert 25000 und die POWERLINK-Referenzzeit den Wert 23020.

8.10.1.4 Synchronisierung von Systemzeit/POWERLINK-Zeit und I/O-Modul



Beim Hochfahren starten die internen Zähler für die Steuerung/POWERLINK (1) und dem I/O-Modul (2) zu unterschiedlichen Zeiten und erhöhen die Werte im µs-Takt.

Am Beginn jedes X2X Link Zyklus wird von der Steuerung bzw. vom POWERLINK-Netzwerk eine Zeitinformation an das I/O-Modul gesendet. Das I/O-Modul vergleicht diese Zeitinformation mit der modulinternen Zeit und bildet eine Differenz (grüne Linie) zwischen beiden Zeiten und speichert diese ab.

Bei Auftreten eines NetTime-Ereignisses (E) wird die modulinterne Zeit ausgelesen und mit dem gespeicherten Differenzwert korrigiert (braune Linie). Dadurch kann auch bei nicht absolut gleichlaufenden Zählern immer der exakte Systemzeitpunkt (S) eines Ereignisses ermittelt werden.

Anmerkung

Die Taktungenauigkeit ist im Bild als rote Linie stark überhöht dargestellt.

8.10.2 Zeitstempelfunktionen

NetTime-fähige Module stellen je nach Funktionsumfang verschiedene Zeitstempelfunktionen zur Verfügung. Tritt ein Zeitstempelereignis auf, so speichert das Modul unmittelbar die aktuelle NetTime. Nach der Übertragung der jeweiligen Daten inklusive dieses exakten Zeitpunkts an die Steuerung kann diese nun, gegebenenfalls mit Hilfe ihrer eigenen NetTime (bzw. Systemzeit), die Daten auswerten.

8.10.2.1 Zeitbasierte Eingänge

Über die NetTime Technology kann der exakte Zeitpunkt einer steigenden Flanke an einem Eingang ermittelt werden. Ebenso kann auch die steigende sowie fallende Flanke erkannt und daraus die Zeitdauer zwischen 2 Ereignissen ermittelt werden.

Information:

Der ermittelte Zeitpunkt liegt immer in der Vergangenheit.

8.10.2.2 Zeitbasierte Ausgänge

Über die NetTime Technology kann der exakte Zeitpunkt einer steigenden Flanke an einem Ausgang vorgegeben werden. Ebenso kann auch die steigende sowie fallende Flanke vorgegeben und daraus ein Pulsmuster generiert werden.

Information:

Die vorgegebene Zeit muss immer in der Zukunft liegen und die eingestellte X2X Link Zykluszeit für die Definition des Zeitpunkts berücksichtigt werden.

8.10.2.3 Zeitbasierte Messungen

Über die NetTime Technology kann der exakte Zeitpunkt einer stattgefundenen Messung ermittelt werden. Es kann dabei sowohl der Anfangs- und/oder der Endzeitpunkt der Messung übermittelt werden.

9 Inbetriebnahme

9.1 Vollschritt-Grenzwerte setzen

Mit dem **Vollschritt-Grenzwert** wird eine Drehgeschwindigkeit konfiguriert. Ab der eingestellten Geschwindigkeit wird der Antrieb automatisch vom Mikroschritt- in den Vollschrittbetrieb umgeschaltet. Damit kann bei höheren Drehzahlen das Drehmoment optimiert werden, während gleichzeitig bei niedrigen Drehzahlen ein optimaler Rundlauf mittels Mikroschrittbetrieb gewährleistet ist.

Im Stillstand ist eine Umschaltung in den Vollschrittbetrieb nicht sinnvoll, da ansonsten keine Feinpositionierung möglich ist. Aus diesem Grund wird der Wert 0 als Deaktivierung des Vollschrittbetriebs interpretiert, das heißt, der Motor wird immer im Mikroschrittmodus betrieben.

Beispiel

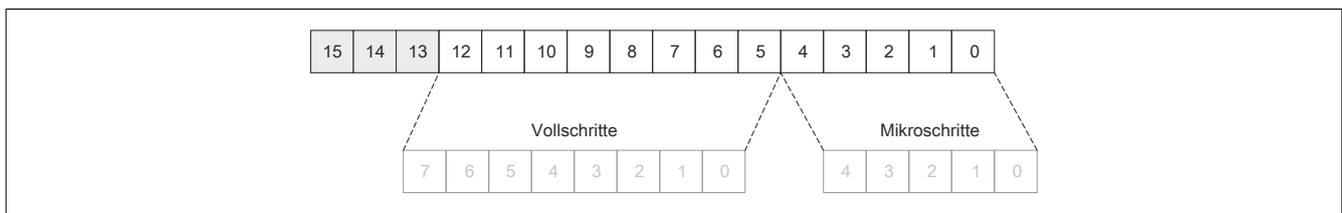
Die Umschaltung von Mikroschritt auf Vollschritt soll bei 500 Schritten/Sekunde erfolgen. Ein **Vollschritt-Grenzwert** von 500 bei einem Motor mit 200 Schritten/Umdrehung entspricht dabei einer Drehzahl von:

$$T^{-1} = \frac{500 \text{ Schritte/Sekunde}}{200 \text{ Schritte/Umdrehung}} = 2,5 \frac{\text{Umdrehungen}}{\text{Sekunde}} = 150 \text{ min}^{-1}$$

Einstellen der Mikroschritte

Je nach benötigter Auflösung und maximal einstellbarer Geschwindigkeit kann mit Hilfe der Bits 5 und 6 der "**Modulkonfiguration**" auf Seite 33 eingestellt werden, bei welcher Bitposition die Einerstelle der Vollschritt beginnt.

Beispiel für 5 Bit Mikroschritte, das heißt Bit 5 und 6 der Modulkonfiguration sind auf Binär 00 gesetzt:

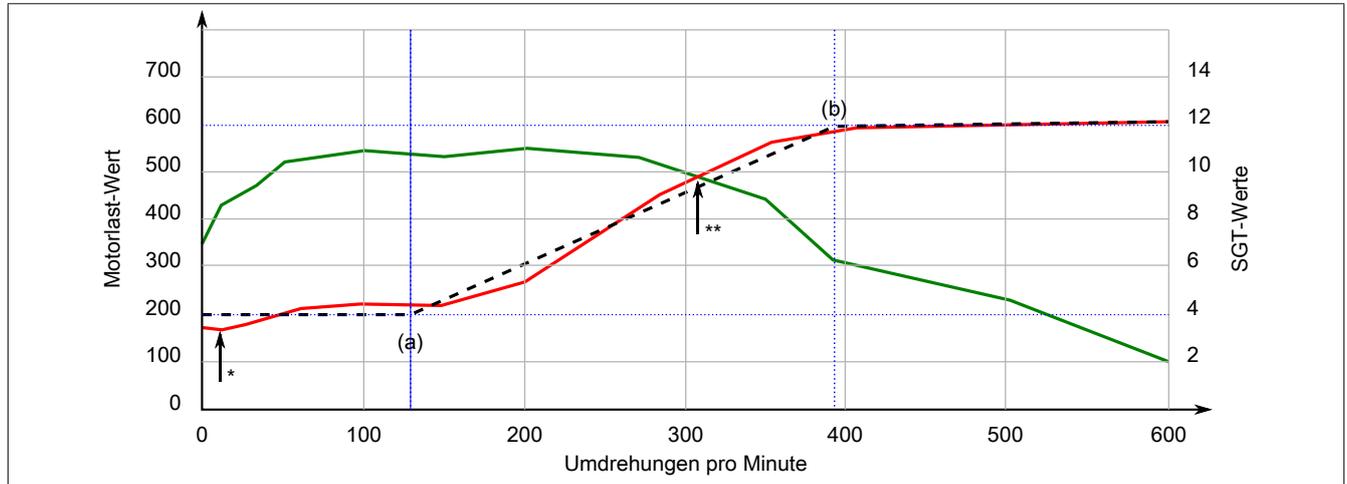


9.2 Motorlastkurve konfigurieren

Um die Punkte `SGT_Value01a` und `SGT_Value01b` für den Offset des MotorLoad-Wert einstellen zu können, ist die Erstellung einer Motorlastkurve hilfreich.

In Beispiel sind dies bei einer Annahme von 200 Schritten pro Umdrehung:

	SGT_Value	SGT_Speed
Wert (a)	4	129 Umdrehungen/Minute = 430 Schritte/Sekunde
Wert (b)	12	392 Umdrehungen /Minute = 1307 Schritte/Sekunde



Legende

Grüne Linie	Motorlastkurve ohne Last
Rote Linie	Offsetkorrigierte Motorlastkurve
Schwarze Linie	Motorlastkurve interpoliert
*	Minimale Drehzahl für Stallerkennung (>10 U/min)
**	Back-EMF erreicht Versorgungsspannung

Da sich mit steigender Drehzahl die Back-EMF erhöht (MotorLoad-Wert sinkt auf 0) und entgegenwirkt, gibt es eine maximale Geschwindigkeit für die Stallerkennung.

9.3 SGT-Werte / Stallerkennung konfigurieren

9.3.1 Stallerkennung für variable Geschwindigkeiten

Wird die Stallerkennung für einen Geschwindigkeitsbereich (SGT_Speed01a und SGT_Speed01b) benötigt, so kann das Modul wie folgt parametrisiert werden:

- 1) Anfangswerte einstellen
 - Stromregelung deaktivieren. (CurrentControlEnabel01 = 0)
 - Stallerkennung deaktivieren. (StallDetectMinSpeed01 = 65535)
 - Register SGT_Speed01x auf 0 setzen.
 - Register SGT_Value01x auf 0 setzen.
- 2) Den Motor mit der Geschwindigkeit für den Bereichsanfang (SGT_Speed01a) ohne Last betreiben und den MotorLoad-Wert beobachten.
- 3) Wert anpassen
 - a) Langsam die Belastung am Motor erhöhen. Kommt der Motor zu stehen, bevor der MotorLoad-Wert 0 anzeigt, SGT_Value01x um 1 verringern.
 - b) Ist der MotorLoad-Wert 0, bevor der Motor steht, SGT_Value01x um 1 erhöhen.
Die optimale Einstellung ist erreicht, wenn der MotorLoad-Wert bei maximal benötigter Last über dem Wert 0 bleibt. Geht der Wert auf 0, so ist die maximale Last am Motor überschritten. In diesem Fall wird im Register Fehlerstatus wird Bit 0 "StallError" gesetzt.
- 4) Den Motor mit der Geschwindigkeit für das Bereichsende (SGT_Speed01b) ohne Last betreiben und den MotorLoad-Wert beobachten.
- 5) Werte anpassen; siehe 3
- 6) Ermittelte Bereichswerte setzen.
Die SGT_Value0x-Werte zwischen Bereichsanfang und Bereichsende werden linear interpoliert.
 - SGT_Value01a und SGT_Speed01a für den Bereichsanfang mit den ermittelten Werten setzen.
 - SGT_Value01b und SGT_Speed01b für das Bereichsende mit den ermittelten Werten setzen.
- 7) In Register StallDetectMinSpeed01 den Geschwindigkeitswert setzen, ab der die Stallerkennung aktiviert wird.

