

# CANopen Handbuch

**CAN**open

## Servopositionierregler DIS-2

---

Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH  
Kocherstraße 3  
D-38120 Braunschweig  
Germany

Telefon: +49-(0)531-8668-0  
Telefax: +49-(0)531-8668-555  
E-mail: [vertrieb@metronix.de](mailto:vertrieb@metronix.de)  
<http://www.metronix.de>

## **Urheberrechte**

© 2011 Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH. Alle Rechte vorbehalten.

Die Informationen und Angaben in diesem Dokument sind nach bestem Wissen zusammengestellt worden. Trotzdem können abweichende Angaben zwischen dem Dokument und dem Produkt nicht mit letzter Sicherheit ausgeschlossen werden. Für die Geräte und zugehörige Programme in der dem Kunden überlassenen Fassung gewährleistet Metronix den vertragsgemäßen Gebrauch in Übereinstimmung mit der Nutzerdokumentation. Im Falle erheblicher Abweichungen von der Nutzerdokumentation ist Metronix zur Nachbesserung berechtigt und, soweit diese nicht mit unangemessenem Aufwand verbunden ist, auch verpflichtet. Eine eventuelle Gewährleistung erstreckt sich nicht auf Mängel, die durch Abweichen von den für das Gerät vorgesehenen und in der Nutzerdokumentation angegebenen Einsatzbedingungen verursacht werden.

Metronix übernimmt keine Gewähr dafür, dass die Produkte den Anforderungen und Zwecken des Erwerbers genügen oder mit anderen von ihm ausgewählten Produkten zusammenarbeiten. Metronix übernimmt keine Haftung für Folgeschäden, die im Zusammenwirken der Produkte mit anderen Produkten oder aufgrund unsachgemäßer Handhabung an Maschinen oder Anlagen entstehen.

Metronix behält sich das Recht vor, das Dokument oder das Produkt ohne vorherige Ankündigung zu ändern, zu ergänzen oder zu verbessern.

Dieses Dokument darf weder ganz noch teilweise ohne ausdrückliche Genehmigung des Urhebers in irgendeiner Form reproduziert oder in eine andere natürliche oder maschinenlesbare Sprache oder auf Datenträger übertragen werden, sei es elektronisch, mechanisch, optisch oder auf andere Weise.

## **Warenzeichen**

Alle Produktnamen in diesem Dokument können eingetragene Warenzeichen sein. Alle Warenzeichen in diesem Dokument werden nur zur Identifikation des jeweiligen Produkts verwendet.

ServoCommander™ ist ein eingetragenes Warenzeichen der Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH.

*Microsoft and Windows are either registered trademarks or trademarks of Microsoft Corporation in the United States and/or other countries.*

Verzeichnis der Revisionen			
Autor:		Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH	
Handbuchname:		CANopen Handbuch	
Dateiname:		CAN-HB_DIS-2_2p0_DE.doc	
Lfd. Nr.	Beschreibung	Revisions-index	Datum der Änderung
001	Erstellung des Handbuches	1.0	22.09.2004
002	Ergänzungen und Änderungen lt. CANopen PDO's Behandlung, voltage_enabled	1.1	10.11.2004
003	Corporate Identity aktualisiert – keine technischen Änderungen	2.0	02.05.2011

# Inhaltsverzeichnis

1	Allgemeines.....	9
1.1	Dokumentation.....	9
1.2	CANopen .....	9
2	Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen.....	11
2.1	Verwendete Symbole .....	11
2.2	Allgemeine Hinweise .....	12
2.3	Gefahren durch falschen Gebrauch .....	13
2.4	Sicherheitshinweise.....	14
2.4.1	Allgemeine Sicherheitshinweise.....	14
2.4.2	Sicherheitshinweise bei Montage und Wartung.....	15
2.4.3	Schutz gegen Berühren elektrischer Teile .....	16
2.4.4	Schutz durch Schutzkleinspannung (PELV) gegen elektrischen Schlag .....	17
2.4.5	Schutz vor gefährlichen Bewegungen .....	18
2.4.6	Schutz gegen Berühren heißer Teile .....	19
2.4.7	Schutz bei Handhabung und Montage .....	19
3	Verkabelung und Steckerbelegung .....	21
3.1	Anschlussbelegungen .....	21
3.2	Verkabelungs-Hinweise .....	22
4	Aktivierung von CANopen .....	23
4.1	Übersicht.....	23
5	Zugriffsverfahren .....	25
5.1	Einleitung .....	25
5.2	SDO-Zugriff.....	26
5.2.1	SDO-Sequenzen zum Lesen und Schreiben.....	26
5.2.2	SDO-Fehlermeldungen .....	28
5.3	PDO-Message .....	29
5.3.1	Beschreibung der Objekte.....	30
5.3.2	Objekte zur PDO-Parametrierung.....	33
5.3.3	Aktivierung der PDOs .....	37
5.4	SYNC-Message.....	37
5.5	EMERGENCY-Message.....	38
5.5.1	Aufbau der EMERGENCY-Message .....	38
5.5.2	Beschreibung der Objekte.....	39
5.5.2.1	Objekt 1003 <sub>h</sub> : pre_defined_error_field .....	39
5.6	Heartbeat / Bootup (Error Control Protocol).....	41
5.6.1	Aufbau der Heartbeat-Nachricht.....	41
5.6.2	Aufbau der Bootup-Nachricht .....	41
5.6.3	Beschreibung der Objekte.....	42
5.6.3.1	Objekt 1017 <sub>h</sub> : producer_heartbeat_time.....	42
5.7	Netzwerkmanagement (NMT-Service) .....	42
5.8	Tabelle der Identifier .....	44
6	Parameter einstellen .....	45
6.1	Parametersätze laden und speichern.....	45

6.1.1 Übersicht.....	45
6.1.2 Beschreibung der Objekte.....	47
6.1.2.1 Objekt 1011 <sub>h</sub> : restore_default_parameters .....	47
6.1.2.2 Objekt 1010 <sub>h</sub> : store_parameter .....	48
6.2 Umrechnungsfaktoren (Factor Group) .....	49
6.2.1 Übersicht.....	49
6.2.2 Beschreibung der Objekte.....	50
6.2.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	50
6.2.2.2 Objekt 6093 <sub>h</sub> : position_factor .....	50
6.2.2.3 Objekt 6094 <sub>h</sub> : velocity_encoder_factor.....	53
6.2.2.4 Objekt 6097 <sub>h</sub> : acceleration_factor .....	55
6.2.2.5 Objekt 607E <sub>h</sub> : polarity .....	57
6.3 Endstufenparameter.....	58
6.3.1 Übersicht.....	58
6.3.2 Beschreibung der Objekte.....	58
6.3.2.1 Objekt 6510 <sub>h</sub> _10 <sub>h</sub> : enable_logic .....	58
6.4 Stromregler und Motoranpassung .....	60
6.4.1 Übersicht.....	60
6.4.2 Beschreibung der Objekte.....	61
6.4.2.1 Objekt 6075 <sub>h</sub> : motorRatedCurrent .....	61
6.4.2.2 Objekt 6073 <sub>h</sub> : maxCurrent .....	62
6.4.2.3 Objekt 604D <sub>h</sub> : poleNumber .....	62
6.4.2.4 Objekt 6410 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub> : iitTimeMotor .....	62
6.4.2.5 Objekt 6410 <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub> : iitRatioMotor .....	63
6.4.2.6 Objekt 6410 <sub>h</sub> _10 <sub>h</sub> : phaseOrder .....	63
6.4.2.7 Objekt 6410 <sub>h</sub> _11 <sub>h</sub> : encoderOffsetAngle .....	64
6.4.2.8 Objekt 2415 <sub>h</sub> : currentLimitation .....	65
6.4.2.9 Objekt 60F6 <sub>h</sub> : torqueControlParameters .....	66
6.5 Drehzahlregler.....	67
6.5.1 Übersicht.....	67
6.5.2 Beschreibung der Objekte.....	67
6.5.2.1 Objekt 60F9 <sub>h</sub> : velocityControlParametersSet .....	67
6.6 Lageregler (Position Control Function) .....	69
6.6.1 Übersicht.....	69
6.6.2 Beschreibung der Objekte.....	71
6.6.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	71
6.6.2.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln .....	72
6.6.2.3 Objekt 60FB <sub>h</sub> : positionControlParameterSet .....	72
6.6.2.4 Objekt 6062 <sub>h</sub> : positionDemandValue .....	74
6.6.2.5 Objekt 6064 <sub>h</sub> : positionActualValue .....	74
6.6.2.6 Objekt 6065 <sub>h</sub> : followingErrorWindow .....	75
6.6.2.7 Objekt 6066 <sub>h</sub> : followingErrorTimeOut .....	75
6.6.2.8 Objekt 60FA <sub>h</sub> : controlEffort .....	76
6.6.2.9 Objekt 6067 <sub>h</sub> : positionWindow .....	76
6.6.2.10 Objekt 6068 <sub>h</sub> : positionWindowTime .....	77
6.7 Analoge Eingänge .....	78
6.7.1 Übersicht.....	78
6.8 Digitale Ein- und Ausgänge .....	78
6.8.1 Übersicht.....	78
6.8.2 Beschreibung der Objekte.....	78
6.8.2.1 Objekt 60FD <sub>h</sub> : digitalInputs .....	78
6.8.2.2 Objekt 60FE <sub>h</sub> : digitalOutputs .....	79

6.9	Endschalter.....	80
6.9.1	Übersicht.....	80
6.9.2	Beschreibung der Objekte.....	80
6.9.2.1	Objekt 6510 <sub>h</sub> _11 <sub>h</sub> : limit_switch_polarity .....	80
6.9.2.2	Objekt 6510 <sub>h</sub> _15 <sub>h</sub> : limit_switch_deceleration .....	81
6.10	Geräteinformationen .....	82
6.10.1	Beschreibung der Objekte.....	82
6.10.1.1	Objekt 1018 <sub>h</sub> : identity_object .....	82
6.10.1.2	Objekt 6510 <sub>h</sub> _A1 <sub>h</sub> : drive_type .....	84
6.10.1.3	Objekt 6510 <sub>h</sub> _A9 <sub>h</sub> : firmware_main_version.....	84
6.10.1.4	Objekt 6510 <sub>h</sub> _AA <sub>h</sub> : firmware_custom_version .....	84
7	Gerätesteuerung (Device Control) .....	85
7.1	Zustandsdiagramm (State Machine).....	85
7.1.1	Übersicht.....	85
7.1.2	Das Zustandsdiagramm des Reglers (State Machine).....	86
7.1.2.1	Zustandsdiagramm: Zustände .....	87
7.1.2.2	Zustandsdiagramm: Zustandsübergänge.....	88
7.1.3	controlword (Steuerwort).....	90
7.1.3.1	Objekt 6040 <sub>h</sub> : controlword.....	90
7.1.4	Auslesen des Reglerzustands .....	93
7.1.5	statusword (Statuswort) .....	94
7.1.5.1	Objekt 6041 <sub>h</sub> : statusword .....	94
8	Betriebsarten .....	97
8.1	Einstellen der Betriebsart .....	97
8.1.1	Übersicht.....	97
8.1.2	Beschreibung der Objekte.....	97
8.1.2.1	In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	97
8.1.2.2	Objekt 6060 <sub>h</sub> : modes_of_operation.....	98
8.1.2.3	Objekt 6061 <sub>h</sub> : modes_of_operation_display .....	99
8.2	Betriebsart Referenzfahrt (Homing Mode) .....	100
8.2.1	Übersicht.....	100
8.2.2	Beschreibung der Objekte.....	101
8.2.2.1	In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	101
8.2.2.2	Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln .....	101
8.2.2.3	Objekt 607C <sub>h</sub> : home_offset.....	101
8.2.2.4	Objekt 6098 <sub>h</sub> : homing_method .....	102
8.2.2.5	Objekt 6099 <sub>h</sub> : homing_speeds.....	103
8.2.2.6	Objekt 609A <sub>h</sub> : homing_acceleration .....	104
8.2.3	Referenzfahrt-Abläufe .....	105
8.2.3.1	Methode 1: Negativer Endschalter mit Nullimpulsauswertung .....	105
8.2.3.2	Methode 2: Positiver Endschalter mit Nullimpulsauswertung.....	105
8.2.3.3	Methode 17: Referenzfahrt auf den negativen Endschalter .....	106
8.2.3.4	Methode 18: Referenzfahrt auf den positiven Endschalter .....	106
8.2.3.5	Methode -1: negativer Anschlag mit Nullimpulsauswertung .....	107
8.2.3.6	Methode -2: positiver Anschlag mit Nullimpulsauswertung.....	107
8.2.3.7	Methoden 33 und 34: Referenzfahrt auf den Nullimpuls .....	108
8.2.3.8	Methode 35: Referenzfahrt auf die aktuelle Position .....	108
8.2.4	Steuerung der Referenzfahrt .....	108
8.3	Betriebsart Positionieren (Profile Position Mode) .....	109
8.3.1	Übersicht.....	109
8.3.2	Beschreibung der Objekte.....	110

8.3.2.1	In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	110
8.3.2.2	Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln .....	111
8.3.2.3	Objekt 607A <sub>h</sub> : target_position.....	111
8.3.2.4	Objekt 6081 <sub>h</sub> : profile_velocity .....	112
8.3.2.5	Objekt 6082 <sub>h</sub> : end_velocity.....	112
8.3.2.6	Objekt 6083 <sub>h</sub> : profile_acceleration.....	113
8.3.2.7	Objekt 6084 <sub>h</sub> : profile_deceleration .....	113
8.3.2.8	Objekt 6085 <sub>h</sub> : quick_stop_deceleration.....	114
8.3.2.9	Objekt 6086 <sub>h</sub> : motion_profile_type.....	114
8.3.3	Funktionsbeschreibung .....	115
8.4	Interpolated Position Mode .....	117
8.4.1	Übersicht.....	117
8.4.2	Beschreibung der Objekte.....	118
8.4.2.1	In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	118
8.4.2.2	Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln .....	118
8.4.2.3	Objekt 60C0 <sub>h</sub> : interpolation_submode_select .....	118
8.4.2.4	Objekt 60C1 <sub>h</sub> : interpolation_data_record .....	119
	Objekt 60C2 <sub>h</sub> : interpolation_time_period.....	120
8.4.2.5	Objekt 60C4 <sub>h</sub> : interpolation_data_configuration .....	120
8.4.3	Funktionsbeschreibung .....	123
8.4.3.1	Vorbereitende Parametrierung .....	123
8.4.3.2	Aktivierung des Interpolated Position Mode und Aufsynchronisation .....	123
8.4.3.3	Unterbrechung der Interpolation im Fehlerfall .....	125
8.5	Betriebsart Drehzahlregelung (Profile Velocity Mode) .....	126
8.5.1	Übersicht.....	126
8.5.2	Beschreibung der Objekte.....	127
8.5.2.1	In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	127
8.5.2.2	Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln .....	128
8.5.2.3	Objekt 6069 <sub>h</sub> : velocity_sensor_actual_value.....	128
8.5.2.4	Objekt 606B <sub>h</sub> : velocity_demand_value.....	129
8.5.2.5	Objekt 606C <sub>h</sub> : velocity_actual_value .....	129
8.5.2.6	Objekt 6080 <sub>h</sub> : max_motor_speed .....	130
8.5.2.7	Objekt 60FF <sub>h</sub> : target_velocity .....	130
8.5.3	Objekte: Drehzahl-Rampen .....	130
8.5.3.1	Objekt 2090 <sub>h</sub> : velocity_ramps.....	131
	Betriebsart Momentenregelung (Profile Torque Mode) .....	133
8.5.4	Übersicht.....	133
8.5.5	Beschreibung der Objekte.....	134
8.5.5.1	In diesem Kapitel behandelte Objekte .....	134
8.5.5.2	Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln .....	134
8.5.5.3	Objekt 6071 <sub>h</sub> : target_torque .....	134
8.5.5.4	Objekt 6072 <sub>h</sub> : max_torque .....	135
8.5.5.5	Objekt 6074 <sub>h</sub> : torque_demand_value .....	135
8.5.5.6	Objekt 6076 <sub>h</sub> : motorRated_torque.....	136
8.5.5.7	Objekt 6077 <sub>h</sub> : torque_actual_value .....	136
8.5.5.8	Objekt 6078 <sub>h</sub> : current_actual_value .....	137
8.5.5.9	Objekt 6079 <sub>h</sub> : dc_link_circuit_voltage.....	137
9	Stichwortverzeichnis .....	138

# Abbildungsverzeichnis

Abbildung 3.1:	DIS-2 Steckverbinder.	21
Abbildung 3.2:	Verkabelungsbeispiel	22
Abbildung 5.3:	NMT-State machine	43
Abbildung 6.4:	Übersicht: Factor Group	50
Abbildung 6.5:	Schleppfehler – Funktionsübersicht	69
Abbildung 6.6:	Schleppfehler	70
Abbildung 6.7:	Position erreicht – Funktionsübersicht	70
Abbildung 6.8:	Position erreicht	71
Abbildung 7.9:	Zustandsdiagramm des Reglers	86
Abbildung 7.10:	Wichtigste Zustandsübergänge des Reglers	87
Abbildung 8.1:	Die Referenzfahrt	100
Abbildung 8.2:	Home Offset	101
Abbildung 8.3:	Referenzfahrt auf den negativen Endschalter mit Auswertung des Nullimpulses	105
Abbildung 8.4:	Referenzfahrt auf den positiven Endschalter mit Auswertung des Nullimpulses	105
Abbildung 8.5:	Referenzfahrt auf den negativen Endschalter	106
Abbildung 8.6:	Referenzfahrt auf den positiven Endschalter	106
Abbildung 8.7:	Referenzfahrt auf den negativen Anschlag mit Auswertung des Nullimpulses	107
Abbildung 8.8:	Referenzfahrt auf den positiven Anschlag mit Auswertung des Nullimpulses	107
Abbildung 8.9:	Referenzfahrt nur auf den Nullimpuls bezogen	108
Abbildung 8.10:	Fahrkurven-Generator und Lageregler	109
Abbildung 8.11:	Der Fahrkurven-Generator	110
Abbildung 8.12:	Fahrauftrag-Übertragung von einem Host	115
Abbildung 8.13:	Einfacher Fahrauftrag	116
Abbildung 8.14:	Unterbrechung einer laufenden Positionierung	116
Abbildung 8.15:	Fahrauftrag Lineare Interpolation zwischen zwei Datenwerten	117
Abbildung 8.16:	IP-Einschalten und Datenfreigabe	124
Abbildung 8.17:	Struktur des drehzahlgeregelten Betriebs (Profile Velocity Mode)	127
Abbildung 8.18:	Zuordnung der Rampen	131
Abbildung 8.19:	Bedeutung der Velocity_ramps	131
Abbildung 8.20:	Struktur des drehmomentengeregelten Betriebs	133



# 1 Allgemeines

## 1.1 Dokumentation

Das vorliegende Handbuch beschreibt, wie der Servopositionierer vom Typ DIS-2 in eine CANopen-Netzwerkumgebung einbezogen werden kann. Es wird die Einstellung der physikalischen Parameter, die Aktivierung des CANopen-Protokolls, die Einbindung in das CAN-Netzwerk und die Kommunikation mit dem Servopositionierer beschrieben. Es richtet sich an Personen, die bereits mit dieser Servopositionierer DIS-2 vertraut sind.

Es enthält Sicherheitshinweise, die beachtet werden müssen.

Weitergehende Informationen finden sich im Handbuch zum Servopositionierer DIS-2.

## 1.2 CANopen

CANopen ist ein von der Vereinigung „CAN in Automation“ erarbeiteter Standard. In diesem Verbund sind eine Vielzahl von Geräteherstellern organisiert. Dieser Standard hat die bisherigen herstellerspezifischen CAN-Protokolle weitgehend ersetzt. Somit steht dem Endanwender ein herstellerunabhängiges Kommunikations-Interface zur Verfügung.

Von diesem Verbund sind unter anderem folgende Handbücher beziehbar:

**CiA Draft Standard 201-207:** In diesen Werken werden die allgemeinen Grundlagen und die Einbettung von CANopen in das OSI-Schichtenmodell behandelt. Die relevanten Punkte dieses Buches werden im vorliegenden CANopen-Handbuch vorgestellt, so dass der Erwerb der DS201..207 im allgemeinen nicht notwendig ist.

**CiA Draft Standard 301:** In diesem Werk wird der grundsätzliche Aufbau des Objektverzeichnisses eines CANopen-Gerätes und der Zugriff auf dieses beschrieben. Außerdem werden die Aussagen der DS201..207 konkretisiert. Die für den Servopositionierer DIS-2 benötigten Elemente des Objektverzeichnisses und die zugehörigen Zugriffsmethoden sind im vorliegenden Handbuch beschrieben. Der Erwerb der DS301 ist ratsam aber nicht unbedingt notwendig.

**CiA Draft Standard 402:** Dieses Buch befasst sich mit der konkreten Implementation von CANopen in Antriebsregler. Obwohl alle implementierten Objekte auch im

vorliegenden CANopen-Handbuch in kurzer Form dokumentiert und beschrieben sind, sollte der Anwender über dieses Werk verfügen.

Bezugsadresse:

CAN in Automation (CiA) International Headquarter  
Am Weichselgarten 26  
D-91058 Erlangen  
Tel.: 09131-601091  
Fax: 09131-601092  
[www.can-cia.de](http://www.can-cia.de)

## 2 Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen

### 2.1 Verwendete Symbole



Information

Wichtige Informationen und Hinweise.



Vorsicht!

Die Nichtbeachtung kann hohe Sachschäden zur Folge haben.



**GEFAHR !**

Die Nichtbeachtung kann **Sachschäden** und **Personenschäden** zur Folge haben.



**Vorsicht! Lebensgefährliche Spannung.**

Der Sicherheitshinweis enthält einen Hinweis auf eine eventuell auftretende lebensgefährliche Spannung.



Die mit diesem Symbol gekennzeichneten Abschnitte stellen Beispiele dar, die das Verständnis und die Anwendung einzelner Objekte und Parameter erleichtern.

## 2.2 Allgemeine Hinweise

Bei Schäden infolge von Nichtbeachtung der Warnhinweise in dieser Betriebsanleitung übernimmt Metronix keine Haftung.



Vor der Inbetriebnahme sind die *Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen ab Seite 11* durchzulesen.

Wenn die Dokumentation in der vorliegenden Sprache nicht einwandfrei verstanden wird, bitte beim Lieferant anfragen und diesen informieren.

Der einwandfreie und sichere Betrieb des Servopositionierreglers setzt den sachgemäßen und fachgerechten Transport, die Lagerung, die Montage, die Projektierung, unter der Beachtung der Risiken und Schutz- und Notfallmaßnahmen und die Installation sowie die sorgfältige Bedienung und die Instandhaltung voraus. Für den Umgang mit elektrischen Anlagen ist ausschließlich ausgebildetes und qualifiziertes Personal einzusetzen:

### AUSGEBILDETES UND QUALIFIZIERTES PERSONAL

im Sinne dieses Produkthandbuches bzw. der Warnhinweise auf dem Produkt selbst sind Personen, die mit der Projektierung, der Aufstellung, der Montage, der Inbetriebsetzung und dem Betrieb des Produktes sowie mit allen Warnungen und Vorsichtsmaßnahmen gemäß dieser Betriebsanleitung in diesem Produkthandbuch ausreichend vertraut sind und die über die ihrer Tätigkeit entsprechenden Qualifikationen verfügen:

- ❖ Ausbildung und Unterweisung der Normen und Unfallverhütungsvorschriften, die in Zusammenhang mit der Anwendung stehen, bzw. Berechtigung, Geräte/Systeme gemäß den Standards der Sicherheitstechnik ein- und auszuschalten, zu erden und gemäß den Arbeitsanforderungen zweckmäßig zu kennzeichnen.
- ❖ Ausbildung oder Unterweisung gemäß den Standards der Sicherheitstechnik in Pflege und Gebrauch angemessener Sicherheitsausrüstung.
- ❖ Schulung in Erster Hilfe.

Die nachfolgenden Hinweise sind vor der ersten Inbetriebnahme der Anlage zur Vermeidung von Körperverletzungen und/oder Sachschäden zu lesen:



Diese Sicherheitshinweise sind jederzeit einzuhalten.



Vor der Installation und der Inbetriebnahme sind alle Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen in diesem Dokument sorgfältig zu lesen. Diese Sicherheitsinstruktionen und alle anderen Benutzerhinweise sind vor jeder Arbeit mit dem Servopositionierregler durchzulesen.



Sollten keine Benutzerhinweise für den Servopositionierregler zur Verfügung stehen, wenden Sie sich an Ihren zuständigen Vertriebsrepräsentanten



Bei Verkauf, Verleih und/oder anderweitiger Weitergabe des Servopositionierreglers sind diese Sicherheitshinweise ebenfalls mitzugeben.



Ein Öffnen des Servopositionierreglers durch den Betreiber ist aus Sicherheits- und Gewährleistungsgründen nicht zulässig.



Die Voraussetzung für eine einwandfreie Funktion des Servopositionierreglers ist eine fachgerechte Projektierung!

**GEFAHR!**

**Unsachgemäßer Umgang mit dem Servopositionierregler und Nichtbeachten der hier angegebenen Warnhinweise sowie unsachgemäße Eingriffe in die Sicherheitseinrichtung können zu Sachschaden, Körperverletzung, elektrischem Schlag oder im Extremfall zum Tod führen.**

## 2.3 Gefahren durch falschen Gebrauch

**GEFAHR!**

Hohe elektrische Spannung und hoher Arbeitsstrom!  
Lebensgefahr oder schwere Körperverletzung durch elektrischen Schlag!

**GEFAHR!**

Hohe elektrische Spannung durch falschen Anschluss!  
Lebensgefahr oder Körperverletzung durch elektrischen Schlag!

**GEFAHR!**

Heiße Oberflächen auf Gerätegehäuse möglich!  
Verletzungsgefahr! Verbrennungsgefahr!

**GEFAHR!****Gefahrbringende Bewegungen!**

Lebensgefahr, schwere Körperverletzung oder Sachschaden durch unbeabsichtigte Bewegungen der Motoren!

## 2.4 Sicherheitshinweise

### 2.4.1 Allgemeine Sicherheitshinweise



Der Servopositionierregler entspricht je nach Ausführung der Schutzklasse IP40..IP65, sowie der Verschmutzungsstufe 1. Es ist darauf zu achten, dass die Umgebung dieser Schutz- bzw. Verschmutzungsstufe entspricht.



Nur vom Hersteller zugelassene Zubehör- und Ersatzteile verwenden.



Die Spannungsversorgungen des Servopositionierreglers müssen entsprechend den EN-Normen und VDE-Vorschriften so an das Netz angeschlossen werden, dass sie mit geeigneten Freischaltmitteln ( z.B. Hauptschalter, Schütz, Leistungsschalter) vom Netz getrennt werden können.



Es sind die Sicherheitsvorschriften und -bestimmungen des Landes, in dem das Gerät zur Anwendung kommt, zu beachten.



Die in der Betriebsanleitung angegebenen Umgebungsbedingungen müssen eingehalten werden. Sicherheitskritische Anwendungen sind nicht zugelassen, sofern sie nicht ausdrücklich vom Hersteller freigegeben werden.



Die Hinweise für eine EMV-gerechte Installation sind aus der Betriebsanleitung zu entnehmen. Die Einhaltung der durch die nationalen Vorschriften geforderten Grenzwerte liegt in der Verantwortung der Hersteller der Anlage oder Maschine.



Die technischen Daten, die Anschluss- und Installationsbedingungen für den Servopositionierregler sind aus diesem Produkthandbuch zu entnehmen und unbedingt einzuhalten.



#### **GEFAHR!**

Es sind die Allgemeinen Errichtungs- und Sicherheitsvorschriften für das Arbeiten an Starkstromanlagen (z.B. DIN, VDE, EN, IEC oder andere nationale und internationale Vorschriften) zu beachten.

Nichtbeachtung können Tod, Körperverletzung oder erheblichen Sachschaden zur Folge haben.



Ohne Anspruch auf Vollständigkeit gelten unter anderem folgende Vorschriften:

VDE 0100      Bestimmung für das Errichten von Starkstromanlagen bis 1000 Volt

EN 60204      Elektrische Ausrüstung von Maschinen

EN 50178      Ausrüstung von Starkstromanlagen mit elektronischen Betriebsmitteln

## 2.4.2 Sicherheitshinweise bei Montage und Wartung

Für die Montage und Wartung der Anlage gelten in jedem Fall die einschlägigen DIN, VDE, EN und IEC - Vorschriften, sowie alle staatlichen und örtlichen Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften. Der Anlagenbauer bzw. der Betreiber hat für die Einhaltung dieser Vorschriften zu sorgen:



Die Bedienung, Wartung und/oder Instandsetzung des Servopositionierreglers darf nur durch für die Arbeit an oder mit elektrischen Geräten ausgebildetes und qualifiziertes Personal erfolgen.

Vermeidung von Unfällen, Körperverletzung und/oder Sachschaden:



Vertikale Achsen gegen Herabfallen oder Absinken nach Abschalten des Motors zusätzlich sichern, wie durch:

- mechanische Verriegelung der vertikalen Achse,
- externe Brems-/ Fang-/ Klemmeinrichtung oder
- ausreichenden Gewichtsausgleich der Achse.



Die serienmäßig gelieferte Motor-Haltebremse oder eine externe, vom Antriebsregelgerät angesteuerte Motor-Haltebremse alleine ist nicht für den Personenschutz geeignet!



Die elektrische Ausrüstung über den Hauptschalter spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern, warten bis der Zwischenkreis entladen ist bei:

- Wartungsarbeiten und Instandsetzung
- Reinigungsarbeiten
- langen Betriebsunterbrechungen



Vor der Durchführung von Wartungsarbeiten ist sicherzustellen, dass die Stromversorgung abgeschaltet, verriegelt und der Zwischenkreis entladen ist.



Bei der Montage ist sorgfältig vorzugehen. Es ist sicherzustellen, dass sowohl bei Montage als auch während des späteren Betriebes des Antriebs keine Bohrspäne, Metallstaub oder Montageteile (Schrauben, Muttern, Leitungsabschnitte) in den Servopositionierregler fallen.



Ebenfalls ist sicherzustellen, dass die externe Spannungsversorgung des Servopositionierreglers (24V) abgeschaltet ist.



Ein Abschalten des Zwischenkreises muss immer vor dem Abschalten der 24V Reglerversorgung erfolgen.



Die Arbeiten im Maschinenbereich sind nur bei abgeschalteter und verriegelter Wechselstrom- bzw. Gleichstromversorgung durchzuführen. Abgeschaltete Endstufen oder abgeschaltete Reglerfreigabe sind keine geeigneten Verriegelungen. Hier kann es im Störfall zum unbeabsichtigten Verfahren des Antriebes kommen.



Die Inbetriebnahme mit leerlaufenden Motoren durchführen, um mechanische Beschädigungen, z.B. durch falsche Drehrichtung zu vermeiden.



Elektronische Geräte sind grundsätzlich nicht ausfallsicher. Der Anwender ist dafür verantwortlich, dass bei Ausfall des elektrischen Geräts seine Anlage in einen sicheren Zustand geführt wird.



Der Servopositionierregler und insbesondere der Bremswiderstand, extern oder intern, können hohe Temperaturen annehmen, die bei Berührung schwere körperliche Verbrennungen verursachen können.

## 2.4.3 Schutz gegen Berühren elektrischer Teile

Dieser Abschnitt betrifft nur Geräte und Antriebskomponenten mit Spannungen über 50 Volt. Werden Teile mit Spannungen größer 50 Volt berührt, können diese für Personen gefährlich werden und zu elektrischem Schlag führen. Beim Betrieb elektrischer Geräte stehen zwangsläufig bestimmte Teile dieser Geräte unter gefährlicher Spannung.



### **GEFAHR!**

Hohe elektrische Spannung!

Lebensgefahr, Verletzungsgefahr durch elektrischen Schlag oder schwere Körpverletzung!

Für den Betrieb gelten in jedem Fall die einschlägigen DIN, VDE, EN und IEC - Vorschriften, sowie alle staatlichen und örtlichen Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften. Der Anlagenbauer bzw. der Betreiber hat für die Einhaltung dieser Vorschriften zu sorgen:





Vor dem Einschalten die dafür vorgesehenen Abdeckungen und Schutzvorrichtungen für den Berührungsschutz an den Geräten anbringen. Für Einbaugeräte ist der Schutz gegen direktes Berühren elektrischer Teile durch ein äußeres Gehäuse, wie beispielsweise einen Schaltschrank, sicherzustellen. Die Vorschriften VBG 4 sind zu beachten!



Den Schutzleiter der elektrischen Ausrüstung und der Geräte stets fest an das Versorgungsnetz anschließen.



Nach der Norm EN60617 den vorgeschriebenen Mindest-Kupfer-Querschnitt für die Schutzleiterverbindung in seinem ganzen Verlauf beachten!



Vor Inbetriebnahme, auch für kurzzeitige Mess- und Prüfzwecke, stets den Schutzleiter an allen elektrischen Geräten entsprechend dem Anschlussplan anschließen oder mit Erdleiter verbinden. Auf dem Gehäuse können sonst hohe Spannungen auftreten, die elektrischen Schlag verursachen.



Elektrische Anschlussstellen der Komponenten im eingeschalteten Zustand nicht berühren.



Vor dem Zugriff zu elektrischen Teilen mit Spannungen größer 50 Volt das Gerät vom Netz oder von der Spannungsquelle trennen. Gegen Wiedereinschalten sichern.



Bei der Installation ist besonders in Bezug auf Isolation und Schutzmaßnahmen die Höhe der Zwischenkreisspannung zu berücksichtigen. Es muss für ordnungsgemäße Erdung, Leiterdimensionierung und entsprechenden Kurzschlusschutz gesorgt werden.

## 2.4.4 Schutz durch Schutzkleinspannung (PELV) gegen elektrischen Schlag

Alle Anschlüsse und Klemmen mit Spannungen von 5 bis 50 Volt an dem Servopositionierregler sind Schutzkleinspannungen, die entsprechend folgender Normen berührungssicher ausgeführt sind:

international: IEC 60364-4-41

Europäische Länder in der EU: EN 50178/1998, Abschnitt 5.2.8.1.



### **GEFAHR!**

Hohe elektrische Spannung durch falschen Anschluss!

Lebensgefahr, Verletzungsgefahr durch elektrischen Schlag!

An alle Anschlüsse und Klemmen mit Spannungen von 0 bis 50 Volt dürfen nur Geräte, elektrische Komponenten und Leitungen angeschlossen werden, die eine Schutzkleinspannung (PELV = Protective Extra Low Voltage) aufweisen.

Nur Spannungen und Stromkreise, die sichere Trennung zu gefährlichen Spannungen haben, anschließen. Sichere Trennung wird beispielsweise durch Trenntransformatoren, sichere Optokoppler oder netzfreien Batteriebetrieb erreicht.

## 2.4.5 Schutz vor gefährlichen Bewegungen

Gefährliche Bewegungen können durch fehlerhafte Ansteuerung von angeschlossenen Motoren verursacht werden. Die Ursachen können verschiedenster Art sein:

- ❖ unsaubere oder fehlerhafte Verdrahtung oder Verkabelung
- ❖ Fehler bei der Bedienung der Komponenten
- ❖ Fehler in den Messwert- und Signalgebern
- ❖ defekte oder nicht EMV-gerechte Komponenten
- ❖ Fehler in der Software im übergeordneten Steuerungssystem

Diese Fehler können unmittelbar nach dem Einschalten oder nach einer unbestimmten Zeitdauer im Betrieb auftreten.

Die Überwachungen in den Antriebskomponenten schließen eine Fehlfunktion in den angeschlossenen Antrieben weitestgehend aus. Im Hinblick auf den Personenschutz, insbesondere der Gefahr der Körperverletzung und/oder Sachschaden, darf auf diesen Sachverhalt nicht allein vertraut werden. Bis zum Wirksamwerden der eingebauten Überwachungen ist auf jeden Fall mit einer fehlerhaften Antriebsbewegung zu rechnen, deren Maß von der Art der Steuerung und des Betriebszustandes abhängen.



### **GEFAHR!**

Gefahrbringende Bewegungen!

Lebensgefahr, Verletzungsgefahr, schwere Körperverletzung oder Sachschaden!

Der Personenschutz ist aus den oben genannten Gründen durch Überwachungen oder Maßnahmen, die anlagenseitig übergeordnet sind, sicherzustellen. Diese werden nach den spezifischen Gegebenheiten der Anlage einer Gefahren- und Fehleranalyse vom Anlagenbauer vorgesehen. Die für die Anlage geltenden Sicherheitsbestimmungen werden hierbei mit einbezogen. Durch Ausschalten, Umgehen oder fehlendes Aktivieren von Sicherheitseinrichtungen können willkürliche Bewegungen der Maschine oder andere Fehlfunktionen auftreten.

## 2.4.6 Schutz gegen Berühren heißer Teile

**GEFAHR!**

Heiße Oberflächen auf Gerätegehäuse möglich!

Verletzungsgefahr! Verbrennungsgefahr!