9.3.2 Stallerkennung für konstante Geschwindigkeit

Wird die Stallerkennung nur für eine gleichbleibende Geschwindigkeit benötigt, so kann das Modul wie folgt parametrisiert werden:

- 1) Anfangswerte einstellen
 - Stromregelung deaktivieren. (`CurrentControlEnabel01 = 0`)
 - Stallerkennung deaktivieren. (`StallDetectMinSpeed01 = 65535`)
 - Register `SGT_Speed01x` auf 0 setzen.
 - Register `SGT_Value01x` auf 0 setzen.
- 2) Den Motor mit der für die Anwendung benötigte Drehzahl ohne Last betreiben und den `MotorLoad-Wert` beobachten.
- 3) Wert anpassen
 - a) Langsam die Belastung am Motor erhöhen. Kommt der Motor zu stehen, bevor der `MotorLoad-Wert` 0 anzeigt, `SGT_Value01x` um 1 verringern.

Information:

Register `SGT_Value01a` und `SGT_Value01b` sind immer auf den gleichen Wert zu setzen!

- b) Ist der `MotorLoad-Wert` 0, bevor der Motor steht, `SGT_Value01x` um 1 erhöhen.
Die optimale Einstellung ist erreicht, wenn der `MotorLoad-Wert` bei maximal benötigter Last über dem Wert 0 bleibt. Geht der Wert auf 0, so ist die maximale Last am Motor überschritten. In diesem Fall wird im Register `Fehlerstatus` wird Bit 0 "StallError" gesetzt.
- 4) In Register `StallDetectMinSpeed01` den Geschwindigkeitswert setzen, ab der die Stallerkennung aktiviert wird.

9.4 Bedienung Funktionsmodell Rampe

Zur Steuerung des Moduls werden Kommandos in das "Steuerwort" auf Seite 49 geschrieben, im Register "Statuswort" auf Seite 49 wird der aktuelle Zustand des Moduls zurückgemeldet. Der Funktionsmodus (Absolutposition, Konstantgeschwindigkeit, Referenzieren, ...) wird im "Modusregister" auf Seite 46 eingestellt.

9.4.1 Aufbau des Steuerworts

Die Bits des Steuerworts und deren Zustand für die Kommandos der State Machine:

Kommando	Stall Detection	Reserved	Current error detection	Warning Reset	Motor ID trigger	Reserved	CurrentControlEnable	Stop	Fault Reset	Mode Specific	Mode Specific	Mode Specific	Enable Operation	Quick Stop	Enable Voltage	Switch On
Bit ¹⁾	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Shutdown	x	x	x	x	x	0	0	x	0	x	x	x	x	1	1	0
Switch On	x	x	x	x	x	0	0	x	0	x	x	x	0	1	1	1
Disable Voltage	x	x	x	x	x	0	0	x	0	x	x	x	x	x	0	x
Quick Stop	x	x	x	x	x	0	0	x	0	x	x	x	x	0	1	x
Disable Operation	x	x	x	x	x	0	0	x	0	x	x	x	0	1	1	1
Enable Operation	x	x	x	x	x	0	0	x	0	x	x	x	1	1	1	1
Fault Reset	x	x	x	x	x	0	0	x	↑	x	x	x	x	x	x	x

1) x ... beliebig; ↑ ... Steigende Flanke

Bits 0, 1, 2, 3 und 7 (hellgrau in der vorhergehenden Tabelle)	Mit diesen Bits wird der Zustand der State Machine entsprechend der Kommandos in obiger Tabelle gesteuert.
Fault Reset	Steigende Flanke setzt Fehler und Warnungen zurück (siehe State Machine)
Stop	0 ... Motorbewegung ausführen 1 ... Achse mit Bremsbeschleunigung stoppen Dieses Bit wird nur ausgewertet, wenn das erweiterte Steuerwort im Register " Allgemeine Konfiguration " auf Seite 36 aktiviert ist.
CurrentControlEnable	0 ... Lastabhängige Stromregelung deaktiviert 1 ... Lastabhängige Stromregelung aktiviert
Motor ID trigger	Steigende Flanke aktiviert die Messung der Motorkennung.
Warning Reset	Steigende Flanke setzt Warnungen zurück (keine Auswirkungen auf Fehler, diese werden mit Fault Reset zurückgesetzt; die State Machine wird von diesem Bit nicht beeinflusst)
Current error detection	0 ... Stromfehlererkennung deaktiviert 1 ... Stromfehlererkennung aktiviert
Stall Detection	0 ... Stallerkennung deaktiviert 1 ... Stallerkennung aktiviert

9.4.2 Aufbau des Statusworts

Die einzelnen Bits dieses Registers und deren Zustände sind abhängig vom gerade aktiven Zustand der State Machine:

Status	Reserved	Reserved	Reserved	Mode specific	Int. Limit Active	Target Reached	Remote	Reserved	Warning	Switch On Disabled	Quick Stop	Voltage Enabled	Fault	Operation Enabled	Switched on	Ready to switch on
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Not ready to switch on	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	x	0	0	0	0	0
Switch On Disabled	x	x	x	x	x	x	1	0	x	1	x	0	0	0	0	0
Ready to switch on	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	1	0	0	0	0	1
Switched on	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	1	1	0	0	1	1
Operation Enable	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	1	1	0	1	1	1
Quick Stop active	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	0	1	0	1	1	1
Fault Reaction active	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	x	0	1	1	1	1
Fault	x	x	x	x	x	x	1	0	x	0	x	0	1	0	0	0

Informationen zum Statuswort:

Bits 0,1,2,3,5 und 6 (hellgrau in der vorhergehenden Tabelle)	Diese Bits werden entsprechend des gerade aktiven Zustandes der State Machine gesetzt	
Voltage Enabled	Wird 1, sobald der Motor bestromt ist.	
Warning	Wird 1, wenn eine Warnung erkannt wird ("Überstrom", "Unterstrom"). Im Register " Fehlercode " auf Seite 50 steht der Typ der Warnung. Es wird jeweils der höchstprioräre Fehler bzw. Warnung angezeigt, die Priorität entspricht der Reihenfolge in der dortigen Tabelle. Warnungen können mit einer steigenden Flanke am Bit Warning Reset im Steuerwort zurückgesetzt werden.	
Remote	Immer 1	
Target Reached ¹⁾ , abhängig von Bit 8 (Stop) im Aufbau des Steuerworts	<p>wenn Stop = 0</p> <p>In den Modi 1, -123, -124, -125, -126 (Absolute Positionierung): 0...Positionierung beginnt 1...Ziel wurde erreicht</p> <p>Im Modus 2 (konstante Geschwindigkeit): 0...Motor beschleunigt/bremst 1...Sollgeschwindigkeit wurde erreicht</p> <p>In den Modi -127, -128 (Referenzierung): 0...Referenzierung wurde gestartet 1...Referenzierung wurde beendet</p> <p>Im Modus -122 (Istposition setzen): Das Bit wird kurz 0 und sofort wieder 1, wenn die Position gesetzt ist.</p>	<p>wenn Stop = 1</p> <p>In allen Modi: 0...Achse bremst 1...Achsgeschwindigkeit = 0</p>
Internal Limit Active	0 ... Keine Grenzüberschreitung 1 ... Internal limit ist aktiv (Softwareendlage wurde unter-/überschritten)	

1) Wenn das erweiterte Steuerwort im Register "[Allgemeine Konfiguration](#)" auf [Seite 36](#) nicht aktiviert wurde, verhält sich Target Reached wie bei Stop = 0.

Zustandswechsel	Beschreibung
Not Ready to Switch On → Switch On Disabled	Dieser Zustandswechsel findet automatisch nach dem Modulstart und der internen Initialisierung statt.
Switch On Disabled → Ready to Switch On	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Shutdown</i> herbeigeführt. Es werden keine weiteren Aktionen ausgeführt.
Ready to Switch On → Switch On Disabled	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Disable Voltage</i> oder <i>Quick Stop</i> herbeigeführt. Es werden keine weiteren Aktionen ausgeführt.
Switched On → Switch On Disabled	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Disable Voltage</i> oder <i>Quick Stop</i> herbeigeführt. Die Motorspannung wird sofort abgeschaltet.
Ready to Switch On → Switched On	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Switch on</i> herbeigeführt. Die Motorspannung wird eingeschaltet. Wenn dieser Zustandswechsel seit dem Modulstart zum ersten Mal stattfindet, wird die Messung der Motor ID durchgeführt, bevor der Zustand <i>Switched on</i> erreicht wird. Dies kann ca. 1 Sekunde dauern.
Switched On → Ready to Switch On	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Shutdown</i> herbeigeführt. Die Motorspannung wird sofort abgeschaltet.
Switched On → Operation Enable	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Enable Operation</i> herbeigeführt. Es werden jetzt Motorbewegungen abhängig vom eingestellten Modus ausgeführt.
Operation Enable → Switched On	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Disable Operation</i> herbeigeführt. Befindet sich der Motor in Bewegung, wird er mit der konfigurierten Bremsbeschleunigung abgebremst. Die Motorspannung bleibt im Zustand <i>Switched on</i> eingeschaltet.
Operation Enable → Ready to Switch On	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Shutdown</i> herbeigeführt. Die Motorspannung wird sofort abgeschaltet.
Operation Enable → Switch On Disabled	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Disable Voltage</i> herbeigeführt. Die Motorspannung wird abgeschaltet. Es wird dringend empfohlen diesen Zustandswechsel nur bei stehendem Motor durchzuführen, da eine Rückspiegelung des leerlaufenden Motors zu einem Überspannungsfehler am Zwischenkreis (0x3210) führen kann.
Operation Enable → Quick Stop Active	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Quick Stop</i> herbeigeführt. Befindet sich der Motor in Bewegung, wird er mit der konfigurierten Bremsbeschleunigung abgebremst. Während des Abbremsens bleibt die State Machine im Zustand <i>Quick Stop Active</i> . Ist der Motor zum Stillstand gekommen, erfolgt selbständig der Wechsel in den Zustand <i>Switch on disabled</i> . Während sich die State Machine im Zustand <i>Quick Stop Active</i> befindet, kann mit dem Kommando <i>Enable Operation</i> wieder in den Zustand <i>Operation Enable</i> gewechselt werden.
→ Fault Reaction Active	Dieser Zustandswechsel wird durch das Auftreten eines Fehlers herbeigeführt und kann nicht durch ein Kommando vom Benutzer ausgelöst werden. Er kann durch einen als "Fehler" eingestufteten Fehlertyp (siehe "Fehlercode" auf Seite 50) ausgelöst werden. (Die anderen als "Warnung" eingestufteten Fehlertypen bewirken nur ein Setzen des Bits "Warning" im Statuswort und keinen Zustandswechsel der State Machine.) Die Motorspannung wird abgeschaltet und die State Machine wechselt dann unmittelbar in den Zustand <i>Fault</i> . Im Fehlercode-Register steht der Fehlertyp (Siehe Tabelle in "Fehlercode" auf Seite 50). Es wird jeweils der höchstprioräre Fehler angezeigt, die Priorität entspricht der Reihenfolge in der Fehlercode-Tabelle.
Fault → Switch On Disabled	Dieser Zustandswechsel wird durch das Kommando <i>Fault Reset</i> herbeigeführt. Der Zustand wechselt jedoch nur, wenn beim Schreiben des Kommandos kein Fehler mehr vorhanden ist. Es werden dabei alle Fehler und Warnungen zurückgesetzt. Im Fehlercode-Register steht wieder 0 bzw., falls weiterhin eine Warnung vorhanden ist, der Warnungscode.