Gehäuseoberfläche in der Nähe von heißen Wärmequellen nicht berühren!  
Verbrennungsgefahr!



Vor dem Zugriff Geräte nach dem Abschalten erst 10 Minuten abkühlen lassen.



Werden heiße Teile der Ausrüstung wie Gerätegehäuse, in denen sich Kühlkörper und Widerstände befinden, berührt, kann das zu Verbrennungen führen!

## 2.4.7 Schutz bei Handhabung und Montage

Die Handhabung und Montage bestimmter Teile und Komponenten in ungeeigneter Art und Weise kann unter ungünstigen Bedingungen zu Verletzungen führen.

**GEFAHR!**

Verletzungsgefahr durch unsachgemäße Handhabung!

Körperverletzung durch Quetschen, Scheren, Schneiden, Stoßen!

Hierfür gelten allgemeine Sicherhinweise:



Die allgemeinen Errichtungs- und Sicherheitsvorschriften zu Handhabung und Montage beachten.



Geeignete Montage- und Transporteinrichtungen verwenden.



Einklemmungen und Quetschungen durch geeignete Vorkehrungen vorbeugen.



Nur geeignetes Werkzeug verwenden. Sofern vorgeschrieben, Spezialwerkzeug benutzen.



Hebeeinrichtungen und Werkzeuge fachgerecht einsetzen.



Wenn erforderlich, geeignete Schutzausstattungen (zum Beispiel Schutzbrillen, Sicherheitsschuhe, Schutzhandschuhe) benutzen.



Nicht unter hängenden Lasten aufhalten.



Auslaufende Flüssigkeiten am Boden sofort wegen Rutschgefahr beseitigen.

## 3 Verkabelung und Steckerbelegung

### 3.1 Anschlussbelegungen

Das CAN-Interface ist bei den Geräten DIS-2 bereits im Servopositioniererregler integriert und somit immer verfügbar.

Der CAN-Bus-Anschluss ist je nach Reglertyp auf unterschiedlichen Steckern zu finden. Hinzu kommt, dass je nach Ausführung eine Doppelbelegung mit digitalen oder analogen Eingängen vorhanden ist. Um den CAN-Bus benutzen zu können, müssen die doppelt belegten Pins entsprechend parametrisiert bzw. die Hardware(DIS-24/8) angepasst werden. Genaueres ist in dem Handbuch für den DIS-2 nachzulesen.

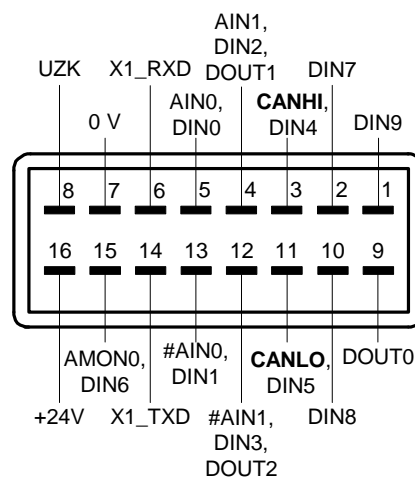


Abbildung 3.1: DIS-2 Steckverbinder.



#### CAN-Bus-Verkabelung

Bei der Verkabelung der Regler über den CAN-Bus sollten sie unbedingt die nachfolgenden Informationen und Hinweise beachten, um ein stabiles, störungsfreies System zu erhalten. Bei einer nicht sachgemäßen Verkabelung können während des Betriebs Störungen auf dem CAN-Bus auftreten, die dazu führen, dass der Regler aus Sicherheitsgründen mit einem Fehler abschaltet.



#### 120Ω-Abschlusswiderstand

In den Geräten vom Typ DIS-2 ist kein Abschlusswiderstand integriert.

## 3.2 Verkabelungs-Hinweise

Der CAN-Bus bietet eine einfache und störungssichere Möglichkeit, alle Komponenten einer Anlage miteinander zu vernetzen. Voraussetzung dafür ist allerdings, dass alle nachfolgenden Hinweise für die Verkabelung beachtet werden.

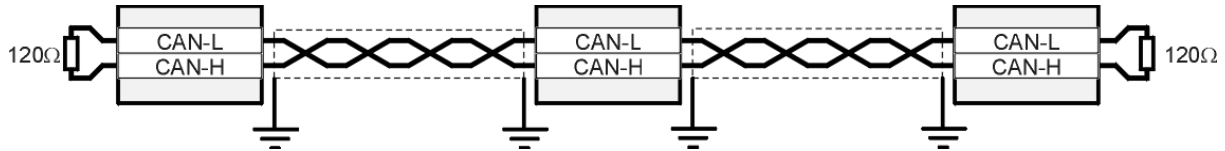


Abbildung 3.2: Verkabelungsbeispiel

- Die einzelnen Knoten des Netzwerkes werden grundsätzlich linienförmig miteinander verbunden, so dass das CAN-Kabel von Regler zu Regler durchgeschleift wird (siehe Abbildung 3.2).
- An beiden Enden des CAN-Kabels muss jeweils genau ein Abschlusswiderstand von  $120\Omega \pm 5\%$  vorhanden sein. Häufig ist in CAN-Karten oder in einer SPS bereits ein solcher Abschlusswiderstand eingebaut, der entsprechend berücksichtigt werden muss.
- Von der Verwendung von Zwischensteckern bei der CAN-Bus-Verkabelung wird abgeraten. Sollte dies dennoch notwendig sein, ist zu beachten, dass metallische Steckergehäuse verwendet werden, um den Kabelschirm zu verbinden.
- Um die Störeinkopplung so gering wie möglich zu halten, sollten grundsätzlich
  - Motorkabel nicht parallel zu Signalleitungen verlegt werden.
  - Motorkabel gemäß der Spezifikation von Metronix ausgeführt sein.
  - Motorkabel ordnungsgemäß geschirmt und geerdet sein.
- Für weitere Informationen zum Aufbau einer störungsfreien CAN-Bus-Verkabelung verweisen wir auf die Controller Area Network protocol specification, Version 2.0 der Robert Bosch GmbH, 1991.
- Technische Daten CAN-Bus-Kabel:

1 Paar á 2 verdrehten Adern,  $d \geq 0,22 \text{ mm}^2$   
Geschirmt

Schleifenwiderstand  $< 0,2 \Omega/\text{m}$   
Wellenwiderstand  $100\text{-}120 \Omega$

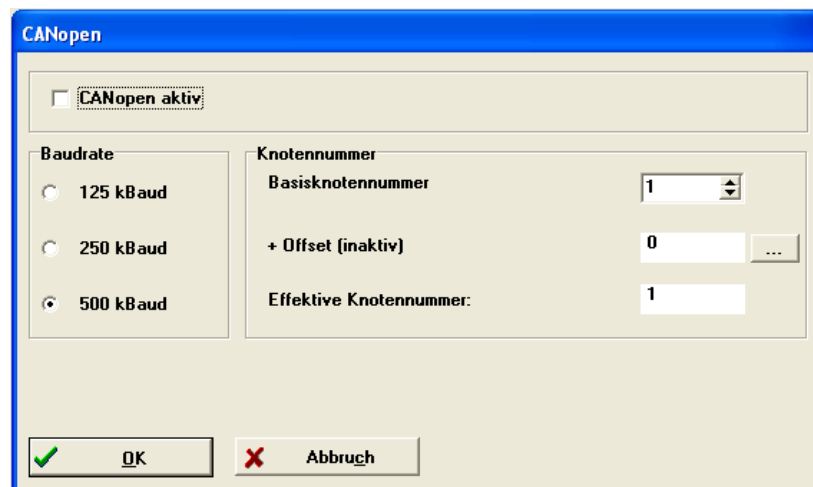
Es wird hierbei kein GND zwischen den einzelnen Knoten mitverbunden, da die Versorgung und Zwischenkreis gleiches Potential benutzen.

Der Schirm des CAN-Kabels wird beidseitig auf Gehäusepotential (PE).

## 4 Aktivierung von CANopen

### 4.1 Übersicht

Die Aktivierung des CAN-Interface mit dem Protokoll CANopen erfolgt einmalig über die serielle Schnittstelle des Servoreglers. Das CAN-Protokoll wird über das CANopen-Fenster vom DIS-2 ServoCommander aktiviert.



Es müssen insgesamt 3 Parameter eingestellt werden:

- **Basis-Knotennummer**

Zur eindeutigen Identifizierung im Netzwerk muss jedem Teilnehmer eine Knotennummer zugeteilt werden, die nur einmal im Netzwerk vorkommen darf. Über diese Knotennummer wird das Gerät adressiert.

Als zusätzliche Option besteht die Möglichkeit, die Knotennummer des Servopositionierregler von der äußeren Beschaltung abhängig zu machen. Zur Basis-Knotennummer wird einmalig nach dem Reset die Eingangskombination der digitalen Eingänge DIN4 und DIN5 (oder DIN0 ... DIN5 je nach Anwahl der Auswertung der AIN / DIN im Menü Digitale Eingänge) addiert.

- **Baudrate**

Dieser Parameter bestimmt die auf dem CAN-Bus verwendete Baudrate in kBaud. Beachten Sie, dass hohe Baudraten eine niedrige maximale Kabellänge erfordern.

Kabellänge	Baudrate (kBaud)
< 100 m	500
< 250 m	250
< 500 m	125

- **CANopen aktivieren**

Durch Aktivierung der Kommunikation in diesem Feld wird die CAN Kommunikation aktiviert und die CAN Kommunikationsparameter können bis zum Deaktivieren nicht mehr geändert werden.



Beachten Sie, dass die Parametrierung der CANopen-Funktionalität nach einem Reset nur erhalten bleibt, wenn der Parametersatz des Servopositionierreglers gesichert wurde.



# 5 Zugriffsverfahren

## 5.1 Einleitung

CANopen stellt eine einfache und standardisierte Möglichkeit bereit, auf die Parameter des Servoreglers (z.B. den maximalen Motorstrom) zuzugreifen. Dazu ist jedem Parameter (CAN-Objekt) eine eindeutige Nummer (Index und Subindex) zugeordnet. Die Gesamtheit aller einstellbaren Parameter wird als Objektverzeichnis bezeichnet.

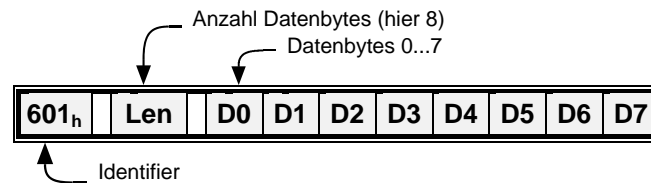
Für den Zugriff auf die CAN-Objekte über den CAN-Bus sind im Wesentlichen zwei Methoden verfügbar: Eine bestätigte Zugriffsart, bei der der Regler jeden Parameterzugriff quittiert (über sog. SDOs) und eine unbestätigte Zugriffsart, bei der keine Quittierung erfolgt (über sog. PDOs).

In der Regel wird der Regler über SDO-Zugriffe sowohl parametrisiert als auch gesteuert. Für spezielle Anwendungsfälle sind darüber hinaus noch weitere Arten von Nachrichten (sog. Kommunikations-Objekte) definiert, die entweder vom Regler oder der übergeordneten Steuerung gesendet werden:

<b>SDO</b>	<b>Service Data Object</b>	Werden zur normalen Parametrierung des Reglers verwendet.
<b>PDO</b>	<b>Process Data Object</b>	Schneller Austausch von Prozessdaten (z.B. Istdrehzahl) möglich.
<b>SYNC</b>	<b>Synchronization Message</b>	Synchronisierung mehrerer CAN-Knoten
<b>EMCY</b>	<b>Emergency Message</b>	Übermittlung von Fehlermeldungen.
<b>NMT</b>	<b>Network Management</b>	Netzwerkdienst: Es kann z.B. auf alle CAN- Knoten gleichzeitig eingewirkt werden.
<b>HEARTBEAT</b>	<b>Error Control Protocol</b>	Überwachung der Kommunikationsteilnehmer durch regelmäßige Nachrichten.

Jede Nachricht, die auf dem CAN-Bus verschickt wird, enthält eine Art Adresse, mit dessen Hilfe festgestellt werden kann, für welchen Bus-Teilnehmer die Nachricht gedacht ist. Diese Nummer wird als Identifizier bezeichnet. Je niedriger der Identifizier, desto größer ist die Priorität der Nachricht. Für die oben genannten Kommunikationsobjekte sind jeweils Identifizier festgelegt.

Die folgende Skizze zeigt den prinzipiellen Aufbau einer CANopen-Nachricht:



## 5.2 SDO-Zugriff

Über die **Service-Data-Objekte (SDO)** kann auf das Objektverzeichnis des Reglers zugegriffen werden. Dieser Zugriff ist besonders einfach und übersichtlich. Es wird daher empfohlen, die Applikation zunächst nur mit SDOs aufzubauen und erst später einige Objektzugriffe auf die zwar schnelleren, aber auch komplizierteren **Process-Data-Objekte (PDOs)** umzustellen.

SDO-Zugriffe gehen immer von der übergeordneten Steuerung (Host) aus. Diese sendet an den Regler entweder einen Schreibbefehl, um einen Parameter des Objektverzeichnisses zu ändern, oder einen Lesebefehl, um einen Parameter auszulesen. Zu jedem Befehl erhält der Host eine Antwort, die entweder den ausgelesenen Wert enthält oder – im Falle eines Schreibbefehls – als Quittung dient.

Damit der Regler erkennt, dass der Befehl für ihn bestimmt ist, muss der Host den Befehl mit einem bestimmten Identifier senden. **Dieser setzt sich aus der Basis 600<sub>h</sub> + Knotennummer des betreffenden Reglers zusammen. Der Regler antwortet entsprechend mit dem Identifier 580<sub>h</sub> + Knotennummer.**

Der Aufbau der Befehle bzw. der Antworten hängt vom Datentyp des zu lesenden oder schreibenden Objekts ab, da entweder 1, 2 oder 4 Datenbytes gesendet bzw. empfangen werden müssen. Folgende Datentypen werden unterstützt :

UINT8	8-Bit-Wert ohne Vorzeichen	0 ... 255
INT8	8-Bit-Wert mit Vorzeichen	-128 ... 127
UINT16	16-Bit-Wert ohne Vorzeichen	0 ... 65535
INT16	16-Bit-Wert mit Vorzeichen	-32768 ... 32767
UINT32	32-Bit-Wert ohne Vorzeichen	0 ... (2 <sup>32</sup> -1)
INT32	32-Bit-Wert mit Vorzeichen	-(2 <sup>31</sup> ) ... (2 <sup>31</sup> -1)

### 5.2.1 SDO-Sequenzen zum Lesen und Schreiben

Um Objekte dieser Zahlentypen auszulesen oder zu beschreiben sind die nachfolgend aufgeführten Sequenzen zu verwenden. Die Kommandos, um einen Wert in den Regler zu schreiben, beginnen je nach Datentyp mit einer *unterschiedlichen* Kennung. Die Antwort-Kennung ist hingegen stets die gleiche. Lesebefehle beginnen immer mit der gleichen Kennung und der Regler antwortet je nach zurückgegebenem Datentyp unterschiedlich. Alle Zahlen sind in hexadezimaler Schreibweise gehalten.

**Lesebefehle****UINT8 / INT8**

Befehl	40 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU				
Antwort:	4F <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	D0	0	0	0

**UINT16 / INT16**

Befehl	40 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU				
Antwort:	4B <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	D0	D1	0	0

**UINT32 / INT32**

Befehl	40 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU				
Antwort:	43 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	D0	D1	D2	D3

**Schreibbefehle**

Kennung für 8 Bit

2F <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	D0
60 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	

Kennung für 16 Bit					
2B <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	D0	D1
60 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU		

23 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU	D0	D1	D2	D3		
60 <sub>h</sub>	IX0	IX1	SU						

**BEISPIEL****UINT8 / INT8**

Lesen von Obj. 6061_00 <sub>h</sub> Rückgabe-Daten: 01 <sub>h</sub>								
Befehl	40 <sub>h</sub>	61 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	00 <sub>h</sub>				
Antwort:	4F <sub>h</sub>	61 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	00 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>			

Schreiben von Obj. 1401_02 <sub>h</sub>				
Daten: EF <sub>h</sub>				
2F <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>	14 <sub>h</sub>	02 <sub>h</sub>	EF <sub>h</sub>
<hr/>				
60 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>	14 <sub>h</sub>	02 <sub>h</sub>	

**UINT16 / INT16**

Lesen von Obj. 6041_00 <sub>h</sub> Rückgabe-Daten: 1234 <sub>h</sub>								
Befehl	40 <sub>h</sub>	41 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	00 <sub>h</sub>				
Antwort:	4B <sub>h</sub>	41 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	00 <sub>h</sub>	34 <sub>h</sub>	12 <sub>h</sub>		

Schreiben von Obj. 6040_00 <sub>h</sub>									
Daten: 03E8 <sub>h</sub>									
2B <sub>h</sub>	40 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	00 <sub>h</sub>	E8 <sub>h</sub>	03 <sub>h</sub>				
60 <sub>h</sub>	40 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	00 <sub>h</sub>						

**UINT32 / INT32**

Lesen von Obj. 6093_01 <sub>h</sub> Rückgabe-Daten: 12345678 <sub>h</sub>								
Befehl	40 <sub>h</sub>	93 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>				
Antwort:	43 <sub>h</sub>	93 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>	78 <sub>h</sub>	56 <sub>h</sub>	34 <sub>h</sub>	12 <sub>h</sub>

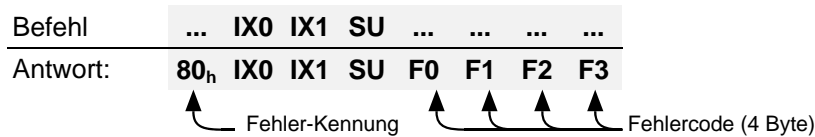
Schreiben von Obj. 6093_01 <sub>h</sub> Daten: 12345678 <sub>h</sub>								
23 <sub>h</sub>	93 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>	78 <sub>h</sub>	56 <sub>h</sub>	34 <sub>h</sub>	12 <sub>h</sub>	
60 <sub>h</sub>	93 <sub>h</sub>	60 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>					



Die Quittierung vom Regler muss in jedem Fall abgewartet werden !  
Erst wenn der Regler die Anforderung quittiert hat, dürfen weitere  
Anforderungen gesendet werden.

## 5.2.2 SDO-Fehlermeldungen

Im Falle eines Fehlers beim Lesen oder Schreiben (z.B. weil der geschriebene Wert zu groß ist), antwortet der Regler mit einer Fehlermeldung anstelle der Quittierung:



Fehlercode F3 F2 F1 F0	Bedeutung
06 01 00 00 <sub>h</sub>	Zugriffsart wird nicht unterstützt.
06 02 00 00 <sub>h</sub>	Das angesprochene Objekt existiert nicht im Objektverzeichnis
06 04 00 41 <sub>h</sub>	Das Objekt darf nicht in ein PDO eingetragen werden
06 04 00 42 <sub>h</sub>	Die Länge der in das PDO eingetragenen Objekte überschreitet die PDO-Länge
06 07 00 10 <sub>h</sub>	Protokollfehler: Länge des Service-Parameters stimmt nicht überein
06 07 00 12 <sub>h</sub>	Protokollfehler: Länge des Service-Parameters zu groß
06 07 00 13 <sub>h</sub>	Protokollfehler: Länge des Service-Parameters zu klein
06 09 00 11 <sub>h</sub>	Der angesprochene Subindex existiert nicht
06 01 00 01 <sub>h</sub>	Lesezugriff auf ein Objekt, dass nur geschrieben werden kann
06 01 00 02 <sub>h</sub>	Schreibzugriff auf ein Objekt, dass nur gelesen werden kann
06 09 00 30 <sub>h</sub>	Die Daten überschreiten den Wertebereich des Objekts
06 09 00 31 <sub>h</sub>	Die Daten sind zu groß für das Objekt
06 09 00 32 <sub>h</sub>	Die Daten sind zu klein für das Objekt
08 00 00 20 <sub>h</sub>	Daten können nicht übertragen oder gespeichert werden * <sup>1)</sup>
08 00 00 21 <sub>h</sub>	Daten können nicht übertragen oder gespeichert werden, da der Regler lokal arbeitet
08 00 00 22 <sub>h</sub>	Daten können nicht übertragen oder gespeichert werden, da sich der Regler dafür nicht im richtigen Zustand befindet * <sup>2)</sup>

\*<sup>1)</sup> Werden gemäß DS301 bei fehlerhaftem Zugriff auf store\_parameters / restore\_parameters zurückgegeben.

\*<sup>2)</sup> „Zustand“ ist hier allgemein zu verstehen: Es kann sich dabei um die falsche Betriebsart handeln. Ein andere Beispiel ist, wenn bei aktiviertem PDO die Anzahl der zu mappenden Objekte beschrieben wird.

## 5.3 PDO-Message

Mit **Process-Data-Objekten** (PDOs) können Daten ereignisgesteuert übertragen werden. Das PDO überträgt dabei einen oder mehrere vorher festgelegte Parameter. Anders als bei einem SDO erfolgt bei der Übertragung eines PDOs keine Quittierung. Nach der PDO-Aktivierung müssen daher alle Empfänger jederzeit eventuell ankommende PDOs verarbeiten können. Dies bedeutet meistens einen erheblichen Softwareaufwand im Host-Rechner. Diesem Nachteil steht der Vorteil gegenüber, dass der Host-Rechner die durch ein PDO übertragenen Parameter nicht zyklisch abzufragen braucht, was zu einer starken Verminderung der CAN-Busauslastung führt.

### BEISPIEL

Der Host-Rechner möchte wissen, wann der Regler eine Positionierung von A nach B abgeschlossen hat.

Bei der Verwendung von SDOs muss er hierzu ständig, beispielsweise jede Millisekunde, das Objekt **statusword** abfragen, womit er die Buskapazität stark auslastet.

Bei der Verwendung eines PDOs wird der Regler schon beim Start der Applikation so parametrisiert, dass er bei jeder Veränderung des Objektes **statusword** ein PDO absetzt, in dem das Objekt **statusword** enthalten ist.

Statt ständig nachzufragen, wird dem Host-Rechner somit automatisch eine entsprechende Meldung zugestellt, sobald das Ereignis eingetreten ist.

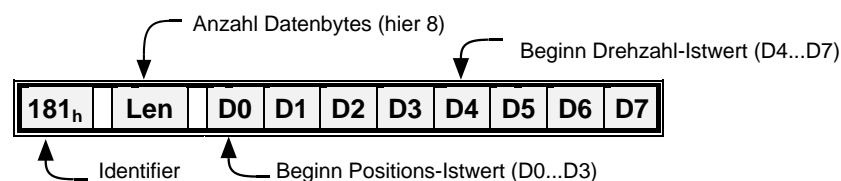


Folgende Typen von PDOs werden unterschieden:

<b>Transmit-PDO (T-PDO)</b>	Regler $\Rightarrow$ Host	Regler sendet PDO bei Auftreten eines bestimmten Ereignisses
<b>Receive-PDO (R-PDO)</b>	Host $\Rightarrow$ Regler	Regler wertet PDO bei Auftreten eines bestimmten Ereignisses aus

Der Regler verfügt über zwei Transmit- und zwei Receive-PDOs.

In die PDOs können nahezu alle Objekte des Objektverzeichnisses eingetragen (gemappt) werden, d.h. das PDO enthält als Daten z.B. den Drehzahl-Istwert, den Positions-Istwert o.ä. Welche Daten übertragen werden, muss dem Regler vorher mitgeteilt werden, da das PDO lediglich Nutzdaten und keine Information über die Art des Parameters enthält. In dem unteren Beispiel würde in den Datenbytes 0...3 des PDOs der Positions-Istwert und in den Bytes 4...7 der Drehzahl-Istwert übertragen.



Auf diese Art können nahezu beliebige Datentelegramme definiert werden. Die folgenden Kapitel beschreiben die dazu nötigen Einstellungen.

### 5.3.1 Beschreibung der Objekte

#### Identifizier des PDOs **COB\_ID\_used\_by\_PDO**

In dem Objekt **COB\_ID\_used\_by\_PDO** ist der Identifizier einzutragen, auf dem das jeweilige PDO gesendet bzw. empfangen werden soll. Ist **Bit 31** gesetzt, ist das jeweilige PDO deaktiviert. Dies ist die Voreinstellung für alle PDOs. Das **Bit 30** muss immer gesetzt sein da kein Remote Transmit unterstützt wird.

Die COB-ID darf nur geändert werden, wenn das PDO deaktiviert, d.h. Bit 31 gesetzt ist. Zur Änderung der COB-ID ist daher folgender Ablauf einzuhalten:

- Auslesen der COB-ID
- Schreiben der ausgelesenen COB-ID + C0000000<sub>h</sub>
- Schreiben der neuen COB-ID + C0000000<sub>h</sub>
- Schreiben der neuen COB-ID + 40000000<sub>h</sub>, das PDO ist wieder aktiv.

#### Anzahl zu übertragender Objekte

#### **number\_of\_mapped\_objects**

Dieses Objekt gibt an, wie viele Objekte in das entsprechende PDO gemappt werden sollen. Folgende Einschränkungen sind zu beachten:

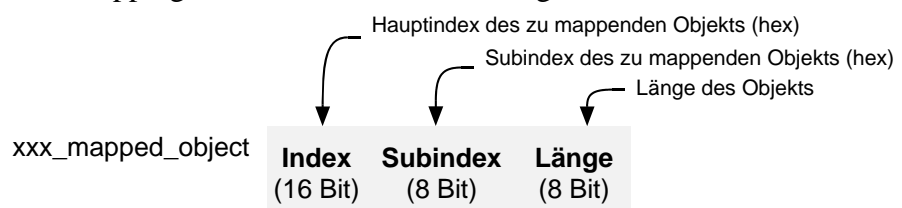
- Es können pro PDO maximal 4 Objekte gemappt werden
- Ein PDO darf über maximal 64 Bit (8 Byte) verfügen.

#### Zu übertragende Objekte

#### **first\_mapped\_object ... fourth\_mapped\_object**

Für jedes Objekt, das im PDO enthalten sein soll muss dem Regler der entsprechende Index, der Subindex und die Länge mitgeteilt werden. Die Längenangabe muss mit der Längenangabe im Object Dictionary übereinstimmen. Teile eines Objekts können nicht gemappt werden.

Die Mapping-Informationen besitzen folgendes Format:



Zur Vereinfachung des Mappings ist folgendes Vorgehen vorgeschrieben:

- 1.) Die Anzahl der gemappten Objekte wird auf 0 gesetzt.
- 2.) Die Parameter **first\_mapped\_object...fourth\_mapped\_object** dürfen beschrieben werden (Die Gesamtlänge aller Objekte ist in dieser Zeit nicht relevant).
- 3.) Die Anzahl der gemappten Objekte wird auf einen Wert zwischen 1...4 gesetzt. Die Länge all dieser Objekte darf jetzt 64 Bit nicht überschreiten

## Übertragungsart

**transmission\_type** und **inhibit\_time**

Für jedes PDO kann festgelegt werden, welches Ereignis zum Aussenden (Transmit-PDO) bzw. Auswerten (Receive-PDO) einer Nachricht führt:

Wert	Bedeutung	Erlaubt bei
<b>00<sub>h</sub>–F0<sub>h</sub></b>	<b>SYNC-Message</b> Der Zahlenwert gibt an, wie viel SYNC-Messages zwischen zwei Aussendungen ignoriert werden, bevor das PDO - gesendet (T-PDO) bzw. - ausgewertet (R-PDO) wird.	TPDOs RPDOs
<b>FE<sub>h</sub></b>	<b>Zyklisch</b> Das Transfer-PDO wird vom Regler zyklisch aktualisiert und gesendet. Die Zeitspanne wird durch das Objekt <b>inhibit_time</b> festgelegt. Receive-PDOs werden hingegen unmittelbar nach Empfang ausgewertet.	TPDOs (RPDOs)
<b>FF<sub>h</sub></b>	<b>Änderung</b> Das Transfer-PDO wird gesendet, wenn sich in den Daten des PDOs mindestens 1 Bit geändert hat. Mit <b>inhibit_time</b> kann zusätzlich der minimale Abstand zwischen dem Absenden zweier PDOs in 100µs-Schritten festgelegt werden. Das Receive-PDO wird sofort ausgewertet.	TPDOs RPDOs

Die Verwendung aller anderen Werte ist nicht zulässig.

## Maskierung

**transmit\_mask\_high** und **transmit\_mask\_low**

Wird als **transmission\_type** „Änderung“ gewählt, wird das TPDO immer gesendet, wenn sich mindestens 1 Bit des TPDOs ändert. Häufig wird es aber benötigt, dass das TPDO nur gesendet wird, wenn sich bestimmte Bits geändert haben. Daher kann das TPDO mit einer Maske versehen werden: Nur die Bits des TPDOs, die in der Maske auf „1“ gesetzt sind, werden zur Auswertung, ob sich das PDO geändert hat herangezogen. Da diese Funktion herstellerspezifisch ist, sind als Defaultwert alle Bits der Masken gesetzt.



## BEISPIEL

Folgende Objekte sollen zusammen in einem PDO übertragen werden:

Name des Objekts	Index_Subindex	Bedeutung
statusword	6041 <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	Reglersteuerung
modes_of_operation_display	6061 <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	Betriebsart
digital_inputs	60FD <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	Digitale Eingänge

Es soll das erste Transmit-PDO (TPDO 1) verwendet werden, welches immer gesendet werden soll, wenn sich eines der digitalen Eingänge ändert, allerdings maximal alle 10 ms. Als Identifier für dieses PDO soll 187<sub>h</sub> verwendet werden.

### 1.) Anzahl der Objekte löschen

Damit das Objektmapping geändert werden darf, Anzahl der Objekte auf Null setzen.

⇒ **number\_of\_mapped\_objects** = 0

### 2.) Objekte, die gemappt werden sollen, parametrieren

Die oben aufgeführten Objekte müssen jeweils zu einem 32 Bit-Wert zusammen-gesetzt werden:

Index = 6041<sub>h</sub> Subin. = 00<sub>h</sub> Länge = 10<sub>h</sub> ⇒ **first\_mapped\_object** = 60410010<sub>h</sub>

Index = 6061<sub>h</sub> Subin. = 00<sub>h</sub> Länge = 08<sub>h</sub> ⇒ **second\_mapped\_object** = 60610008<sub>h</sub>

Index = 60FD<sub>h</sub> Subin. = 00<sub>h</sub> Länge = 20<sub>h</sub> ⇒ **third\_mapped\_object** = 60FD0020<sub>h</sub>

### 3.) Anzahl der Objekte parametrieren

Es sollen 3 Objekte im PDO enthalten sein

⇒ **number\_of\_mapped\_objects** = 3<sub>h</sub>

### 4.) Übertragungsart parametrieren

Das PDO soll bei Änderung (der oberen digitalen Eingänge) gesendet werden.

⇒ **transmission\_type** = FF<sub>h</sub>

Damit nur die Änderung der digitalen Eingänge zum Senden führt, wird das PDO maskiert, so dass nur die oberen 16 Bits des Objekts 60FD<sub>h</sub> „durchkommen“.

⇒ **transmit\_mask\_high** = 00FFFF00<sub>h</sub>

⇒ **transmit\_mask\_low** = 00000000<sub>h</sub>

Das PDO soll höchstens alle 10 ms (100×100µs) gesendet werden.

⇒ **inhibit\_time** = 64<sub>h</sub>

### 5.) Identifier parametrieren

Das PDO soll mit Identifier 187<sub>h</sub> gesendet werden.

Falls das PDO aktiv ist, muss es zuerst deaktiviert werden.

Auslesen des Identifiers:

⇒ **cob\_id\_used\_by\_pdo** = 40000181<sub>h</sub>

Setzen von Bit 31 (deaktivieren):

⇒ **cob\_id\_used\_by\_pdo** = C0000181<sub>h</sub>

Neuen Identifier schreiben:

⇒ **cob\_id\_used\_by\_pdo** = C0000187<sub>h</sub>

Aktivieren durch Löschen von Bit 31:

⇒ **cob\_id\_used\_by\_pdo** = 40000187<sub>h</sub>



### PDO-Parametrierung

Beachten Sie, dass die Parametrierung der PDOs generell nur geändert werden darf, wenn der Netzwerkstatus (NMT) nicht **operational** ist. Siehe hierzu auch Kapitel 5.3.3



### 5.3.2 Objekte zur PDO-Parametrierung

In den Reglern sind insgesamt 2 Transmit und 2 Receive-PDOs verfügbar. Die einzelnen Objekte, um diese PDOs zu parametrieren sind jeweils für alle 2 TPDOs und alle 2 RPDOs gleich. Daher ist im Folgenden nur die Parameterbeschreibung des ersten TPDOs explizit aufgeführt. Sie ist sinngemäß auch für die anderen PDOs zu verwenden, die im Anschluss tabellarisch aufgeführt sind:

Index	<b>1800<sub>h</sub></b>
Name	<b>transmit_pdo_parameter_tpdo1</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	3

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>cob_id_used_by_pdo_tpdo1</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	-
Value Range	181 <sub>h</sub> ...1FF <sub>h</sub> , Bit 31 darf gesetzt sein, Bit 30 muss gesetzt sein, da <b>kein remote transmit</b> unterstützt wird
Default Value	C0000181 <sub>h</sub>

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>transmission_type_tpdo1</b>
Data Type	UINT8
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	-
Value Range	0...F0 <sub>h</sub> , FE <sub>h</sub> , FF <sub>h</sub>
Default Value	FF <sub>h</sub>

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>inhibit_time_tpdo1</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	100µs (i.e. 10 = 1ms)
Value Range	0..FFFF <sub>h</sub> ,
Default Value	0

Index	<b>1A00<sub>h</sub></b>
Name	<b>transmit_pdo_mapping_tpdo1</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	4

Sub-Index	<b>00<sub>h</sub></b>
Description	<b>number_of_mapped_objects_tpdo1</b>
Data Type	UINT8
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0...4
Default Value	siehe Tabelle

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>first_mapped_object_tpdo1</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	siehe Tabelle

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>second_mapped_object_tpdo1</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	siehe Tabelle

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>third_mapped_object_tpdo1</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	siehe Tabelle

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>fourth_mapped_object_tpdo1</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	siehe Tabelle

### 1. Transmit-PDO

Index	Comment	Type	Acc.	Default Value
1800 <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	number of entries	UINT8	ro	03 <sub>h</sub>
1800 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub>	COB-ID used by PDO	UINT32	rw	C0000181 <sub>h</sub>
1800 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub>	transmission type	UINT8	rw	FF <sub>h</sub>
1800 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub>	inhibit time (100 µs)	UINT16	rw	0000 <sub>h</sub>
1A00 <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	number of mapped objects	UINT8	rw	01 <sub>h</sub>
1A00 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub>	first mapped object	UINT32	rw	60410010 <sub>h</sub>
1A00 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub>	second mapped object	UINT32	rw	00000000 <sub>h</sub>
1A00 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub>	third mapped object	UINT32	rw	00000000 <sub>h</sub>
1A00 <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub>	fourth mapped object	UINT32	rw	00000000 <sub>h</sub>

### 2. Transmit-PDO

Index	Comment	Type	Acc.	Default Value
1801 <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	number of entries	UINT8	ro	03 <sub>h</sub>
1801 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub>	COB-ID used by PDO	UINT32	rw	C0000281 <sub>h</sub>
1801 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub>	transmission type	UINT8	rw	FF <sub>h</sub>
1801 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub>	inhibit time (100 µs)	UINT16	rw	0000 <sub>h</sub>
1A01 <sub>h</sub> _00 <sub>h</sub>	number of mapped objects	UINT8	rw	02 <sub>h</sub>
1A01 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub>	first mapped object	UINT32	rw	60410010 <sub>h</sub>
1A01 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub>	second mapped object	UINT32	rw	60610008 <sub>h</sub>
1A01 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub>	third mapped object	UINT32	rw	00000000 <sub>h</sub>
1A01 <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub>	fourth mapped object	UINT32	rw	00000000 <sub>h</sub>

**tpdo\_1\_transmit\_mask**

Index	Comment	Type	Acc.	Default Value
2014h_00h	number of entries	UINT8	ro	02h
2014h_01h	tpdo_1_transmit_mask_low	UINT32	rw	FFFFFFFFh
2014h_02h	tpdo_1_transmit_mask_high	UINT32	rw	FFFFFFFFh

**tpdo\_2\_transmit\_mask**

Index	Comment	Type	Acc.	Default Value
2015h_00h	number of entries	UINT8	ro	02h
2015h_01h	tpdo_2_transmit_mask_low	UINT32	rw	FFFFFFFFh
2015h_02h	tpdo_2_transmit_mask_high	UINT32	rw	FFFFFFFFh

**1. Receive PDO**

Index	Comment	Type	Acc.	Default Value
1400h_00h	number of entries	UINT8	ro	02h
1400h_01h	COB-ID used by PDO	UINT32	rw	C0000201h
1400h_02h	transmission type	UINT8	rw	FFh
1600h_00h	number of mapped objects	UINT8	rw	01h
1600h_01h	first mapped object	UINT32	rw	60400010h
1600h_02h	second mapped object	UINT32	rw	00000000h
1600h_03h	third mapped object	UINT32	rw	00000000h
1600h_04h	fourth mapped object	UINT32	rw	00000000h

**2. Receive PDO**

Index	Comment	Type	Acc.	Default Value
1401h_00h	number of entries	UINT8	ro	02h
1401h_01h	COB-ID used by PDO	UINT32	rw	C0000301h
1401h_02h	transmission type	UINT8	rw	FFh
1601h_00h	number of mapped objects	UINT8	rw	02h
1601h_01h	first mapped object	UINT32	rw	60400010h
1601h_02h	second mapped object	UINT32	rw	60600008h
1601h_03h	third mapped object	UINT32	rw	00000000h
1601h_04h	fourth mapped object	UINT32	rw	00000000h

### 5.3.3 Aktivierung der PDOs

Damit der Regler PDOs sendet oder empfängt müssen folgende Punkte erfüllt sein:

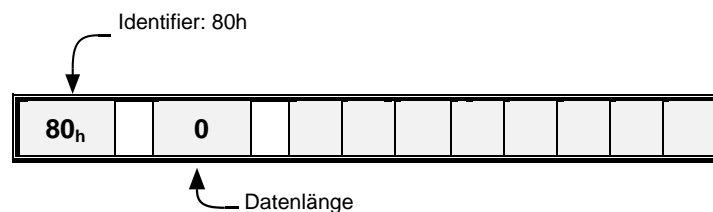
- Das Objekt **number\_of\_mapped\_objects** muß ungleich Null sein.
- Im Objekt **cob\_id\_used\_by\_pdos** muss das Bit 31 gelöscht sein.
- Der Kommunikationsstatus des Reglers muss **operational** sein (siehe Kapitel 5.7, Netzwerkmanagement: NMT-Service)

Damit PDOs parametrierbar werden können, müssen folgende Punkte erfüllt sein:

- Der Kommunikationsstatus des Reglers darf nicht **operational** sein.