10 Registerbeschreibung

10.1 mappMotion Systemvoraussetzungen

Dieses Modul kann mit mapp Motion-Funktionsbausteinen betrieben werden. Dafür sind folgende Mindestversionen erforderlich:

- Automation Studio: 4.7.2
- Automation Runtime: A4.72
- mapp Technologiepaket: mapp Motion 5.10.0

Bei Verwendung des Moduls mit mappMotion wird standardmäßig das Funktionsmodell MotionKonfiguration verwendet.

10.2 Allgemeine Datenpunkte

Neben den in der Registerbeschreibung beschriebenen Registern verfügt das Modul über zusätzliche allgemeine Datenpunkte. Diese sind nicht modulspezifisch, sondern enthalten allgemeine Informationen wie z. B. Seriennummer und Hardware-Variante.

Die allgemeinen Datenpunkte sind im X67 System Anwenderhandbuch, Abschnitt "Zusätzliche Informationen - Allgemeine Datenpunkte" beschrieben.

10.3 Funktionsmodell 0 - Standard

Register	Name	Datentyp	Lesen		Schreiben	
			Zyklisch	Azyklisch	Zyklisch	Azyklisch
Konfiguration						
Modul / Motorkonfiguration						
46	ConfigOutput02 (Modulkonfiguration)	UINT				•
Ströme parametrieren						
33	ConfigOutput03 (Haltestrom 1)	USINT				•
34	ConfigOutput04 (Nennstrom 1)	USINT				•
35	ConfigOutput05 (Maximalstrom 1)	USINT				•
36	ConfigOutput06 (Haltestrom 2)	USINT				•
37	ConfigOutput07 (Nennstrom 2)	USINT				•
38	ConfigOutput08 (Maximalstrom 2)	USINT				•
Stillstandserkennung						
84	FullStepThreshold01	UINT				•
86	FullStepThreshold02	UINT				•
92	StallDetectMinSpeed01	UINT				•
94	StallDetectMinSpeed02	UINT				•
Lastabhängige Stromregelung						
130	CfO_SmartEnable01	UINT				•
150	CfO_SmartEnable02	UINT				•
SGT Konfiguration						
120	SGT_Speed01a	UINT				•
122	SGT_Speed01b	UINT				•
124	SGT_Value01a	INT				•
126	SGT_Value01b	INT				•
140	SGT_Speed02a	UINT				•
142	SGT_Speed02b	UINT				•
144	SGT_Value02a	INT				•
146	SGT_Value02b	INT				•
Rücklesen der Konfiguration						
33	ConfigOutput03Read (Haltestrom 1)	USINT		•		
34	ConfigOutput04Read (Nennstrom 1)	USINT		•		
35	ConfigOutput05Read (Maximalstrom 1)	USINT		•		
36	ConfigOutput06Read (Haltestrom 2)	USINT		•		
37	ConfigOutput07Read (Nennstrom 2)	USINT		•		
38	ConfigOutput08Read (Maximalstrom 2)	USINT		•		
Kommunikation						
Motorerkennung						
81	MotorIdentTrigger	USINT				•
12	Motoridentification01	UINT		•		
14	Motoridentification02	UINT		•		
74	MotorLoad01	UINT	•			
76	MotorLoad02	UINT	•			
Motorsteuerung						
54	Lastabhängige Stromregelung	USINT			•	
	CurrentControlEnable01	Bit 6				
	CurrentControlEnable02	Bit 7				

Register	Name	Datentyp	Lesen		Schreiben	
			Zyklisch	Azyklisch	Zyklisch	Azyklisch
16	Motor1Step0	UINT			•	
18	Motor1Step1	UINT			•	
20	Motor1Step2	UINT			•	
22	Motor1Step3	UINT			•	
24	Motor2Step0	UINT			•	
26	Motor2Step1	UINT			•	
28	Motor2Step2	UINT			•	
30	Motor2Step3	USINT			•	
Fehlerbehandlung						
4	Status der Motorversorgung	USINT	•			
	MotorPowerSupply	Bit 0				
10	Fehlerstatus	UINT	•			
	StallError01	Bit 0				
	OvertemperatureError01	Bit 1				
	OpenLoadError01	Bit 2				
	OvercurrentError01	Bit 3				
	StallError02	Bit 4				
	OvertemperatureError02	Bit 5				
	OpenLoadError02	Bit 6				
54	Fehlerquittierung	USINT			•	
	ClearError01	Bit 0				
	ClearError02	Bit 1				
Positionierung						
0	Position1Sync	UINT		•		
2	Position2Sync	UINT		•		
60	Position1LatchedSync	SINT		•		
Latch und Trigger						
72	Stepper Latch Trigger Status	USINT	•			
	LatchDone01	Bit 1				
	LatchDone02	Bit 3				
Modulinformation						
80	Temperatur01	SINT		•		
79	Temperatur02	SINT		•		

10.4 Funktionsmodell 0 - Standard mit SDC und Funktionsmodell MotionKonfiguration

Register	Name	Datentyp	Lesen		Schreiben	
			Zyklisch	Azyklisch	Zyklisch	Azyklisch
Konfiguration						
Modul / Motorkonfiguration						
102	SDCConfig01	USINT				•
103	MotorSettlingTime01	USINT				•
104	MotorSettlingTime02	USINT				•
107	DelayedCurrentSwitchOff01	USINT				•
108	DelayedCurrentSwitchOff02	USINT				•
Ströme parametrieren						
33	ConfigOutput03 (Haltestrom 1)	USINT				•
34	ConfigOutput04 (Nennstrom 1)	USINT				•
35	ConfigOutput05 (Maximalstrom 1)	USINT				•
36	ConfigOutput06 (Haltestrom 2)	USINT				•
37	ConfigOutput07 (Nennstrom 2)	USINT				•
38	ConfigOutput08 (Maximalstrom 2)	USINT				•
Stillstandserkennung						
84	FullStepThreshold01	UINT				•
86	FullStepThreshold02	UINT				•
92	StallDetectMinSpeed01	UINT				•
94	StallDetectMinSpeed02	UINT				•
Lastabhängige Stromregelung						
130	CfO_SmartEnable01	UINT				•
150	CfO_SmartEnable02	UINT				•
SGT Konfiguration						
120	SGT_Speed01a	UINT				•
122	SGT_Speed01b	UINT				•
124	SGT_Value01a	INT				•
126	SGT_Value01b	INT				•
140	SGT_Speed02a	UINT				•
142	SGT_Speed02b	UINT				•
144	SGT_Value02a	INT				•
146	SGT_Value02b	INT				•
Rücklesen der Konfiguration						
33	ConfigOutput03Read (Haltestrom 1)	USINT		•		
34	ConfigOutput04Read (Nennstrom 1)	USINT		•		

Register	Name	Datentyp	Lesen		Schreiben	
			Zyklisch	Azyklisch	Zyklisch	Azyklisch
35	ConfigOutput05Read (Maximalstrom 1)	USINT		•		
36	ConfigOutput06Read (Haltestrom 2)	USINT		•		
37	ConfigOutput07Read (Nennstrom 2)	USINT		•		
38	ConfigOutput08Read (Maximalstrom 2)	USINT		•		
Kommunikation						
Motorerkennung						
81	MotorIdentTrigger	USINT				•
12	Motoridentification01	UINT		•		
14	Motoridentification02	UINT		•		
74	MotorLoad01	UINT	•			
76	MotorLoad02	UINT	•			
Motorsteuerung						
100	Motorstrom	USINT			•	
	DriveEnable01	Bit 0				
	BoostCurrent01	Bit 1				
	StandstillCurrent01	Bit 2				
	CurrentControlEnable01	Bit 3				
	DriveEnable02	Bit 4				
	BoostCurrent02	Bit 5				
	StandstillCurrent02	Bit 6				
	CurrentControlEnable02	Bit 7				
16	Motor1Step0	INT			•	
24	Motor2Step0	INT			•	
SDC-Lebensüberwachung						
112	SetTime01	INT			•	
114	SetTime02	INT			•	
73	LifeCnt	SINT	•			
Fehlerbehandlung						
4	Status der Motorversorgung	USINT	•			
	MotorPowerSupply	Bit 0				
10	Fehlerstatus	UINT	•			
	StallError01	Bit 0				
	OvertemperatureError01	Bit 1				
	OpenLoadError01	Bit 2				
	OvercurrentError01	Bit 3				
	StallError02	Bit 4				
	OvertemperatureError02	Bit 5				
	OpenLoadError02	Bit 6				
	OvercurrentError02	Bit 7				
		DrvOk01	Bit 9			
	DrvOk02	Bit 13				
54	Fehlerquittierung	USINT			•	
	ClearError01	Bit 0				
	ClearError02	Bit 1				
Positionierung						
0	ActPos01	INT		•		
2	ActPos02	INT		•		
220	ActTime01	INT	•			
220	ActTime02	INT	•			
Modulinformation						
79	Temperatur01	SINT		•		
80	Temperatur02	SINT		•		