## 5.4 SYNC-Message

Mehrere Geräte einer Anlage können miteinander synchronisiert werden. Hierzu sendet eines der Geräte (meistens die übergeordnete Steuerung) periodisch Synchronisations-Nachrichten aus. Alle angeschlossenen Regler empfangen diese Nachrichten und verwenden sie für die Behandlung der PDOs (siehe Kapitel 5.3).



Der Identifier, auf dem der Regler die SYNC-Message empfängt, ist fest auf 080<sub>h</sub> eingestellt. Der Identifier kann über das Objekt **cob\_id\_sync** ausgelesen werden.

Index	1005 <sub>h</sub>
Name	<b>cob_id_sync</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	no
Units	
Value Range	80000080 <sub>h</sub> , 00000080 <sub>h</sub>
Default Value	00000080 <sub>h</sub>

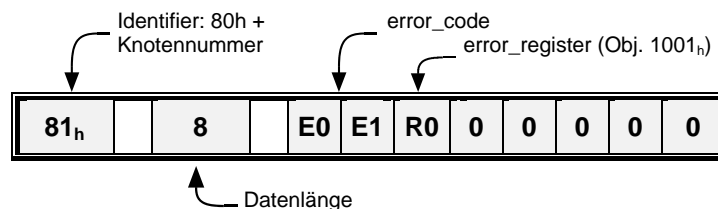
## 5.5 EMERGENCY-Message

Der Antriebsregler überwacht die Funktion seiner wesentlichen Baugruppen. Hierzu zählen die Spannungsversorgung, die Endstufe, die Winkelgeberauswertung und die Technologiesteckplätze. Außerdem werden laufend der Motor (Temperatur, Winkelgeber) und die Endschalter überprüft. Auch Fehlparametrierungen können zu Fehlermeldungen führen (Division durch Null etc.).

### 5.5.1 Aufbau der EMERGENCY-Message

Der Regler sendet beim Auftreten eines Fehlers eine EMERGENCY-Message. Der Identifier dieser Nachricht wird aus dem Identifier **80<sub>h</sub>** und der **Knotennummer** des betroffenen Reglers zusammengesetzt.

Die EMERGENCY-Message besteht aus acht Datenbytes, wobei in den ersten beiden Bytes ein **error\_code** steht, die in folgender Tabelle aufgeführt sind. Im dritten Byte steht ein weiterer Fehlercode (Objekt 1001<sub>h</sub>). Die restlichen fünf Bytes enthalten Nullen.



Folgende Fehlercodes können auftreten:

error_code (hex)	Anzeige	Bedeutung
3	4310	Übertemperatur im Motor
4	4210	Unter-/Übertemperatur Leistungselektronik
5	7392	Fehler SINCOS-Versorgung
6	7391	Fehler SINCOS-RS485-Kommunikation
7	7390	Fehler SINCOS-Spursignale
8	7380	Fehler Resolverpursignale / Trägersausfall
9	5113	Fehler 5V-Elektronikversorgung
10	5114	Fehler 12V-Elektronikversorgung
11	5112	Fehler 24V-Versorgung (out of range)
13	5210	Fehler Offset Strommessung
14	2320	Überstrom Zwischenkreis / Endstufe
15	3220	Unterspannung Zwischenkreis
16	3210	Überspannung Zwischenkreis
19	2312	I <sup>2</sup> t-Fehler Motor (I <sup>2</sup> t bei 100%)
20	2311	I <sup>2</sup> t-Fehler Regler (I <sup>2</sup> t bei 100%)
26	2380	I <sup>2</sup> t bei 80%
27	4380	Temperatur Motor 5°C unter Maximum
28	4280	Temperatur Endstufe 5°C unter Maximum
29	8611	Schleppfehler Überwachung
31	8612	Fehler Endschalter

error_code (hex)	Anzeige	Bedeutung
35	6199	Timeout bei Schnellhalt
36	8A80	Fehler Referenzfahrt
40	6197	Fehler: Motor- und Winkelgeber-Identifikation
43	6193	Wegprogramm: unbekannter Befehl
44	6192	Wegprogramm: ungültiges Sprungziel
56	7510	Fehler RS232-Kommunikation
57	6191	Fehler Positionsdatensatz
58	6380	Fehler Betriebsart
60	6190	Fehler in Vorberechnung Positionierung
62	6180	Stack-Overflow
63	5581	Checksummenfehler
64	6187	Initialisierungsfehler

## 5.5.2 Beschreibung der Objekte

### 5.5.2.1 Objekt 1003<sub>h</sub>: pre\_defined\_error\_field

Der jeweilige **error\_code** der Fehlermeldungen wird zusätzlich in einem vierstufigen Fehlerspeicher abgelegt. Dieser ist wie ein Schieberegister strukturiert, so dass immer der zuletzt aufgetretene Fehler im Objekt **1003<sub>h</sub>01<sub>h</sub>** (**standard\_error\_field\_0**) abgelegt ist. Durch einen Lesezugriff auf das Objekt **1003<sub>h</sub>00<sub>h</sub>** (**pre\_defined\_error\_field**) kann festgestellt werden, wie viele Fehlermeldungen zur Zeit im Fehlerspeicher abgelegt sind. Der Fehlerspeicher wird durch das Einschreiben des Wertes 00<sub>h</sub> in das Objekt **1003<sub>h</sub>00<sub>h</sub>** (**pre\_defined\_error\_field**) gelöscht. Um nach einem Fehler die Endstufe des Reglers wieder aktivieren zu können, muss zusätzlich eine **Fehlerquittierung** (siehe Kapitel 7.1: Zustandsänderung 15) durchgeführt werden.

Index	<b>1003<sub>h</sub></b>
Name	<b>pre_defined_error_field</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	4
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>00<sub>h</sub></b>
Description	<b>pre_defined_error_field</b>
Data Type	UINT8
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0 (write acces): Fehlerpuffer löschen 0..4 (read access): Anzahl der Fehler im Fehlerpuffer
Default Value	--

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>standard_error_field_0</b>
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	--

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>standard_error_field_1</b>
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	--

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>standard_error_field_2</b>
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	--

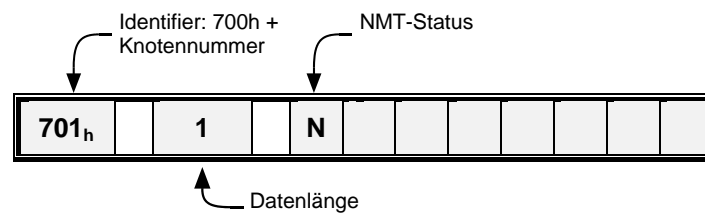
Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>standard_error_field_3</b>
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	--



## 5.6 Heartbeat / Bootup (Error Control Protocol)

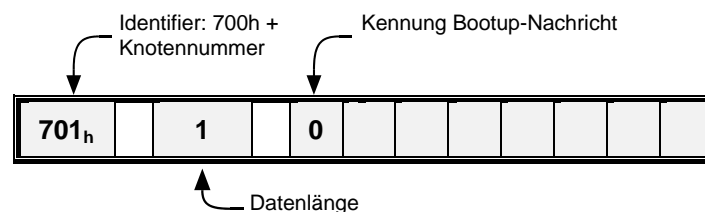
### 5.6.1 Aufbau der Heartbeat-Nachricht

Zur Überwachung der Kommunikation zwischen Slave (Antrieb) und Master ist das sogenannte Heartbeat-Protokoll implementiert: Hierbei sendet der Antrieb zyklisch Nachrichten an den Master. Der Master kann das zyklische Auftreten dieser Nachrichten überprüfen und entsprechende Maßnahmen einleiten, wenn diese ausbleiben. Das Heartbeat-Telegramm wird mit dem Identifier **700<sub>h</sub> + Knotennummer** gesendet. Es enthält nur 1 Byte Nutzdaten, den NMT-Status des Reglers (siehe Kapitel 5.7, Netzwerkmanagement: NMT-Service).



### 5.6.2 Aufbau der Bootup-Nachricht

Nach dem Einschalten der Spannungsversorgung oder nach einem Reset, meldet der Regler über eine Bootup-Nachricht, dass die Initialisierungsphase beendet ist. Der Regler ist dann im NMT-Status **preoperational** (siehe Kapitel 5.7, Netzwerkmanagement: NMT-Service)



Die Bootup-Nachricht ist nahezu identisch zur Heartbeat-Nachricht aufgebaut. Lediglich wird statt des NMT-Status eine Null gesendet.

## 5.6.3 Beschreibung der Objekte

### 5.6.3.1 Objekt 1017<sub>h</sub>: producer\_heartbeat\_time

Die Zeit zwischen zwei Heartbeat-Telegrammen kann über das Object **producer\_heartbeat\_time** festgelegt werden.

Index	<b>1017<sub>h</sub></b>
Name	<b>producer_heartbeat_time</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	no
Units	ms
Value Range	0...65536
Default Value	0

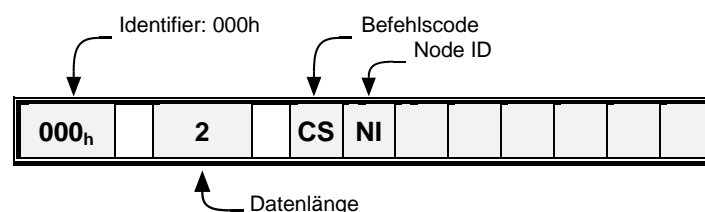
Die **producer\_heartbeat\_time** kann im Parametersatz gespeichert werden. Startet der Regler mit einer **producer\_heartbeat\_time** ungleich Null, gilt die Bootup-Nachricht als erstes Heartbeat.

## 5.7 Netzwerkmanagement (NMT-Service)

Alle CANopen-Geräte können über das Netzwerkmanagement angesteuert werden. Hierfür ist der Identifier mit der höchsten Priorität (000<sub>h</sub>) reserviert.

Mittels NMT können Befehle an einen oder alle Regler gesendet werden. Jeder Befehl besteht aus zwei Bytes, wobei das erste Byte den Befehlscode (command specifier, cs) und das zweite Byte die Knotenadresse (node id, ni) des angesprochenen Reglers beinhaltet. Über die Knotenadresse Null können gleichzeitig alle im Netzwerk befindlichen Knoten angesprochen werden. Es ist somit möglich, dass z.B. in allen Geräten gleichzeitig ein Reset ausgelöst wird. Die Regler quittieren die NMT-Befehle nicht. Es kann nur indirekt (z.B. durch die Einschaltmeldung nach einem Reset) auf die erfolgreiche Durchführung geschlossen werden.

Aufbau der NMT-Nachricht:



Für den NMT-Status des CANopen-Knotens sind Zustände in einem Zustandsdiagramm festgelegt. Über das Byte **CS** in der NMT-Nachricht können Zustandsänderungen ausgelöst werden. Diese sind im Wesentlichen am Ziel-Zustand orientiert.

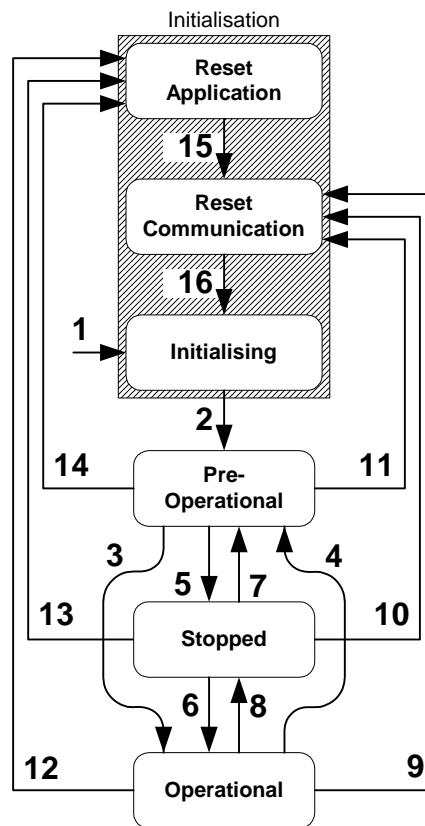


Abbildung 5.3: NMT-State machine

Über folgende Befehle kann der NMT-Status des Reglers beeinflusst werden:

CS	Bedeutung	Übergänge	Ziel-Zustand
01 <sub>h</sub>	Start Remote Node	3, 6	Operational
02 <sub>h</sub>	Stop Remote Node	5, 8	Stopped
80 <sub>h</sub>	Enter Pre-Operational	4, 7	Pre-Operational
81 <sub>h</sub>	Reset Application	12, 13, 14	Reset Application
82 <sub>h</sub>	Reset Communication	9, 10, 11	Reset Communication

Alle anderen Zustands-Übergänge werden vom Regler selbsttätig ausgeführt, z.B. weil die Initialisierung abgeschlossen ist.

Im Parameter **NI** muss die Knotennummer des Reglers angegeben werden oder Null, wenn alle im Netzwerk befindlichen Knoten adressiert werden sollen (Broadcast). Je nach NMT-Status können bestimmte Kommunikationsobjekte nicht benutzt werden: So ist es z.B. unbedingt notwendig den NMT-Status auf **Operational** zu stellen, damit der Regler PDOs sendet.

Name	Bedeutung	SDO	PDO	NMT
<b>Reset Application</b>	Keine Kommunikation. Alle CAN-Objekte werden auf ihre Resetwerte (Applikations-Parametersatz) zurückgesetzt	-	-	-
<b>Reset Communication</b>	Keine Kommunikation Der CAN-Controller wird neu initialisiert.	-	-	-
<b>Initialising</b>	Zustand nach Hardware-Reset. Zurücksetzen des CAN-Knotens, Senden der Bootup-Message	-	-	-
<b>Pre-Operational</b>	Kommunikation über SDOs möglich PDOs nicht aktiv (Kein Senden / Auswerten)	X	-	X
<b>Operational</b>	Kommunikation über SDOs möglich Alle PDOs aktiv (Senden / Auswerten)	X	X	X
<b>Stopped</b>	Keine Kommunikation außer Heartbeating	-	-	X



Der Kommunikationsstatus muss auf **operational** eingestellt werden, damit der Regler PDOs sendet und empfängt.

## 5.8 Tabelle der Identifier

Die folgende Tabelle gibt eine Übersicht über die verwendeten Identifier:

Objekt-Typ	Identifier (hexadezimal)	Bemerkung
SDO (Host an Regler)	<b>600<sub>h</sub> + Knotennummer</b>	
SDO (Regler an Host)	<b>580<sub>h</sub> + Knotennummer</b>	
TPDO1	<b>181<sub>h</sub></b>	Standardwerte. Können bei Bedarf geändert werden.
TPDO2	<b>281<sub>h</sub></b>	
RPDO1	<b>201<sub>h</sub></b>	
RPDO2	<b>301<sub>h</sub></b>	
SYNC	<b>080<sub>h</sub></b>	
EMCY	<b>080<sub>h</sub> + Knotennummer</b>	
HEARTBEAT	<b>700<sub>h</sub> + Knotennummer</b>	
BOOTUP	<b>700<sub>h</sub> + Knotennummer</b>	
NMT	<b>000<sub>h</sub></b>	

## 6 Parameter einstellen

Bevor der Servoregler die gewünschte Aufgabe (Momenten-, Drehzahlregelung, Positionierung) ausführen kann, müssen zahlreiche Parameter des Reglers an den verwendeten Motor und die spezifische Applikation angepasst werden. Dabei sollte in der Reihenfolge der anschließenden Kapitel vorgegangen werden.

Im Anschluss an die Einstellung der Parameter wird die Gerätesteuerung und die Nutzung der jeweiligen Betriebsarten erläutert.

### 6.1 Parametersätze laden und speichern

#### 6.1.1 Übersicht

Der Regler verfügt über drei Parametersätze:

- **Aktueller Parametersatz**

Dieser Parametersatz befindet sich im flüchtigen Speicher (RAM) des Reglers. Er kann mit dem Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander oder über den CAN-Bus beliebig gelesen und beschrieben werden. Beim Einschalten des Reglers wird der **Applikations-Parametersatz** in den **aktuellen Parametersatz** kopiert.

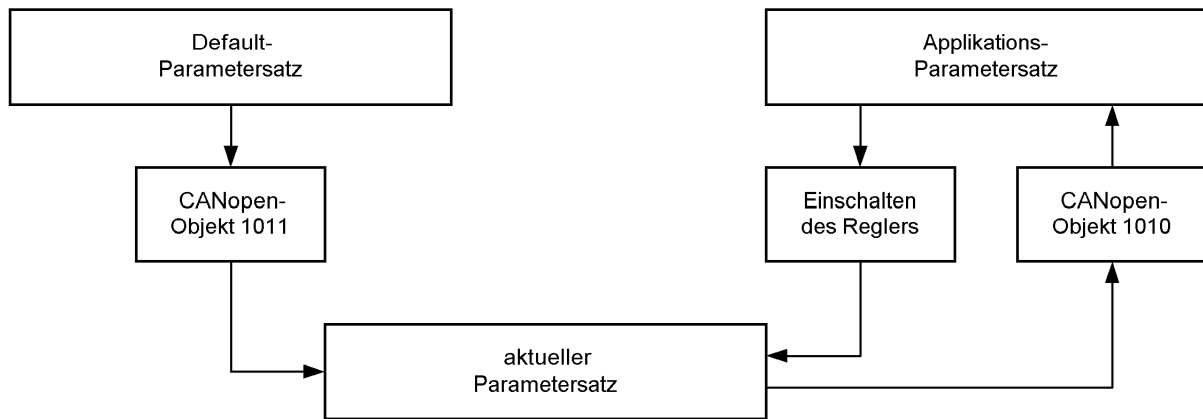
- **Default-Parametersatz**

Dieses ist der vom Hersteller standardmäßig vorgegebene unveränderliche Parametersatz des Antriebsreglers. Durch einen Schreibvorgang in das CANopen-Objekt **1011<sub>h</sub>01<sub>h</sub>** (**restore\_all\_default\_parameters**) kann der **Default-Parametersatz** in den **aktuellen Parametersatz** kopiert werden. Dieser Kopiervorgang ist nur bei ausgeschalteter Endstufe möglich.

- **Applikations-Parametersatz**

Der **aktuelle Parametersatz** kann in den nichtflüchtigen Flash-Speicher gesichert werden. Der Speichervorgang wird mit einem Schreibzugriff auf das CANopen-Objekt **1010<sub>h</sub>01<sub>h</sub>** (**save\_all\_parameters**) ausgelöst. Beim Einschalten des Reglers wird automatisch der **Applikations-Parametersatz** in den **aktuellen Parametersatz** kopiert.

Die nachfolgende Grafik veranschaulicht die Zusammenhänge zwischen den einzelnen Parametersätzen.



Es sind zwei unterschiedliche Konzepte zur Parametersatzverwaltung denkbar:

1. Der Parametersatz wird mit dem Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander erstellt und ebenfalls mit dem DIS-2 ServoCommander komplett in die einzelnen Regler übertragen. Bei diesem Verfahren müssen nur die ausschließlich via CANopen zugänglichen Objekte über den CAN-Bus eingestellt werden. **Nachteilig ist hierbei, dass für jede Inbetriebnahme einer neuen Maschine oder im Falle einer Reparatur (Regler austausch) die Parametriersoftware benötigt wird. Dieses Verfahren ist daher nur bei Einzelstücken sinnvoll.**
2. Diese Variante basiert auf der Tatsache, dass die meisten applikationsspezifischen Parametersätze nur in wenigen Parametern vom **Default-Parametersatz** abweichen. Dadurch ist es möglich, dass der **aktuelle Parametersatz** nach jedem Einschalten der Anlage über den CAN-Bus neu aufgebaut wird. Hierzu wird von der übergeordneten Steuerung zunächst der **Default-Parametersatz** geladen (Aufruf des CANopen-Objekts **1011\_h\_01\_h (restore\_all\_default\_parameters)**). Danach werden nur die abweichenden Objekte übertragen. Der gesamte Vorgang dauert pro Regler unter 1 Sekunde. Vorteilhaft ist, dass dieses Verfahren auch bei unparametrierten Reglern funktioniert, so dass die Inbetriebnahme von neuen Anlagen oder der Austausch einzelner Regler unproblematisch ist und die Parametriersoftware hierfür nicht benötigt wird.



Es wird empfohlen, nach der 2. Variante zu arbeiten. Es ist allerdings darauf zu achten, dass nicht alle Parameter über CAN einstellbar sind. Ist es dennoch erforderlich sonstige Parameter einzustellen, muss nach der 1. Variante vorgegangen werden.



**Stellen sie vor dem allerersten Einschalten der Endstufe sicher, dass der Regler wirklich die von Ihnen gewünschten Parameter enthält.**

**Ein falsch parametrierter Regler kann unkontrolliert drehen und Personen- oder Sachschäden verursachen.**

## 6.1.2 Beschreibung der Objekte

### 6.1.2.1 Objekt 1011<sub>h</sub>: restore\_default\_parameters

Index	1011 <sub>h</sub>
Name	restore_parameters
Object Code	ARRAY
No. of Elements	1
Data Type	UINT32

Sub-Index	01 <sub>h</sub>
Description	restore_all_default_parameters
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	-
Value Range	64616F6C <sub>h</sub> („load“)
Default Value	1 (read access)

Das Objekt 1011<sub>h</sub>\_01<sub>h</sub> (restore\_all\_default\_parameters) ermöglicht, den **aktuellen Parametersatz** in einen definierten Zustand zu versetzen. Hierfür wird der **Default-Parametersatz** in den **aktuellen Parametersatz** kopiert. Der Kopiervorgang wird durch einen Schreibzugriff auf dieses Objekt ausgelöst, wobei als Datensatz der String „load“ in hexadezimaler Form zu übergeben ist.

Dieser Befehl wird nur bei deaktivierter Endstufe ausgeführt. Andernfalls wird der SDO-Fehler „Daten können nicht übertragen oder gespeichert werden, da sich der Regler dafür nicht im richtigen Zustand befindet“ erzeugt. Wird die falsche Kennung gesendet, wird der Fehler „Daten können nicht übertragen oder gespeichert werden“ erzeugt. Wird lesend auf das Objekt zugegriffen, wird eine 1 zurückgegeben, um anzuzeigen, dass das Zurücksetzen auf Defaultwerte unterstützt wird.

Die Parameter der CAN-Kommunikation (Knoten-Nr., Baudrate und Betriebsmodus) bleiben unverändert.

### 6.1.2.2 Objekt 1010<sub>h</sub>: store\_parameter

Index	<b>1010<sub>h</sub></b>
Name	<b>store_parameters</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	1
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>save_all_parameters</b>
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	-
Value Range	65766173 <sub>h</sub> („save“)
Default Value	1 (read access)

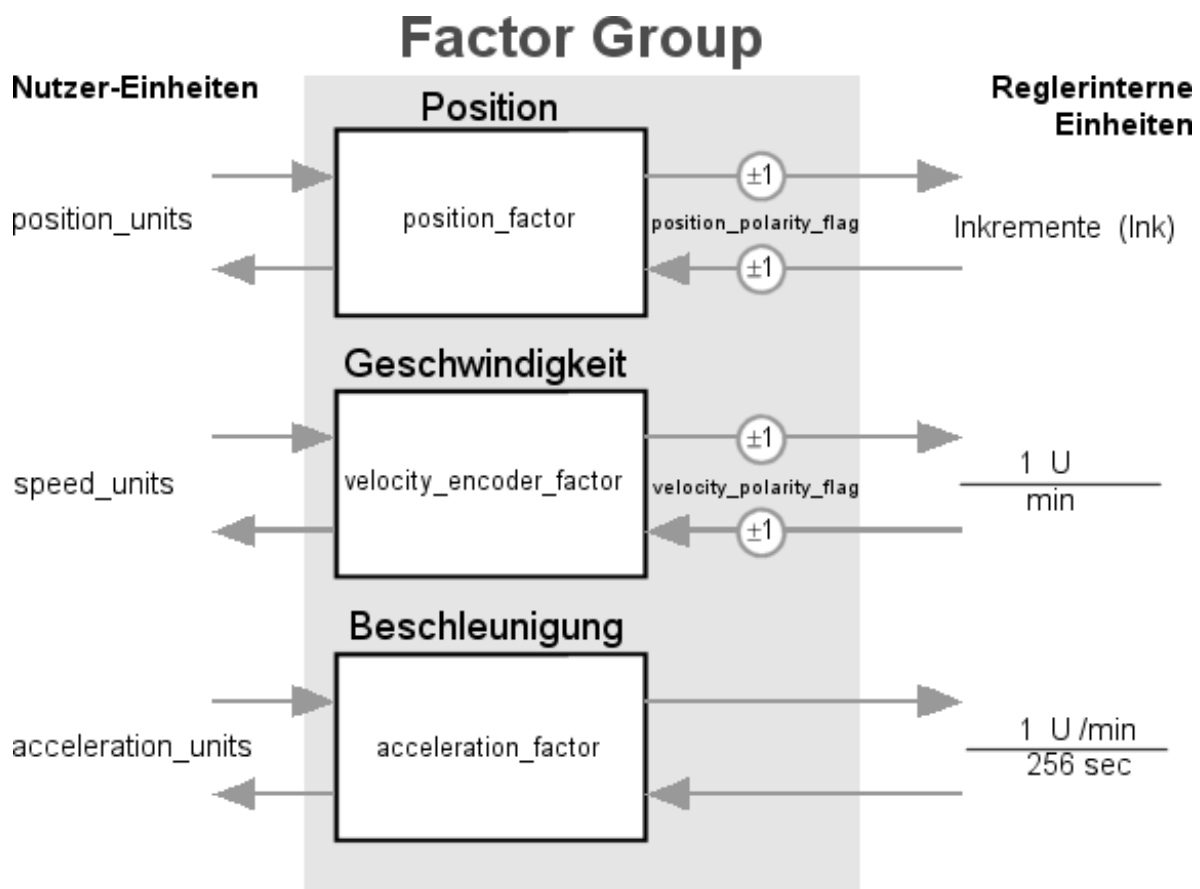
Soll der Default-Parametersatz auch in den Applikations-Parametersatz übernommen werden, dann muss außerdem auch das Objekt **1010<sub>h</sub>\_01<sub>h</sub>** (**save\_all\_parameters**) aufgerufen werden.



## 6.2 Umrechnungsfaktoren (Factor Group)

### 6.2.1 Übersicht

Servoregler werden in einer Vielzahl von Anwendungsfällen eingesetzt: Als Direktantrieb, mit nachgeschaltetem Getriebe, für Linearantriebe etc. Um für alle diese Anwendungsfälle eine einfache Parametrierung zu ermöglichen, kann der Regler mit Hilfe der Factor Group so parametrierbar werden, dass der Nutzer alle Größen wie z.B. die Drehzahl direkt in den gewünschten Einheiten am Abtrieb angeben bzw. auslesen kann (z.B. bei einer Linearachse Positionswerte in Millimeter und Geschwindigkeiten in Millimeter pro Sekunde). Der Regler rechnet die Eingaben dann mit Hilfe der Factor Group in seine internen Einheiten um. Für jede physikalische Größe (Position, Geschwindigkeit und Beschleunigung) ist ein Umrechnungsfaktor vorhanden, um die Nutzer-Einheiten an die eigene Applikation anzupassen. Die durch die Factor Group eingestellten Einheiten werden allgemein als **position\_units**, **speed\_units** oder **acceleration\_units** bezeichnet. Die folgende Skizze verdeutlicht die Funktion der Factor Group:



Alle Parameter werden im Regler grundsätzlich in seinen internen Einheiten gespeichert und erst beim Einschreiben oder Auslesen mit Hilfe der Factor Group umgerechnet.

**Daher sollte die Factor Group vor der allerersten Parametrierung eingestellt werden und während einer Parametrierung nicht geändert werden.**

Standardmäßig ist die Factor Group auf folgende Einheiten eingestellt:

Größe	Bezeichnung	Einheit	Erklärung
Länge	position_units	<b>Inkrement</b>	65536 Inkremente pro Umdrehung
Geschwindigkeit	speed_units	<b>min<sup>-1</sup></b>	Umdrehungen pro Minute
Beschleunigung	acceleration_units	<b>(min<sup>-1</sup>)/256s</b>	Drehzahlerhöhung pro 256 Sekunden

## 6.2.2 Beschreibung der Objekte

### 6.2.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6093 <sub>h</sub>	ARRAY	position_factor	UINT32	rw
6094 <sub>h</sub>	ARRAY	velocity_encoder_factor	UINT32	rw
6097 <sub>h</sub>	ARRAY	acceleration_factor	UINT32	rw
607E <sub>h</sub>	VAR	polarity	UINT8	rw

#### 6.2.2.2 Objekt 6093<sub>h</sub>: position\_factor

Das Objekt **position\_factor** dient zur Umrechnung aller Längeneinheiten der Applikation von **position\_units** in die interne Einheit **Inkrement** (65536 Inkremente entsprechen 1 Umdrehung). Es besteht aus Zähler und Nenner.

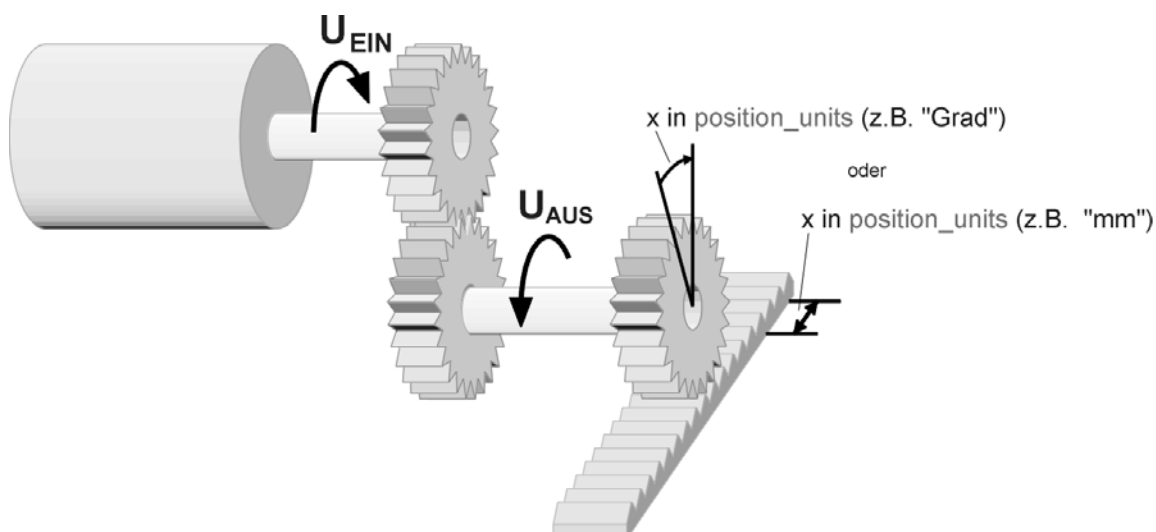


Abbildung 6.4: Übersicht: Factor Group

Index	<b>6093<sub>h</sub></b>
Name	<b>position_factor</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	2
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>numerator</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	1

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>divisor</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	1

In die Berechnungsformel des **position\_factor** gehen folgende Größen ein:

<b>gear_ratio</b>	Getriebeverhältnis zwischen Umdrehungen am Eintrieb ( $U_{\text{EIN}}$ ) und Umdrehungen am Abtrieb ( $U_{\text{AUS}}$ )
<b>feed_constant</b>	Verhältnis zwischen Umdrehungen am Abtrieb ( $U_{\text{AUS}}$ ) und Bewegung in <b>position_units</b> (z.B. 1 U = 360° Grad)

Die Berechnung des **position\_factor** erfolgt mit folgender Formel:

$$\text{position\_factor} = \frac{\text{numerator}}{\text{divisor}} = \frac{65536 \cdot \text{gear\_ratio}}{\text{feed\_constant}}$$

Der **position\_factor** muss getrennt nach Zähler und Nenner in den Regler geschrieben werden. Daher kann es notwendig sein, den Bruch durch geeignete Erweiterung auf ganze Zahlen zu bringen.

## BEISPIEL



1. Gewünschte Einheit am Abtrieb (**position\_units**)
2. **feed\_constant**: Wie viel **position\_units** sind 1 Umdrehung (UAUS)
3. Getriebefaktor (**gear\_ratio**): UEIN pro UAUS
4. Werte in Formel einsetzen

1.	2.	3.	4.	ERGEBNIS Gekürzt
Ink.	$\frac{1 \text{ UAUS}}{65536 \text{ Ink}}$	1/1	$\frac{65536 \frac{\text{Ink}}{\text{U}} \cdot \frac{1\text{U}}{1\text{U}} \cdot \frac{1}{1}}{\frac{65536 \text{ Ink}}{1\text{U}}} = \frac{1 \text{ Ink}}{1 \text{ Ink}}$	num: 1 div: 1
$\frac{1}{10} \text{ Grad}$ ( $^{\circ}/_{10}$ )	$\frac{1 \text{ UAUS}}{3600 \text{ }^{\circ}/_{10}}$	1/1	$\frac{65536 \frac{\text{Ink}}{\text{U}} \cdot \frac{1\text{U}}{1\text{U}}}{\frac{3600 \text{ }^{\circ}/_{10}}{1\text{U}}} = \frac{65536 \text{ Ink}}{3600 \text{ }^{\circ}/_{10}}$	num: 4096 div: 225
$\frac{1}{100} \text{ Umdr.}$ ( $^{\text{U}}/_{100}$ )	$\frac{1 \text{ UAUS}}{= 100 \text{ }^{\text{U}}/_{100}}$	1/1	$\frac{65536 \frac{\text{Ink}}{\text{U}} \cdot \frac{1\text{U}}{1\text{U}}}{\frac{100 \text{ }^{\text{U}}/_{100}}{1\text{U}}} = \frac{65536 \text{ Ink}}{100 \text{ }^{\text{U}}/_{100}}$	num: 16384 div: 25
$\frac{1}{100} \text{ Umdr.}$ ( $^{\text{U}}/_{100}$ )		2/3	$\frac{65536 \frac{\text{Ink}}{\text{U}} \cdot \frac{2\text{U}}{3\text{U}}}{\frac{100 \text{ }^{\text{U}}/_{100}}{1\text{U}}} = \frac{131072 \text{ Ink}}{300 \text{ }^{\text{U}}/_{100}}$	num: 32768 div: 75
$\frac{1}{10} \text{ mm}$ ( $\text{mm}/_{10}$ )	$\frac{1 \text{ UAUS}}{= 631.5 \text{ mm}/_{10}}$	1/1	$\frac{65536 \frac{\text{Ink}}{\text{U}} \cdot \frac{1\text{U}}{1\text{U}}}{\frac{631.5 \text{ mm}/_{10}}{1\text{U}}} = \frac{655360 \text{ Ink}}{6315 \text{ mm}/_{10}}$	num: 131072 div: 1263
$\frac{1}{10} \text{ mm}$ ( $\text{mm}/_{10}$ )		4/5	$\frac{65536 \frac{\text{Ink}}{\text{U}} \cdot \frac{4\text{U}}{5\text{U}}}{\frac{631.5 \text{ mm}/_{10}}{1\text{U}}} = \frac{2621440 \text{ Ink}}{31575 \text{ mm}/_{10}}$	num: 524288 div: 6315

### 6.2.2.3 Objekt 6094<sub>h</sub>: velocity\_encoder\_factor

Das Objekt **velocity\_encoder\_factor** dient zur Umrechnung aller Geschwindigkeitswerte der Applikation von **speed\_units** in die interne Einheit **Umdrehungen pro Minute**. Es besteht aus Zähler und Nenner.