10.5 Funktionsmodell 254 - Bus Controller und Funktionsmodell 3 - Rampe

Register	Name	Datentyp	Lesen		Schreiben	
			Zyklisch	Azyklisch	Zyklisch	Azyklisch
Konfiguration						
Ströme parametrieren						
48	ConfigOutput03a (Haltestrom 1)	USINT				•
49	ConfigOutput04a (Nennstrom 1)	USINT				•
50	ConfigOutput05a (Maximalstrom 1)	USINT				•
112	ConfigOutput06a (Haltestrom 2)	USINT				•
113	ConfigOutput07a (Nennstrom 2)	USINT				•
114	ConfigOutput08a (Maximalstrom 2)	USINT				•
Bewegungsgenerator						
304	GeneralConfig01	USINT				•
52	MaxSpeed01pos	UINT				•
116	MaxSpeed02pos	UINT				•
54	MaxAcc01	UINT				•
118	MaxAcc02	UINT				•
56	MaxDec01	UINT				•
120	MaxDec02	UINT				•
58	RevLoop01	INT				•
122	RevLoop02	INT				•
75	JoltTime01	USINT				•
139	JoltTime02	USINT				•
60	FixedPos01a	DINT				•
64	FixedPos01b	DINT				•
124	FixedPos02a	DINT				•
128	FixedPos02b	DINT				•
Stillstandserkennung						
72	FullStepThreshold01	UINT				•
136	FullStepThreshold02	UINT				•
74	StallRecognitionDelay01	USINT				•
138	StallRecognitionDelay02	USINT				•
78	StallDetectMinSpeed01	UINT				•
142	StallDetectMinSpeed02	UINT				•
Referenzieren						
68	RefSpeed01	UINT				•
132	RefSpeed02	UINT				•
70	RefConfig01	SINT				•
134	RefConfig02	SINT				•
Begrenzungen						
380	PositionLimitMin01	DINT				•
388	PositionLimitMin02	DINT				•
384	PositionLimitMax01	DINT				•
392	PositionLimitMax02	DINT				•
Lastabhängige Stromregelung						
90	CfO_SmartEnable01	UINT				•
154	CfO_SmartEnable02	UINT				•
SGT Konfiguration						
80	SGT_Speed01a	UINT				•
82	SGT_Speed01b	UINT				•
84	SGT_Value01a	INT				•
86	SGT_Value01b	INT				•
144	SGT_Speed02a	UINT				•
146	SGT_Speed02b	UINT				•
148	SGT_Value02a	INT				•
150	SGT_Value02b	INT				•
Rücklesen der Konfiguration						
48	ConfigOutput03aRead (Haltestrom 1)	USINT		•		
49	ConfigOutput04aRead (Nennstrom 1)	USINT		•		
50	ConfigOutput05aRead (Maximalstrom 1)	USINT		•		
112	ConfigOutput06aRead (Haltestrom 2)	USINT		•		
113	ConfigOutput07aRead (Nennstrom 2)	USINT		•		
114	ConfigOutput08aRead (Maximalstrom 2)	USINT		•		
Kommunikation						
Motorerkennung						
84	Motoridentification01	UINT		•		
148	Motoridentification02	UINT		•		
16	MotorLoad01	UINT	•			
18	MotorLoad02	UINT	•			
Motorsteuerung						
6	MpGenMode01	SINT			•	
14	MpGenMode02	SINT			•	
82	ModeReadback01	SINT		•		
146	ModeReadback02	SINT		•		

Register	Name	Datentyp	Lesen		Schreiben	
			Zyklisch	Azyklisch	Zyklisch	Azyklisch
4	MpGenControl01	UINT			•	
12	MpGenControl02	UINT			•	
80	ControlReadback01	UINT		•		
144	ControlReadback02	UINT		•		
4	MpGenStatus01	UINT	•			
12	MpGenStatus02	UINT	•			
Fehlerbehandlung						
98	ErrorCode01	UINT		•		
162	ErrorCode02	UINT		•		
Positionieren und Geschwindigkeit						
0	AbsPos01	DINT			•	
8	AbsPos02	DINT			•	
0	AbsPos01ActVal	DINT	•			
8	AbsPos02ActVal	DINT	•			
Modulinformation						
46	Temperature01	SINT		•		
47	Temperature02	SINT		•		

10.6 Konfigurationsregister - alle Funktionsmodelle

10.6.1 Lastabhängige Stromregelung

10.6.1.1 Stromregelung konfigurieren

Name:

CfO_SmartEnable01 bis CfO_SmartEnable02

In diesem Register können die Werte für die lastabhängige Stromregelung eingestellt werden. Bei geringer Motorbelastung kann damit die Stromversorgung bis auf minimal 25% des Nennstroms abgesenkt werden, um Energie einzusparen.

Bei erhöhter Motorbelastung wird, entsprechend der eingestellten Werte, die Stromversorgung automatisch vom Modul angepasst.

Datentyp	Werte	Bus Controller Default
UINT	Siehe Bitstruktur	0

Bitstruktur:

Bit	Bezeichnung	Wert	Information
0 - 3	Motorlast_Untergrenze	0	Stromregelung abgeschaltet (Bus Controller Default)
		1 bis 15	
4	Reserviert	0	
5 - 6	Stromerhöhung ¹⁾	0	1 Messwerte (Bus Controller Default)
		1	2 Messwerte
		2	4 Messwerte
		3	8 Messwerte
7	Reserviert	0	
8 - 11	Motorlast_Obergrenze	0 bis 15	
12	Reserviert	0	
13 - 14	Stromverminderung ¹⁾	0	32 Messwerte (Bus Controller Default)
		1	8 Messwerte
		2	2 Messwerte
		3	1 Messwert
15	Stromabsenkung	0	Absenkung auf 50% des Nennstroms (Bus Controller Default)
		1	Absenkung auf 25% des Nennstroms

1) Die Messwerte werden mit jedem Vollschritt des Motors erfasst.

Motorlast_Untergrenze

Erhöhen des Stroms bis maximal 100% des in Register "ConfigOutput04" auf Seite 34 eingestellten Nennstroms, wenn $Motorlast < (Motorlast_Untergrenze * 32)$ ist. Bei $Motorlast_Untergrenze = 0$ wird die lastabhängige Stromregelung abgeschaltet.

Stromerhöhung

Gibt die Anzahl der Motorlast-Messwerte an, welche \leq dem Grenzwert ($Motorlast_Untergrenze * 32$) sind, um den Strom zu erhöhen.

Motorlast_Obergrenze

Verkleinern des Stroms, wenn $Motorlast > (Motorlast_Untergrenze + Motorlast_Obergrenze + 1) * 32$ ist.

Stromverminderung

Anzahl der **Motorlast**-Messwerte, welche \geq dem Grenzwert (Motorlast_Untergrenze + Motorlast_Obergrenze + 1) * 32 sind, um den Strom zu verringern.

Stromabsenkung

Maximale Absenkung des Stroms auf 25 bzw. 50% des Nennstroms.

10.6.2 SGT Konfiguration

10.6.2.1 SGT-Geschwindigkeit

Name:

SGT_Speed01a bis SGT_Speed01b

SGT_Speed02a bis SGT_Speed02b

In diesen Registern kann der für den jeweiligen **SGT_Value** zugehörige Geschwindigkeitswert eingestellt werden.

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65535	in Schritte/Sekunde (Funktionsmodell Standard und MotionKonfiguration) in Mikroschritte/Zyklus (Funktionsmodell Bus Controller und Rampe)

10.6.2.2 SGT-Korrekturwerte

Name:

SGT_Value01a bis SGT_Value01b

SGT_Value02a bis SGT_Value02b

Diese Register dienen zur Optimierung der Motorlast-Messung.

Der SGT-Wert (Stallguard-Threshold) optimiert die Motorlast-Messung. Ein negativer Wert steigert die Sensibilität der Messung, ein positiver Wert verringert sie.

Der verwendete Korrekturwert hängt von Wert **SGT_Speed** ab. Dabei gilt:

- SGT_Value0xa wird verwendet, wenn die Motorgeschwindigkeit \leq SGTSpeed0xa ist.
- SGT_Value0xb wird verwendet, wenn die Motorgeschwindigkeit \geq SGTSpeed0xb ist.
- Liegt die Motorgeschwindigkeit zwischen den Werten, wird der SGT_Value linear interpoliert.

Ausgangswert für die Optimierung ist 0. Werte unter -10 oder über +10 sollten nicht verwendet werden.

Datentyp	Werte
INT	-64 bis 63

10.7 Konfigurationsregister - Funktionsmodell 0 und Funktionsmodell MotionKonfiguration

10.7.1 Modulkonfiguration

10.7.1.1 Motorkonfiguration

Name:

ConfigOutput02

In diesem Register können die Anzahl der Übergabewerte und die Auflösung der Mikroschritte für den Antrieb konfiguriert werden.

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0 - 2	Reserviert	0	
3 - 4	Anzahl der Übergabewerte pro X2X Link Zyklus (siehe "Motoreinstellung" auf Seite 41)	00	1 x $\Delta s / \Delta t$ (Übergabewerte: MotorXStep0)
		01	2 x $\Delta s / \Delta t$ (Übergabewerte: MotorXStep0 - MotorXStep1)
		10	4 x $\Delta s / \Delta t$ (Übergabewerte: MotorXStep0 - MotorXStep3)
		11	Reserviert
5 - 6	Auflösung der Mikroschritte für folgende Register: <ul style="list-style-type: none"> "Motoreinstellung" auf Seite 41 "Position sync" auf Seite 44 	00	Auflösung: 5 Bits (Bit 0 - 4) Mikroschritte; 8 Bits (Bit 5 - 13) Vollschritte
		01	Auflösung: 6 Bits (Bit 0 - 5) Mikroschritte; 7 Bits (Bit 6 - 13) Vollschritte
		10	Auflösung: 7 Bits (Bit 0 - 6) Mikroschritte; 6 Bits (Bit 7 - 13) Vollschritte
		11	Auflösung: 8 Bits (Bit 0 - 7) Mikroschritte; 5 Bits (Bit 8 - 13) Vollschritte
7 - 15	Reserviert	0	

10.7.1.2 Motoreinschwingzeit

Name:

MotorSettlingTime01 bis MotorSettlingTime02

Mit diesem Register wird die Motoreinschwingzeit bestimmt. Diese ist die minimale Zeit vom Bestromen des Motors bis zum Setzen des Bits Antrieb (DrvOk) (siehe "Fehlerstatus" auf Seite 43). Die Einstellung erfolgt in 10 ms Schritten.

Datentyp	Werte	Information
USINT	1 bis 255	10 ms bis 2,55 s, Standard: 10 ms

10.7.1.3 SDC-Konfiguration

Name:

SDCConfig01

Mit diesem Register können zusätzliche SDC-Informationen aktiviert bzw. deaktiviert werden.