Index	<b>6094<sub>h</sub></b>
Name	<b>velocity_encoder_factor</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	2
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>numerator</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	1

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>divisor</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	1

Die Berechnung des **velocity\_encoder\_factor** setzt sich im Prinzip aus zwei Teilen zusammen: Einem Umrechnungsfaktor von internen Längeneinheiten in **position\_units** und einem Umrechnungsfaktor von internen Zeiteinheiten in benutzerdefinierte Zeiteinheiten (z.B. von Sekunden in Minuten). Der erste Teil entspricht der Berechnung des **position\_factor** für den zweiten Teil kommt ein zusätzlicher Faktor zur Berechnung hinzu:

<b>time_factor_v</b>	Verhältnis zwischen interner Zeiteinheit und benutzerdefinierter Zeiteinheit.
<b>gear_ratio</b>	Getriebeverhältnis zwischen Umdrehungen am Eintrieb ( $U_{\text{EIN}}$ ) und Umdrehungen am Abtrieb ( $U_{\text{AUS}}$ )
<b>feed_constant</b>	Verhältnis zwischen Umdrehungen am Abtrieb ( $U_{\text{AUS}}$ ) und Bewegung in <b>position_units</b> (z.B. 1 U = 360° Grad)

Die Berechnung des **velocity\_encoder\_factors** erfolgt mit folgender Formel:

$$\text{velocity\_encoder\_factor} = \frac{\text{numerator}}{\text{divisor}} = \frac{\text{gear\_ratio} \cdot \text{time\_factor\_v}}{\text{feed\_constant}}$$

Wie der **position\_factor** wird auch der **velocity\_encoder\_factor** getrennt nach Zähler und Nenner in den Regler geschrieben werden. Daher kann es notwendig sein, den Bruch durch geeignete Erweiterung auf ganze Zahlen zu bringen.

## BEISPIEL



1. Gewünschte Einheit am Abtrieb (*speed\_units*)
2. *feed\_constant*: Wie viel *position\_units* sind 1 Umdrehung ( $U_{AUS}$ )?
3. *time\_factor\_v*: Gewünschte Zeiteinheit pro interner Zeiteinheit
4. Getriebefaktor (*gear\_ratio*)  $U_{EIN}$  pro  $U_{AUS}$
5. Werte in Formel einsetzen

1.	2.	3.	4.	5.	ERGEBNIS Gekürzt
$U/min$	$1 U_{AUS} = 65536 \text{ Ink}$	$1 \frac{1}{min} = 1 \frac{1}{min}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot \frac{1}{min}}{1U \cdot 1U \cdot 1 \frac{1}{min}} = \frac{1U/min}{1U}$	num: 1 div: 1
$1/10 \text{ } ^\circ/s$ ( $^\circ/10s$ )	$1 U_{AUS} = 3600 \text{ } ^\circ/10$	$1 \frac{1}{s} = 1/60 \frac{1}{min}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot \frac{1}{min}}{1U \cdot 1U \cdot 60 \frac{1}{min}} = \frac{1U/min}{3600 \frac{^\circ}{10}} = \frac{1U/min}{216000 \frac{^\circ}{10s}}$	num: 1 div: 216000
$1/100 \text{ } U/min$ ( $U/100 \text{ min}$ )	$1 U_{AUS} = 100 \text{ } U/100$	$1 \frac{1}{min} = 1 \frac{1}{min}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot \frac{1}{min}}{1U \cdot 1U \cdot 1 \frac{1}{min}} = \frac{1U/min}{100 \frac{U}{100}} = \frac{1U/min}{100 \frac{U}{100min}}$	num: 1 div: 100
$1/100 \text{ } U/min$ ( $U/100 \text{ min}$ )			2/3	$\frac{1U \cdot 2U \cdot \frac{1}{min}}{1U \cdot 3U \cdot 1 \frac{1}{min}} = \frac{2U/min}{300 \frac{U}{100min}}$	num: 2 div: 300
$1/10 \frac{mm}{s}$ ( $mm/10s$ )	$1 U_{AUS} = 631.5 \text{ } mm/10$	$1 \frac{1}{s} = 1/60 \frac{1}{min}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot \frac{1}{min}}{1U \cdot 1U \cdot 60 \frac{1}{min}} = \frac{1U/min}{631.5 \frac{mm}{10}} = \frac{1U/min}{37890 \frac{mm}{10s}}$	num: 1 div: 37890
$1/10 \frac{mm}{s}$ ( $mm/10s$ )			4/5	$\frac{1U \cdot 4U \cdot \frac{1}{min}}{1U \cdot 5U \cdot 60 \frac{1}{min}} = \frac{4U/4096min}{631.5 \frac{U}{100}} = \frac{4U/4096min}{189450 \frac{U}{100min}}$	num: 2 div: 94725

#### 6.2.2.4 Objekt 6097<sub>h</sub>: acceleration\_factor

Das Objekt **acceleration\_factor** dient zur Umrechnung aller Beschleunigungswerte der Applikation von **acceleration\_units** in die interne Einheit **Umdrehungen pro Minute pro 256 Sekunden** (1 Umdrehung entspricht 65536 Inkremente). Es besteht aus Zähler und Nenner.

Index	<b>6097<sub>h</sub></b>
Name	<b>acceleration_factor</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	2
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>numerator</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	1

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>divisor</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	1

Die Berechnung des **acceleration\_factor** setzt sich ebenfalls aus zwei Teilen zusammen: Einem Umrechnungsfaktor von internen Längeneinheiten in **position\_units** und einem Umrechnungsfaktor von internen Zeiteinheiten zum Quadrat in benutzerdefinierte Zeiteinheiten zum Quadrat (z.B. von Sekunden<sup>2</sup> in Minuten<sup>2</sup>). Der erste Teil entspricht der Berechnung des **position\_factor** für den zweiten Teil kommt ein zusätzlicher Faktor hinzu:

<b>time_factor_a</b>	Verhältnis zwischen interner Zeiteinheit zum Quadrat und benutzerdefinierter Zeiteinheit zum Quadrat (z.B. <b>1 min<sup>2</sup></b> = 1 min·1min = <b>60s·1min</b> )
<b>gear_ratio</b>	Getriebeverhältnis zwischen Umdrehungen am Eintrieb (U <sub>EIN</sub> ) und Umdrehungen am Abtrieb (U <sub>AUS</sub> )
<b>feed_constant</b>	Verhältnis zwischen Umdrehungen am Abtrieb (U <sub>AUS</sub> ) und Bewegung in <b>position_units</b> (z.B. 1 U = 360° Grad)

Die Berechnung des **acceleration\_factor** erfolgt mit folgender Formel:

$$\text{acceleration\_factor} = \frac{\text{numerator}}{\text{divisor}} = \frac{256 \cdot \text{gear\_ratio} \cdot \text{time\_factor\_a}}{\text{feed\_constant}}$$

Auch der **acceleration\_factor** wird getrennt nach Zähler und Nenner in den Regler geschrieben werden, so dass eventuell erweitert werden muss.

## BEISPIEL



1. Gewünschte Einheit am Abtrieb (**acceleration\_units**)
2. **feed\_constant**: Wie viel **position\_units** sind 1 Umdrehung ( $U_{\text{AUS}}$ )?
3. **time\_factor\_a**: Gewünschte Zeiteinheit<sup>2</sup> besteht aus wie viel Sek<sup>2</sup> ?
4. Getriebefaktor (**gear\_ratio**)  $U_{\text{EIN}}$  pro  $U_{\text{AUS}}$
5. Werte in Formel einsetzen

1.	2.	3.	4.	5.	ERGEBNIS Gekürzt
$\frac{U}{\text{min}}$ $\frac{s}{(U/\text{min} \cdot s)}$	$1 U_{\text{AUS}} =$ $1 U_{\text{EIN}}$	$1 \frac{1}{\text{min} \cdot s} =$ $256 \frac{1}{256 \cdot s}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot 256^{1/256 \text{ min} \cdot s}}{1U \cdot 1U \cdot 1^{1/\text{min} \cdot s}} = \frac{256 \frac{U}{\text{min}} / 256 \cdot s}{1 \frac{U}{\text{min}} / s}$	num: 256 div: 1
$1/10 \frac{^\circ}{s^2}$ $(\frac{^\circ}{10s^2})$	$1 U_{\text{AUS}} =$ $3600 \frac{^\circ}{10}$	$1 \frac{1}{s^2} =$ $1/60 \frac{1}{\text{min} \cdot s} =$ $256/60 \frac{1}{256 \cdot s}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot 256^{1/256 \text{ min} \cdot s}}{1U \cdot 1U \cdot 60^{1/\text{min} \cdot s}} = \frac{256 \frac{U}{\text{min}} / 256 \cdot s}{3600 \frac{^\circ}{10} / 1U}$	num: 4 div: 3375
$1/100 \frac{U}{\text{min}^2}$ $(U/100 \text{ min}^2)$	$1 U_{\text{AUS}} =$ $100 U_{/100}$	$1 \frac{1}{\text{min}^2} =$ $60 \frac{1}{\text{min} \cdot s} =$ $256 \cdot 60 \frac{1}{256 \cdot s}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot 15360^{1/256 \text{ min} \cdot s}}{1U \cdot 1U \cdot 1^{1/\text{min} \cdot \text{min}}} = \frac{15360 \frac{U}{\text{min}} / 256 \cdot s}{100 \frac{U}{/100} / 1U}$	num: 3840 div: 25
$1/100 \frac{U}{\text{min}^2}$ $(U/100 \text{ min}^2)$		$256 \cdot 60 \frac{1}{256 \cdot s}$	2/3	$\frac{1U \cdot 2U \cdot 15360^{1/256 \text{ min} \cdot s}}{1U \cdot 3U \cdot 1^{1/\text{min} \cdot \text{min}}} = \frac{30720 \frac{U}{\text{min}} / 256 \cdot s}{300 \frac{U}{/100 \text{ min}^2} / 1U}$	num: 2560 div: 25
$1/10 \frac{\text{mm}}{s^2}$ $(\text{mm}/10s^2)$	$1 U_{\text{AUS}} =$ $631.5 \frac{\text{mm}}{/10}$	$1 \frac{1}{s^2} =$ $1/60 \frac{1}{\text{min} \cdot s} =$ $256/60 \frac{1}{256 \cdot s}$	1/1	$\frac{1U \cdot 1U \cdot 256^{1/256 \text{ min} \cdot s}}{1U \cdot 1U \cdot 60^{1/\text{min} \cdot \text{min}}} = \frac{256 \frac{U}{\text{min}} / 256 \cdot s}{631.5 \frac{\text{mm}}{/10} / 1U}$	num: 128 div: 18945
$1/10 \frac{\text{mm}}{s^2}$ $(\text{mm}/10s^2)$		$256/60 \frac{1}{256 \cdot s}$	4/5	$\frac{1U \cdot 4U \cdot 256^{1/256 \text{ min} \cdot s}}{1U \cdot 5U \cdot 60^{1/\text{min} \cdot \text{min}}} = \frac{1024 \frac{U}{\text{min}} / 256 \cdot s}{631.5 \frac{\text{mm}}{/10} / 1U}$	num: 512 div: 94725



### 6.2.2.5 Objekt 607E<sub>h</sub>: polarity

Das Vorzeichen der Positions- und Geschwindigkeitswerte des Reglers kann mit dem entsprechenden `polarity_flag` eingestellt werden. Dieses kann dazu dienen, die Drehrichtung des Motors bei gleichen Sollwerten zu invertieren.

In den meisten Applikationen ist es sinnvoll, das **position\_polarity\_flag** und das **velocity\_polarity\_flag** auf den gleichen Wert zu setzen.

Index	<b>607E<sub>h</sub></b>
Name	<b>polarity</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT8

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	0 <sub>h</sub> , 40 <sub>h</sub> , 80 <sub>h</sub> , C0 <sub>h</sub>
Default Value	0

Bit	Wert	Name	Bedeutung
6	40 <sub>h</sub>	<b>velocity_polarity_flag</b>	0: multiply by 1 (default)
			1: multiply by -1 (invers)
7	80 <sub>h</sub>	<b>position_polarity_flag</b>	0: multiply by 1 (default)
			1: multiply by -1 (invers)

## 6.3 Endstufenparameter

### 6.3.1 Übersicht

Aus dem Zwischenkreis wird der Motor über die IGBTs gespeist. Die Endstufe enthält eine Reihe von Sicherheitsfunktionen, die zum Teil parametrierbar werden können:

- Reglerfreigabelogik (Software- und Hardwarefreigabe)
- Überspannungs- / Unterspannungs-Überwachung des Zwischenkreises
- Überstromüberwachung
- Leistungsteilüberwachung

### 6.3.2 Beschreibung der Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6510 <sub>h</sub>	VAR	drive_data		

#### 6.3.2.1 Objekt 6510<sub>h</sub>\_10<sub>h</sub>: enable\_logic



Mit der steigende Flanke an dem digitalen Eingang DIN9 wird die **Reglerfreigabe** erkannt. Damit die Endstufe des Antriebsreglers aktiviert werden kann, muss sich der Regler in dem Zustand „Betriebsbereit, wach“ befinden. Ist das der Fall wechselt der Regler in den Zustand „Endstufe einschalten“ in dem direkt die Ansteuersignale der Leistungstransistoren freigeschaltet werden. Diese Aufgabe wird vom Mikroprozessor übernommen. Das wiederum bedeutet, dass bei defektem Mikroprozessor eine vorher eingeschaltete Endstufe nicht ausgeschaltet werden kann. Die einzige Möglichkeit die Endstufe in einem solchen Fall abzuschalten, ist den Zwischenkreis und Logikversorgung abzuschalten. Die **Reglerfreigabe** wird vom Mikrokontroller des Reglers verarbeitet. Je nach Betriebsart reagiert der Regler nach der Wegnahme dieses Signals unterschiedlich:

- **Positionierbetrieb und drehzahl geregelter Betrieb**

Der Motor wird nach der Wegnahme des Signals mit einer definierten Bremsrampe abgebremst. Die Endstufe wird erst abgeschaltet, wenn die Motordrehzahl unterhalb 10 min<sup>-1</sup> liegt und die eventuell vorhandene Haltebremse angezogen hat.

- **Momentengeregelter Betrieb**

Die Endstufe wird unmittelbar nach der Wegnahme des Signals abgeschaltet. Gleichzeitig wird eine eventuell vorhandene Haltebremse angezogen. Der Motor trudelt also ungebremst aus bzw. wird nur durch die eventuell vorhandene Haltebremse gestoppt

**ACHTUNG !**  
DIN9 garantiert nicht, dass der Motor spannungsfrei ist.

Beim Betrieb des Reglers über den CAN-Bus kann die Freigabe über den CAN-Bus gesteuert werden. Dazu muss das Objekt **6510<sub>h</sub>\_10<sub>h</sub> (enable\_logic)** auf 2 gesetzt werden.

Index	<b>6510<sub>h</sub></b>
Name	<b>drive_data</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	44

Sub-Index	<b>10<sub>h</sub></b>
Description	<b>enable_logic</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	
Value Range	0...2
Default Value	0

Wert	Bedeutung
0	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN9
1	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN9 + RS232
2	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN9 + CAN

## 6.4 Stromregler und Motoranpassung



### Vorsicht !

Falsche Einstellungen der Stromreglerparameter und der Strombegrenzungen können den **Motor** und unter Umständen auch den **Servoregler** innerhalb kürzester Zeit **zerstören**!

### 6.4.1 Übersicht

Der Parametersatz des Servoreglers muss für den angeschlossenen Motor und den verwendeten Kabelsatz angepasst werden. Betroffen sind folgende Parameter:

- Nennstrom            Abhängig vom Motor
- Überlastbarkeit    Abhängig vom Motor
- Polzahl             Abhängig vom Motor
- Stromregler         Abhängig vom Motor
- Drehsinn            Abhängig vom Motor und der Phasenfolge im Motor- und Winkelgeberkabel
- Offsetwinkel        Abhängig vom Motor und der Phasenfolge im Motor- und Winkelgeberkabel

Diese Daten müssen beim erstmaligen Einsatz eines Motortyps mit dem Programm DIS-2 ServoCommander bestimmt werden. Für eine Reihe von Motoren können Sie auch fertige Parametersätze über Ihren Händler beziehen. Bitte beachten Sie, dass Drehsinn und Offsetwinkel auch vom verwendeten Kabelsatz abhängen. Die Parametersätze arbeiten daher nur bei identischer Verkabelung.



Bei verdrehter Phasenfolge im Motor- oder Winkelgeberkabel kann es zu einer Mitkopplung kommen, so dass die Drehzahl im Motor nicht geregelt werden kann. Der Motor kann unkontrolliert durchdrehen !

## 6.4.2 Beschreibung der Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6075 <sub>h</sub>	VAR	motorRatedCurrent	UINT32	rw
6073 <sub>h</sub>	VAR	maxCurrent	UINT16	rw
604D <sub>h</sub>	VAR	poleNumber	UINT8	rw
6410 <sub>h</sub>	RECORD	motorData	UINT32	rw
60F6 <sub>h</sub>	RECORD	torqueControlParameters	UINT16	rw

### 6.4.2.1 Objekt 6075<sub>h</sub>: motorRatedCurrent

Dieser Wert ist dem Motortypenschild zu entnehmen und wird in der Einheit Milliampere eingegeben. Es wird immer der Effektivwert (RMS) angenommen. Es kann kein Strom vorgegeben werden, der oberhalb des Reglernennstromes liegt.

Index	<b>6075<sub>h</sub></b>
Name	<b>motorRatedCurrent</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	mA
Value Range	0...nominalCurrent
Default Value	2870



Wird das Objekt **6075<sub>h</sub> (motorRatedCurrent)** mit einem neuen Wert beschrieben, muss in jedem Fall auch das Objekt **6073<sub>h</sub> (maxCurrent)** neu parametrisiert werden.

#### 6.4.2.2 Objekt 6073<sub>h</sub>: max\_current

Servomotoren dürfen in der Regel für einen bestimmten Zeitraum überlastet werden. Mit diesem Objekt wird der höchstzulässige Motorstrom eingestellt. Er bezieht sich auf den Motornennstrom (Objekt 6075<sub>h</sub>: motorRatedCurrent) und wird in Tausendstel eingestellt. Der Wertebereich wird nach oben durch den maximalen Reglerstrom begrenzt. Viele Motoren dürfen kurzzeitig um den Faktor 2 überlastet werden. In diesem Fall ist in dieses Objekt der Wert 2000 einzuschreiben.



Das Objekt 6073<sub>h</sub> (max\_current) darf erst beschrieben werden, wenn zuvor das Objekt 6075<sub>h</sub> (motorRatedCurrent) gültig beschrieben wurde.

Index	6073 <sub>h</sub>
Name	max_current
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	per thousands of rated current
Value Range	-
Default Value	1968

#### 6.4.2.3 Objekt 604D<sub>h</sub>: pole\_number

Die Polzahl des Motors ist dem Motordatenblatt oder dem Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander zu entnehmen. Die Polzahl ist immer geradzahlig. Oft wird statt der Polzahl die Polpaarzahl angegeben. Die Polzahl entspricht dann der doppelten Polpaarzahl.

Index	604D <sub>h</sub>
Name	pole_number
Object Code	VAR
Data Type	UINT8

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	2... 128
Default Value	2

#### 6.4.2.4 Objekt 6410<sub>h</sub>\_03<sub>h</sub>: iit\_time\_motor

Servomotoren dürfen in der Regel für einen bestimmten Zeitraum überlastet werden. Über dieses Objekt wird angegeben, wie lange der angeschlossene Motor mit dem im Objekt 6073<sub>h</sub>

(**max\_current**) angegebenen Strom bestromt werden darf. Nach Ablauf der IIT-Zeit wird der Strom zum Schutz des Motors automatisch auf den im Objekt **6075<sub>h</sub>** (**motorRatedCurrent**) angegebenen Wert begrenzt. Die Standardeinstellung liegt bei zwei Sekunden und trifft für die meisten Motoren zu.

Index	<b>6410<sub>h</sub></b>
Name	<b>motor_data</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	5

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>iit_time_motor</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	ms
Value Range	0...10000
Default Value	2000

#### 6.4.2.5 Objekt 6410<sub>h</sub>\_04<sub>h</sub>: iit\_ratio\_motor

Über das Objekt kann **iit\_ratio\_motor** kann die aktuelle Auslastung der I<sup>2</sup>t-Begrenzung in Promille ausgelesen werden.

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>iit_ratio_motor</b>
Data Type	UINT16
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	promille
Value Range	--
Default Value	--

#### 6.4.2.6 Objekt 6410<sub>h</sub>\_10<sub>h</sub>: phase\_order

In der Phasenfolge (**phase\_order**) werden Verdrehungen zwischen Motorkabel und Winkelgeberkabel berücksichtigt. Sie kann dem Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander entnommen werden.

Sub-Index	<b>10<sub>h</sub></b>
Description	<b>phase_order</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0, 1
Default Value	1

Wert	Bedeutung
1	Rechts
0	Links

#### 6.4.2.7 Objekt 6410<sub>h</sub>11<sub>h</sub>: encoder\_offset\_angle

Bei den verwendeten Servomotoren befinden sich Dauermagnete auf dem Rotor. Diese erzeugen ein magnetisches Feld, dessen Ausrichtung zum Stator von der Rotorlage abhängt. Für die elektronische Kommutierung muss der Regler das elektromagnetische Feld des Stators immer im richtigen Winkel zu diesem Permanentmagnetfeld einstellen. Er bestimmt hierzu laufend mit einem Winkelgeber (Resolver etc.) die Rotorlage.

Die Orientierung des Winkelgebers zum Dauermagnetfeld muss in das Objekt **encoder\_offset\_angle** eingetragen werden. Mit dem Parametrierprogramm kann dieser Winkel bestimmt werden (Parameter / Geräteparameter / Winkelgeber-Einstellungen). Der mit DIS-2 ServoCommander bestimmte Winkel liegt im Bereich von  $\pm 180^\circ$ . Er muss folgendermaßen umgerechnet werden:

$$\text{encoder\_offset\_angle} = \text{„Offsetwinkel des Winkelgebers“} \times \frac{32767}{180^\circ}$$

Index	<b>6410<sub>h</sub></b>
Name	<b>motor_data</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	5

Sub-Index	<b>11<sub>h</sub></b>
Description	<b>encoder_offset_angle</b>
Data Type	INT16
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	
Value Range	-32767...32767
Default Value	2C60 <sub>h</sub> (62,4°)



#### 6.4.2.8 Objekt 2415<sub>h</sub>: current\_limitation

Mit der Objektgruppe **current\_limitation** kann unabhängig von der Betriebsart (Drehzahlregelung, Positionierung) der Maximalstrom für den Motor begrenzt werden, wodurch z.B. ein drehmomentbegrenzter Drehzahlbetrieb ermöglicht wird. Über das Objekt **limit\_current\_input\_channel** wird die Sollwert-Quelle des Begrenzungsmoment vorgegeben. Hier kann zwischen der Vorgabe eines direkten Sollwerts (CAN / RS232) oder der Vorgabe über einen analogen Eingang gewählt werden. Über das Objekt **limit\_current** wird je nach gewählter Quelle entweder das Begrenzungsmoment (Quelle = CAN / RS232) oder der Skalierungsfaktor für die Analogeingänge (Quelle = Analogeingang) vorgegeben. Im ersten Fall wird direkt auf den momentproportionalen Strom in mA begrenzt, im zweiten Fall wird der Strom in mA angegeben, der einer anliegenden Spannung von 10V entsprechen soll.

Index	<b>2415<sub>h</sub></b>
Name	<b>current_limitation</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	2

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>limit_current_input_channel</b>
Data Type	INT8
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0...4
Default Value	0

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>limit_current</b>
Data Type	INT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	mA
Value Range	--
Default Value	5650

Wert	Bedeutung
0	Keine Begrenzung
1	AIN0
2	AIN1
3	RS232
4	CAN

#### 6.4.2.9 Objekt 60F6<sub>h</sub>: torque\_control\_parameters

Die Daten des Stromreglers müssen dem Parametrierprogramm entnommen werden. Hierbei sind folgende Umrechnungen zu beachten:

Die Verstärkung des Stromreglers muss mit 256 multipliziert werden. Bei einer Verstärkung von 1.5 im Menü „Stromregler“ des Parametrierprogramms DIS-2 ServoCommander ist in das Objekt **torque\_control\_gain** der Wert  $384 = 180_{\text{h}}$  einzuschreiben.

Die Zeitkonstante des Stromreglers ist im Parametrierprogramm in Millisekunden angegeben. Um diese Zeitkonstante in das Objekt **torque\_control\_time** übertragen zu können, muss sie zuvor in Mikrosekunden umgerechnet werden. Bei einer angegebenen Zeit von 0.6 Millisekunden ist entsprechend der Wert 600 in das Objekt **torque\_control\_time** einzutragen.

Index	<b>60F6<sub>h</sub></b>
Name	<b>torque_control_parameters</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	2

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>torque_control_gain</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	256 = „1“
Value Range	0...32*256
Default Value	256

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>torque_control_time</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	µs
Value Range	100... 65500
Default Value	2000

## 6.5 Drehzahlregler

### 6.5.1 Übersicht

Der Parametersatz des Servoreglers muss für die Applikation angepasst werden. Besonders die Verstärkung ist stark abhängig von eventuell an den Motor angekoppelten Massen. Die Daten müssen bei der Inbetriebnahme der Anlage mit Hilfe des Programms DIS-2 ServoCommander optimal bestimmt werden.



Falsche Einstellungen der Drehzahlreglerparameter können zu starken Schwingungen führen und eventuell Teile der Anlage zerstören!

### 6.5.2 Beschreibung der Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
60F9 <sub>h</sub>	RECORD	velocity_control_parameters		rw

#### 6.5.2.1 Objekt 60F9<sub>h</sub>: velocity\_control\_parameters\_Set

Die Daten des Drehzahlreglers müssen dem Parametrierprogramm entnommen werden. Hierbei sind folgende Umrechnungen zu beachten:

Die Verstärkung des Drehzahlreglers muss mit 256 multipliziert werden.

Bei einer Verstärkung von 1.5 im Menü „Drehzahlregler“ des Parametrierprogramms DIS-2 ServoCommander ist in das Objekt **velocity\_control\_gain** der Wert  $384 = 180_{\text{h}}$  einzuschreiben.

Die Zeitkonstante des Drehzahlreglers ist im Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander in Millisekunden angegeben. Um diese Zeitkonstante in das Objekt **velocity\_control\_time** übertragen zu können, muss sie zuvor in Mikrosekunden umgerechnet werden. Bei einer angegebenen Zeit von 2.0 Millisekunden ist entsprechend der Wert 2000 in das Objekt **velocity\_control\_time** einzutragen.

Index	<b>60F9<sub>h</sub></b>
Name	<b>velocity_control_parameter_set</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	3

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_control_gain</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	256 = Gain 1
Value Range	26...64*256 (16384)
Default Value	179 (0,7)

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_control_time</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	µs
Value Range	200...32000
Default Value	8000

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_control_filter_time</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	µs
Value Range	200...32000
Default Value	1600

## 6.6 Lageregler (Position Control Function)

### 6.6.1 Übersicht

In diesem Kapitel sind alle Parameter beschrieben, die für den Lageregler erforderlich sind. Am Eingang des Lagereglers liegt der Lage-Sollwert (**position\_demand\_value**) vom Fahrkurven-Generator an. Außerdem wird der Lage-Istwert (**position\_actual\_value**) vom Winkelgeber (Resolver, Inkrementalgeber etc.) zugeführt. Das Verhalten des Lagereglers kann durch Parameter beeinflusst werden. Um den Lageregelkreis stabil zu halten, ist eine Begrenzung der Ausgangsgröße (**control\_effort**) möglich. Die Ausgangsgröße wird als Drehzahl-Sollwert dem Drehzahlregler zugeführt. Alle Ein- und Ausgangsgrößen des Lagereglers werden in der **Factor Group** von den applikationsspezifischen Einheiten in die jeweiligen internen Einheiten des Reglers umgerechnet. Die internen Größen werden mit einem Sternchen gekennzeichnet.

Folgende Unterfunktionen sind in diesem Kapitel definiert:

#### 1. Schleppfehler (Following\_Error)

Als Schleppfehler wird die Abweichung des Lage-Istwertes (**position\_actual\_value**) vom Lage-Sollwert (**position\_demand\_value**) bezeichnet. Wenn dieser Schleppfehler für einen bestimmten Zeitraum größer ist als im Schleppfehler-Fenster (**following\_error\_window**) angegeben, so wird das Bit 13 **following\_error** im Objekt **statusword** gesetzt. Der zulässige Zeitraum kann über das Objekt **following\_error\_time\_out** vorgegeben werden.

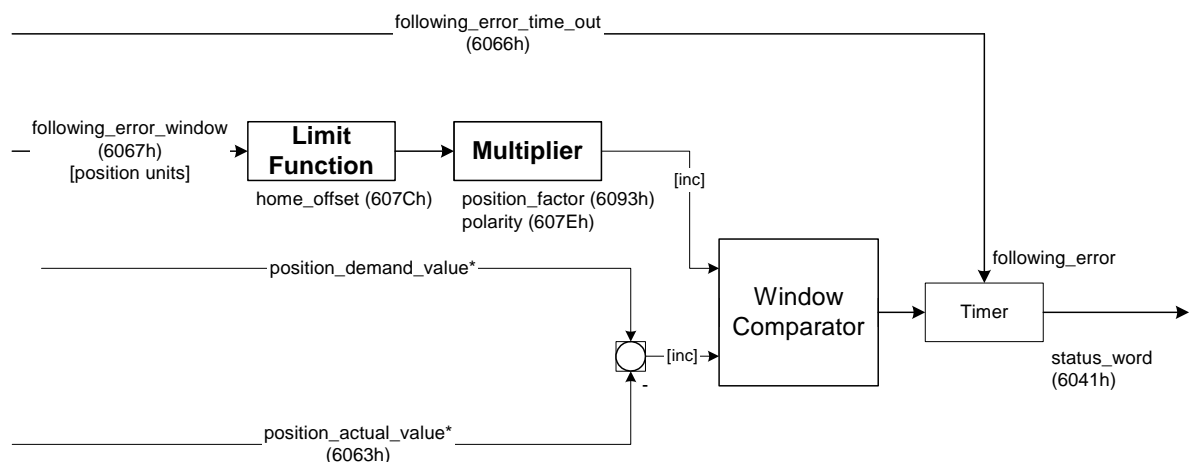


Abbildung 6.5: Schleppfehler – Funktionsübersicht

Die Abbildung 6.6 zeigt, wie die Fensterfunktion für die Meldung „Schleppfehler“ definiert ist. Symmetrisch um die Sollposition (**position\_demand\_value**)  $x_i$  ist der Bereich zwischen  $x_i - x_0$  und  $x_i + x_0$  definiert. Die Positionen  $x_{t2}$  und  $x_{t3}$  liegen z.B. außerhalb dieses Fensters (**following\_error\_window**). Wenn der Antrieb dieses Fenster verlässt und nicht in der im Objekt **following\_error\_time\_out** vorgegebenen Zeit in das Fenster zurückkehrt, dann wird das Bit 13 **following\_error** im **statusword** gesetzt.

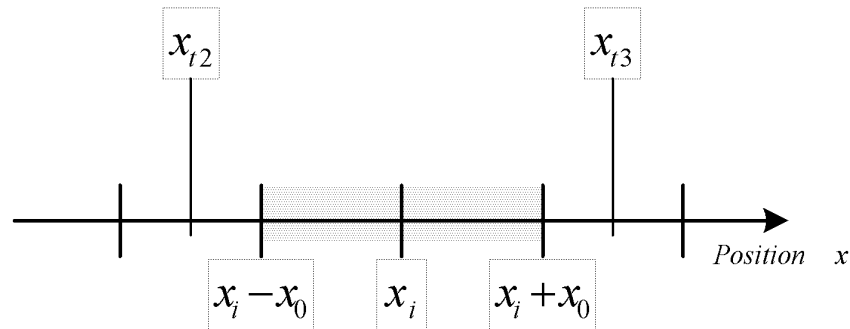


Abbildung 6.6: Schleppfehler

## 2. Position erreicht (Position Reached)

Diese Funktion bietet die Möglichkeit, ein Positionsfenster um die Zielposition (**target\_position**) herum zu definieren. Wenn sich die Ist-Position des Antriebs für eine bestimmte Zeit – die **position\_window\_time** – in diesem Bereich befindet, dann wird das damit verbundene Bit 10 (**target\_reached**) im **statusword** gesetzt.

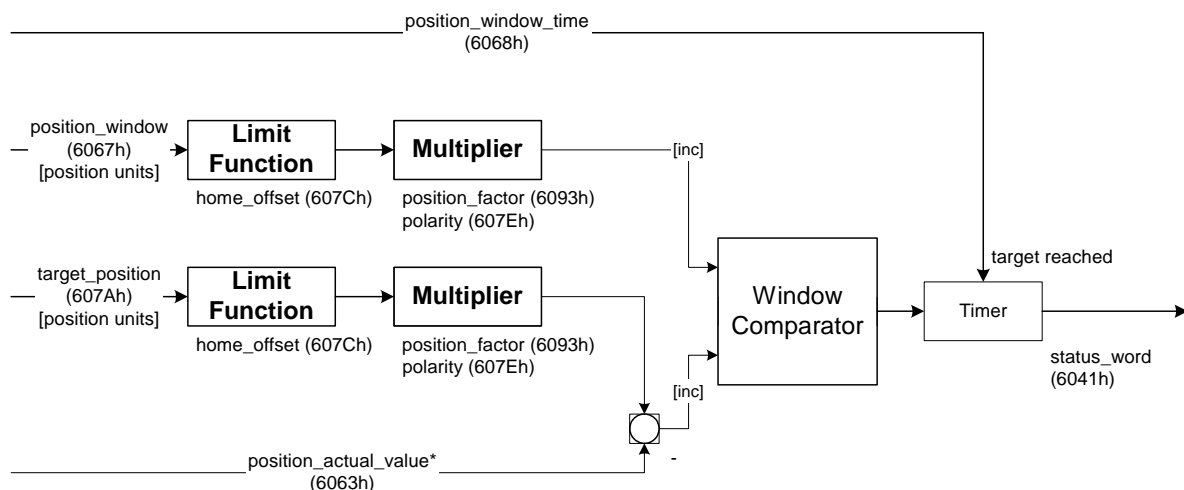


Abbildung 6.7: Position erreicht – Funktionsübersicht

Die Abbildung 6.8 zeigt, wie die Fensterfunktion für die Meldung „Position erreicht“ definiert ist. Symmetrisch um die Zielposition (**target\_position**)  $x_i$  ist der Positionsbereich zwischen  $x_i - x_0$  und  $x_i + x_0$  definiert. Die Positionen  $x_{t0}$  und  $x_{t1}$  liegen z.B. innerhalb dieses Positionsfensters (**position\_window**). Wenn sich der Antrieb in diesem Fenster befindet, dann wird im Regler ein Timer gestartet. Wenn dieser Timer die im Objekt **position\_window\_time** vorgegebene Zeit erreicht und sich der Antrieb während dieser Zeit ununterbrochen im gültigen Bereich zwischen  $x_i - x_0$  und  $x_i + x_0$  befindet, dann wird Bit 10 **target\_reached** im **statusword** gesetzt. Sobald der Antrieb den zulässigen Bereich verlässt, wird sowohl das Bit 10 als auch der Timer auf Null gesetzt.

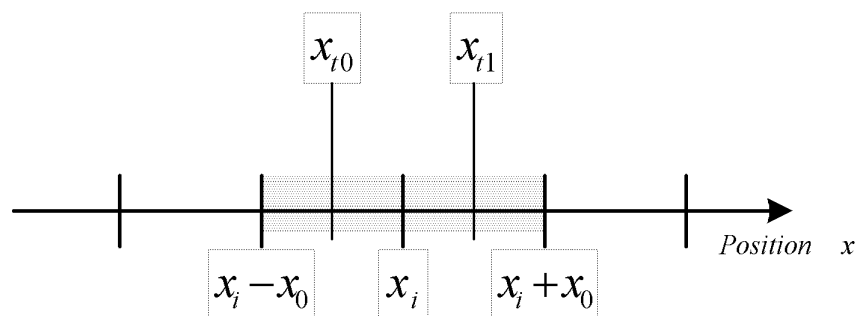


Abbildung 6.8: Position erreicht

## 6.6.2 Beschreibung der Objekte

### 6.6.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6062 <sub>h</sub>	VAR	position_demand_value	INT32	ro
6063 <sub>h</sub>	VAR	position_actual_value*	INT32	ro
6064 <sub>h</sub>	VAR	position_actual_value	INT32	ro
6065 <sub>h</sub>	VAR	following_error_window	UINT32	rw
6066 <sub>h</sub>	VAR	following_error_time_out	UINT16	rw
6067 <sub>h</sub>	VAR	position_window	UINT32	rw
6068 <sub>h</sub>	VAR	position_window_time	UINT16	rw
60FA <sub>h</sub>	VAR	control_effort	INT32	ro
60FB <sub>h</sub>	RECORD	position_control_parameter_set		rw

### 6.6.2.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln

Index	Objekt	Name	Typ	Kapitel
607A <sub>h</sub>	VAR	target_position	INT32	8.3 Betriebsart Positionieren
607C <sub>h</sub>	VAR	home_offset	INT32	8.2 Referenzfahrt
607E <sub>h</sub>	VAR	polarity	UINT8	6.2 Umrechnungsfaktoren
6093 <sub>h</sub>	VAR	position_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren
6094 <sub>h</sub>	ARRAY	velocity_encoder_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren
6040 <sub>h</sub>	VAR	controlword	INT16	7 Gerätesteuerung
6041 <sub>h</sub>	VAR	statusword	UINT16	7 Gerätesteuerung

### 6.6.2.3 Objekt 60FB<sub>h</sub>: position\_control\_parameter\_set

Der Parametersatz des Servoreglers muss für die Applikation angepasst werden. Die Daten des Lagereglers müssen bei der Inbetriebnahme der Anlage mit Hilfe des Programms DIS-2 ServoCommander optimal bestimmt werden.



Falsche Einstellungen der Lagereglerparameter können zu starken Schwingungen führen und eventuell Teile der Anlage zerstören !

Der Lageregler vergleicht die Soll-Lage mit der Ist-Lage und bildet aus der Differenz unter Berücksichtigung der Verstärkung und eventuell des Integrators eine Korrekturgeschwindigkeit (Objekt **60FA<sub>h</sub>: control\_effort**), die dem Drehzahlregler zugeführt wird. Der Lageregler ist, gemessen am Strom- und Drehzahlregler, relativ langsam. Der Regler arbeitet daher intern mit Aufschaltungen, so dass die Ausregelarbeit für den Lageregler minimiert wird und der Regler schnell einschwingen kann.

Als Lageregler genügt ein Proportional-Glied. Die Verstärkung des Lagereglers muss mit 256 multipliziert werden. Bei einer Verstärkung von 1.5 im Menü „Lageregler“ des Parametrierprogramms DIS-2 ServoCommander ist in das Objekt **position\_control\_gain** der Wert 384 einzuschreiben.

Da der Lageregler schon kleinste Lageabweichungen in nennenswerte Korrekturgeschwindigkeiten umsetzt, würde es im Falle einer kurzen Störung (z.B. kurzzeitiges Klemmen der Anlage) zu sehr heftigen Ausregelvorgängen mit sehr großen Korrekturgeschwindigkeiten kommen. Dieses ist zu vermeiden, wenn der Ausgang des Lagereglers über das Objekt **position\_control\_v\_max** sinnvoll (z.B. 500 min<sup>-1</sup>) begrenzt wird.

Mit dem Objekt **position\_error\_tolerance\_window** kann die Größe einer Lageabweichung definiert werden, bis zu der der Lageregler nicht eingreift (Totbereich). Dieses kann zur Stabilisierung eingesetzt werden, wenn z.B. Spiel in der Anlage vorhanden ist.



Index	<b>60FB<sub>h</sub></b>
Name	<b>position_control_parameter_set</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	4

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>position_control_gain</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	256 = „1“
Value Range	0...64*256 (16384)
Default Value	52 (0,20)

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>position_control_v_max</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	speed units
Value Range	0...32767 min <sup>-1</sup>
Default Value	500 min <sup>-1</sup>

Sub-Index	<b>05<sub>h</sub></b>
Description	<b>position_error_tolerance_window</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	position units
Value Range	0...65536 (1 U)
Default Value	13 (0,00020 U)

#### 6.6.2.4 Objekt 6062<sub>h</sub>: position\_demand\_value

Über dieses Objekt kann der aktuelle Lage-Sollwert ausgelesen werden. Diese wird vom Fahrkurven-Generator in den Lageregler eingespeist.

Index	<b>6062<sub>h</sub></b>
Name	<b>position_demand_value</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	--
Default Value	--

#### 6.6.2.5 Objekt 6064<sub>h</sub>: position\_actual\_value

Über dieses Objekt kann die Ist-Lage ausgelesen werden. Diese wird dem Lageregler vom Winkelgeber aus zugeführt. Dieses Objekt wird in benutzerdefinierten Einheiten angegeben.

Index	<b>6064<sub>h</sub></b>
Name	<b>position_actual_value</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	--
Default Value	--

### 6.6.2.6 Objekt 6065<sub>h</sub>: following\_error\_window

Das Objekt **following\_error\_window** (Schleppfehler-Fenster) definiert um den Lage-Sollwert (**position\_demand\_value**) einen symmetrischen Bereich. Wenn sich der Lage-Istwert (**position\_actual\_value**) außerhalb des Schleppfehler-Fensters (**following\_error\_window**) befindet, dann tritt ein Schleppfehler auf und das Bit 13 im Objekt **statusword** wird gesetzt. Folgende Ursachen können einen Schleppfehler verursachen:

- der Antrieb ist blockiert
- die Positioniergeschwindigkeit ist zu groß
- die Beschleunigungswerte sind zu groß
- das Objekt **following\_error\_window** ist mit einem zu kleinen Wert besetzt
- der Lageregler ist nicht richtig parametrier

Index	<b>6065<sub>h</sub></b>
Name	<b>following_error_window</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	0...7FFFFFFF <sub>h</sub>
Default Value	238E <sub>h</sub> (ca. 50°)

### 6.6.2.7 Objekt 6066<sub>h</sub>: following\_error\_time\_out

Tritt ein Schleppfehler – länger als in diesem Objekt definiert – auf, dann wird das zugehörige Bit 13 **following\_error** im **statusword** gesetzt.

Index	<b>6066<sub>h</sub></b>
Name	<b>following_error_time_out</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	ms
Value Range	0...26214
Default Value	100

### 6.6.2.8 Objekt 60FA<sub>h</sub>: control\_effort

Die Ausgangsgröße des Lagereglers kann über dieses Objekt ausgelesen werden. Dieser Wert wird intern dem Drehzahlregler als Sollwert zugeführt.

Index	<b>60FA<sub>h</sub></b>
Name	<b>control_effort</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	--

### 6.6.2.9 Objekt 6067<sub>h</sub>: position\_window

Mit dem Objekt **position\_window** wird um die Zielposition (**target\_position**) herum ein symmetrischer Bereich definiert. Wenn der Lage-Istwert (**position\_actual\_value**) eine bestimmte Zeit innerhalb dieses Bereiches liegt, wird die Zielposition (**target\_position**) als erreicht angesehen.

Index	<b>6067<sub>h</sub></b>
Name	<b>position_window</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	--
Default Value	1820 (1820 / 65536 U = 10°)

#### 6.6.2.10 Objekt 6068<sub>h</sub>: position\_window\_time

Wenn sich die Ist-Position des Antriebes innerhalb des Positionierfensters (**position\_window**) befindet und zwar solange, wie in diesem Objekt definiert, dann wird das zugehörige Bit 10 **target\_reached** im **statusword** gesetzt.

Index	<b>6068<sub>h</sub></b>
Name	<b>position_window_time</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	ms
Value Range	0...262146
Default Value	100

## 6.7 Analoge Eingänge

### 6.7.1 Übersicht

Die Antriebsregler der Reihe DIS-2 verfügen über zwei analoge Eingänge, über die dem Regler beispielsweise Sollwerte vorgegeben werden können. Diese analogen Eingänge können nur über das Programm DIS-2 ServoCommander parametriert werden.

## 6.8 Digitale Ein- und Ausgänge

### 6.8.1 Übersicht

Alle digitalen Eingänge des Reglers können über den CAN-Bus gelesen und 2 digitalen Ausgänge können beliebig gesetzt werden.

### 6.8.2 Beschreibung der Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
60FD <sub>h</sub>	VAR	digital_inputs	UINT32	ro
60FE <sub>h</sub>	ARRAY	digital_outputs	UINT32	rw

#### 6.8.2.1 Objekt 60FD<sub>h</sub>: digital\_inputs

Über das Objekt **60FD<sub>h</sub>** können die digitalen Eingänge ausgelesen werden:

Index	<b>60FD<sub>h</sub></b>
Name	<b>digital_inputs</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	gemäß u. Tabelle
Default Value	0

Bit	Wert	digitaler Eingang
0	00000001 <sub>h</sub>	Negativer Endschalter
1	00000002 <sub>h</sub>	Positiver Endschalter
3	00000008 <sub>h</sub>	Interlock (Reglerfreigabe (DIN9) fehlt)
16...25	03FF0000 <sub>h</sub>	DIN0...DIN9

### 6.8.2.2 Objekt 60FE<sub>h</sub>: digital\_outputs

Über das Objekt **60FE<sub>h</sub>** können die digitalen Ausgänge angesteuert werden. Über das Objekt **digital\_outputs\_data** können die 2 Ausgänge dann beliebig gesetzt werden. Es ist zu beachten, dass bei der Ansteuerung der digitalen Ausgänge eine Verzögerung von bis zu 1 ms auftreten kann. Wann die Ausgänge wirklich gesetzt werden, kann durch Zurücklesen des Objekts **60FE<sub>h</sub>** festgestellt werden.

Index	<b>60FE<sub>h</sub></b>
Name	<b>digital_outputs</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	2
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>digital_outputs_data</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	0

Bit	Wert	Digitaler Ausgang
0	00000001 <sub>h</sub>	Bremse
16	00010000 <sub>h</sub>	Betriebsbereit
17, 18	00060000 <sub>h</sub>	DOUT1, DOUT2

## 6.9 Endschalter

### 6.9.1 Übersicht

Für die Definition der Referenzposition des Antriebsreglers können Endschalter (limit switch) verwendet werden. Nähere Informationen zu den möglichen Referenzfahrt-Methoden finden sie im Kapitel 8.2, *Betriebsart Referenzfahrt (Homing Mode)*.

### 6.9.2 Beschreibung der Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6510h	RECORD	drive_data		rw

#### 6.9.2.1 Objekt 6510<sub>h</sub>\_11<sub>h</sub>: limit\_switch\_polarity

Die Polarität der Endschalter kann durch das Objekt **6510<sub>h</sub>\_11<sub>h</sub>** (**limit\_switch\_polarity**) programmiert werden. Für öffnende Endschalter ist in dieses Objekt eine Null, bei der Verwendung von schließenden Kontakten ist eine Eins einzutragen. Dies bezieht sich immer auf beide Endschalter!

Index	<b>6510<sub>h</sub></b>
Name	<b>drive_data</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	44

Sub-Index	<b>11<sub>h</sub></b>
Description	<b>limit_switch_polarity</b>
Data Type	INT16
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0, 1
Default Value	0

Wert	Bedeutung
0	Öffner
1	Schließer



### 6.9.2.2 Objekt 6510<sub>h</sub>\_15<sub>h</sub>: **limit\_switch\_deceleration**

Das Objekt **limit\_switch\_deceleration** legt die Beschleunigung fest, mit der gebremst wird, wenn während des normalen Betriebs der Endschalter erreicht wird (Endschalter-Nothalt-Rampe).

Sub-Index	<b>15<sub>h</sub></b>
Description	<b>limit_switch_deceleration</b>
Data Type	INT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	acceleration units
Value Range	0...200000 min <sup>-1</sup> /s
Default Value	200000 min <sup>-1</sup> /s

## 6.10 Geräteinformationen

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
1018h	RECORD	identity_object		rw
6510h	RECORD	drive_data		rw

Über zahlreiche CAN-Objekte können die verschiedensten Informationen wie Reglertyp, verwendete Firmware, etc. aus dem Gerät ausgelesen werden.

### 6.10.1 Beschreibung der Objekte

#### 6.10.1.1 Objekt 1018<sub>h</sub>: identity\_object

Über das in der DS301 festgelegte **identity\_object** kann der Regler in einem CANopen-Netzwerk eindeutig identifiziert werden. Zu diesem Zweck kann der Herstellercode (**vendor\_id**), ein eindeutiger Produktcode (**product\_code**), die Revisionsnummer der CANopen-Implementation (**revision\_number**) und die Seriennummer des Geräts (**serial\_number**) ausgelesen werden.

Index	<b>1018<sub>h</sub></b>
Name	<b>identity_object</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	4

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>vendor_id</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0000003B
Default Value	0000003B

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>product_code</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	S.U.
Default Value	S.U.

Wert	Bedeutung
1121 <sub>h</sub>	DIS-2 48/10
1122 <sub>h</sub>	DIS-2 24/8

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>revision_number</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	MMMMSSSS <sub>h</sub> (M: main version, S: sub version)
Value Range	--
Default Value	--

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>serial_number</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	--
Default Value	--

### 6.10.1.2 Objekt 6510<sub>h</sub>\_A1<sub>h</sub>: drive\_type

Über das Objekt **drive\_type** kann der Gerätetyp des Reglers ausgelesen werden. Dieses Objekt dient der Kompatibilität zu früheren Versionen.

Sub-Index	<b>A1<sub>h</sub></b>
Description	<b>drive_type</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	
Value Range	siehe 1018 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> , product_code
Default Value	siehe 1018 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> , product_code

### 6.10.1.3 Objekt 6510<sub>h</sub>\_A9<sub>h</sub>: firmware\_main\_version

Über das Objekt **firmware\_main\_version** kann die Hauptversionsnummer der Firmware (Produktstufe) ausgelesen werden.

Sub-Index	<b>A9<sub>h</sub></b>
Description	<b>firmware_main_version</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	MMMMSSSS <sub>h</sub> (M: main version, S: sub version)
Value Range	--
Default Value	--

### 6.10.1.4 Objekt 6510<sub>h</sub>\_AA<sub>h</sub>: firmware\_custom\_version

Über das Objekt **firmware\_custom\_version** kann die Versionsnummer der kunden-spezifischen Variante der Firmware ausgelesen werden.

Sub-Index	<b>AA<sub>h</sub></b>
Description	<b>firmware_custom_version</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	MMMMSSSS <sub>h</sub> (M: main version, S: sub version)
Value Range	--
Default Value	--

# 7 Gerätesteuerung (Device Control)

## 7.1 Zustandsdiagramm (State Machine)

### 7.1.1 Übersicht

Das nachfolgende Kapitel beschreibt, wie der Regler unter CANopen gesteuert wird, also wie beispielsweise die Endstufe eingeschaltet oder ein Fehler quittiert wird.

Unter CANopen wird die gesamte Steuerung des Reglers über zwei Objekte realisiert: Über das **controlword** kann der Host den Regler steuern, während der Status des Reglers im Objekt **statusword** zurückgelesen werden kann. Zur Erklärung der Reglersteuerung werden die folgenden Begriffe verwandt:

<b>Zustand:</b> (State)	Je nachdem ob beispielsweise die Endstufe eingeschaltet oder ein Fehler aufgetreten ist befindet sich der Regler in verschiedenen Zuständen. Die unter CANopen definierten Zustände werden im Laufe des Kapitels vorgestellt. Beispiel: <b>SWITCH_ON_DISABLED</b>
<b>Zustandsübergang</b> (State Transition)	Ebenso wie die Zustände ist es unter CANopen ebenfalls definiert, wie man von einem Zustand zu einem anderen gelangt (z.B. um einen Fehler zu quittieren). Zustandsübergänge werden vom Host durch Setzen von Bits im <b>controlword</b> ausgelöst oder intern durch den Regler, wenn dieser beispielsweise einen Fehler erkennt.
<b>Kommando</b> (Command)	Zum Auslösen von Zustandsübergängen müssen bestimmte Kombinationen von Bits im <b>controlword</b> gesetzt werden. Eine solche Kombination wird als Kommando bezeichnet. Beispiel: <b>Enable Operation</b>
<b>Zustandsdiagramm</b> (State Machine)	Die Zustände und Zustandsübergänge bilden zusammen das Zustandsdiagramm, also die Übersicht über alle Zustände und die von dort möglichen Übergänge.

## 7.1.2 Das Zustandsdiagramm des Reglers (State Machine)

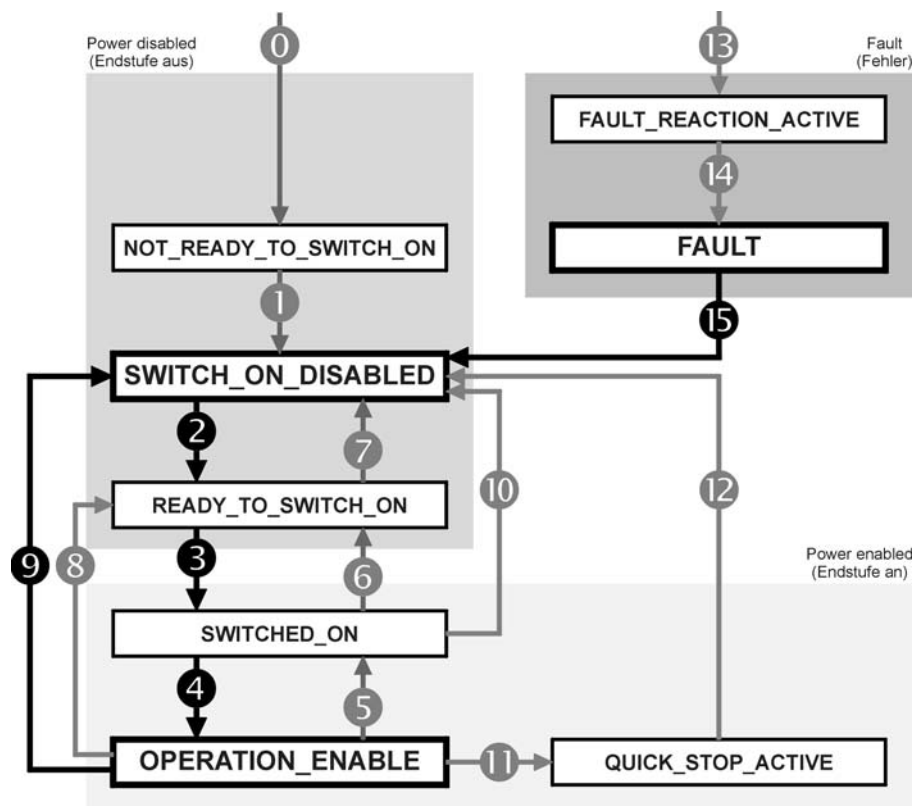


Abbildung 7.9: Zustandsdiagramm des Reglers

Das Zustandsdiagramm kann grob in drei Bereiche aufgeteilt werden: „Power Disabled“ bedeutet, dass die Endstufe ausgeschaltet ist und „Power Enabled“ dass die Endstufe eingeschaltet ist. Im Bereich „Fault“ sind die zur Fehlerbehandlung notwendigen Zustände zusammengefasst.

Die wichtigsten Zustände des Reglers sind im Diagramm hervorgehoben dargestellt. Nach dem Einschalten initialisiert sich der Regler und erreicht schließlich den Zustand **SWITCH\_ON\_DISABLED**. In diesem Zustand ist die CAN-Kommunikation voll funktionsfähig und der Regler kann parametrieren werden (z.B. die Betriebsart „Drehzahlregelung“ eingestellt werden). Die Endstufe ist ausgeschaltet und die Welle ist somit frei drehbar. Durch die Zustandsübergänge 2, 3, 4 – was im Prinzip der CAN-Reglerfreigabe entspricht – gelangt man in den Zustand **OPERATION\_ENABLE**. In diesem Zustand ist die Endstufe eingeschaltet und der Motor wird gemäß der eingestellten Betriebsart geregelt. Stellen Sie daher vorher unbedingt sicher, dass der Antrieb richtig parametrieren ist und ein entsprechender Sollwert gleich Null ist.

Tritt ein Fehler auf so wird (egal aus welchem Zustand) letztlich in den Zustand **FAULT** verzweigt. Je nach Schwere des Fehlers können vorher noch bestimmte Aktionen, wie z.B. eine Notbremsung ausgeführt werden (**FAULT\_REACTION\_ACTIVE**).

Um die genannten Zustandsübergänge auszuführen müssen bestimmte Bitkombinationen im **controlword** (siehe unten) gesetzt werden. Die unteren 4 Bits des **controlwords** werden gemeinsam ausgewertet, um einen Zustandsübergang auszulösen. Im Folgenden werden zunächst nur die wichtigsten Zustandsübergänge 2, 3, 4, 9 und 15 erläutert. Eine Tabelle aller möglichen Zustände und Zustandsübergänge findet sich am Ende dieses Kapitels.

Die folgende Tabelle enthält in der 1. Spalte den gewünschten Zustandsübergang und in der 2. Spalte die dazu notwendigen Voraussetzungen (Meistens ein Kommando durch den Host, hier mit Rahmen dargestellt). Wie dieses Kommando erzeugt wird, d.h. welche Bits im **controlword** zu setzen sind, ist in der 3. Spalte ersichtlich (x = nicht relevant).


Nr.	Wird durchgeführt wenn	Bitkombination (controlword)					Aktion
			Bit 3	2	1	0	
2	Reglerfreig. vorh. + Kommando <b>Shutdown</b>	<b>Shutdown</b> =	x	1	1	0	Keine
3	Kommando <b>Switch On</b>	<b>Switch On</b> =	x	1	1	1	Einschalten der Endstufe
4	Kommando <b>Enable Operation</b>	<b>Enable Operation</b> =	1	1	1	1	Regelung gemäß eingestellter Betriebsart
9	Kommando <b>Disable Voltage</b>	<b>Disable Voltage</b> =	x	x	0	x	Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar.
15	Fehler behoben+ Kommando <b>Fault Reset</b>	<b>Fault Reset</b> =	Bit 7 = 				Fehler quittieren

Abbildung 7.10: Wichtigste Zustandsübergänge des Reglers

## BEISPIEL

Nachdem der Regler parametrisiert wurde, soll der Regler „freigegeben“, d.h. die Endstufe eingeschaltet werden:

- 1.) Der Regler ist im Zustand **SWITCH\_ON\_DISABLED**
- 2.) Der Regler soll in den Zustand **OPERATION\_ENABLE**
- 3.) Laut Zustandsdiagramm (Abbildung 7.9) sind die Übergänge 2, 3 und 4 auszuführen.
- 4.) Aus Abbildung 7.10 folgt:

Übergang 2: controlword = 0006<sub>h</sub> Neuer Zustand: **READY\_TO\_SWITCH\_ON** <sup>\*1)</sup>

Übergang 3: controlword = 0007<sub>h</sub> Neuer Zustand: **SWITCHED\_ON** <sup>\*1)</sup>

Übergang 4: controlword = 000F<sub>h</sub> Neuer Zustand: **OPERATION\_ENABLE** <sup>\*1)</sup>

Hinweise:

- 1.) Das Beispiel geht davon aus, dass keine weiteren Bits im **controlword** gesetzt sind (Für die Übergänge sind ja nur die Bits 0..3 wichtig).
- 2.) Die Übergänge 3 und 4 können zusammengefasst werden, indem das **controlword** gleich auf 000F<sub>h</sub> gesetzt wird. Für den Zustandsübergang 2 ist das gesetzte Bit 3 nicht relevant.

<sup>\*1)</sup> Der Host muss warten, bis der Zustand im **statusword** zurückgelesen werden kann. Dieses wird weiter unten noch ausführlich erläutert.

### 7.1.2.1 Zustandsdiagramm: Zustände

In der folgenden Tabelle sind alle Zustände und deren Bedeutung aufgeführt:

Name	Bedeutung
NOT_READY_TO_SWITCH_ON	Der Regler führt einen Selbsttest durch. Die CAN-Kommunikation arbeitet noch nicht.
SWITCH_ON_DISABLED	Der Regler hat seinen Selbsttest abgeschlossen. CAN-Kommunikation ist möglich.
READY_TO_SWITCH_ON	Der Regler wartet bis der digitale Eingang DIN9 „Reglerfreigabe“ an 24 V liegt. (Reglerfreigabelogik „Digitaler Eingang und CAN“).
SWITCHED_ON <sup>*1)</sup>	Die Endstufe kann eingeschaltet werden.
OPERATION_ENABLE <sup>*1)</sup>	Der Motor liegt an Spannung und wird entsprechend der Betriebsart geregelt.
QUICKSTOP_ACTIVE <sup>*1)</sup>	Die <b>Quick Stop Function</b> wird ausgeführt (siehe: <b>quick_stop_option_code</b> ). Der Motor liegt an Spannung und wird entsprechend der <b>Quick Stop Function</b> geregelt.
FAULT_REACTION_ACTIVE <sup>*1)</sup>	Es ist ein Fehler aufgetreten. Bei kritischen Fehlern wird sofort in den Status <b>Fault</b> gewechselt. Ansonsten wird die im <b>fault_reaction_option_code</b> vorgegebene Aktion ausgeführt. Der Motor liegt an Spannung und wird entsprechend der <b>Fault Reaction Function</b> geregelt.
FAULT	Es ist ein Fehler aufgetreten. Der Motor ist spannungsfrei.


<sup>\*1)</sup> Die Endstufe ist eingeschaltet.

### 7.1.2.2 Zustandsdiagramm: Zustandsübergänge

In der folgenden Tabelle sind alle Zustände und deren Bedeutung aufgeführt:

Nr.	Wird durchgeführt wenn	Bitkombination (controlword)					Aktion
		Bit	3	2	1	0	
0	Eingeschaltet o. Reset erfolgt	interner Übergang					Selbsttest ausführen
1	Selbsttest erfolgreich	interner Übergang					Aktivierung der CAN-Kommunikation
2	Reglerfreig. vorh. + Kommando <b>Shutdown</b>	<b>Shutdown</b>	= x	1	1	0	-
3	Kommando <b>Switch On</b>	<b>Switch On</b>	= x	1	1	1	-
4	Kommando <b>Enable Operation</b>	<b>Enable Operation</b>	= 1	1	1	1	Die Endstufe wird eingeschaltet
5	Kommando <b>Disable Operation</b>	<b>Disable Operation</b>	= 0	1	1	1	Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar
6	Kommando <b>Shutdown</b>	<b>Shutdown</b>	= x	1	1	0	Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar
7	Kommando <b>Quick Stop</b>	<b>Quick Stop</b>	= x	0	1	x	-
8	Kommando <b>Shutdown</b>	<b>Shutdown</b>	= x	1	1	0	Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar
9	Kommando <b>Disable Voltage</b>	<b>Disable Voltage</b>	= x	x	0	x	Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar.
10	Kommando <b>Disable Voltage</b>	<b>Disable Voltage</b>	= x	x	0	x	Endstufe wird gesperrt.



Nr.	Wird durchgeführt wenn	Bitkombination (controlword)					Aktion
		Bit	3	2	1	0	
							Motor ist frei drehbar
11	Kommando <b>Quick Stop</b>	<b>Quick Stop</b>	= x	0	1	x	Es wird eine Bremsung eingeleitet.
12	Bremsung beendet o. Kommando <b>Disable Voltage</b>	<b>Disable Voltage</b>	= x	x	0	x	Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar
13	Fehler aufgetreten	interner Übergang					Bei unkritischen Fehlern Reaktion gemäß <b>fault_reaction_option_code</b> . Bei kritischen Fehlern folgt Übergang 14
14	Fehlerbehandlung ist beendet	interner Übergang					Endstufe wird gesperrt. Motor ist frei drehbar
15	Fehler behoben+ Kommando <b>Fault Reset</b>	<b>Fault Reset</b>	=	Bit 7 = 			Fehler quittieren (bei steigender Flanke)

**Endstufe gesperrt...**

...bedeutet, dass die Leistungshalbleiter (Transistoren) nicht mehr angesteuert werden. **Wenn dieser Zustand bei einem drehenden Motor eingenommen wird, so trudelt dieser ungebremst aus.** Eine eventuell vorhandene mechanische Motorbremse wird hierbei automatisch angezogen.



Vorsicht: Das Signal garantiert nicht, dass der Motor wirklich spannungsfrei ist.

**Endstufe freigegeben...**

...bedeutet, dass der Motor entsprechend der gewählten Betriebsart angesteuert und geregelt wird. Eine eventuell vorhandene mechanische Motorbremse wird automatisch gelöst. Bei einem Defekt oder einer Fehlparametrierung (Motorstrom, Polzahl, Resolveroffsetwinkel etc.) kann es zu einem unkontrollierten Verhalten des Antriebes kommen.

## 7.1.3 controlword (Steuerwort)

### 7.1.3.1 Objekt 6040<sub>h</sub>: controlword

Mit dem **controlword** kann der aktuelle Zustand des Reglers geändert bzw. direkt eine bestimmte Aktion (z.B. Start der Referenzfahrt) ausgelöst werden. Die Funktion der Bits 4, 5, 6 und 8 hängt von der aktuellen Betriebsart (**modes\_of\_operation**) des Reglers ab, die nach diesem Kapitel erläutert wird.

Index	6040 <sub>h</sub>
Name	<b>controlword</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	0

Bit	Wert	Funktion
0	0001 <sub>h</sub>	Steuerung der Zustandsübergänge. (Diese Bits werden gemeinsam ausgewertet)
1	0002 <sub>h</sub>	
2	0004 <sub>h</sub>	
3	0008 <sub>h</sub>	
4	0010 <sub>h</sub>	new_set_point / start_homing_operation / enable_ip_mode
5	0020 <sub>h</sub>	change_set_immediatly
6	0040 <sub>h</sub>	absolute / relative
7	0080 <sub>h</sub>	reset_fault
8	0100 <sub>h</sub>	halt
9	0200 <sub>h</sub>	reserved    set to 0
10	0400 <sub>h</sub>	reserved    set to 0
11	0800 <sub>h</sub>	reserved    set to 0
12	1000 <sub>h</sub>	reserved    set to 0
13	2000 <sub>h</sub>	reserved    set to 0
14	4000 <sub>h</sub>	reserved    set to 0
15	8000 <sub>h</sub>	reserved    set to 0

Tabelle 7.1: Bitbelegung des controlword

Wie bereits umfassend beschrieben können mit den Bits 0..3 Zustandsübergänge ausgeführt werden. Die dazu notwendigen Kommandos sind hier noch einmal in einer Übersicht

dargestellt. Das Kommando **Fault Reset** wird durch einen positiven Flankenwechsel (von 0 nach 1) von Bit 7 erzeugt.


Kommando:	Bit 7	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
	0080 <sub>h</sub>	0008 <sub>h</sub>	0004 <sub>h</sub>	0002 <sub>h</sub>	0001 <sub>h</sub>
<b>Shutdown</b>	×	×	1	1	0
<b>Switch On</b>	×	×	1	1	1
<b>Disable Voltage</b>	×	×	×	0	×
<b>Quick Stop</b>	×	×	0	1	×
<b>Disable Operation</b>	×	0	1	1	1
<b>Enable Operation</b>	×	1	1	1	1
<b>Fault Reset</b>		×	×	×	×

Tabelle 7.2: Übersicht aller Kommandos (× = nicht relevant)



Da einige Statusänderungen einen gewissen Zeitraum beanspruchen, müssen alle über das **controlword** ausgelösten Statusänderungen über das **statusword** zurückgelesen werden. Erst wenn der angeforderte Status auch im **statusword** gelesen werden kann, darf über das **controlword** ein weiteres Kommando eingeschrieben werden.

Nachfolgend sind die restlichen Bits des **controlwords** erläutert. Einige Bits haben dabei je nach Betriebsart (**modes\_of\_operation**), d.h. ob der Regler z.B. drehzahl- oder momenten-geregelt wird, unterschiedliche Bedeutung:

Bit 4	Abhängig von <b>modes_of_operation</b> :
<b>new_set_point</b>	<p><b>Im Profile Position Mode:</b></p> <p>Eine steigende Flanke signalisiert dem Regler, dass ein neuer Fahrauftrag übernommen werden soll. Siehe dazu unbedingt auch Kapitel 8.3.</p>
<b>start_homing_operation</b>	<p><b>Im Homing Mode:</b></p> <p>Eine steigende Flanke bewirkt, dass die parametrisierte Referenzfahrt gestartet wird. Eine fallende Flanke bricht eine laufende Referenzfahrt vorzeitig ab.</p>
<b>enable_ip_mode</b>	<p><b>Im Interpolated Position Mode:</b></p> <p>Dieses Bit muss gesetzt werden, wenn die Interpolations-Datensätze ausgewertet werden sollen. Es wird durch das Bit <b>ip_mode_active</b> im <b>statusword</b> quittiert. Siehe hierzu unbedingt auch Kapitel 8.4</p>

**Bit 5    change\_set\_immediatly**    Nur im **Profile Position Mode**:

Wenn dieses Bit nicht gesetzt ist, so wird bei einem neuen Fahrauftrag zuerst ein eventuell laufender abgearbeitet und erst dann mit dem neuen begonnen. Bei gesetztem Bit wird eine laufende Positionierung sofort abgebrochen und durch den neuen Fahrauftrag ersetzt. Siehe dazu unbedingt auch Kapitel 8.3.

**Bit 6    relative**    Nur im **Profile Position Mode**:

Bei gesetztem Bit bezieht der Regler die Zielposition (**target\_position**) des aktuellen Fahrauftrages auf die Sollposition (**position\_demand\_value**) des Lagereglers.

**Bit 7    reset\_fault**

Beim Übergang von Null auf Eins versucht der Regler die vorhandenen Fehler zu quittieren. Dies gelingt nur, wenn die Ursache für den Fehler behoben wurde.

**Bit 8**    Abhängig von **modes\_of\_operation**:**halt****Im Profile Position Mode:**

Bei gesetztem Bit wird die laufende Positionierung abgebrochen. Gebremst wird hierbei mit der **profile\_deceleration**. Nach Beendigung des Vorgangs wird im **statusword** das Bit **target\_reached** gesetzt. Das Löschen des Bits hat keine Auswirkung.

**halt****Im Profile Velocity Mode:**

Bei gesetztem Bit wird die Drehzahl auf Null abgesenkt. Gebremst wird hierbei mit der **profile\_deceleration**. Das Löschen des Bits bewirkt, dass der Regler wieder beschleunigt.

**halt****Im Profile Torque Mode:**

Bei gesetztem Bit wird das Drehmoment auf Null gesetzt. Das Löschen des Bits bewirkt, dass der Regler wieder beschleunigt.

**halt****Im Homing Mode:**

Bei gesetztem Bit wird die laufende Referenzfahrt abgebrochen. Das Löschen des Bits hat keine Auswirkung.

## 7.1.4 Auslesen des Reglerzustands

Ähnlich wie über die Kombination mehrerer Bits des **controlwords** verschiedene Zustandsübergänge ausgelöst werden können, kann über die Kombination verschiedener Bits des **statusword** ausgelesen werden, in welchem Zustand sich der Regler befindet.

Die folgende Tabelle listet die möglichen Zustände des Zustandsdiagramms sowie die zugehörige Bitkombination auf, mit der sie im **statusword** angezeigt werden.

Zustand	Bit 6	Bit 5	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Maske	Wert
	0040 <sub>h</sub>	0020 <sub>h</sub>	0008 <sub>h</sub>	0004 <sub>h</sub>	0002 <sub>h</sub>	0001 <sub>h</sub>		
NOT_READY_TO_SWITCH_ON	0	×	0	0	0	0	004F <sub>h</sub>	0000 <sub>h</sub>
SWITCH_ON_DISABLED	1	×	0	0	0	0	004F <sub>h</sub>	0040 <sub>h</sub>
READY_TO_SWITCH_ON	0	1	0	0	0	1	006F <sub>h</sub>	0021 <sub>h</sub>
SWITCHED_ON	0	1	0	0	1	1	006F <sub>h</sub>	0023 <sub>h</sub>
OPERATION_ENABLE	0	1	0	1	1	1	006F <sub>h</sub>	0027 <sub>h</sub>
FAULT	0	×	1	1	1	1	004F <sub>h</sub>	000F <sub>h</sub>
FAULT_REACTION_ACTIVE	0	×	1	1	1	1	004F <sub>h</sub>	000F <sub>h</sub>
QUICK_STOP_ACTIVE	0	0	0	1	1	1	006F <sub>h</sub>	0007 <sub>h</sub>

Tabelle 7.3: Gerätestatus (× = nicht relevant)

### BEISPIEL

Das obige Beispiel zeigt, welche Bits im **controlword** gesetzt werden müssen, um den Regler freizugeben. Jetzt soll dabei der neu eingeschriebene Zustand aus dem **statusword** ausgelesen werden:

Übergang von **SWITCH\_ON\_DISABLED** zu **OPERATION\_ENABLE**:

- 1.) Zustandsübergang 2 ins **controlword** schreiben.
- 2.) Warten, bis der Zustand **READY\_TO\_SWITCH\_ON** im **statusword** angezeigt wird.

Übergang 2: **controlword** = 0006<sub>h</sub> Warten bis  $(\text{statusword} \& 006F_h) = 0021_h$  <sup>\*1)</sup>

- 3.) Zustandsübergang 3 und 4 können zusammengefasst ins **controlword** geschrieben werden.

- 4.) Warten, bis der Zustand **OPERATION\_ENABLE** im **statusword** angezeigt wird.