Eine De-/Aktivierung der SDC-Informationen bewirkt das Aus- bzw. Einblenden von zusätzlichen zyklischen Registern. Vergleiche dazu die beiden Varianten des Funktionsmodells Standard mit und ohne aktivierter SDC-Information.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0 - 5	Reserviert	0	
6	SDC-Lebensüberwachung	0	deaktiviert
		1	aktiviert
7	SDC-Informationen ¹⁾	0	deaktiviert
		1	aktiviert

1) Wird das Bit "SDC-Informationen" aktiviert, so wird das Bit "EncOK01" in der I/O-Zuordnung des Automation Studios angezeigt. Dieses Bit ist fest mit dem ModulOK-Bit verknüpft und zeigt immer dessen Wert an.

Information:

Die SDC-Information und SDC-Lebensüberwachung darf nicht zur Laufzeit verstellt werden.

10.7.1.4 Ausschaltverzögerungszeit

Name:

DelayedCurrentSwitchOff01 bis DelayedCurrentSwitchOff02

Spricht die "SDC-Lebensüberwachung" auf Seite 42 an, d. h. der NetTime-Zeitstempel liegt in der Vergangenheit, wird der Motor mit Nennstrom bei Sollgeschwindigkeit = 0 abgebremst.

Anschließend wird der Motor, nach der in diesem Register konfigurierten Ausschaltverzögerungszeit, abgeschaltet.

Datentyp	Werte	Information
USINT	0 bis 255	0 bis 25,5 s in 100 ms Schritten (Standard: 100 ms)

10.7.2 Ströme parametrieren

10.7.2.1 Halte-, Nenn- und Maximalstrom

Name:

ConfigOutput03 (Haltestrom 1)

ConfigOutput04 (Nennstrom 1)

ConfigOutput05 (Maximalstrom 1)

ConfigOutput06 (Haltestrom 2)

ConfigOutput07 (Nennstrom 2)

ConfigOutput08 (Maximalstrom 2)

Die Register Haltestrom, Nennstrom und Maximalstrom dienen der Konfiguration des gewünschten Motorstroms.

Register	Beschreibung
Nennstrom	Strom während Betrieb mit konstanter Geschwindigkeit
Maximalstrom	Strom während Beschleunigungsphasen.
Haltestrom	Strom bei stillstehendem Motor

Umschalten zwischen den vorkonfigurierten Stromwerten (Halte-, Nenn-, Maximalstrom):

Funktionsmodell	Zur Laufzeit zwischen den vorkonfigurierten Stromwerten umschalten
Standard und Motion Konfiguration	Mit Hilfe der Bits 14 und 15 in den Registern "Motoreinstellung" auf Seite 41
Standard mit SDC-Information	Mit dem Register "Motorstrom" auf Seite 41

Datentyp	Werte	Einheit
USINT	0 bis 200	in Prozent des Modulnennstroms <ul style="list-style-type: none"> • 100% entspricht dem Motorbrücken-Leistungsteil-Nennstrom in den technischen Daten • 200% entspricht dem Motorbrücken-Leistungsteil-Maximalstrom in den technischen Daten

10.7.2.2 Rücklesen des Halte-, Nenn- und Maximalstroms

Name:

ConfigOutput03Read (Haltestrom 1)

ConfigOutput04Read (Nennstrom 1)

ConfigOutput05Read (Maximalstrom 1)

ConfigOutput06Read (Haltestrom 2)

ConfigOutput07Read (Nennstrom 2)

ConfigOutput08Read (Maximalstrom 2)

Mit diesem Register können die betreffenden Stromwerte in Prozent rückgelesen werden.

Datentyp	Werte	Einheit
USINT	0 bis 255	in Prozent des Modulnennstroms 100% entspricht dem Motorbrücken-Leistungsteil-Nennstrom in den technischen Daten.

10.7.3 Stillstandserkennung

10.7.3.1 Vollschrift-Grenzwert

Name:

FullStepThreshold01 bis FullStepThreshold02

Ab der in diesem Register angegebenen Geschwindigkeit wird der Motor im Vollschriftmodus betrieben, unterhalb davon in Schritten pro Sekunde.

Datentyp	Werte	Information
UINT	0	Vollschriftbetrieb deaktiviert
	1 bis 65.535	Schritte/Sekunde

10.7.3.2 Minimale Geschwindigkeit für Stallerkennung

Name:

StallDetectMinSpeed01 bis StallDetectMinSpeed02

Überschreitet die Motorgeschwindigkeit den in diesem Register eingestellten Wert, wird die Stallerkennung eingeschaltet. Unterhalb dieses Schwellwertes wird kein Stallfehler gemeldet.

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65.535	Minimale Geschwindigkeit in Schritte/Sekunde.

10.8 Konfigurationsregister - Funktionsmodell 3 und 254

10.8.1 Ströme parametrieren

10.8.1.1 Halte-, Nenn- und Maximalstrom

Name:

ConfigOutput03a (Haltestrom 1)
 ConfigOutput04a (Nennstrom 1)
 ConfigOutput05a (Maximalstrom 1)
 ConfigOutput06a (Haltestrom 2)
 ConfigOutput07a (Nennstrom 2)
 ConfigOutput08a (Maximalstrom 2)

Die Register Haltestrom, Nennstrom und Maximalstrom dienen der Konfiguration des gewünschten Motorstroms.

Register	Beschreibung
Nennstrom	Strom während Betrieb mit konstanter Geschwindigkeit
Maximalstrom	Strom während Beschleunigungsphasen.
Haltestrom	Strom bei stillstehendem Motor

Datentyp	Werte	Einheit
USINT	0 bis 200	in Prozent des Modulnennstroms <ul style="list-style-type: none"> • 100% entspricht dem Motorbrücken-Leistungsteil-Nennstrom in den technischen Daten • 200% entspricht dem Motorbrücken-Leistungsteil-Maximalstrom in den technischen Daten Bus Controller Default: 0

10.8.1.2 Rücklesen des Halte-, Nenn- und Maximalstroms

Name:

ConfigOutput03aRead (Haltestrom 1)
 ConfigOutput04aRead (Nennstrom 1)
 ConfigOutput05aRead (Maximalstrom 1)
 ConfigOutput06aRead (Haltestrom 2)
 ConfigOutput07aRead (Nennstrom 2)
 ConfigOutput08aRead (Maximalstrom 2)

Mit diesem Register können die betreffenden Stromwerte in Prozent rückgelesen werden.

Datentyp	Werte	Einheit
USINT	0 bis 255	in Prozent des Modulnennstroms 100% entspricht dem Motorbrücken-Leistungsteil-Nennstrom in den technischen Daten.

10.8.2 Bewegungsgenerator

10.8.2.1 Allgemeine Konfiguration

Name:

GeneralConfig01

Mit diesem Register wird der Positioniermodus umgeschaltet und die Zykluszeit des Bewegungsprofilgenerator konfiguriert.

Datentyp	Werte	Bus Controller Default
USINT	Siehe Bitstruktur	0

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0	Positionsmodus	0	"Modus 1: Positionsmodus ohne erweitertes Steuerwort" auf Seite 46 (Bus Controller Default)
		1	"Modus 1: Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort" auf Seite 47
1 - 2	Zykluszeit des Bewegungsprofilgenerators ¹⁾	00	25 ms (Bus Controller Default)
		01	10 ms
		10	5 ms
		11	Reserviert
3 - 7	Reserviert	0	

1) Mit diesem Zyklus wird die Zykluszeit für den Bewegungsprofilgenerator konfiguriert. Diese Zykluszeit hat Einfluss auf die Einheit für die Angaben von Geschwindigkeit und Beschleunigung:

- Einheit für Geschwindigkeit: Mikroschritte/Zyklus
- Einheit für Beschleunigung: Mikroschritte/Zyklus²

10.8.2.2 Maximale Geschwindigkeit

Name:

MaxSpeed01pos bis MaxSpeed02pos

Mit diesem Register wird die maximale Geschwindigkeit für die absoluten Positioniermodi (1, -125, -126) festgelegt.

Information:

Einstellung wirkt nicht für die Geschwindigkeits- und Referenziermodi (2, -127, -128).

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65.535	Geschwindigkeit in Mikroschritte/Zyklus; Bus Controller Default: 0

10.8.2.3 Maximale Beschleunigung

Name:

MaxAcc01 bis MaxAcc02

Mit diesem Register wird die maximale Beschleunigung festgelegt (gilt auch für Referenziermodi).

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65.535	Beschleunigung in Mikroschritte/Zyklus ² ; Bus Controller Default: 0

10.8.2.4 Maximale Bremsbeschleunigung

Name:

MaxDec01 bis MaxDec02

Mit diesem Register wird die maximale Bremsbeschleunigung festgelegt (gilt auch für Referenziermodi).

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65.535	Bremsbeschleunigung in Mikroschritte/Zyklus ² ; Bus Controller Default: 0

10.8.2.5 Umkehrschleife

Name:

RevLoop01 bis RevLoop02

Mit diesem Register werden die Schritte für die Umkehrschleife festgelegt.

Dieser Parameter wirkt nur in den Modi 1, -125, -126 (Absolute Positioniermodi).

Datentyp	Werte	Information
INT	-32768 bis 32767	Bus Controller Default: 0

10.8.2.6 Ruckzeit

Name:

JoltTime01 bis JoltTime02

In diesem Register wird die Anzahl der Zyklen für die Ruckzeitbegrenzung angegeben. Werden mehr 80 Zyklen eingetragen, werden diese auf 80 begrenzt.

Datentyp	Werte	Information
USINT	0	Keine Ruckzeitbegrenzung; Bus Controller Default
	1 bis 80	Anzahl der Zyklen

10.8.2.7 Fixposition A

Name:

FixedPos01a bis FixedPos02a

In diesem Register kann die Position festgelegt werden, die im Modus -125 angefahren werden soll.

Datentyp	Werte	Information
DINT	-2.147.483.648 bis 2.147.483.647	Bus Controller Default: 0

10.8.2.8 Fixposition B

Name:

FixedPos01b bis FixedPos02b

Mit diesem Register kann die Position festgelegt werden, die im Modus **-126** angefahren werden soll.

Datentyp	Werte	Information
DINT	-2.147.483.648 bis 2.147.483.647	Bus Controller Default: 0

10.8.3 Stillstandserkennung

10.8.3.1 Vollschrift-Grenzwert

Name:

FullStepThreshold01 bis FullStepThreshold02

Ab der in diesem Register angegebenen Geschwindigkeit wird der Motor im Vollschriftmodus betrieben, unterhalb davon im Mikroschrittmodus.

Datentyp	Werte	Information
UINT	1 bis 65534	Geschwindigkeit in Mikroschritte/Zyklus; Bus Controller Default: 0
	65535	Motor wird immer im Mikroschrittmodus betrieben

10.8.3.2 Stall Recognition Delay

Name:

StallRecognitionDelay01 bis StallRecognitionDelay02

Der Wert in diesem Register ist nur für den Modus **Referenzieren bei Stall** relevant.