Übergang 3+4: **controlword** = 000F<sub>h</sub> Warten bis  $(\text{statusword} \& 006F_h) = 0027_h$  <sup>\*1)</sup>

Hinweis:

Das Beispiel geht davon aus, dass keine weiteren Bits im **controlword** gesetzt sind (Für die Übergänge sind ja nur die Bits 0..3 wichtig).

<sup>\*1)</sup>Für die Identifizierung der Zustände müssen auch nicht gesetzte Bits ausgewertet werden (siehe Tabelle). Daher muss das **statusword** entsprechend maskiert werden.



## 7.1.5 statusword (Statuswort)

### 7.1.5.1 Objekt 6041<sub>h</sub>: statusword

Index	6041 <sub>h</sub>
Name	<b>statusword</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	--
Default Value	--

Bit	Wertigkeit	Name
0	0001 <sub>h</sub>	Zustand des Reglers (s. Tabelle 7.3). (Diese Bits müssen gemeinsam ausgewertet werden)
1	0002 <sub>h</sub>	
2	0004 <sub>h</sub>	
3	0008 <sub>h</sub>	
4	0010 <sub>h</sub>	voltage_enabled
5	0020 <sub>h</sub>	Zustand des Reglers (s. Tabelle 7.3).
6	0040 <sub>h</sub>	
7	0080 <sub>h</sub>	warning
8	0100 <sub>h</sub>	unused
9	0200 <sub>h</sub>	remote
10	0400 <sub>h</sub>	target_reached
11	0800 <sub>h</sub>	internal_limit_active
12	1000 <sub>h</sub>	set_point_acknowledge / speed_0 / homing_attained / ip_mode_active
13	2000 <sub>h</sub>	following_error / homing_error
14	4000 <sub>h</sub>	unused
15	8000 <sub>h</sub>	reserved

Tabelle 7.4: Bitbelegung im statusword



Alle Bits des **statusword** sind nicht gepuffert. Sie repräsentieren den aktuellen Gerätestatus.

Neben dem Reglerstatus werden im **statusword** diverse Ereignisse angezeigt, d.h. jedem Bit ist ein bestimmtes Ereignis wie z.B. Schleppfehler zugeordnet. Die einzelnen Bits haben dabei folgende Bedeutung:

#### Bit 4 voltage\_enabled

Dieses Bit ist gesetzt, wenn die Endstufentransistoren eingeschaltet sind.



#### ACHTUNG:

Bei einem Defekt kann der Motor trotzdem unter Spannung stehen.

#### Bit 5 quick\_stop

Bei gelöschtem Bit führt der Antrieb einen **Quick Stop** gemäß **quick\_stop\_option\_code** aus.

#### Bit 7 warning

Dieses Bit ist undefiniert. Es darf nicht ausgewertet werden.

#### Bit 8 manufacturer specific

Dieses Bit ist unbenutzt und darf nicht ausgewertet werden.

#### Bit 9 remote

Dieses Bit zeigt an, dass die Endstufe des Reglers über das CAN-Netzwerk freigegeben werden kann. Es ist gesetzt, wenn die Reglerfreigabelogik über das Objekt **enable\_logic** entsprechend eingestellt ist.

#### Bit 10

Abhängig von **modes\_of\_operation**:

##### target\_reached

Im **Profile Position Mode**:

Das Bit wird gesetzt, wenn die aktuelle Zielposition erreicht ist und sich die aktuelle Position (**position\_actual\_value**) im parametrisierten Positionsfenster (**position\_window**) befindet.

Außerdem wird es gesetzt, wenn der Antrieb bei gesetztem **Halt**-Bit zum Stillstand kommt.

Es wird gelöscht, sobald ein neues Ziel vorgegeben wird.

##### target\_reached

Im **Profile Velocity Mode**:

Das Bit wird gesetzt, wenn sich die Drehzahl (**velocity\_actual\_value**) des Antriebs im Toleranzfenster befindet. Dieses Toleranzfenster ist über D2SC einstellbar.

#### Bit 11 internal\_limit\_active

Dieses Bit zeigt an, dass die  $I^2t$ -Begrenzung aktiv ist.

<b>Bit 12</b>	Abhängig von <b>modes_of_operation</b> :
<b>set_point_acknowledge</b>	<p>Im <b>Profile Position Mode</b>:</p> <p>Dieses Bit wird gesetzt, wenn der Regler das gesetzte Bit <b>new_set_point</b> im <b>controlword</b> erkannt hat. Es wird wieder gelöscht, nachdem das Bit <b>new_set_point</b> im <b>controlword</b> auf Null gesetzt wurde. Siehe dazu unbedingt auch Kapitel 8.3.</p>
<b>speed_0</b>	<p>Im <b>Profile Velocity Mode</b>:</p> <p>Dieses Bit wird gesetzt, wenn sich die aktuelle Ist-Drehzahl (<b>velocity_actual_value</b>) des Antriebes im zugehörigen Toleranzfenster befindet.</p>
<b>homing_attained</b>	<p>Im <b>Homing Mode</b>:</p> <p>Dieses Bit wird gesetzt, wenn die Referenzfahrt ohne Fehler beendet wurde.</p>
<b>ip_mode_active</b>	<p>Im <b>Interpolated Position Mode</b>:</p> <p>Dieses Bit zeigt an, dass die Interpolation aktiv ist und die Interpolations-Datensätze ausgewertet werden. Es wird gesetzt, wenn dies durch das Bit <b>enable_ip_mode</b> im <b>controlword</b> angefordert wurde. Siehe hierzu unbedingt auch Kapitel 8.4</p>
<b>Bit 13</b>	Abhängig von <b>modes_of_operation</b> :
<b>following_error</b>	<p>Im <b>Profile Position Mode</b>:</p> <p>Dieses Bit wird gesetzt, wenn die aktuelle Ist-Position (<b>position_actual_value</b>) von der Soll-Position (<b>position_demand_value</b>) soweit abweicht, dass die Differenz außerhalb des parametrisierten Toleranzfensters liegt (<b>following_error_window</b>, <b>following_error_time_out</b>).</p>
<b>homing_error</b>	<p>Im <b>Homing Mode</b>:</p> <p>Dieses Bit wird gesetzt, wenn die Referenzfahrt unterbrochen wird (<b>Halt</b>-Bit), beide Endschanter gleichzeitig ansprechen oder die bereits zurückgelegte Endschanter-suchfahrt größer als der vorgegebene Positionierraum ist.</p>
<b>Bit 14 unused</b>	Dieses Bit ist unbenutzt und darf nicht ausgewertet werden.
<b>Bit 15 reserved</b>	<p>herstellerspezifisch</p> <p>Dieses Bit darf nicht ausgewertet werden.</p>



# 8 Betriebsarten

## 8.1 Einstellen der Betriebsart

### 8.1.1 Übersicht

Der Antriebsregler kann in eine Vielzahl von Betriebsarten versetzt werden. Nur einige sind unter CANopen detailliert spezifiziert:

- momentengeregelter Betrieb      profile torque mode
- drehzahl geregelter Betrieb      profile velocity mode
- Referenzfahrt      homing mode
- Positionierbetrieb      profile position mode
- Synchrone Positionsvorgabe      interpolated position mode

### 8.1.2 Beschreibung der Objekte

#### 8.1.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6060 <sub>h</sub>	VAR	modes_of_operation	INT8	wo
6061 <sub>h</sub>	VAR	modes_of_operation_display	INT8	ro

### 8.1.2.2 Objekt 6060<sub>h</sub>: modes\_of\_operation

Mit dem Objekt **modes\_of\_operation** wird die Betriebsart des Reglers eingestellt. Mit dem Lesezugriff wird die zuletzt über CAN geschriebene Betriebsart geliefert. Mit diesem Lesezugriff wird nicht die aktuelle Betriebsart ausgelesen.

Index	6060 <sub>h</sub>
Name	<b>modes_of_operation</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT8

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	1, 3, 4, 6, 7
Default Value	--

Wert	Aktion
1	Profile Position Mode (Lageregler mit Positionierbetrieb)
3	Profile Velocity Mode (Drehzahlregler mit Sollwertrampe)
4	Torque Profile Mode (Momentenregler mit Sollwertrampe)
6	Homing Mode (Referenzfahrt)
7	Interpolated Position Mode



Die aktuelle Betriebsart kann nur im Objekt **modes\_of\_operation\_display** gelesen werden !  
Da ein Wechsel der Betriebsart etwas Zeit in Anspruch nehmen kann, **muss** solange gewartet werden, bis der neu ausgewählte Modus im Objekt **modes\_of\_operation\_display** erscheint.

### 8.1.2.3 Objekt 6061<sub>h</sub>: modes\_of\_operation\_display

Im Objekt **modes\_of\_operation\_display** kann die aktuelle Betriebsart des Reglers gelesen werden. Eine interne Betriebsart wird dabei ausgelesen, wenn interne Selektoren so eingestellt sind, dass kein Betrieb über CANopen möglich ist, bis eine CANopen spezifische Betriebsart eingestellt wird.

Index	6061 <sub>h</sub>
Name	<b>modes_of_operation_display</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT8

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	-1, 1, 3, 4, 6, 7, -11, -12, -13, -14, -15
Default Value	3

Wert	Aktion
-1	Unbekannte Betriebsart / Betriebsartenwechsel
1	Profile Position Mode (Lageregler mit Positionierbetrieb)
3	Profile Velocity Mode (Drehzahlregler mit Sollwertrampe)
4	Torque Profile Mode (Momentenregler mit Sollwertrampe)
6	Homing Mode (Referenzfahrt)
7	Interpolated Position Mode
-11	Interne Positioniersteuerung
-12	Interne Drehzahlregelung ohne Sollwertrampe
-13	Interne Drehzahlregelung mit Sollwertrampe
-14	Interne Drehmomentregelung
-15	Interne Lageregelung



Die Betriebsart kann nur über das Objekt **modes\_of\_operation** gesetzt werden.  
Da ein Wechsel der Betriebsart etwas Zeit in Anspruch nehmen kann, **muss** solange gewartet werden, bis der neu ausgewählte Modus im Objekt **modes\_of\_operation\_display** erscheint. Während dieses Zeitraumes kann es passieren, dass kurzzeitig ungültige Betriebsarten (-1) angezeigt werden.

## 8.2 Betriebsart Referenzfahrt (Homing Mode)

### 8.2.1 Übersicht

In diesem Kapitel wird beschrieben, wie der Antriebsregler die Anfangsposition sucht (auch Bezugspunkt, Referenzpunkt oder Nullpunkt genannt). Es gibt verschiedene Methoden diese Position zu bestimmen, wobei entweder die Endschalter am Ende des Positionierbereiches benutzt werden können oder aber ein Referenzschalter (Nullpunkt-Schalter) innerhalb des möglichen Verfahrweges. Um eine möglichst große Reproduzierbarkeit zu erreichen, kann bei einigen Methoden der Nullimpuls des verwendeten Winkelgebers (Resolver, Inkrementalgeber etc.) mit einbezogen werden.

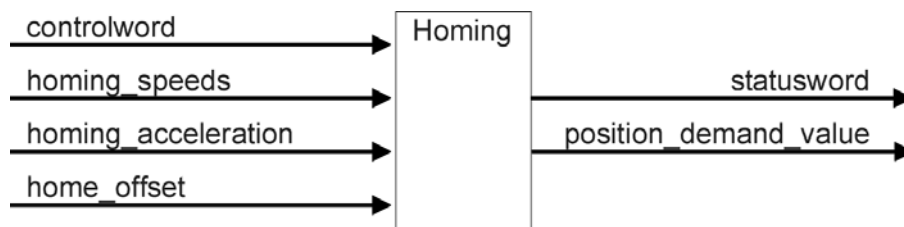


Abbildung 8.1: Die Referenzfahrt

Der Benutzer kann die Geschwindigkeit, Beschleunigung und die Art der Referenzfahrt bestimmen. Mit dem Objekt **home\_offset** kann die Nullposition des Antriebs an eine beliebige Stelle verschoben werden.

Es gibt zwei Referenzfahrgeschwindigkeiten. Die höhere Suchgeschwindigkeit (**speed\_during\_search\_for\_switch**) wird benutzt, um den Endschalter bzw. den Referenzschalter zu finden. Um dann die Position der betreffenden Schaltflanke exakt bestimmen zu können, wird auf die Kriechgeschwindigkeit (**speed\_during\_search\_for\_zero**) umgeschaltet.



Die Fahrt auf die Nullposition ist unter CANopen in der Regel nicht Bestandteil der Referenzfahrt. Sind dem Regler alle erforderlichen Größen bekannt (z.B. weil er die Lage des Nullimpulses bereits kennt), wird keine physikalische Bewegung ausgeführt.

## 8.2.2 Beschreibung der Objekte

### 8.2.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attribute
607C <sub>h</sub>	VAR	home_offset	INT32	rw
6098 <sub>h</sub>	VAR	homing_method	INT8	rw
6099 <sub>h</sub>	ARRAY	homing_speeds	UINT32	rw
609A <sub>h</sub>	VAR	homing_acceleration	UINT32	rw

### 8.2.2.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln

Index	Objekt	Name	Typ	Kapitel
6040 <sub>h</sub>	VAR	controlword	UINT16	7 Gerätesteuerung
6041 <sub>h</sub>	VAR	statusword	UINT16	7 Gerätesteuerung

### 8.2.2.3 Objekt 607C<sub>h</sub>: home\_offset

Das Objekt **home\_offset** legt die Verschiebung der Nullposition gegenüber der ermittelten Referenzposition fest.

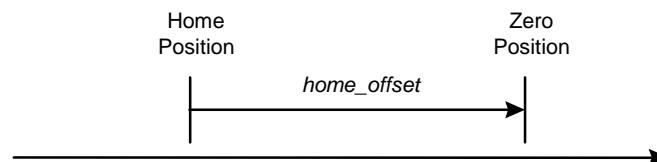


Abbildung 8.2: Home Offset

Index	<b>607C<sub>h</sub></b>
Name	<b>home_offset</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	--
Default Value	0

### 8.2.2.4 Objekt 6098<sub>h</sub>: homing\_method

Für eine Referenzfahrt werden eine Reihe unterschiedlicher Methoden bereitgestellt. Über das Objekt **homing\_method** kann die für die Applikation benötigte Variante ausgewählt werden. Es gibt drei mögliche Referenzfahrt-Signale: den negativen und positiven Endschalter, und den (periodischen) Nullimpuls des Winkelgebers. Außerdem kann der Regler sich ganz ohne zusätzliches Signal auf den negativen oder positiven Anschlag referenzieren. Wenn über das Objekt **homing\_method** eine Methode zum Referenzieren bestimmt wird, so werden hiermit folgende Einstellungen gemacht:

- Die Referenzquelle (neg./pos. Endschalter, neg. / pos. Anschlag)
- Die Richtung und der Ablauf der Referenzfahrt
- Die Art der Auswertung des Nullimpulses vom verwendeten Winkelgeber

Index	<b>6098<sub>h</sub></b>
Name	<b>homing_method</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT8

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	
Value Range	-18, -17, -2, -1, 1, 2, 17, 18, 32, 33, 34
Default Value	17

Wert	Richtung	Ziel	Bezugspunkt für Null
-18	positiv	Anschlag	Anschlag
-17	negativ	Anschlag	Anschlag
-2	positiv	Anschlag	Nullimpuls
-1	negativ	Anschlag	Nullimpuls
1	negativ	Endschalter	Nullimpuls
2	positiv	Endschalter	Nullimpuls
17	negativ	Endschalter	Endschalter
18	positiv	Endschalter	Endschalter
32	negativ	Nullimpuls	Nullimpuls
33	positiv	Nullimpuls	Nullimpuls
34		Keine Fahrt	Aktuelle Ist-Position

Der Ablauf der einzelnen Methoden ist im Folgenden ausführlich erläutert.

### 8.2.2.5 Objekt 6099<sub>h</sub>: homing\_speeds

Dieses Objekt bestimmt die Geschwindigkeiten, die während der Referenzfahrt benutzt werden.

Index	<b>6099<sub>h</sub></b>
Name	<b>homing_speeds</b>
Object Code	ARRAY
No. of Elements	2
Data Type	UINT32

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>speed_during_search_for_switch</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	100 min <sup>-1</sup>

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>speed_during_search_for_zero</b>
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	10 min <sup>-1</sup>

### 8.2.2.6 Objekt 609A<sub>h</sub>: homing\_acceleration

Das Objekt **homing\_acceleration** legt die Beschleunigung fest, die während der Referenzfahrt für alle Beschleunigungs- und Bremsvorgänge verwendet wird.

Index	<b>609A<sub>h</sub></b>
Name	<b>homing_acceleration</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	acceleration units
Value Range	--
Default Value	250 min <sup>-1</sup> / s



Intern enthält der Regler 4 Beschleunigungen für die Referenzfahrt. 2 für Suchfahrt (Beschleunigen und Bremsen) und 2 für Kriechfahrt (Beschleunigen und Bremsen). Wenn man sicher gehen will, dass in allen der gleiche Wert steht, muss man homing\_acceleration einmal parametrieren. Beim Auslesen des Objektes wird die Beschleunigung der Kriechfahrt geliefert.



## 8.2.3 Referenzfahrt-Abläufe

Die verschiedenen Referenzfahrt-Methoden sind in den folgenden Abbildungen dargestellt. Die eingekreisten Nummern entsprechen dem im Objekt **homing\_method** einzutragenden Code.

### 8.2.3.1 Methode 1: Negativer Endschalter mit Nullimpulsauswertung

Bei dieser Methode bewegt sich der Antrieb zunächst relativ schnell in negativer Richtung, bis er den negativen Endschalter erreicht. Dieses wird im Diagramm durch die steigende Flanke dargestellt. Danach fährt der Antrieb langsam zurück und sucht die genaue Position des Endschalters. Die Nullposition bezieht sich auf den ersten Nullimpuls des Winkelgebers in positiver Richtung vom Endschalter.

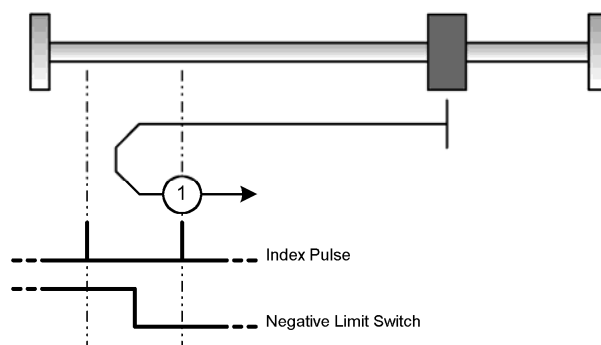


Abbildung 8.3: Referenzfahrt auf den negativen Endschalter mit Auswertung des Nullimpulses

### 8.2.3.2 Methode 2: Positiver Endschalter mit Nullimpulsauswertung

Bei dieser Methode bewegt sich der Antrieb zunächst relativ schnell in positiver Richtung, bis er den positiven Endschalter erreicht. Dieses wird im Diagramm durch die steigende Flanke dargestellt. Danach fährt der Antrieb langsam zurück und sucht die genaue Position des Endschalters. Die Nullposition bezieht sich auf den ersten Nullimpuls des Winkelgebers in negativer Richtung vom Endschalter.

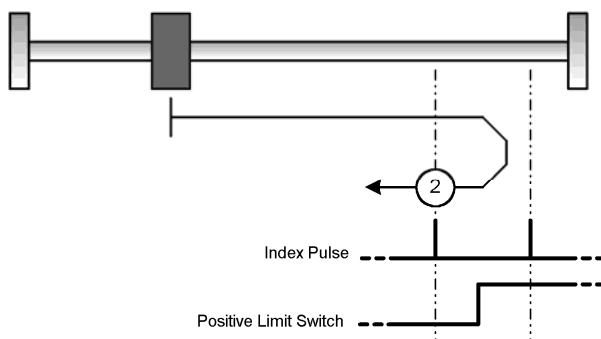


Abbildung 8.4: Referenzfahrt auf den positiven Endschalter mit Auswertung des Nullimpulses

### 8.2.3.3 Methode 17: Referenzfahrt auf den negativen Endschalter

Bei dieser Methode bewegt sich der Antrieb zunächst relativ schnell in negativer Richtung, bis er den negativen Endschalter erreicht. Dieses wird im Diagramm durch die steigende Flanke dargestellt. Danach fährt der Antrieb langsam zurück und sucht die genaue Position des Endschalters. Die Nullposition bezieht sich auf die fallende Flanke vom negativen Endschalter.

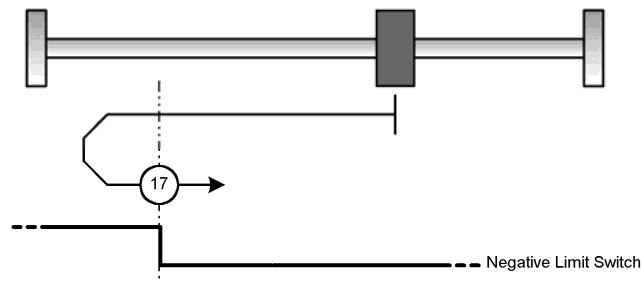


Abbildung 8.5: Referenzfahrt auf den negativen Endschalter

### 8.2.3.4 Methode 18: Referenzfahrt auf den positiven Endschalter

Bei dieser Methode bewegt sich der Antrieb zunächst relativ schnell in positiver Richtung, bis er den positiven Endschalter erreicht. Dieses wird im Diagramm durch die steigende Flanke dargestellt. Danach fährt der Antrieb langsam zurück und sucht die genaue Position des Endschalters. Die Nullposition bezieht sich auf die fallende Flanke vom positiven Endschalter.

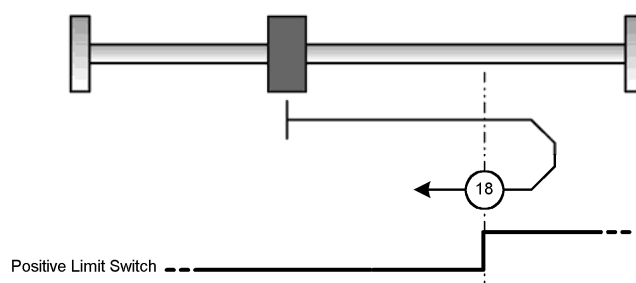


Abbildung 8.6: Referenzfahrt auf den positiven Endschalter

### 8.2.3.5 Methode –1: negativer Anschlag mit Nullimpulsauswertung

Bei dieser Methode bewegt sich der Antrieb in negativer Richtung, bis er den Anschlag erreicht. Hierbei steigt das  $I^2t$ -Integral des Motors auf maximal 90%. Der Anschlag muss mechanisch so dimensioniert sein, dass er bei dem parametrierten Maximalstrom keinen Schaden nimmt. Die Nullposition bezieht sich auf den ersten Nullimpuls des Winkelgebers in positiver Richtung vom Anschlag.

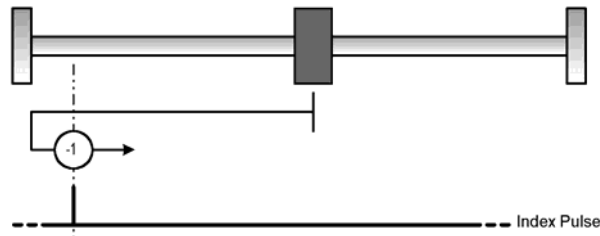


Abbildung 8.7: Referenzfahrt auf den negativen Anschlag mit Auswertung des Nullimpulses

### 8.2.3.6 Methode –2: positiver Anschlag mit Nullimpulsauswertung

Bei dieser Methode bewegt sich der Antrieb in positiver Richtung, bis er den Anschlag erreicht. Hierbei steigt das  $I^2t$ -Integral des Motors auf maximal 90%. Der Anschlag muss mechanisch so dimensioniert sein, dass er bei dem parametrierten Maximalstrom keinen Schaden nimmt. Die Nullposition bezieht sich auf den ersten Nullimpuls des Winkelgebers in negativer Richtung vom Anschlag.

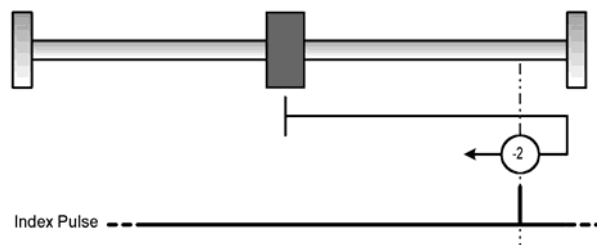


Abbildung 8.8: Referenzfahrt auf den positiven Anschlag mit Auswertung des Nullimpulses

### 8.2.3.7 Methoden 33 und 34: Referenzfahrt auf den Nullimpuls

Bei den Methoden 33 und 34 ist die Richtung der Referenzfahrt negativ bzw. positiv. Die Nullposition bezieht sich auf den ersten Nullimpuls vom Winkelgeber in Suchrichtung.

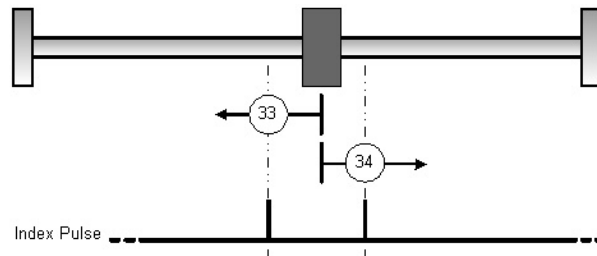


Abbildung 8.9: Referenzfahrt nur auf den Nullimpuls bezogen

### 8.2.3.8 Methode 35: Referenzfahrt auf die aktuelle Position

Bei der Methode 35 wird die Nullposition auf die aktuelle Position bezogen.

## 8.2.4 Steuerung der Referenzfahrt

Die Referenzfahrt wird durch das **controlword** / **statusword** gesteuert und überwacht. Das Starten erfolgt durch Setzen des Bit 4 im **controlword**. Der erfolgreiche Abschluss der Fahrt wird durch ein gesetztes Bit 12 im Objekt **statusword** angezeigt. Ein gesetztes Bit 13 im Objekt **statusword** zeigt an, dass während der Referenzfahrt ein Fehler aufgetreten ist. Die Fehlerursache kann über die Objekte **error\_register** und **pre\_defined\_error\_field** bestimmt werden.

Bit 4	Bedeutung
0	Referenzfahrt ist nicht aktiv
0 → 1	Referenzfahrt starten
1	Referenzfahrt ist aktiv
1 → 0	Referenzfahrt unterbrechen

Tabelle 8.1: Beschreibung der Bits im controlword

Bit 13	Bit 12	Bedeutung
0	0	Referenzfahrt ist noch nicht fertig
0	1	Referenzfahrt erfolgreich durchgeführt
1	0	Referenzfahrt nicht erfolgreich durchgeführt
1	1	verbotener Zustand

Tabelle 8.2: Beschreibung der Bits im statusword

## 8.3 Betriebsart Positionieren (Profile Position Mode)

### 8.3.1 Übersicht

Die Struktur dieser Betriebsart wird in Abbildung 8.10 ersichtlich:

Die Zielposition (**target\_position**) wird dem Fahrkurven-Generator übergeben. Dieser erzeugt einen Lage-Sollwert (**position\_demand\_value**) für den Lageregler, der in dem Kapitel **Lageregler** beschrieben wird (Position Control Function, Kapitel 6.6). Diese zwei Funktionsblöcke können unabhängig voneinander eingestellt werden.

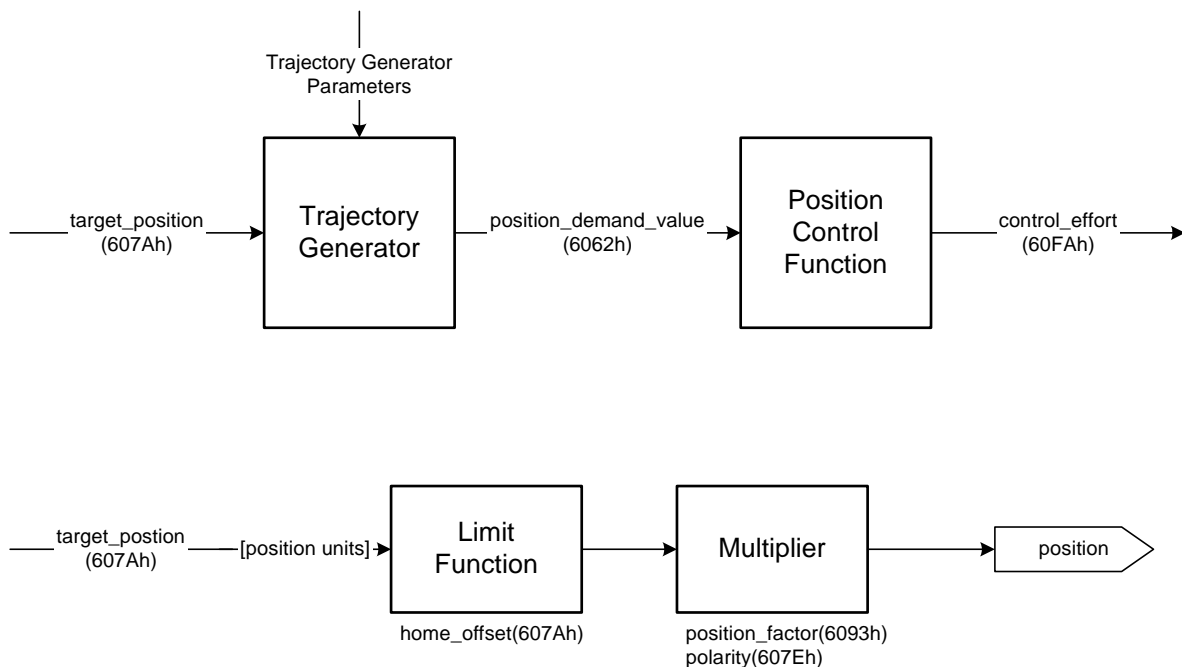


Abbildung 8.10: Fahrkurven-Generator und Lageregler

Alle Eingangsgrößen des Fahrkurven-Generators werden mit den Größen der Factor-Group (s. Kap. 6.2) in die internen Einheiten des Reglers umgerechnet. Die internen Größen werden hier mit einem Sternchen gekennzeichnet und werden vom Anwender in der Regel nicht benötigt.

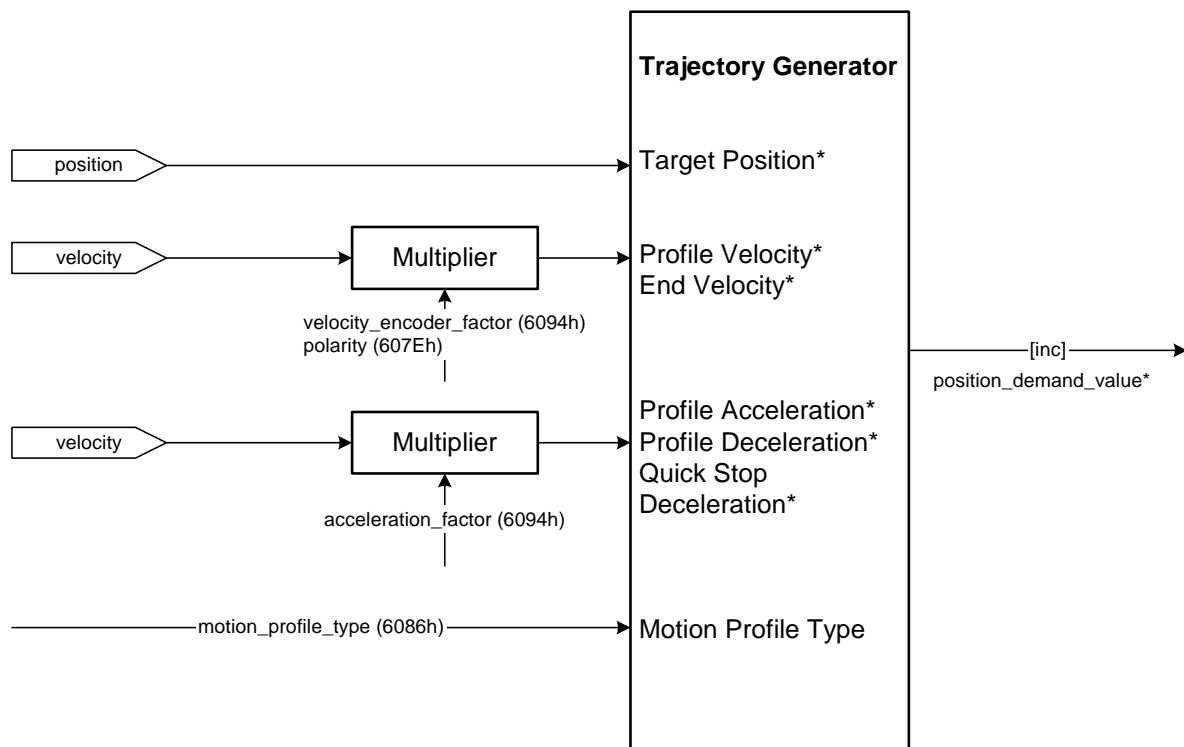


Abbildung 8.11: Der Fahrkurven-Generator

## 8.3.2 Beschreibung der Objekte

### 8.3.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
607A <sub>h</sub>	VAR	target_position	INT32	rw
6081 <sub>h</sub>	VAR	profile_velocity	UINT32	rw
6082 <sub>h</sub>	VAR	end_velocity	UINT32	rw
6083 <sub>h</sub>	VAR	profile_acceleration	UINT32	rw
6084 <sub>h</sub>	VAR	profile_deceleration	UINT32	rw
6085 <sub>h</sub>	VAR	quick_stop_deceleration	UINT32	rw
6086 <sub>h</sub>	VAR	motion_profile_type	INT16	rw

### 8.3.2.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln

Index	Objekt	Name	Typ	Kapitel
6040h	VAR	controlword	INT16	7 Gerätesteuerung
6041h	VAR	statusword	UINT16	7 Gerätesteuerung
607Eh	VAR	polarity	UINT8	6.2 Umrechnungsfaktoren
6093h	ARRAY	position_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren
6094h	ARRAY	velocity_encoder_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren
6097h	ARRAY	acceleration_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren

### 8.3.2.3 Objekt 607A<sub>h</sub>: target\_position

Das Objekt **target\_position** (Zielposition) bestimmt, an welche Position der Antriebsregler fahren soll. Dabei muss die aktuelle Einstellung der Geschwindigkeit, der Beschleunigung, der Bremsverzögerung und die Art des Fahrprofils (**motion\_profile\_type**) etc. berücksichtigt werden. Die Zielposition (**target\_position**) wird entweder als absolute oder relative Angabe interpretiert (**controlword**, Bit 6).

Index	<b>607A<sub>h</sub></b>
Name	<b>target_position</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	--
Default Value	0

### 8.3.2.4 Objekt 6081<sub>h</sub>: profile\_velocity

Das Objekt **profile\_velocity** gibt die Geschwindigkeit an, die normalerweise während einer Positionierung am Ende der Beschleunigungsrampe erreicht wird. Das Objekt **profile\_velocity** wird in speed units angegeben.

Index	6081 <sub>h</sub>
Name	<b>profile_velocity</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	0

### 8.3.2.5 Objekt 6082<sub>h</sub>: end\_velocity

Das Objekt **end\_velocity** (Endgeschwindigkeit) definiert die Geschwindigkeit, die der Antrieb haben muss, wenn er die Zielposition (**target\_position**) erreicht. Dieses Objekt ist auf Null zu setzen, damit der Regler beim Erreichen der Zielposition (**target\_position**) stoppt. Lückenlose Positionierungen mit einer von Null abweichenden Geschwindigkeit werden **NICHT** unterstützt. Das Objekt **end\_velocity** wird in denselben Einheiten wie das Objekt **profile\_velocity** angegeben.

Index	6082 <sub>h</sub>
Name	<b>end_velocity</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	0
Default Value	0



### 8.3.2.6 Objekt 6083<sub>h</sub>: profile\_acceleration

Das Objekt **profile\_acceleration** gibt die Beschleunigung an, mit der auf den Sollwert beschleunigt wird. Es wird in benutzerdefinierten Beschleunigungseinheiten (acceleration units) angegeben. (siehe Kapitel 6.2 Factor Group).

Index	<b>6083<sub>h</sub></b>
Name	<b>profile_acceleration</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	acceleration units
Value Range	--
Default Value	10000 min <sup>-1</sup> /s

### 8.3.2.7 Objekt 6084<sub>h</sub>: profile\_deceleration

Das Objekt **profile\_deceleration** gibt die Beschleunigung an, mit der gebremst wird. Es wird in benutzerdefinierten Beschleunigungseinheiten (acceleration units) angegeben. (siehe Kapitel 6.2 Factor Group).

Index	<b>6084<sub>h</sub></b>
Name	<b>profile_deceleration</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	10000 min <sup>-1</sup> /s

### 8.3.2.8 Objekt 6085<sub>h</sub>: quick\_stop\_deceleration

Das Objekt **quick\_stop\_deceleration** gibt an, mit welcher Bremsverzögerung der Motor stoppt, wenn ein **Quick Stop** ausgeführt wird (siehe Kapitel 7.1.2.2). Das Objekt **quick\_stop\_deceleration** wird in derselben Einheit wie das Objekt **profile\_deceleration** angegeben.

Index	6085 <sub>h</sub>
Name	<b>quick_stop_deceleration</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	acceleration units
Value Range	--
Default Value	250000 min <sup>-1</sup> /s

### 8.3.2.9 Objekt 6086<sub>h</sub>: motion\_profile\_type

Das Objekt **motion\_profile\_type** wird verwendet, um die Art des Positionierprofils auszuwählen. Es steht die lineare Rampenform und ruckfreie Beschleunigung zur Verfügung.

Index	6086 <sub>h</sub>
Name	<b>motion_profile_type</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	0, 1
Default Value	0

Wert	Kurvenform
0	Lineare Rampe
1	ruckfreie Beschleunigung

### 8.3.3 Funktionsbeschreibung

Es gibt zwei Möglichkeiten Positionierungen auszuführen:

#### 1.) Einfacher Fahrauftrag

Wenn der Regler eine Zielposition erreicht hat, signalisiert er dies dem Host mit dem Bit **target\_reached** (Bit 10 im Objekt **statusword**). Der Regler stoppt, wenn er das Ziel erreicht hat.

Der folgende Fahrauftrag kann bereits übertragen und gestartet werden, während der erste Fahrauftrag noch ausgeführt wird. Dadurch wird unmittelbar nach der ersten Positionierung die folgende gestartet.

#### 2.) Unterbrechung eines laufenden Fahrauftrags mit einem neuen

Die laufende Positionierung wird sofort unterbrochen und mit dem neuen Fahrauftrag begonnen.

Diese zwei Methoden werden durch die Bits **new\_set\_point** und **change\_set\_immediatly** in dem Objekt **controlword** und **set\_point\_acknowledge** in dem Objekt **statusword** kontrolliert. Diese Bits stehen in einem Frage-Antwort-Verhältnis zueinander. Hierdurch wird es möglich, einen Fahrauftrag vorzubereiten, während ein anderer noch läuft.

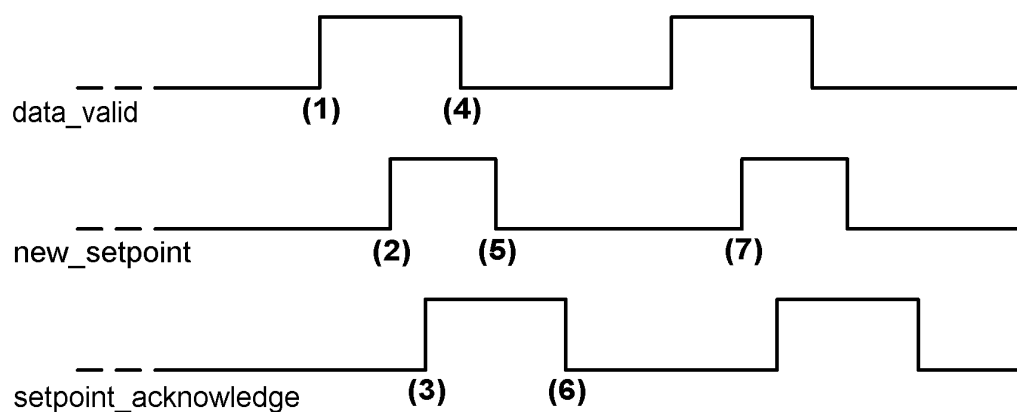


Abbildung 8.12: Fahrauftrag-Übertragung von einem Host

In Abbildung 8.12 können Sie sehen, wie der Host und der Regler über den CAN-Bus miteinander kommunizieren:

Zuerst werden die Positionierdaten (Zielposition, Fahrgeschwindigkeit und die Beschleunigung) an den Regler übertragen. Wenn der Positionierdatensatz vollständig eingeschrieben ist (1), kann der Host die Positionierung starten, indem er das Bit **new\_set\_point** im **controlword** auf „1“ setzt (2). Nachdem der Regler die neuen Daten erkannt und in seinen Puffer übernommen hat, meldet er dies dem Host durch das Setzen des Bits **set\_point\_acknowledge** im **statusword** (3).

Daraufhin kann der Host bereits wieder beginnen, einen neuen Positionierdatensatz in den Regler einzuschreiben (4) und das Bit **new\_set\_point** wieder zu löschen (5). Erst wenn der Regler einen neuen Fahrauftrag akzeptieren kann (6), signalisiert er dies durch eine „0“ im **set\_point\_acknowledge**-Bit. Vorher darf vom Host keine neue Positionierung gestartet werden (7).

In Abbildung 8.13 wird eine neue Positionierung erst gestartet, nachdem die vorherige vollständig abgeschlossen wurde. Der Host wertet hierzu das Bit **target\_reached** im Objekt **statusword** aus.

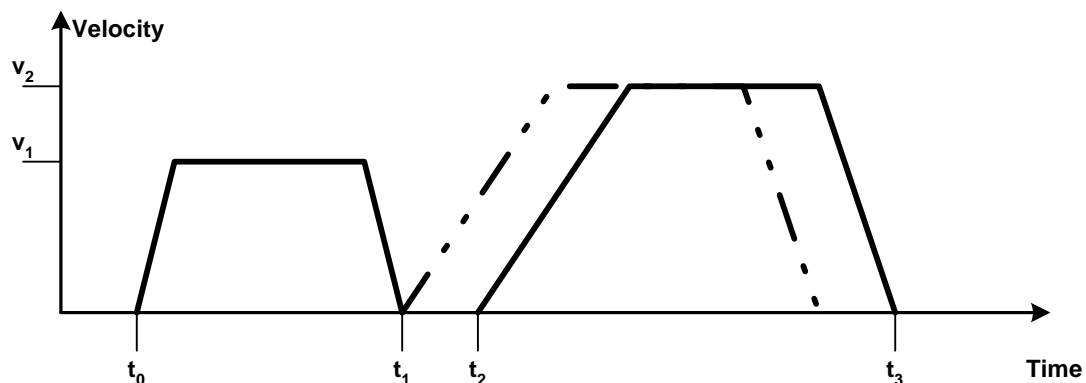


Abbildung 8.13: Einfacher Fahrauftrag

Wird neue Positionierung bereits gestartet während der erste Fahrauftrag noch abgearbeitet wird so ist gemäß Abbildung 8.13  $t_1 = t_2$  (strichpunktierter Verlauf).

Wenn im **controlword** neben dem Bit **new\_set\_point** auch das Bit **change\_set\_immediately** auf „1“ gesetzt wird, weist der Host den Regler damit an, *sofort* den neuen Fahrauftrag zu beginnen. Ein bereits in Bearbeitung befindlicher Fahrauftrag wird in diesem Fall abgebrochen wie in Abbildung 8.14 zu sehen ist. Der Host übergibt hierzu dem Regler das nachfolgende Ziel nach dem der Regler mit dem Löschen des Bits **set\_point\_acknowledge** signalisiert, dass er den Puffer gelesen und die zugehörige Positionierung gestartet hat.

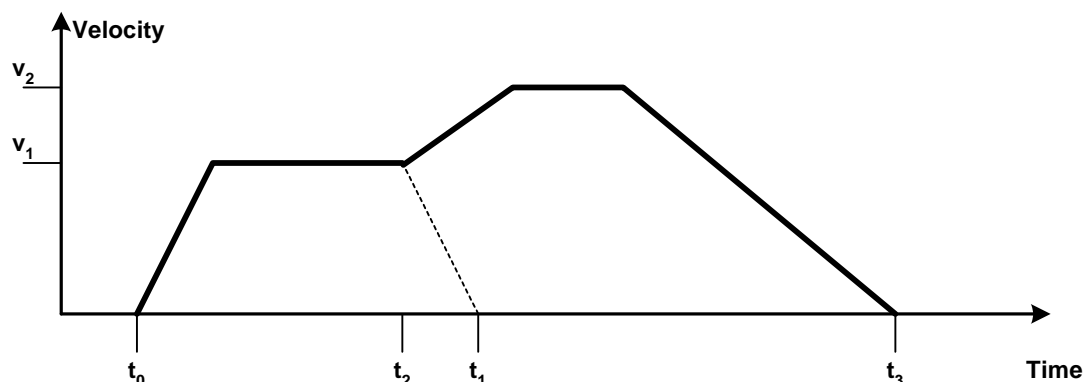


Abbildung 8.14: Unterbrechung einer laufenden Positionierung

Wird eine laufende Positionierung mit einem neuen Fahrauftrag mit relativer Positionierung unterbrochen, so kann man nicht genau vorhersagen, wo sich die Zielposition befindet, da man den genauen Zeitpunkt der Unterbrechung nicht kennt.

## 8.4 Interpolated Position Mode

### 8.4.1 Übersicht

Der Interpolated Position Mode (**IP**) ermöglicht die Vorgabe von Lagesollwerten in einer mehrachsigen Anwendung des Reglers. Dazu werden in einem festen Zeitraster (Synchronisations-Intervall) Synchronisations-Telegramme (SYNC) und Lagesollwerte von einer übergeordneten Steuerung vorgegeben. Da in der Regel das Intervall größer als ein Lagereglerzyklus ist, interpoliert der Regler selbständig die Datenwerte zwischen zwei vorgegebenen Positionswerten, wie in der folgenden Grafik skizziert.

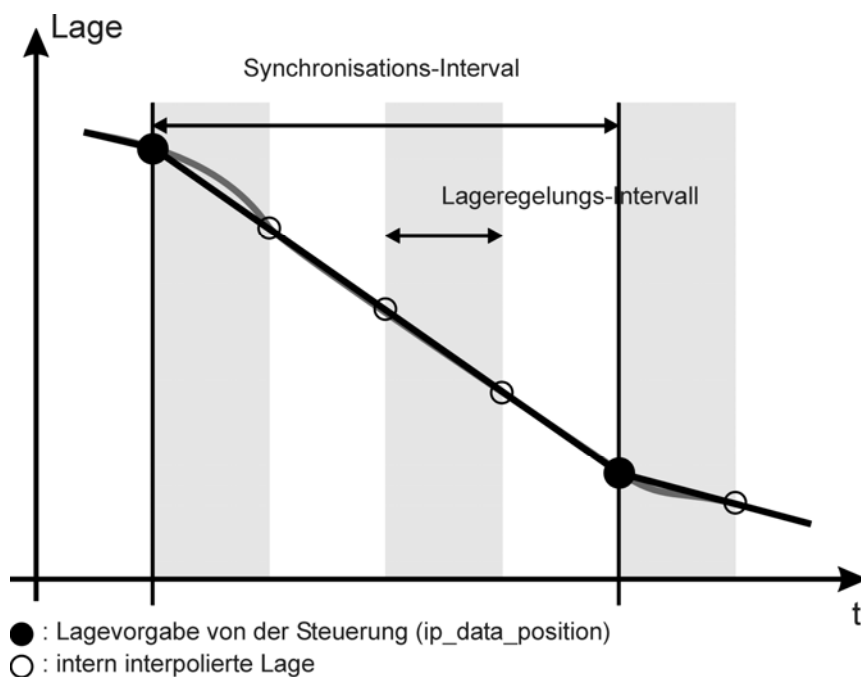


Abbildung 8.15: Fahrauftrag Linear Interpolation zwischen zwei Datenwerten

Im Folgenden sind zunächst die für den **interpolated position mode** benötigten Objekte beschrieben. In einer anschließenden Funktionsbeschreibung wird umfassend auf die Aktivierung und die Reihenfolge der Parametrierung eingegangen.

## 8.4.2 Beschreibung der Objekte

### 8.4.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
60C0 <sub>h</sub>	VAR	interpolation_submode_select	INT16	rw
60C1 <sub>h</sub>	REC	interpolation_data_record		rw
60C2 <sub>h</sub>	REC	interpolation_time_period		rw
60C4 <sub>h</sub>	REC	interpolation_data_configuration		rw

### 8.4.2.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln

Index	Objekt	Name	Typ	Kapitel
6040h	VAR	controlword	INT16	7 Gerätesteuerung
6041h	VAR	statusword	UINT16	7 Gerätesteuerung
6093h	ARRAY	position_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren
6094h	ARRAY	velocity_encoder_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren
6097h	ARRAY	acceleration_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren

### 8.4.2.3 Objekt 60C0<sub>h</sub>: interpolation\_submode\_select

Über das Objekt **interpolation\_submode\_select** wird der Typ der Interpolation festgelegt. Es ist nur die herstellerspezifische Variante „Lineare Interpolation ohne Puffer“ verfügbar.

Index	<b>60C0<sub>h</sub></b>
Name	<b>interpolation_submode_select</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	-2
Default Value	-2

Wert	Interpolationstyp
-2	Lineare Interpolation ohne Puffer

#### 8.4.2.4 Objekt 60C1<sub>h</sub>: interpolation\_data\_record

Der Objekt-Record **interpolation\_data\_record** repräsentiert den eigentlichen Datensatz. Er besteht aus einem Eintrag für den Lagewert (**ip\_data\_position**) und einem Steuerwort (**ip\_data\_controlword**), welches angibt, ob der Lagewert absolut oder relativ zu interpretieren ist. Die Angabe des Steuerworts ist optional. Wird er nicht angegeben, wird der Lagewert als absolut interpretiert. Soll das Steuerwort mit angegeben werden, muss aus Gründen der Datenkonsistenz zuerst Subindex 2 (**ip\_data\_controlword**) und anschließend Subindex 1 (**ip\_data\_position**) geschrieben werden, da intern die Datenübernahme mit Schreibzugriff auf **ip\_data\_position** ausgelöst wird.

Index	<b>60C1<sub>h</sub></b>
Name	<b>interpolation_data_record</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	2

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>ip_data_position</b>
Data Type	INT32
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	position units
Value Range	--
Default Value	--

### Objekt 60C2<sub>h</sub>: interpolation\_time\_period

Über den Objekt-Record **interpolation\_time\_period** kann das Synchronisations-Intervall eingestellt werden. Über **ip\_time\_index** wird die Einheit (ms oder 1/10 ms) des Intervalls festgelegt, welches über **ip\_time\_units** parametrisiert wird. Das Synchronisations-Intervall muss exakt eingehalten werden.

Index	<b>60C2<sub>h</sub></b>
Name	<b>interpolation_time_period</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	2

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>ip_time_units</b>
Data Type	UINT8
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	gemäß ip_time_index
Value Range	ip_time_index = -3: 8...40 ip_time_index = -4: 80...400
Default Value	--

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>ip_time_index</b>
Data Type	INT8
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	-3, -4
Default Value	-4

Wert	ip_time_units wird angegeben in
-3	10 <sup>-3</sup> Sekunden (ms)
-4	10 <sup>-4</sup> Sekunden (0.1 ms)

#### 8.4.2.5 Objekt 60C4<sub>h</sub>: interpolation\_data\_configuration

Über den Objekt-Record **interpolation\_data\_configuration** kann die Art (**buffer\_organisation**) und Größe (**max\_buffer\_size**, **actual\_buffer\_size**) eines eventuell vorhandenen Puffers sowie der Zugriff auf diesen (**buffer\_position**, **buffer\_clear**) konfiguriert werden. Über das Objekt **size\_of\_data\_record** kann die Größe eines Puffer-Elements ausgelesen werden. Obwohl bei der Interpolationsart „Lineare Interpolation ohne Puffer“ kein Puffer zur Verfügung steht, muss der Zugriff über das Objekt **buffer\_clear** allerdings auch in diesem Fall freigegeben werden.



Index	<b>60C4<sub>h</sub></b>
Name	<b>interpolation_data_configuration</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	6

Sub-Index	<b>01<sub>h</sub></b>
Description	<b>max_buffer_size</b>
Data Type	UINT32
Access	ro
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0
Default Value	0

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>actual_size</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	0...max_buffer_size
Default Value	0

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>buffer_organisation</b>
Data Type	UINT8
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	0
Default Value	0

Wert	Bedeutung
0	FIFO

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>buffer_position</b>
Data Type	UINT16
Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	0
Default Value	0

Sub-Index	<b>05<sub>h</sub></b>
Description	<b>size_of_data_record</b>
Data Type	UINT8
Access	wo
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	2
Default Value	2

Sub-Index	<b>06<sub>h</sub></b>
Description	<b>buffer_clear</b>
Data Type	UINT8
Access	wo
PDO Mapping	yes
Units	--
Value Range	0, 1
Default Value	0

Wert	Bedeutung
0	Puffer löschen / Zugriff auf 60C1 <sub>h</sub> nicht erlaubt
1	Zugriff auf 60C1 <sub>h</sub> freigegeben

## 8.4.3 Funktionsbeschreibung

### 8.4.3.1 Vorbereitende Parametrierung

Bevor der Regler in die Betriebsart **interpolated position mode** geschaltet werden kann, müssen diverse Einstellungen vorgenommen werden: Dazu zählen die Einstellung des Interpolations-Intervalls (**interpolation\_time\_period**), also der Zeit zwischen zwei SYNC-Telegrammen und der Interpolationstyp (**interpolation\_submode\_select**). Zusätzlich muss der Zugriff auf den Positionspuffer über das Objekt **buffer\_clear** freigegeben werden.

#### BEISPIEL

Aufgabe		CAN-Objekt / COB
Interpolationsart	-2	60C0h, interpolation_submode_select = -2
Zeiteinheit	0.1 ms	60C2h_02h, interpolation_time_index = -04
Zeitintervall	8 ms	60C2h_01h, interpolation_time_units = 80
Puffer-Freigabe	1	60C4h_06h, buffer_clear = 1
SYNC erzeugen		SYNC (Raster 8 ms)



### 8.4.3.2 Aktivierung des Interpolated Position Mode und Aufsynchronisation

Der IP wird über das Objekt **modes\_of\_operation (6060<sub>h</sub>)** aktiviert. Über das Objekt **modes\_of\_operation\_display (6061<sub>h</sub>)** kann ausgelesen werden ob sich der Regler in der Betriebsart **interpolated position mode** befindet. Ab diesem Zeitpunkt sind die interne Selektoren so eingestellt, dass intern eine Lageregelung betrieben wird. Die Sollwerte die über CAN empfangen werden, werden zunächst interpoliert und gegebenenfalls extrapoliert um auf das eingestellte Zeitintervall zu kommen.

Ist die Betriebsart eingenommen, kann die Übertragung von Positionsdaten an den Antrieb beginnen. Sinnvollerweise liest dazu die übergeordnete Steuerung zunächst die aktuelle Istposition aus dem Regler aus und schreibt diese zyklisch als neuen Sollwert (**interpolation\_data\_record**) in den Regler. Über Handshake-Bits des **controlword** und des **statusword** wird die Übernahme der Daten durch den Regler aktiviert. Durch Setzen des Bits **enable\_ip\_mode** im **controlword** zeigt der Host an, dass mit der Auswertung der Lagedaten begonnen werden soll. Erst wenn der Regler über das Statusbit **ip\_mode\_selected** im **statusword** dieses quittiert, werden die Datensätze ausgewertet.

Im Einzelnen ergibt sich daher folgende Zuordnung und der folgende Ablauf:

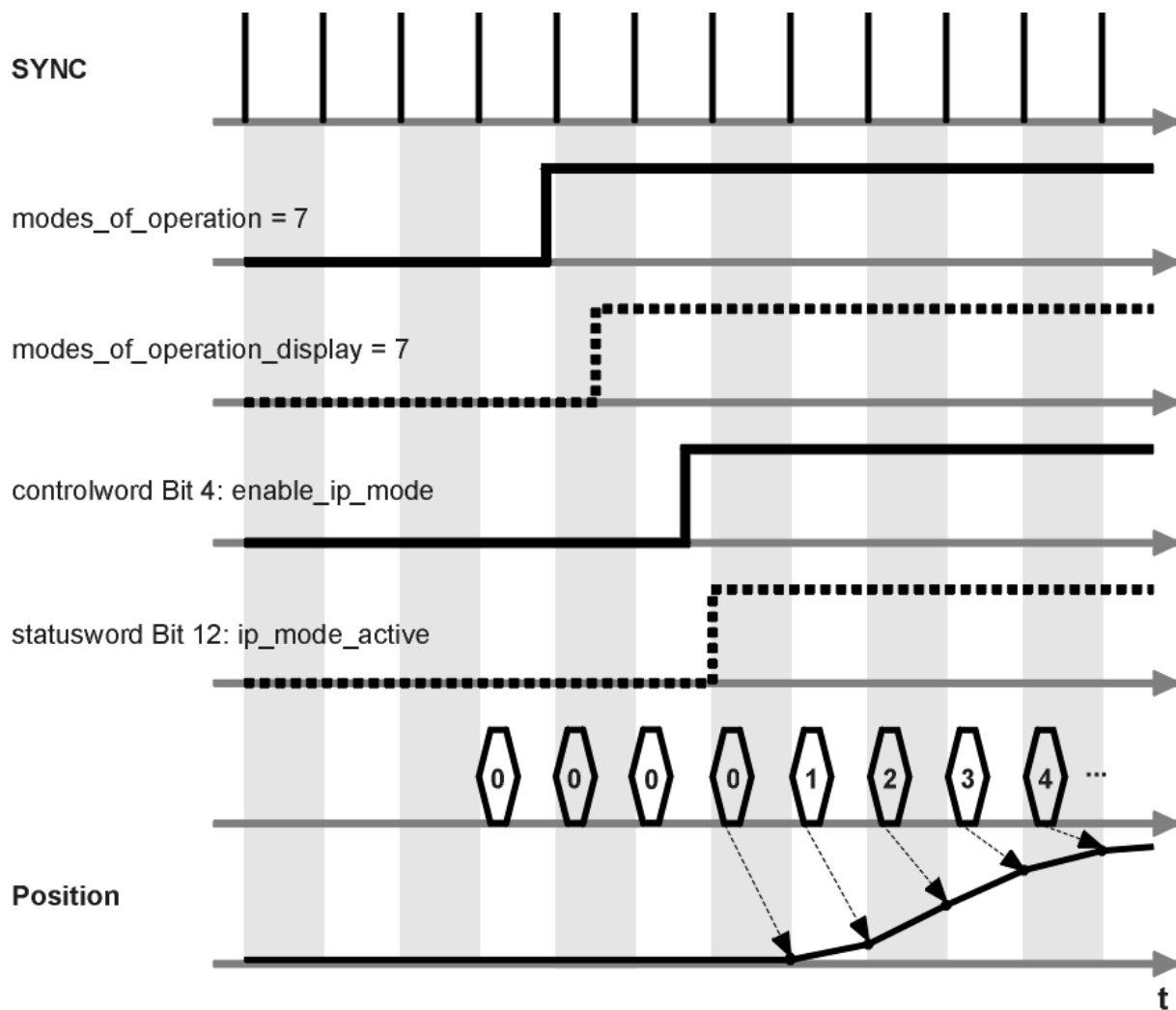


Abbildung 8.16: IP-Einschalten und Datenfreigabe

Nr.	Ereignis	CAN-Objekt
1	SYNC- Nachrichten erzeugen	
2	Anforderung der Betriebsart ip:	6060 <sub>h</sub> , modes_of_operation = 07
3	Warten bis Betriebsart eingenommen	6061 <sub>h</sub> , modes_of_operation_display = 07
4	Auslesen der akt. Istposition	6064 <sub>h</sub> , position_actual_value
5	Zurückschreiben als aktuelle Sollposition	60C1 <sub>h</sub> 01 <sub>h</sub> , ip_data_position
6	Start der Interpolation	6040 <sub>h</sub> , controlword, enable_ip_mode
7	Quittierung durch Regler	6041 <sub>h</sub> , statusword, ip_mode_active
8	Ändern der aktuellen Sollposition gemäß Trajektorie	60C1 <sub>h</sub> 01 <sub>h</sub> , ip_data_position

Nach Beendigung des synchronen Fahrvorgangs kann durch Löschen des Bits **enable\_ip\_mode** die weitere Auswertung von Lagewerten verhindert werden. Anschließend kann gegebenenfalls in eine andere Betriebsart umgeschaltet werden.

#### 8.4.3.3 Unterbrechung der Interpolation im Fehlerfall

Wird eine laufende Interpolation (**ip\_mode\_active** gesetzt) durch das Auftreten eines Reglerfehlers unterbrochen, verhält sich der Antrieb zunächst so, wie für den jeweiligen Fehler spezifiziert (z.B. Wegnahme der Reglerfreigabe und Wechsel in den Zustand **SWICTH\_ON\_DISABLED**).

Die Interpolation kann dann nur durch eine erneute Einschaltung der IP-Parameter fortgesetzt werden, da der Regler wieder in den Zustand **OPERATION\_ENABLE** gebracht werden muss, wodurch das Bit **ip\_mode\_active** gelöscht wird.

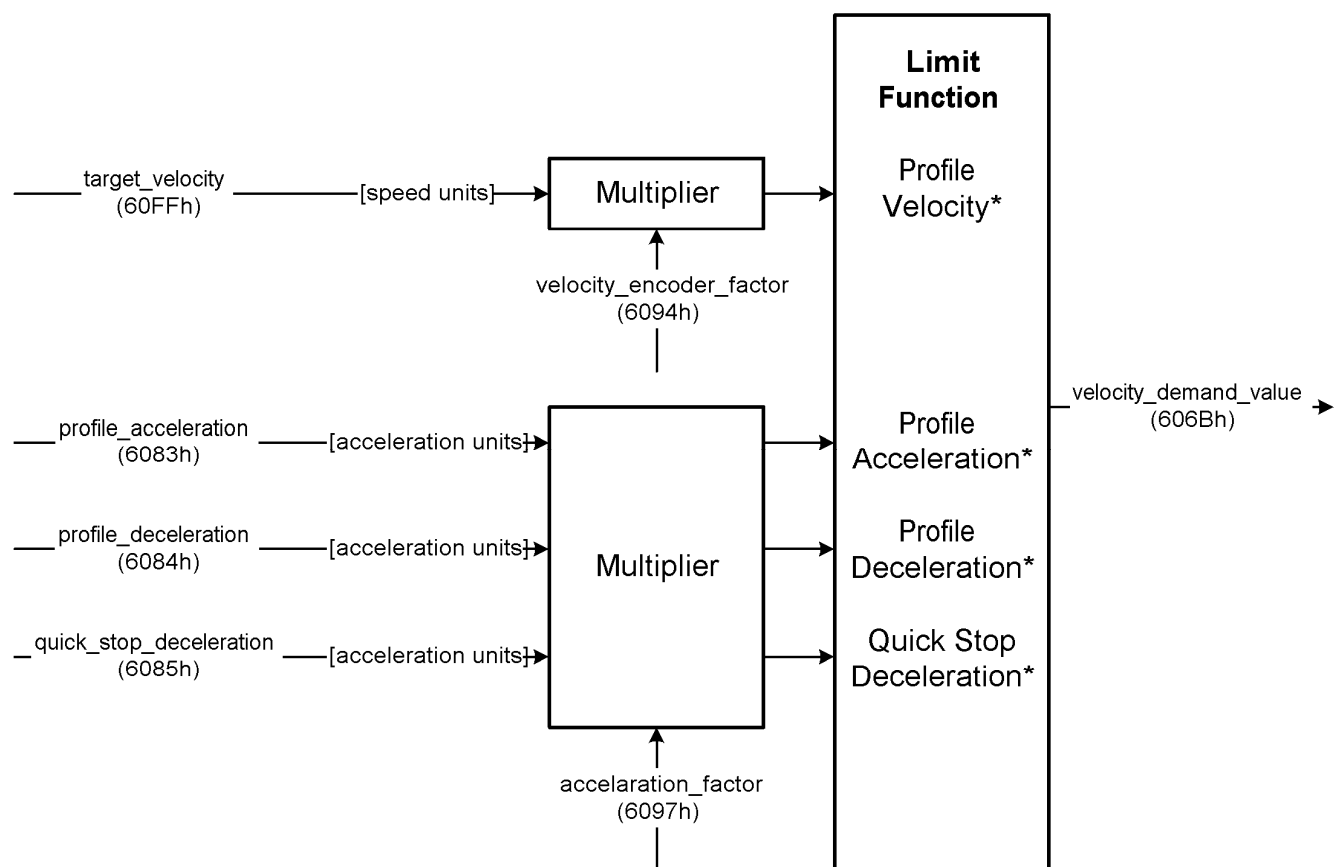
## 8.5 Betriebsart Drehzahlregelung (Profile Velocity Mode)

### 8.5.1 Übersicht

Der drehzahlgeregelte Betrieb (Profile Velocity Mode) beinhaltet die folgenden Unterfunktionen:

- Sollwert-Erzeugung durch den Rampen-Generator
- Drehzahlfassung über den Winkelgeber durch Differentiation
- Drehzahlregelung mit geeigneten Eingabe- und Ausgabesignalen
- Begrenzung des Drehmomenten-Sollwertes (**torque\_demand\_value**)
- Überwachung der Ist-Geschwindigkeit (**velocity\_actual\_value**) mit der Fenster-Funktion/Schwelle

Die Bedeutung der folgenden Parameter ist im Kapitel Positionieren (Profile Position Mode) beschrieben: **profile\_acceleration**, **profile\_deceleration**, **quick\_stop**.



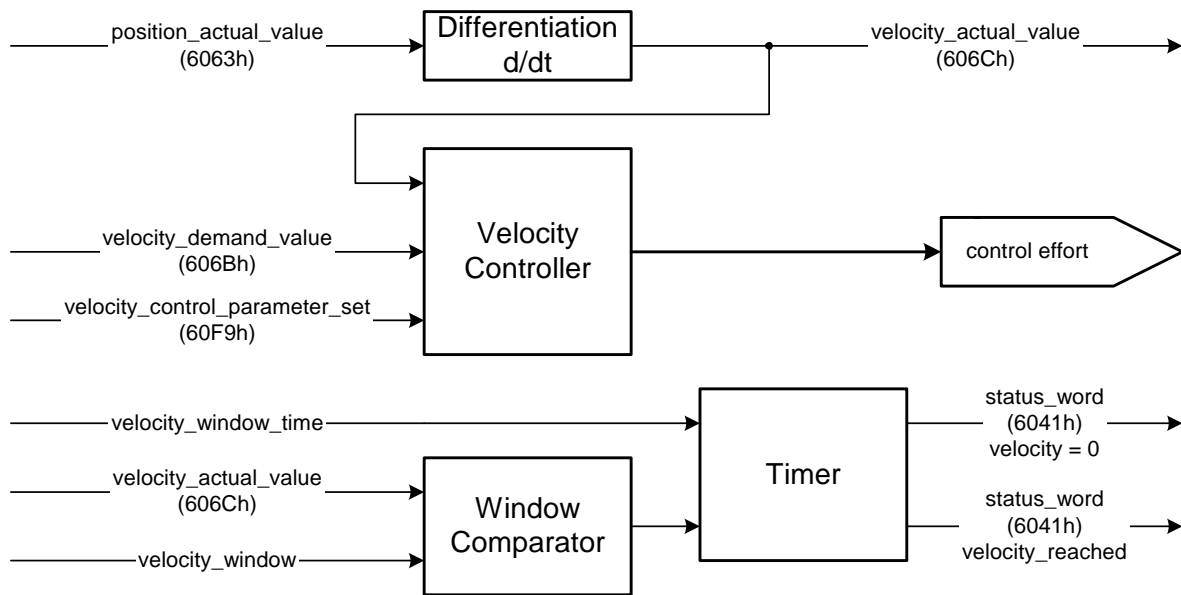


Abbildung 8.17: Struktur des drehzahlgeregelten Betriebs (Profile Velocity Mode)

## 8.5.2 Beschreibung der Objekte

### 8.5.2.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6069 <sub>h</sub>	VAR	velocity_sensor_actual_value	INT32	ro
606B <sub>h</sub>	VAR	velocity_demand_value	INT32	ro
606C <sub>h</sub>	VAR	velocity_actual_value	INT32	ro
6080 <sub>h</sub>	VAR	max_motor_speed	UINT32	rw
60FF <sub>h</sub>	VAR	target_velocity	INT32	rw

### 8.5.2.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln

Index	Objekt	Name	Typ	Kapitel
6040 <sub>h</sub>	VAR	controlword	INT16	7. Gerätesteuerung
6041 <sub>h</sub>	VAR	statusword	UINT16	7. Gerätesteuerung
6063 <sub>h</sub>	VAR	position_actual_value*	INT32	6.6 Lageregler
6069 <sub>h</sub>	VAR	velocity_sensor_actual_value	INT32	6.6 Lageregler
6071 <sub>h</sub>	VAR	target_torque	INT16	0 Momentenregler
6072 <sub>h</sub>	VAR	max_torque_value	UINT16	0 Momentenregler
607E <sub>h</sub>	VAR	polarity	UINT8	6.2 Umrechnungsfaktoren
6083 <sub>h</sub>	VAR	profile_acceleration	UINT32	8.3 Positionieren
6084 <sub>h</sub>	VAR	profile_deceleration	UINT32	8.3 Positionieren
6085 <sub>h</sub>	VAR	quick_stop_deceleration	UINT32	8.3 Positionieren
6086 <sub>h</sub>	VAR	motion_profile_type	INT16	8.3 Positionieren
6094 <sub>h</sub>	ARRAY	velocity_encoder_factor	UINT32	6.2 Umrechnungsfaktoren

### 8.5.2.3 Objekt 6069<sub>h</sub>: velocity\_sensor\_actual\_value

Mit dem Objekt **velocity\_sensor\_actual\_value** kann der Wert eines möglichen Geschwindigkeitsgebers in internen Einheiten ausgelesen werden. Bei dem DIS-2 kann kein separater Drehzahlgeber angeschlossen werden. Zur Bestimmung des Drehzahl-Istwertes sollte daher grundsätzlich das Objekt **606C<sub>h</sub>** verwendet werden.

Index	<b>6069<sub>h</sub></b>
Name	<b>velocity_sensor_actual_value</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	Inkrement/sec
Value Range	--
Default Value	--



#### 8.5.2.4 Objekt 606B<sub>h</sub>: velocity\_demand\_value

Mit diesem Objekt kann der aktuelle Drehzahlsollwert des Drehzahlreglers ausgelesen werden. Auf diesen wirkt der Sollwert vom Rampen-Generator bzw. des Fahrkurven-Generators. Bei aktiviertem Lageregler wird außerdem dessen Korrektorgeschwindigkeit addiert.

Index	<b>606B<sub>h</sub></b>
Name	<b>velocity_demand_value</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	--

#### 8.5.2.5 Objekt 606C<sub>h</sub>: velocity\_actual\_value

Über das Objekt **velocity\_actual\_value** kann der Drehzahl-Istwert ausgelesen werden.

Index	<b>606C<sub>h</sub></b>
Name	<b>velocity_actual_value</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	--

### 8.5.2.6 Objekt 6080<sub>h</sub>: max\_motor\_speed

Das Objekt **max\_motor\_speed** gibt die höchste erlaubte Drehzahl für den Motor in  $\text{min}^{-1}$ . Das Objekt wird benutzt, um den Motor zu schützen und kann dem Motor-datenblatt entnommen werden. Der Drehzahl-Sollwert wird auf diesen Wert begrenzt.

Index	6080 <sub>h</sub>
Name	<b>max_motor_speed</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	$\text{min}^{-1}$
Value Range	0... 32768 $\text{min}^{-1}$
Default Value	3000 $\text{min}^{-1}$

### 8.5.2.7 Objekt 60FF<sub>h</sub>: target\_velocity

Das Objekt **target\_velocity** ist die Sollwertvorgabe für den Rampen-Generator.

Index	60FF <sub>h</sub>
Name	<b>target_velocity</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	speed units
Value Range	--
Default Value	--

## 8.5.3 Objekte: Drehzahl-Rampen

Alle Sollwerte des Drehzahlsollwert-Selektors (der per Voreinstellung auf Analogeingang 0 steht) werden über einen Rampengenerator geführt, der sprunghafte Änderungen des Geschwindigkeits-Sollwertes in einen linear ansteigenden (trapezförmigen) Verlauf umwandelt. Die Steigung der Rampen (Beschleunigung) kann mit den nachfolgenden Objekten für die positive und negative Drehrichtung und die ansteigende und abfallende Flanke eines Sollwertsprungs parametrisiert werden. Wenn die Betriebsart `profile_velocity_mode` ausgewählt wird werden alle 4 Rampen eingeschaltet. Eine Möglichkeit über CAN die Rampen auszuschalten besteht nicht.

Die Beziehung zwischen den velocity\_ramps und den profile\_deceleration und profile\_acceleration ist in folgender Grafik dargestellt.