Erst nach Ablauf der hier einstellbaren Zeit wird nach dem Beginn des Referenziervorgangs ein Stall erkannt.

Die Verzögerungszeit ist in Zyklen einzustellen.

Verzögerungszeit = Wert * **Zykluszeit des Bewegungsprofilgenerators**

So wird z. B. bei einem Wert von 4 ein Stall erst 100 ms (bei einer Einstellung der Zykluszeit auf 25 ms) nach dem Losfahren des Motors (Beginn des Referenziervorgangs) erkannt.

Datentyp	Werte	Information
USINT	0	Keine Verzögerung (Bus Controller Default)
	1 bis 255	Verzögerungszeit in Zyklen, siehe " Allgemeine Konfiguration " auf Seite 36

10.8.3.3 Minimale Geschwindigkeit für Stallerkennung

Name:

StallDetectMinSpeed01 bis StallDetectMinSpeed02

Überschreitet die Motorgeschwindigkeit den in diesem Register eingestellten Wert, wird die Stallerkennung eingeschaltet. Unterhalb dieses Schwellwertes wird kein Stallfehler gemeldet.

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65.535	Minimale Geschwindigkeit in Mikroschritte/Zyklus; Bus Controller Default: 0

10.8.4 Referenzieren

10.8.4.1 Referenziergeschwindigkeit

Name:

RefSpeed01 bis RefSpeed02

Mit diesem Register kann die Geschwindigkeit für die Referenziermodi **-127** und **-128** eingestellt werden.

Datentyp	Werte	Information
UINT	0 bis 65.535	Geschwindigkeit in Mikroschritte/Zyklus; Bus Controller Default: 0

10.8.4.2 Referenzierkonfiguration

Name:

RefConfig01 bis RefConfig02

Mit diesem Register kann der Referenziermodus eingestellt werden.

Datentyp	Werte	Information
SINT	-120	Referenzposition setzen
	-127	Referenzieren bei Stallerkennung
	-128	Referenziere sofort
	Alle anderen	Keine Wirkung

10.8.5 Begrenzungen

10.8.5.1 Softwareendlage

Name:

PositionLimitMin01 bis PositionLimitMin02

PositionLimitMax01 bis PositionLimitMax02

Mit diesen Registern werden die Softwareendlagen konfiguriert. Die Funktion ist aktiviert, wenn mindestens eines der beiden Register ungleich Null ist.

Datentyp	Werte	Information
DINT	-2.147.483.648 bis 2.147.483.647	Bus Controller Default: 0

10.9 Kommunikationsregister - Funktionsmodell 0 und Funktionsmodell MotionKonfiguration

10.9.1 Motorerkennung

10.9.1.1 Messung der Motorlast

Name:

MotorLoad01 bis MotorLoad02

Dieses Register enthält den aktuellen Lastmesswert der Stallerkennung und kann zum Abstimmen der Stallerkennung verwendet werden.

Das Register kann über die Modulkonfiguration ein- und ausgeblendet werden.

Datentyp	Werte
UINT	0 bis 1023

10.9.1.2 Motoridentifikation

Name:

Motoridentification01 bis Motoridentification02

Dieses Register dient zur applikativen Unterscheidung und Identifikation des angeschlossenen Motortyps (zu Servicezwecken). Nach erfolgreicher Messung enthält dieses Register die benötigte Zeit [μ s], um einen Stromanstieg von $\Delta I = 1$ A in eine Motorwicklung einzuprägen.

Datentyp	Motor ID-Messwerte	Bedeutung
UINT	0	Es liegt keine Motorkennung vor (nach Power-Up, solange die Messvoraussetzungen nicht erfüllt sind)
	1 bis 32767	Gültiger Wertebereich für Register Motoridentifikation (Einheit: μ s)
	65534	Ungültiger Wert: Überlauf

10.9.1.3 Motor ID Trigger

Name:

MotorIdentTrigger

Mit diesem Register kann azyklisch eine Messung der Motorkennung (siehe "[Motorkonfiguration](#)" auf Seite 33) angestoßen werden. Die Applikation muss dafür sorgen, dass die Bedingungen für eine Messung erfüllt sind.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0		0	Keine Auswirkung
		1	Positive Flanke triggert Messungen der Motorkennung für Motor 1
1		0	Keine Auswirkung
2 - 7	Reserviert	0	

10.9.2 Motorsteuerung

10.9.2.1 Motorstrom

Name: Die Bits dieses Registers sind wie folgt auf Motor 1 und Motor 2 aufgeteilt.

Motor 1	Motor 2
DriveEnable01	DriveEnable02
BoostCurrent01	BoostCurrent02
StandstillCurrent01	StandstillCurrent02

Mit Hilfe der Bit 0 bis 6 dieses Registers kann die Bestromung der Motoren gesteuert werden.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit		Beschreibung		Wert	Information
Motor 1	Motor 2	Motor 1	Motor 2		
0	4	DriveEnable01	DriveEnable02	x	Motor wird bestromt
1	5	BoostCurrent01	BoostCurrent02	x	Maximalstrom
2	6	StandstillCurrent01	StandstillCurrent02	x	Haltestrom

Die möglichen Status der Bits 0 bis 6

StandstillCurrent0x	BoostCurrent0x	DriveEnable0x	Beschreibung
x	x	0	Motor wird nicht bestromt
0	0	1	Motor wird mit Nennstrom bestromt
0	1	1	Motor wird mit Maximalstrom bestromt
1	0	1	Motor wird mit Haltestrom bestromt
1	1	1	Motor wird mit Haltestrom bestromt

10.9.2.2 Motoreinstellung

Name:

Motor1Step0 bis Motor1Step3

Motor2Step0 bis Motor2Step3

Diese Register dienen zur Vorgabe von Anzahl und Richtung der Schritte, die vom Modul während des nächsten X2X Link Zyklus gefahren werden müssen, sowie zur Auswahl des Motorstroms (siehe auch "[Halte-, Nenn- und Maximalstrom](#)" auf Seite 34).

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0 - 12	Anzahl der Schritte, die vom Modul während des nächsten X2X Zyklus gefahren werden sollen.	x	
13	Richtung der Bewegung	0	Positiv
		1	Negativ
14 - 15	Auswahl des Motorstroms	00	Motor unbestromt
		01	Haltestrom
		10	Nennstrom
		11	Maximalstrom

In der "[Motorkonfiguration](#)" auf Seite 33 wird durch Bit 3 und 4 die Anzahl der Übergabewerte pro X2X Link Zyklus angegeben. Wird nur ein Übergabewert (Bit 3 und 4 = 00) angegeben, wird bis zum nächsten X2X Link Zyklus der Motor um MotorXStep0 weiterbewegt. Werden 2 bzw. 4 Übergabewerte angegeben, wird der X2X Link Zyklus entsprechend geteilt.

Beispiel: X2X Link Zyklus = 1 ms (1000 µs)

Zeit	Anzahl der Übergabewerte (siehe " Motorkonfiguration " auf Seite 33)		
	1 (Bit 3 - 4 = 00)	2 (Bit 3 - 4 = 01)	4 (Bit 3 - 4 = 10)
0 - 250 µs	MotorXStep0	MotorXStep0	MotorXStep0
250 - 500 µs			MotorXStep1
500 - 750 µs		MotorXStep1	MotorXStep2
750 - 1000 µs			MotorXStep3

10.9.2.3 Schrittvorgabe

Name:

Motor1Step0 bis Motor2Step0

Dieses Register dient zur Vorgabe von Anzahl und Richtung der Schritte, die vom Modul während des nächsten X2X Zyklus gefahren werden sollen.

Der Wert wird in der Auflösung: 1/256 Vollschritte (entspricht 8 Bit für Mikroschritte) angegeben.

Aus dem Vorzeichen des Wertes wird die Bewegungsrichtung abgeleitet:

Datentyp	Werte	Information
INT	>0	Bewegung erfolgt in positive Richtung in 1/256 Vollschritte
	<0	Bewegung erfolgt in negative Richtung in 1/256 Vollschritte

10.9.3 Lebensüberwachung

10.9.3.1 SDC-Lebensüberwachung

Name:

SetTime01 bis SetTime02

Mit der SDC-Lebensüberwachung prüft das Modul, ob gültige Werte der Sollgeschwindigkeit empfangen werden. Die Aktivierung der SDC-Lebensüberwachung erfolgt im Register "SDC-Konfiguration" auf Seite 33 durch Setzen von Bit 6 (SDCSetTime = ein).

Datentyp	Werte
INT	-32768 bis 32767

10.9.3.2 Lebenszykluszähler

Name:

LifeCnt

Dieses Register wird in jedem X2X Link Zyklus um eins erhöht.

Datentyp	Werte
SINT	-128 bis 127

10.9.4 Fehlerbehandlung

10.9.4.1 Status der Motorversorgung

Name:

StatusInput

MotorPowerSupply

In diesem Register wird der Status der Motorversorgung abgebildet.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0	MotorPowerSupply	0	OK
		1	Fehler Motorversorgung
1 - 7	Reserviert	0	

10.9.4.2 Fehlerstatus

Name: ErrorStatus

Die Bits dieses Registers sind wie folgt auf Motor 1 und Motor 2 aufgeteilt.

Motor 1	Motor 2
StallError01	StallError02
OvertemperatureError01	OvertemperatureError02
OpenLoadError01	OpenLoadError02
OvercurrentError01	OvercurrentError02
DrvOk01	DrvOk02

In diesem Register wird ein Fehlerstatus des Antriebes abgebildet. Jedes Bit signalisiert einen eigenen Fehler bzw. Status. Wird in den Bits 0 bis 7 ein Fehler gemeldet, bleibt das entsprechende Bit gesetzt, bis der Fehler quittiert wird (siehe dazu "[Fehlerquittierung](#)" auf Seite 44).

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit		Beschreibung		Wert	Information
Motor 1	Motor 2	Motor 1	Motor 2		
0	4	StallError01	StallError02	0	Kein Stall
				1	Stall
1	5	Übertemperaturfehler Motor 1 OvertemperatureError01	Übertemperaturfehler Motor 2 OvertemperatureError02	0	Keine Übertemperatur
				1	Übertemperatur
2	6	Stromfehler Motor 1 OpenLoadError01	Stromfehler Motor 2 OpenLoadError02	0	Kein Stromfehler
				1	Stromfehler
3	7	Überstromfehler Motor 1 OvercurrentError01	Überstromfehler Motor 2 OvercurrentError02	0	Kein Überstrom
				1	Überstrom
9	13	Status des Antriebs Motor 1 DrvOk01 ¹⁾	Status des Antriebs Motor 2 DrvOk02 ¹⁾	0	Für die Motorachse wurde ein Fehler ausgelöst
				1	Der Antrieb läuft fehlerfrei

1) Nur bei Funktionsmodell Standard mit SDC

Übertemperaturfehler

Das Fehlerbit "Übertemperatur" wird aus einem der folgenden Gründe gesetzt:

- Die Temperatur der Endstufe eines Motorausgangs überschreitet die maximal erlaubte Temperatur
- Die Modultemperatur steigt über 110°C

Stromfehler

Dieses Fehlerbit tritt immer auf, wenn der geforderte Strom in die Motorwicklungen nicht eingepreßt werden kann. Dies kann z. B. durch einen Drahtbruch ausgelöst werden. Bei höheren Geschwindigkeiten, abhängig vom Motor, kann dieser Fehler aber auch ohne Drahtbruch auftreten. Auf Grund der Back-EMF des Motors tritt dieser Fehler bereits bei etwas niedrigeren Geschwindigkeiten auf, wenn der Motor im Leerlauf betrieben wird.

Überstromfehler

Ein Überstrom tritt auf, wenn der 2-fache Motorstrom in den Motorwicklungen gemessen wird (z. B. bei Kurzschluss).

Status des Antriebs

Der Status des Antriebs wird nur im Funktionsmodell Standard mit aktivierter SDC-Information angezeigt. Das Bit Antrieb ist 1, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Motor wurde eingeschaltet (siehe "[Motorstrom](#)" auf Seite 41)
- Erdschlusserkennung ist abgeschlossen und in Ordnung
- MotorID Messung ist abgeschlossen
- Motor ist bestromt
- Motoreinschwingzeit ist abgelaufen
- Versorgungsspannung ist im gültigen Bereich
- Kein Übertemperaturfehler
- Positionsvorgabewert ist gültig (siehe "[SDC-Lebensüberwachung](#)" auf Seite 42)

10.9.4.3 Fehlerquittierung

Name:

ClearError01 bis ClearError02

Mit Hilfe dieses Registers können am Motor aufgetretene Fehler quittiert werden.

Für weitere Informationen siehe Register "[Fehlerstatus](#)" auf Seite 43.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0	ClearError01	0	Keine Auswirkung
		1	Fehlerquittierung Motor 1
1	ClearError02	0	Keine Auswirkung
		1	Fehlerquittierung Motor 2
2 - 5	Reserviert	0	
6	CurrentControlEnable01	0	Lastabhängige Stromregelung Motor 1 deaktivieren
		1	Lastabhängige Stromregelung aktivieren
7	CurrentControlEnable02	0	Lastabhängige Stromregelung Motor 2 deaktivieren
		1	Lastabhängige Stromregelung aktivieren

10.9.5 Positionieren und Geschwindigkeit

10.9.5.1 Position sync

Name:

Position1Sync bis Position2Sync

ActPos01 bis ActPos02

In diesem Register wird der Wert des internen Positionszählers abgebildet.

Datentyp	Werte
INT	-32768 bis 32767

10.9.5.2 Position latched sync

Name:

Position1LatchedSync

Der Positionszähler wird beim Latchereignis (siehe "[Stepper Latch Trigger Status](#)" auf Seite 45) in den internen Positionszähler übernommen.

Datentyp	Werte
INT	-32768 bis 32767

10.9.5.3 NetTime des Positionswertes

Name:

ActTime01 bis ActTime02

Dieses Register enthält die NetTime des letzten gültigen Positionswertes.

Für weitere Informationen zu NetTime und Zeitstempel siehe "[NetTime Technology](#)" auf Seite 16.

Datentyp	Werte
INT	-32768 bis 32767

10.9.6 Latch und Trigger

10.9.6.1 Stepper Latch Trigger Status

Name:
LatchDone01
LatchDone02

Die Bits dieses Registers ändert nach jedem erfolgreichen Latchen des Zählerstands ihren Zustand.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Bezeichnung	Wert	Information
0	Reserviert	-	
1	LatchDone01	x	Ändert nach jedem erfolgreichen Latchen des Zählerstands 1 seinen Zustand (Reset Wert = 0)
2	Reserviert	-	
3	LatchDone02	x	Ändert nach jedem erfolgreichen Latchen des Zählerstands 2 seinen Zustand (Reset Wert = 0)
4 - 7	Reserviert	-	

10.9.6.2 Stepper Latch Konfiguration

Name:
StartLatch01
StartLatch02

Mit diesem Register wird der Latchmodus und die Latchfunktion für die Position des Schrittmotors konfiguriert.

Datentyp	Werte
USINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0	StartLatch01	0	Bei der negativen Flanke dieses Bits wird die Latchfunktion für die aktuelle Position des Motors 1 deaktiviert.
		1	Bei der positiven Flanke dieses Bits wird die Latchfunktion für die aktuelle Position des Motors 1 aktiviert. Nach erfolgtem Latchereignis kann mit einer weiteren steigenden Flanke die Latchfunktion erneut gestartet werden.
1 - 3	Reserviert	0	
4	StartLatch02	0	Bei der negativen Flanke dieses Bits wird die Latchfunktion für die aktuelle Position des Motors 2 deaktiviert.
		1	Bei der positiven Flanke dieses Bits wird die Latchfunktion für die aktuelle Position des Motors 1 aktiviert. Nach erfolgtem Latchereignis kann mit einer weiteren steigenden Flanke die Latchfunktion erneut gestartet werden.
5 - 7	Reserviert	0	

10.9.7 Modulinformationen

10.9.7.1 Temperatur

Name:
Temperature01 bis Temperature02

Mit diesem Register wird die interne Modultemperatur in °C ausgegeben.

Datentyp	Werte
SINT	-128 bis 127

10.10 Kommunikationsregister - Funktionsmodell 3 und 254

10.10.1 Motorerkennung

10.10.1.1 Motoridentifikation

Name:

Motoridentification01 bis Motoridentification02

Dieses Register dient zur applikativen Unterscheidung und Identifikation des angeschlossenen Motortyps (zu Servicezwecken). Nach erfolgreicher Messung enthält dieses Register die benötigte Zeit [µs], um einen Stromanstieg von $\Delta I = 1 \text{ A}$ in eine Motorwicklung einzuprägen.

Datentyp	Motor ID-Messwerte	Bedeutung
UINT	0	Es liegt keine Motorkennung vor (nach Power-Up, solange die Messvoraussetzungen nicht erfüllt sind)
	1 bis 32767	Gültiger Wertebereich für Register Motoridentifikation (Einheit: µs)
	65534	Ungültiger Wert: Überlauf

10.10.2 Motorsteuerung

10.10.2.1 Modus

Name:

MpGenMode01 bis MpGenMode02

Datentyp	Werte	Information
SINT	0	Kein Modus ausgewählt
	1	Abhängig von Bit 0 im Register "Allgemeine Konfiguration" auf Seite 36 verhält sich der Positionsmodus wie folgt: <ul style="list-style-type: none"> • Positionsmodus ohne erweitertes Steuerwort: Zielposition anfahren, sobald Zielposition geändert wird • Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort: Zielposition anfahren wie in "Modus 1: Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort" auf Seite 47 beschrieben
	2	Geschwindigkeitsmodus: Konstante Geschwindigkeit
	-120	Referenzposition setzen
	-122	Istposition setzen
	-125	Anfahren Fixposition A
	-126	Anfahren Fixposition B
	-127	Referenzieren positiv (siehe auch "Referenzierkonfiguration" auf Seite 39)
	-128	Referenzieren negativ (siehe auch "Referenzierkonfiguration" auf Seite 39)

Information:

Für alle Modi gilt: Wenn die aktuelle Aktion beendet ist (je nach Modus Position oder Geschwindigkeit erreicht), wird das Bit Target Reached im Register "Statuswort" auf Seite 49 gesetzt.

Schon vor Beenden der aktuellen Aktion kann eine neue Position bzw. Geschwindigkeit angegeben werden.

10.10.2.1.1 Modus 1: Positionsmodus

Im Register "Position/Geschwindigkeit setzen" auf Seite 50 wird die Sollposition vorgegeben. Anschließend wird der Motor an diese neue Position gefahren.

Dabei kann in Register "GeneralConfig01" auf Seite 36 durch Bit 0 die Art der Positionsübernahme gesteuert werden.

- Ist Bit 0 gleich 0 (kein erweitertes Steuerwort), wird die Sollposition übernommen, sobald diese ungleich der aktuellen Position ist. Danach wird die neue Position angefahren.
- Ist Bit 0 gleich 1 erfolgt die Übernahme der Sollposition, wie unter "Modus 1: Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort" auf Seite 47 beschrieben.

10.10.2.1.2 Modus 1: Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort

Der Positionsmodus mit erweitertem Steuerwort verhält sich wie der zuvor beschriebene "Positionsmodus 1" auf Seite 46 (ohne erweitertes Steuerwort) mit dem Unterschied, dass die Übernahme der neuen Sollposition (Register "Position/Geschwindigkeit" auf Seite 50) durch das "erweiterte Steuerwort" auf Seite 47 gesteuert wird.

Erweitertes Steuerwort

Abhängig vom Zustand des Moduls können mittels dieses Registers Kommandos abgesetzt werden (siehe "Bedienung Funktionsmodell Rampe" auf Seite 23).

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0 - 3	Entspricht dem Standard- Steuerwort	x	
4	New set-point	0	Zielposition nicht übernehmen
		1	Zielposition übernehmen
5	Change set immediately	0	Die aktuelle Positionierung abarbeiten und anschließend die nächste Positionierung starten
		1	Die aktuelle Positionierung unterbrechen und die nächste Positionierung starten
6	abs / rel	0	Zielposition ist ein absoluter Wert
		1	Zielposition ist ein relativer Wert
7	Entspricht dem Standard- Steuerwort	x	
8	Stop ¹⁾	0	Positionierung ausführen
		1	Achse mit Bremsbeschleunigung stoppen
9 - 15	Entspricht dem Standard- Steuerwort	x	

1) Dieses Bit gilt für alle Modi.

Erweitertes Statuswort

Die Bits in diesem Register spiegeln den Zustand der State Machine wider. Für eine detaillierte Beschreibung siehe "[Aufbau des Statusworts](#)" auf Seite 24 und "[State Machine](#)" auf Seite 25.