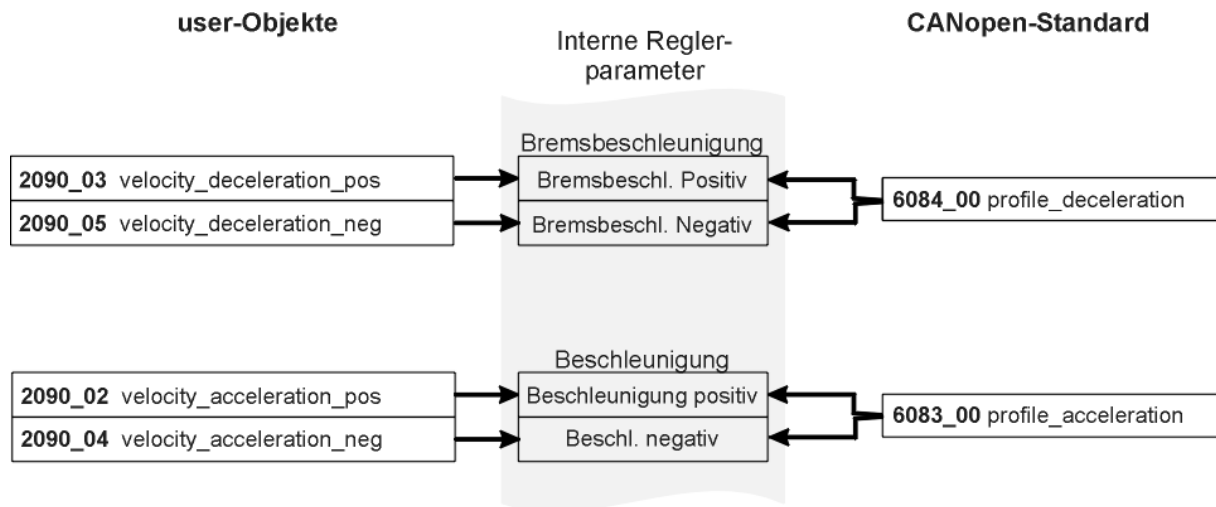


Abbildung 8.18: Zuordnung der Rampen

### 8.5.3.1 Objekt 2090<sub>h</sub>: velocity\_ramps

Die Bedeutung der einzelnen Objekte kann der nachfolgenden Skizze entnommen werden:

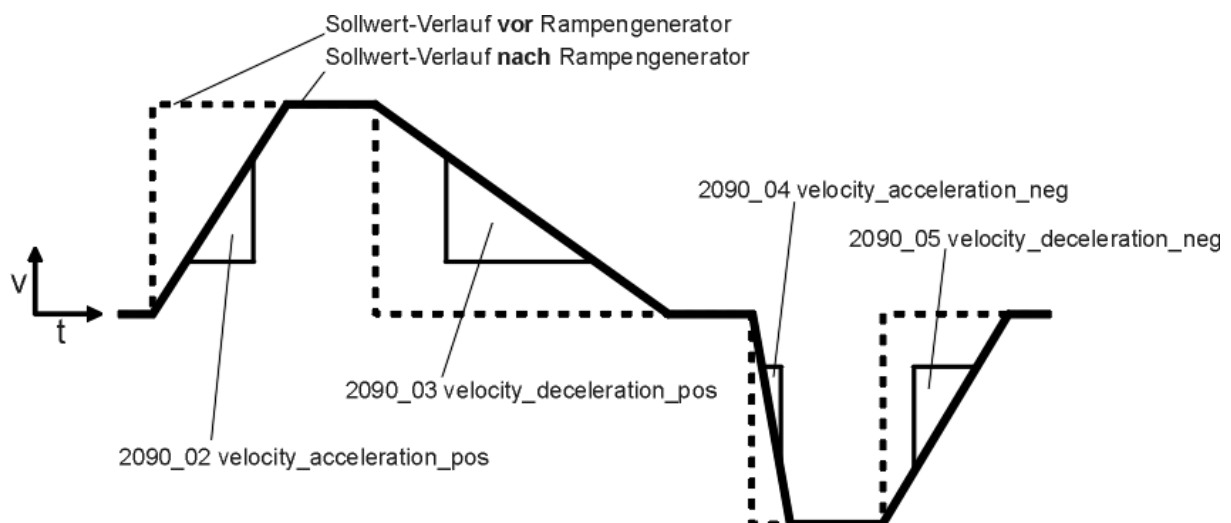


Abbildung 8.19: Bedeutung der Velocity\_ramps

Index	<b>2090<sub>h</sub></b>
Name	<b>velocity_ramps</b>
Object Code	RECORD
No. of Elements	5

Sub-Index	<b>02<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_acceleration_pos</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0...2 <sup>31</sup> -1
Default Value	01E84800 <sub>h</sub>

Sub-Index	<b>03<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_deceleration_pos</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0...2 <sup>31</sup> -1
Default Value	01E84800 <sub>h</sub>

Sub-Index	<b>04<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_acceleration_neg</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0...2 <sup>31</sup> -1
Default Value	01E84800 <sub>h</sub>

Sub-Index	<b>05<sub>h</sub></b>
Description	<b>velocity_deceleration_neg</b>
Data Type	UINT32
Access	rw
PDO Mapping	no
Units	--
Value Range	0...2 <sup>31</sup> -1
Default Value	01E84800 <sub>h</sub>

## Betriebsart Momentenregelung (Profile Torque Mode)

### 8.5.4 Übersicht

Dieses Kapitel beschreibt den drehmomentengeregelten Betrieb. Diese Betriebsart erlaubt es, dass dem Regler ein externer Momenten-Sollwert **target\_torque** vorgegeben wird. Somit ist es möglich, dass dieser Regler auch für Bahnsteuerungen eingesetzt werden kann, bei denen sowohl der Lageregler als auch der Drehzahlregler auf einen externen Rechner verlagert sind.

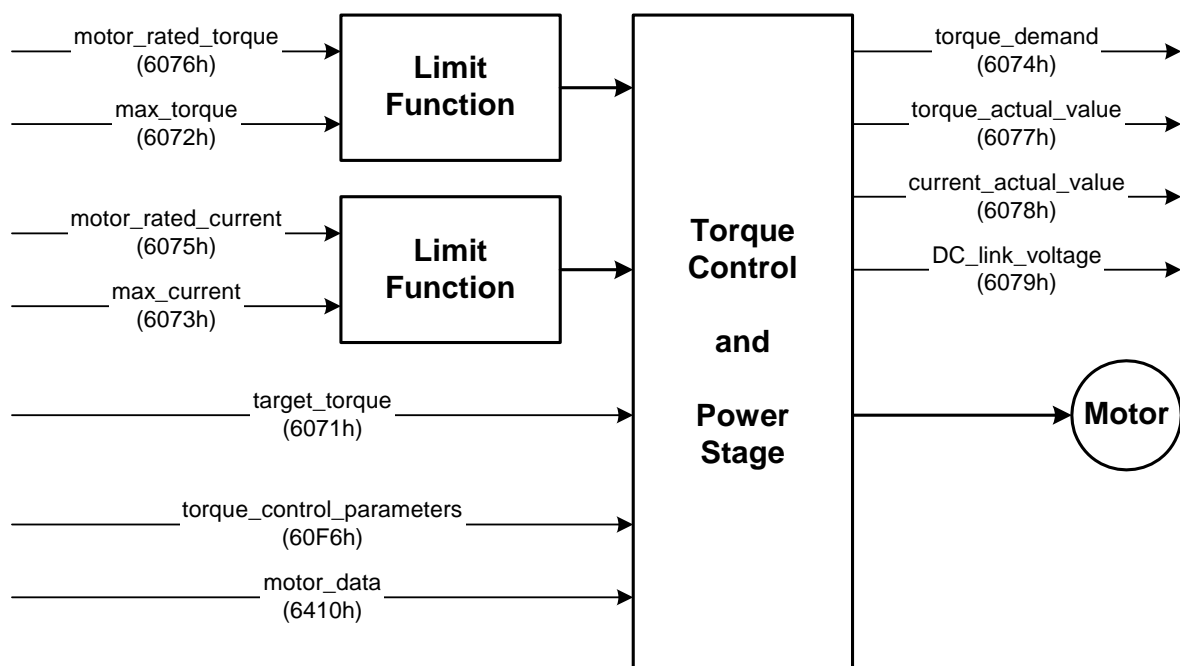


Abbildung 8.20: Struktur des drehmomentengeregelten Betriebs

Es wird kein Rampengenerator unterstützt. Wenn im **controlword** das Bit 8 **halt** gesetzt wird, wird Stromsollwert auf Null gesetzt. Entsprechend wird der Sollwert **target\_torque** auf **max\_torque** begrenzt, wenn das Bit 8 wieder gelöscht wird.

Alle Definitionen innerhalb dieses Dokumentes beziehen sich auf drehbare Motoren. Wenn lineare Motoren benutzt werden, müssen sich alle „Drehmoment“-Objekte statt dessen auf eine „Kraft“ beziehen. Der Einfachheit halber sind die Objekte nicht doppelt vertreten und ihre Namen sollten nicht verändert werden.

Die Betriebsarten Positionierbetrieb (Profile Position Mode) und Drehzahlregler (Profile Velocity Mode) benötigen für ihre Funktion den Momentenregler. Deshalb ist es immer notwendig, diesen zu parametrieren.

## 8.5.5 Beschreibung der Objekte

### 8.5.5.1 In diesem Kapitel behandelte Objekte

Index	Objekt	Name	Typ	Attr.
6071 <sub>h</sub>	VAR	target_torque	INT16	rw
6072 <sub>h</sub>	VAR	max_torque	UINT16	rw
6074 <sub>h</sub>	VAR	torque_demand_value	INT16	ro
6076 <sub>h</sub>	VAR	motorRated_torque	UINT32	rw
6077 <sub>h</sub>	VAR	torque_actual_value	INT16	ro
6078 <sub>h</sub>	VAR	current_actual_value	INT16	ro
6079 <sub>h</sub>	VAR	DC_link_circuit_voltage	UINT32	ro
60F6 <sub>h</sub>	RECORD	torque_control_parameters		rw

### 8.5.5.2 Betroffene Objekte aus anderen Kapiteln

Index	Objekt	Name	Typ	Kapitel
6040 <sub>h</sub>	VAR	controlword	INT16	6.10 Gerätesteuerung
6410 <sub>h</sub>	RECORD	motor_data	UINT32	6.4 Stromregler u. Motoranpassung
6075 <sub>h</sub>	VAR	motorRated_current	UINT32	6.4 Stromregler u. Motoranpassung
6073 <sub>h</sub>	VAR	max_current	UINT16	6.4 Stromregler u. Motoranpassung

### 8.5.5.3 Objekt 6071<sub>h</sub>: target\_torque

Dieser Parameter ist im drehmomentengeregelten Betrieb (Profile Torque Mode) der Eingabewert für den Drehmomentenregler. Er wird in Tausendsteln des Nennmomentes (Objekt 6076<sub>h</sub>) angegeben.

Index	<b>6071<sub>h</sub></b>
Name	<b>target_torque</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	motorRated_torque / 1000
Value Range	-32768...32768
Default Value	0

#### 8.5.5.4 Objekt 6072<sub>h</sub>: max\_torque

Dieser Wert stellt das höchstzulässige Drehmoment des Motors dar. Es wird in Tausendsteln des Nennmomentes (Objekt 6076<sub>h</sub>) angegeben. Wenn zum Beispiel kurzzeitig eine zweifache Überlastung des Motors zulässig ist, so ist hier der Wert 2000 einzutragen.



Das Objekt 6072<sub>h</sub>: max\_torque korrespondiert mit dem Objekt 6073<sub>h</sub>: max\_current und darf erst beschrieben werden, wenn zuvor das Objekt 6075<sub>h</sub>: motorRatedCurrent mit einem gültigen Wert beschrieben wurde.

Index	6072 <sub>h</sub>
Name	max_torque
Object Code	VAR
Data Type	UINT16

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	motorRatedTorque / 1000
Value Range	1000...65536
Default Value	1968

#### 8.5.5.5 Objekt 6074<sub>h</sub>: torque\_demand\_value

Über dieses Objekt kann das aktuelle Sollmoment in Tausendsteln des Nennmomentes (6076<sub>h</sub>) ausgelesen werden. Berücksichtigt sind hierbei die internen Begrenzungen des Reglers (Stromgrenzwerte und I<sup>2</sup>T-Überwachung).

Index	6074 <sub>h</sub>
Name	torque_demand_value
Object Code	VAR
Data Type	INT16

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	motorRatedTorque / 1000
Value Range	--
Default Value	--

### 8.5.5.6 Objekt 6076<sub>h</sub>: motorRatedTorque

Dieses Objekt gibt das Nennmoment des Motors an. Dieses kann dem Typenschild des Motors entnommen werden. Es ist in der Einheit 0.001 Nm einzugeben.

Index	<b>6076<sub>h</sub></b>
Name	<b>motorRatedTorque</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	rw
PDO Mapping	yes
Units	0.001 Nm
Value Range	--
Default Value	2870

### 8.5.5.7 Objekt 6077<sub>h</sub>: torqueActualValue

Über dieses Objekt kann der Drehmomenten-Istwert des Motors in Tausendsteln des Nennmomentes (Objekt 6076<sub>h</sub>) ausgelesen werden.

Index	<b>6077<sub>h</sub></b>
Name	<b>torqueActualValue</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT16

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	motorRatedTorque / 1000
Value Range	--
Default Value	--



#### 8.5.5.8 Objekt 6078<sub>h</sub>: current\_actual\_value

Über dieses Objekt kann der Strom-Istwert des Motors in Tausendsteln des Nennstromes (Objekt 6075<sub>h</sub>) ausgelesen werden.

Index	<b>6078<sub>h</sub></b>
Name	<b>current_actual_value</b>
Object Code	VAR
Data Type	INT16

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	motor Rated Current / 1000
Value Range	--
Default Value	--

#### 8.5.5.9 Objekt 6079<sub>h</sub>: dc\_link\_circuit\_voltage

Über dieses Objekt kann die Zwischenkreisspannung des Reglers ausgelesen werden. Die Spannung wird in der Einheit Millivolt angegeben.

Index	<b>6079<sub>h</sub></b>
Name	<b>dc_link_circuit_voltage</b>
Object Code	VAR
Data Type	UINT32

Access	ro
PDO Mapping	yes
Units	mV
Value Range	--
Default Value	--

# 9 Stichwortverzeichnis

## 1

1. eingetragenes Objekt ..... 34

## 2

2. eingetragenes Objekt ..... 34

## 3

3. eingetragenes Objekt ..... 34

## 4

4. eingetragenes Objekt ..... 35

## A

acceleration\_factor ..... 55  
 actual\_size ..... 121  
 Analoge Eingänge ..... 78  
 Anschlag ..... 107  
 Anschlußbelegung ..... 21  
 Anzahl gemappter Objekte ..... 34

## B

Beschleunigung  
     bei der Referenzfahrt ..... 104  
     beim Positionieren ..... 113  
     Brems- (Positionieren) ..... 113  
     Schnellstop- (Positionieren) ..... 114  
 Betriebsart ..... 98, 99  
     Ändern der ..... 98  
     Drehzahlregelung ..... 126

Einstellen der ..... 97  
 Lesen der ..... 99  
 Momentenregeln ..... 133  
 Positionieren ..... 109  
 Referenzfahrt ..... 100  
 buffer\_clear ..... 122  
 buffer\_organisation ..... 121  
 buffer\_position ..... 122

## C

CAN-Interface  
     Anschlußbelegung ..... 21  
 cob\_id\_sync ..... 37  
 cob\_id\_used\_by\_pdo ..... 33  
 control\_effort ..... 76  
 controlword ..... 90  
     Bitbelegung ..... 90  
     Kommandos ..... 91  
     Objektbeschreibung ..... 90  
 current\_actual\_value ..... 137  
 current\_limitation ..... 65

## D

dc\_link\_circuit\_voltage ..... 137  
 Default-Parameter laden ..... 47  
 Device Control ..... 85  
 digital\_inputs ..... 78  
 digital\_outputs ..... 79  
 digital\_outputs\_data ..... 79  
 digital\_outputs\_mask ..... 79  
 Digitale Ausgänge ..... 79  
     Maske ..... 79  
     Zustände ..... 79  
 Digitale Eingänge ..... 78  
 divisor  
     acceleration\_factor ..... 55  
     position\_factor ..... 51

velocity_encoder_factor.....	53
Drehzahl-Istwert.....	129
Drehzahlregelung .....	126
Drehzahl-Sollwert .....	129
Max. Motordrehzahl .....	130
Sollgeschwindigkeit .....	130
Zielgeschwindigkeit .....	130
Drehzahlregler.....	67
Filterzeitkonstante .....	68
Parameter .....	68
Verstärkung.....	68
Zeitkonstante.....	68
Drehzahl-Sollwert .....	129
drive_data.....	59, 80
drive_type.....	84
Durchdrehenschutz .....	67

## E

Eingänge, analoge .....	78
Einstellen der Betriebsart .....	97
EMERGENCY .....	38
EMERGENCY-Message.....	38
Aufbau der .....	38
enable_logic .....	59
encoder_offset_angle .....	64
end_velocity .....	112
Endgeschwindigkeit .....	112
Endschalter.....	80, 105, 106
Nothalt-Rampe.....	81
Polarität.....	80
Endstufenfreigabe .....	58
Endstufenparameter.....	58
Freigabelogik .....	59
Error Control Protocol	
Heartbeat.....	41

## F

Factor Group .....	49
acceleration_factor.....	55
polarity.....	57
position_factor .....	51
velocity_encoder_factor.....	53

Fahrkurven-Generator.....	110
Fault .....	88
Fault Reaction Active .....	88
Fehler	
Reglerfehler .....	38
SDO-Fehlermeldungen .....	28
Fehlerregister .....	38
firmware_custom_version.....	84
firmware_main_version .....	84
first_mapped_object.....	34
Following_error .....	69
following_error_time_out .....	75
following_error_window .....	75
fourth_mapped_object .....	35
Freigabelogik .....	59

## G

Gerätesteuerung .....	85
Gerätetyp.....	84
Geschwindigkeit	
bei der Referenzfahrt .....	103
beim Positionieren .....	112
End- (Positionieren).....	112

## H

Heartbeat.....	41
Herstellercode .....	82
home_offset .....	101
homing mode	
home_offset.....	101
homing_acceleration.....	104
homing_method .....	102
homing_speeds .....	103
Homing Mode .....	100
homing_acceleration .....	104
homing_method .....	102
homing_speeds.....	103

## I

I <sup>2</sup> t-Auslastung .....	63
-----------------------------------	----

I <sup>2</sup> t-Zeit .....	63
Identifizier	
NMT-Service .....	42
Identifizier für PDO .....	33
Identifizierung des Geräts .....	82
identity_object .....	82
iit_ratio_motor .....	63
iit_time_motor .....	63
inhibit_time .....	33
interpolation_data_configuration .....	121
interpolation_data_record .....	119
interpolation_submode_select .....	118
interpolation_time_period .....	120
Interpolations-Daten .....	119
Interpolations-Typ .....	118
ip_data_position .....	119
ip_time_index .....	120
ip_time_units .....	120
Istwert	
Lage in position_units (position_actual_value) .....	74
Moment (torque_actual_value) .....	136

## K

Korrekturgeschwindigkeit .....	73
--------------------------------	----

## L

Lage-Istwert (position units) .....	74
Lageregler .....	69
Ausgang des .....	76
Parameter .....	73
Totbereich .....	73
Verstärkung .....	73
Zeitkonstante .....	73
Lagereglerausgang .....	76
Lageregler-Parameter .....	73
Lagereglerverstärkung .....	73
Lagereglerzeitkonstante .....	73
Lagesollwert (position units) .....	74
Lagewert Interpolation .....	119
limit_current .....	65
limit_current_input_channel .....	65
limit_switch_deceleration .....	81

limit_switch_polarity .....	80
-----------------------------	----

## M

Mappingparameter für PDOs .....	34
max_buffer_size .....	121
max_current .....	62
max_motor_speed .....	130
max_torque .....	135
Maximale Motordrehzahl .....	130
Maximales Moment .....	135
modes_of_operation .....	98
modes_of_operation_display .....	99
Momentenbegrenzter Drehzahlbetrieb .....	65
Momentenbegrenzung .....	65
Quelle .....	65
Skalierung .....	65
Sollwert .....	65
Momenten-Istwert .....	136
Momentenregeln .....	133
Momentenregelung	
Max. Moment .....	135
Momenten-Istwert .....	136
Nennmoment .....	136
Sollmoment .....	134
Stromsollwert .....	136
Zielforment .....	134
motion_profile_type .....	114
motor_data .....	63, 64
motorRatedCurrent .....	61
motorRatedTorque .....	136
Motoranpassung .....	60
Motornennstrom .....	61
Motorparameter	
I <sup>2</sup> t-Zeit .....	63
Nennstrom .....	61
Pol(paar)zahl .....	62
Resolveroffsetwinkel .....	64
Spitzenstrom .....	62
Motorspitzenstrom .....	62
Nennmoment des Motors .....	136

## N

Nennstrom	
Motor	61
Netzwerkmanagement	42
Neue Position anfahren	115
NMT-Service	42
Not Ready to Switch On	88
Nullimpuls	108
Nullpunkt-Offset	101
number_of_mapped_objects	34, 39
numerator	
acceleration_factor	55
position_factor	51
velocity_encoder_factor	53

## O

Objekte	
Objekt 1003 <sub>h</sub>	39
Objekt 1003 <sub>h_00h</sub>	39
Objekt 1003 <sub>h_01h</sub>	40
Objekt 1003 <sub>h_02h</sub>	40
Objekt 1003 <sub>h_03h</sub>	40
Objekt 1003 <sub>h_04h</sub>	40
Objekt 1005 <sub>h</sub>	37
Objekt 1010 <sub>h</sub>	48
Objekt 1010 <sub>h_01h</sub>	48
Objekt 1011 <sub>h</sub>	47
Objekt 1011 <sub>h_01h</sub>	47
Objekt 1017 <sub>h</sub>	42
Objekt 1018 <sub>h</sub>	82
Objekt 1018 <sub>h_01h</sub>	82
Objekt 1018 <sub>h_02h</sub>	83
Objekt 1018 <sub>h_03h</sub>	83
Objekt 1018 <sub>h_04h</sub>	83
Objekt 1400 <sub>h</sub>	36
Objekt 1401 <sub>h</sub>	36
Objekt 1600 <sub>h</sub>	36
Objekt 1601 <sub>h</sub>	36
Objekt 1800 <sub>h</sub>	33, 35
Objekt 1800 <sub>h_01h</sub>	33
Objekt 1800 <sub>h_02h</sub>	33
Objekt 1800 <sub>h_03h</sub>	33
Objekt 1801 <sub>h</sub>	35
Objekt 1A00 <sub>h</sub>	34, 35
Objekt 1A00 <sub>h_00h</sub>	34
Objekt 1A00 <sub>h_01h</sub>	34
Objekt 1A00 <sub>h_02h</sub>	34
Objekt 1A00 <sub>h_03h</sub>	34
Objekt 1A00 <sub>h_04h</sub>	35
Objekt 1A01 <sub>h</sub>	35
Objekt 2014 <sub>h</sub>	36
Objekt 2015 <sub>h</sub>	36
Objekt 2090 <sub>h_02h</sub>	132
Objekt 2090 <sub>h_03</sub>	132
Objekt 2090 <sub>h_04</sub>	132
Objekt 2090 <sub>h_05</sub>	132
Objekt 2415 <sub>h</sub>	65
Objekt 2415 <sub>h_01h</sub>	65
Objekt 2415 <sub>h_02h</sub>	65
Objekt 6040 <sub>h</sub>	90
Objekt 6041 <sub>h</sub>	94
Objekt 604D <sub>h</sub>	62
Objekt 6060 <sub>h</sub>	98
Objekt 6061 <sub>h</sub>	99
Objekt 6062 <sub>h</sub>	74
Objekt 6064 <sub>h</sub>	74
Objekt 6065 <sub>h</sub>	75
Objekt 6066 <sub>h</sub>	75
Objekt 6067 <sub>h</sub>	76
Objekt 6068 <sub>h</sub>	77
Objekt 6069 <sub>h</sub>	128
Objekt 606B <sub>h</sub>	129
Objekt 606C <sub>h</sub>	129
Objekt 6071 <sub>h</sub>	134
Objekt 6072 <sub>h</sub>	135
Objekt 6073 <sub>h</sub>	62
Objekt 6074 <sub>h</sub>	135
Objekt 6075 <sub>h</sub>	61
Objekt 6076 <sub>h</sub>	136
Objekt 6077 <sub>h</sub>	136
Objekt 6078 <sub>h</sub>	137
Objekt 6079 <sub>h</sub>	137
Objekt 607A <sub>h</sub>	111
Objekt 607C <sub>h</sub>	101
Objekt 607E <sub>h</sub>	57
Objekt 6080 <sub>h</sub>	130
Objekt 6081 <sub>h</sub>	112
Objekt 6082 <sub>h</sub>	112
Objekt 6083 <sub>h</sub>	113

Objekt 6084 <sub>h</sub> .....	113
Objekt 6085 <sub>h</sub> .....	114
Objekt 6086 <sub>h</sub> .....	114
Objekt 6093 <sub>h</sub> .....	51
Objekt 6093 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	51
Objekt 6093 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	51
Objekt 6094 <sub>h</sub> .....	53
Objekt 6094 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	53
Objekt 6094 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	53
Objekt 6097 <sub>h</sub> .....	55
Objekt 6097 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	55
Objekt 6097 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	55
Objekt 6098 <sub>h</sub> .....	102
Objekt 6099 <sub>h</sub> .....	103
Objekt 6099 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	103
Objekt 6099 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	103
Objekt 609A <sub>h</sub> .....	104
Objekt 60C0 <sub>h</sub> .....	118
Objekt 60C1 <sub>h</sub> .....	119
Objekt 60C1 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	119
Objekt 60C2 <sub>h</sub> .....	120
Objekt 60C2 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	120
Objekt 60C2 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	120
Objekt 60C4 <sub>h</sub> .....	121
Objekt 60C4 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	121
Objekt 60C4 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	121
Objekt 60C4 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub> .....	121
Objekt 60C4 <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub> .....	122
Objekt 60C4 <sub>h</sub> _05 <sub>h</sub> .....	122
Objekt 60C4 <sub>h</sub> _06 <sub>h</sub> .....	122
Objekt 60F6 <sub>h</sub> .....	66
Objekt 60F6 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	66
Objekt 60F6 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	66
Objekt 60F9 <sub>h</sub> .....	68
Objekt 60F9 <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	68
Objekt 60F9 <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	68
Objekt 60F9 <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub> .....	68
Objekt 60FA <sub>h</sub> .....	76
Objekt 60FB <sub>h</sub> .....	73
Objekt 60FB <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	73
Objekt 60FB <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	73
Objekt 60FB <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub> .....	73
Objekt 60FB <sub>h</sub> _05 <sub>h</sub> .....	73
Objekt 60FD <sub>h</sub> .....	78
Objekt 60FE <sub>h</sub> .....	79
Objekt 60FE <sub>h</sub> _01 <sub>h</sub> .....	79
Objekt 60FE <sub>h</sub> _02 <sub>h</sub> .....	79
Objekt 60FF <sub>h</sub> .....	130
Objekt 6410 <sub>h</sub> .....	63, 64
Objekt 6410 <sub>h</sub> _03 <sub>h</sub> .....	63
Objekt 6410 <sub>h</sub> _04 <sub>h</sub> .....	63
Objekt 6410 <sub>h</sub> _10 <sub>h</sub> .....	64
Objekt 6410 <sub>h</sub> _11 <sub>h</sub> .....	64
Objekt 6410 <sub>h</sub> _11 <sub>h</sub> .....	64
Objekt 6510 <sub>h</sub> .....	59, 80
Objekt 6510 <sub>h</sub> _10 <sub>h</sub> .....	59
Objekt 6510 <sub>h</sub> _11 <sub>h</sub> .....	80
Objekt 6510 <sub>h</sub> _15 <sub>h</sub> .....	81
Objekt 6510 <sub>h</sub> _A1 <sub>h</sub> .....	84
Objekt 6510 <sub>h</sub> _A9 <sub>h</sub> .....	84
Objekt 6510 <sub>h</sub> _AA <sub>h</sub> .....	84
Offset des Winkelgebers .....	64
Operation enable .....	88
 <b>P</b>	
Parameter einstellen .....	45
Parametersatz sichern .....	48
Parametersätze	
Defaultwerte laden .....	47
Laden und Speichern .....	45
Parametersatz sichern .....	48
PDO .....	29
RPDO1	
1. eingetragenes Objekt .....	36
2. eingetragenes Objekt .....	36
3. eingetragenes Objekt .....	36
4. eingetragenes Objekt .....	36
Anzahl eingetragener Objekte .....	36
COB-ID used by PDO .....	36
first mapped object .....	36
fourth mapped object .....	36
Identifier .....	36
number of mapped objects .....	36
second mapped object .....	36
third mapped object .....	36
transmission type .....	36
Übertragungstyp .....	36
RPDO2	

1. eingetragenes Objekt.....	36	Sperrzeit .....	35
2. eingetragenes Objekt.....	36	third mapped object .....	35
3. eingetragenes Objekt.....	36	transmission type .....	35
4. eingetragenes Objekt.....	36	Übertragungsmaske .....	36
Anzahl eingetragener Objekte.....	36	Übertragungstyp .....	35
COB-ID used by PDO .....	36	PDO-Message .....	29
first mapped object .....	36	phase_order.....	64
fourth mapped object .....	36	polarity .....	57
Identifizier .....	36	pole_number .....	62
number of mapped objects.....	36	Polpaarzahl .....	62
second mapped object.....	36	Polzahl .....	62
third mapped object .....	36	position control function .....	69
transmission type .....	36	position_actual_value .....	74
Übertragungstyp .....	36	position_control_gain .....	73
TPDO1		position_control_parameter_set .....	73
1. eingetragenes Objekt.....	35	position_control_time .....	73
2. eingetragenes Objekt.....	35	position_control_v_max .....	73
3. eingetragenes Objekt.....	35	position_demand_value .....	74
4. eingetragenes Objekt.....	35	position_error_tolerance_window.....	73
Anzahl eingetragener Objekte.....	35	position_factor .....	51
COB-ID used by PDO .....	35	Position_reached.....	70
first mapped object .....	35	position_window.....	76
fourth mapped object .....	35	position_window_time.....	77
Identifizier .....	35	Positionier-Beschleunigung .....	113
inhibit time.....	35	Positionier-Bremsbeschleunigung.....	113
number of mapped objects.....	35	Positionieren .....	109, 115
second mapped object.....	35	Beschleunigung beim .....	113
Sperrzeit.....	35	Bremsbeschleunigung.....	113
third mapped object .....	35	Endgeschwindigkeit.....	112
transmission type .....	35	Geschwindigkeit beim .....	112
Übertragungsmaske .....	36	Handshake .....	115
Übertragungstyp .....	35	Schnellstop-Beschleunigung.....	114
TPDO2		Zielposition.....	111
1. eingetragenes Objekt.....	35	Positionier-Geschwindigkeit.....	112
2. eingetragenes Objekt.....	35	Positionierprofil	
3. eingetragenes Objekt.....	35	Lineares .....	114
4. eingetragenes Objekt.....	35	Ruckfreies.....	114
Anzahl eingetragener Objekte.....	35	Sinus <sup>2</sup> .....	114
COB-ID used by PDO .....	35	Positionierung starten.....	115
first mapped object .....	35	Positionswert Interpolation .....	119
fourth mapped object .....	35	pre_defined_error_field .....	39
Identifizier .....	35	producer_heartbeat_time.....	42
inhibit time.....	35	product_code.....	83
number of mapped objects.....	35	Produktcode .....	83
second mapped object.....	35	Profil Position Mode	

profile_deceleration .....	113
Profile Position Mode.....	109
end_velocity .....	112
motion_profile_type.....	114
profile_acceleration.....	113
profile_velocity .....	112
quick_stop_deceleration.....	114
target_position .....	111
Profile Torque Mode .....	133
current_actual_value .....	137
dc_link_circuit_voltage.....	137
max_torque .....	135
motorRated_torque.....	136
target_torque .....	134
torque_actual_value .....	136
torque_demand_value .....	135
Profile Velocity Mode.....	126
max_motor_speed .....	130
target_velocity .....	130
velocity_actual_value.....	129
velocity_demand_value .....	129
velocity_sensor .....	128
profile_acceleration.....	113
profile_deceleration.....	113
profile_velocity .....	112

## Q

Quick Stop Active .....	88
quick_stop_deceleration.....	114

## R

Ready to Switch On .....	88
Receive_PDO_1 .....	36
Receive_PDO_2.....	36
Referenzfahrt.....	100
Steuerung der .....	108
Referenzfahrt Methoden.....	105
Referenzfahrten	
Beschleunigung.....	104
Geschwindigkeiten.....	103
Kriechgeschwindigkeit.....	103
Methode .....	102

Nullpunkt-Offset.....	101
Suchgeschwindigkeit .....	103
Referenzfahrt-Methode .....	102
Referenzschalter.....	80
Reglerfreigabe.....	58
Regler-Freigabelogik .....	59
resolver_offset_angle.....	64
Resolveroffsetwinkel .....	64
restore_all_default_parameters .....	47
restore_parameters .....	47
revision_number .....	83
Revisionsnummer CANopen .....	83
R-PDO 1 .....	36
R-PDO 2 .....	36

## S

save_all_parameters.....	48
Schleppfehler .....	69
Definition.....	69
Fehlerfenster .....	75
Timeoutzeit.....	75
Schleppfehlerfenster .....	75
Schleppfehler-Timeoutzeit.....	75
Schnellstop-Beschleunigung .....	114
SDO .....	26
Fehlermeldungen .....	28
SDO-Message .....	26
second_mapped_object .....	34
serial_number .....	83
size_of_data_record .....	122
Skalierungsfaktoren .....	49
Beschleunigungsfaktor .....	55
Geschwindigkeitsfaktor .....	53
Positionsfaktor .....	51
Vorzeichenwahl .....	57
Sollgeschwindigkeit für Drehzahlregelung .....	130
Sollmoment (Momentenregelung) .....	134
Sollwert	
Drehzahl .....	129
Lage (position units).....	74
Moment .....	134
Strom .....	136
speed_during_search_for_switch .....	103



speed_during_search_for_zero.....	103
Spitzenstrom	
Motor .....	62
standard_error_field_0 .....	40
standard_error_field_1 .....	40
standard_error_field_2 .....	40
standard_error_field_3 .....	40
State	
Fault .....	88
Fault Reaction Active.....	88
Not Ready to Switch On .....	88
Operation Enable .....	88
Quick Stop Active.....	88
Ready to Switch On .....	88
Switch On Disabled .....	88
Switched On.....	88
state diagram .....	86
statemachine.....	86
statusword	
Bitbelegung.....	94
Objektbeschreibung .....	94
Steuerung des Reglers .....	85
store_parameters .....	48
Strombegrenzung .....	65
Stromregler.....	60
Parameter .....	66
Verstärkung.....	66
Zeitkonstante.....	66
Stromsollwert .....	136
Switch On Disabled.....	88
Switched On.....	88
SYNC .....	37
SYNC-Message.....	37

## T

target_position.....	111
target_torque .....	133, 134
target_velocity .....	130
third_mapped_object.....	34
torque_actual_value .....	136
torque_control_gain .....	66
torque_control_parameters.....	66
torque_control_time .....	66

torque_demand_value.....	135
T-PDO 1 .....	35
T-PDO 2 .....	35
tpdo_1_transmit_mask.....	36
tpdo_2_transmit_mask.....	36
transfer_PDO_1 .....	35
transfer_PDO_2 .....	35
transmission_type .....	33
transmit_pdo_mapping .....	34
transmit_pdo_parameter .....	33

## U

Übertragungsart .....	33
Übertragungsparameter für PDOs.....	33
Überwachung der Kommunikation .....	41
Umrechnungsfaktoren.....	49
Beschleunigungsfaktor .....	55
Geschwindigkeitsfaktor .....	53
Positionsfaktor.....	51
Vorzeichenwahl .....	57

## V

velocity_acceleration_neg.....	132
velocity_acceleration_pos.....	132
velocity_actual_value .....	129
velocity_control_filter_time.....	68
velocity_control_gain .....	68
velocity_control_parameter_set .....	68
velocity_control_time .....	68
velocity_deceleration_neg .....	132
velocity_deceleration_pos.....	132
velocity_demand_value .....	129
velocity_encoder_factor.....	53
velocity_sensor_actual_value .....	128
vendor_id .....	82
Verkabelungshinweise .....	22
Versionsnummer der Firmware.....	84
Versionsnummer der kundenspez. Variante.....	84
Verstärkung des Stromreglers .....	66

**W**

Winkelgeberoffset ..... 64

**Z**

Zeitkonstante des Stromreglers ..... 66

Zielfenster

Positionsfenster ..... 76

Zeit ..... 77

Zielfensterzeit ..... 77

Zielgeschwindigkeit für Drehzahlregelung ..... 130

Zielmoment (Momentenregelung) ..... 134

Zielposition ..... 111

Zielpositionsfenster ..... 76

Zulässiges Moment ..... 135

Zustand

Fault ..... 88

Fault Reaction Active ..... 88

Not Ready to Switch On ..... 88

Operation Enable ..... 88

Quick Stop Active ..... 88

Ready to Switch On ..... 88

Switch On Disabled ..... 88

Switched On ..... 88

Zustandsdiagramm des Reglers ..... 86

Zykluszeit Heartbeat-Telegramme ..... 42

Zykluszeit PDOs ..... 33