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0 - 9	Entspricht dem Standard- Statuswort	x	
10	Target Reached, abhängig von Bit 8 (Stop) im Register Steuerwort	wenn Stop = 0	
		0	Zielposition nicht erreicht
		1	Zielposition erreicht
		wenn Stop = 1	
		0	Achse bremst
		1	Achsgeschwindigkeit = 0
11	Entspricht dem Standard- Statuswort	x	
12	Set-point acknowledge	0	Rampengenerator hat den Positionswert nicht übernommen
		1	Rampengenerator hat den Positionswert übernommen
13 - 15	Entspricht dem Standard- Statuswort	x	

Positionsvorgabe

Die Zielposition kann auf 2 verschiedene Arten vorgegeben werden:

Art der Positionsvorgabe	Beschreibung
Single set-point	Nach dem Erreichen der Zielposition wird das Bit <i>Target reached</i> im Register Statuswort gesetzt. Danach wird eine neue Zielposition (set-point) vorgegeben. Bei jeder Zielposition wird der Antrieb gestoppt, bevor die Positionierung für die nächste Zielposition gestartet wird.
Set of set-points	Nachdem die Zielposition erreicht wurde, wird sofort die nächste Zielposition angefahren, wobei der Antrieb beim Erreichen der ersten Zielposition nicht gestoppt wird. Es ist also möglich, während einer laufenden Positionierung schon eine weitere Zielposition zu übergeben und damit eine neue Positionierung zu initiieren.

Diese zwei Möglichkeiten "Single set-point" und "Set of set-points" werden durch das Timing der Bits *New set-point* und *Change set immediately* im "[erweiterten Steuerwort](#)" auf Seite 47 und *Set-point acknowledge* im Register "[erweiterten Statuswort](#)" auf Seite 47 gesteuert.

Relative Positionsvorgabe

Die Zielposition wird als relativer Wert interpretiert, wenn das Bit *abs / rel* im [erweiterten Steuerwort](#) gesetzt ist. Bei jedem *New set-point* Trigger wird die Zielposition um diesen Wert erhöht bzw. bei negativem Wert verringert.

Findet zwischen den Positionsvorgaben ein Moduswechsel statt, wird danach wieder ab der zuletzt vorgegebenen Position relativ gefahren. Die Positionsvorgabe ist beim Start des Moduls mit 0 initialisiert.

10.10.2.1.3 Modus 2: Geschwindigkeitsmodus - Konstante Geschwindigkeit (pos./neg.)

Der Wert im Register "[Position/Geschwindigkeit](#)" auf [Seite 50](#) wird als Sollgeschwindigkeit interpretiert (Mikroschritte/Zyklus).

Der Motor fährt mit einer Rampe unter Beachtung der maximal zulässigen Beschleunigung auf die gewünschte Sollgeschwindigkeit und behält diese bei, bis eine neue Sollgeschwindigkeit vorgegeben wird.

Es sind Werte im Bereich -65535 bis 65535 zulässig. Bei Eingabe eines Wertes außerhalb dieses Bereichs wird der Wert auf diese Grenzen beschränkt.

10.10.2.1.4 Modus -120: Referenzposition setzen

Die aktuelle Istposition wird so verändert, dass die im Register "[Position/Geschwindigkeit](#)" auf [Seite 50](#) übergebene Position an der Referenz vorliegt. Fährt man anschließend auf diese Position, steht der Motor an der Referenzposition.

10.10.2.1.5 Modus -122: Istposition setzen

Die im Register "[Position/Geschwindigkeit](#)" auf [Seite 50](#) eingestellte Zielposition wird als aktuelle Istposition in den internen Positionszähler übernommen.

Bevor dieser Modus aufgerufen wird, muss sich der Motor im Stillstand befinden und physikalisch an der Stelle stehen, für welche die zu setzende Position gelten soll.

10.10.2.1.6 Modus -125/-126: Anfahren von Fixposition X

Mit diesen Modi können vorgegebene Fixpositionen angefahren werden.

- Modus -125: "[Fixposition A](#)" auf [Seite 37](#)
- Modus -126: "[Fixposition B](#)" auf [Seite 38](#)

10.10.2.1.7 Modus -127/-128: Referenzieren positiv/negativ

Mit dem Modus -127 bzw. -128 wird ausgewählt in welcher Richtung die Referenzierung erfolgt. In der "[Referenzierkonfiguration](#)" auf [Seite 39](#) ist einzustellen, ob über Stall oder unbedingt referenziert werden soll.

10.10.2.2 Rücklesen Modus

Name:

ModeReadback01 bis ModeReadback02

Mit diesem Register kann der Inhalt des Registers "[Modus](#)" auf [Seite 46](#) rückgelesen werden.

Datentyp	Werte
SINT	-128 bis 127

10.10.2.3 Steuerwort

Name:

MpGenControl01 bis MpGenControl02

Mit Hilfe dieses Registers können abhängig vom Zustand des Moduls Kommandos abgesetzt werden (siehe "[Bedienung Funktionsmodell Rampe](#)" auf Seite 23).

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0	Switch On	x	
1	Enable Voltage	x	
2	Quick Stop	x	
3	Enable Operation	x	
4 - 6	Mode specific	x	
7	Fault Reset	x	
8	Stop ¹⁾	x	
9	CurrentControlEnable	0	Lastabhängige Stromregelung deaktivieren
		1	Lastabhängige Stromregelung aktivieren
10	Reserviert	0	
11	Motor ID Trigger	0	Keine Auswirkung
		1	Steigende Flanke: Motor-ID Trigger ²⁾
12	Warning Reset	0	Keine Auswirkung
		1	Steigende Flanke: Reset Warnings
13	Under Current Detection	0	Stromfehlererkennung deaktivieren (Standard)
		1	Stromfehlererkennung aktivieren
14	Reserviert	0	
15	Stall Detection	0	Stallerkennung deaktivieren (Standard)
		1	Stallerkennung aktivieren

1) Das Bit Stop wird nur ausgewertet, wenn das erweiterte Steuerwort aktiviert ist (siehe "[Allgemeine Konfiguration](#)" auf Seite 36).

2) Mit diesem Bit kann eine Messung der Motorerkennung angestoßen werden. Zu beachten ist, dass die Applikation dafür sorgen muss, dass die Bedingungen für eine Messung erfüllt sind (siehe Tabelle in Register "[Motoridentifikation](#)" auf Seite 46).

10.10.2.4 Rücklesen Steuerwort

Name:

ControlReadback01 bis ControlReadback02

Mit diesem Register kann der Inhalt des Registers "[Steuerwort](#)" auf Seite 49 rückgelesen werden.

Datentyp	Werte
UINT	0 bis 65.535

10.10.2.5 Statuswort

Name:

MpGenStatus01 bis MpGenStatus02

Die Bits in diesem Register spiegeln den Zustand der State Machine wider. Für eine detaillierte Beschreibung siehe "[Aufbau des Statusworts](#)" auf Seite 24 und "[State Machine](#)" auf Seite 25.

Datentyp	Werte
UINT	Siehe Bitstruktur

Bitstruktur:

Bit	Beschreibung	Wert	Information
0	Ready to switch on	x	
1	Switched on	x	
2	Operation Enabled	x	
3	Fault (Error Bit)	x	
4	Voltage enabled	x	
5	Quick Stop	x	
6	Switch on disabled	x	
7	Warning	x	
8	Reserviert	0	
9	Remote	1	immer 1
10	Target Reached	x	
11	Internal limit active	0	Keine Grenzüberschreitung
		1	Internal limit ist aktiv (Softwareendlage wurde unter- bzw. überschritten)
12	Mode specific	x	
13 - 15	Reserviert	0	immer 0

10.10.3 Fehlerbehandlung

10.10.3.1 Fehlercode

Name:

ErrorCode01 bis ErrorCode02

In diesem Register kann bei Fehlern und Warnungen die Ursache ausgelesen werden:

Datentyp	Fehlercode	Fehlertyp	Priorität	Beschreibung
UINT	0x0000	-	-	Kein Fehler
	0x3000	Fehler	hoch	Spannung
	0x4200	Fehler	↓	Übertemperatur
	0x2300	Warnung	↓	Überstrom
	0xFF00	Warnung	↓	Stromfehler ¹⁾
	0xFF01	Warnung	niedrig	Stall ²⁾

1) Ein Stromfehler wird nur erkannt, wenn im **Steuerwort** Bit 13 = 1 ist (Stromfehlererkennung aktiviert).

2) Stall wird nur erkannt, wenn im **Steuerwort** Bit 15 = 1 ist (Stallerkennung aktiviert).

Hinweise zur Behandlung von Fehlern und Warnungen:

- Mit Bit 3 (Fault) und Bit 7 (Warning) im **"Statuswort"** auf Seite 49 kann abgefragt werden, ob im Register Fehlercode ein Fehler oder eine Warnung gemeldet wurde.
- Mit Bit 7 (Fault Reset) und Bit 12 (Warning Reset) im **"Steuerwort"** auf Seite 23 werden die anliegenden Fehler und Warnungen quittiert.
- Liegen mehrere Fehler/Warnungen an, wird der mit der höchsten Priorität (entspricht der Reihenfolge in obiger Tabelle) im Register Fehlercode angezeigt.

10.10.4 Positionieren und Geschwindigkeit

10.10.4.1 Position/Geschwindigkeit setzen

Name:

AbsPos01 bis AbsPos02

Mit diesem Register wird abhängig vom Betriebsmodus Position oder Geschwindigkeit gesetzt.

- Positionsmodus (siehe **"Modus"** auf Seite 46): Zyklisches Setzen der Sollposition in Mikroschritten. Ein Mikroschritt ist in diesem Modus immer 1/256 Vollschrift.
- Geschwindigkeitsmodus (siehe **"Modus"** auf Seite 46): In diesem Modus wird dieses Register als vorzeichenbehaftete Sollgeschwindigkeit betrachtet.

Datentyp	Werte
DINT	-2.147.483.648 bis 2.147.483.647

10.10.4.2 Aktuelle Position-zyklisch

Name:

AbsPos01ActVal bis AbsPos02ActVal

Dieses zyklische Register enthält die aktuelle Position.

Datentyp	Werte
DINT	-2.147.483.648 bis 2.147.483.647

10.11 Minimale Zykluszeit

Die minimale Zykluszeit gibt an, bis zu welcher Zeit der Buszyklus heruntergefahren werden kann, ohne dass Kommunikationsfehler auftreten. Es ist zu beachten, dass durch sehr schnelle Zyklen die Restzeit zur Behandlung der Überwachungen, Diagnosen und azyklischen Befehle verringert wird.

Minimale Zykluszeit	
Alle Funktionsmodelle	400 µs

10.12 Minimale I/O-Updatezeit

Die minimale I/O-Updatezeit gibt an, bis zu welcher Zeit der Buszyklus heruntergefahren werden kann, so dass in jedem Zyklus ein I/O-Update erfolgt.

Minimale I/O-Updatezeit	
Alle Funktionsmodelle (außer Rampe)	400 µs
Funktionsmodell Rampe Ausgänge ¹⁾	25 ms

1) Abhängig von der Konfiguration des "Bewegungsprofil Generators" auf Seite 36