



**SEW
EURODRIVE**

Handbuch



MOVIKIT®
Positioning Drive, Velocity Drive



Inhaltsverzeichnis

1 Allgemeine Hinweise	6
1.1 Gebrauch der Dokumentation.....	6
1.2 Inhalt der Dokumentation.....	6
1.3 Aufbau der Warnhinweise	6
1.3.1 Bedeutung der Signalworte	6
1.3.2 Aufbau der abschnittsbezogenen Warnhinweise	6
1.3.3 Aufbau der eingebetteten Warnhinweise	7
1.4 Dezimaltrennzeichen bei Zahlenwerten.....	7
1.5 Mängelhaftungsansprüche.....	7
1.6 Produktnamen und Marken.....	7
1.7 Urheberrechtsvermerk	7
1.8 Mitgelieferte Unterlagen.....	8
1.9 Kurzbezeichnung	8
2 Sicherheitshinweise	9
2.1 Vorbemerkungen	9
2.2 Zielgruppe	9
2.3 Netzwerksicherheit und Zugriffsschutz	9
2.4 Bestimmungsgemäße Verwendung	9
3 Projektierungshinweise	10
3.1 Voraussetzung	10
3.2 Hardware	10
3.3 Software.....	10
3.4 Lizenzierung.....	10
4 Systembeschreibung	11
4.1 Modulbeschreibung.....	11
4.2 Funktionen	11
4.2.1 Zusatzfunktionen	12
4.3 Funktionsumfang der Prozessdatenprofile	12
4.4 Versionsübersicht	13
4.4.1 MOVIKIT® Velocity Drive	13
4.4.2 MOVIKIT® Positioning Drive	15
5 Inbetriebnahme	17
5.1 Inbetriebnahmeverlauf	17
5.2 Projekt anlegen	17
5.2.1 Beispielprojekt	18
5.3 MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive einfügen	18
5.4 MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive konfigurieren	19
5.5 Ansteuerung der Modulschnittstelle prüfen.....	19
6 Konfiguration	20
6.1 Grundeinstellungen.....	20
6.2 Überwachungsfunktionen	22
6.2.1 Referenzmeldungen	22
6.2.2 Grenzwerte.....	22

Inhaltsverzeichnis

6.2.3	Kontrollfunktionen	23
6.3	Antriebsfunktionen	25
6.3.1	FCB 05 Drehzahlregelung.....	25
6.3.2	FCB 09 Positionsregelung	26
6.3.3	FCB 12 Referenzfahrt	27
6.3.4	FCB 20 Tippen	28
6.3.5	FCB 21 Bremsentest.....	28
6.4	Drehmomentbegrenzung	33
6.5	Touchprobe 1.....	33
6.6	Ein-/Ausgänge	35
6.7	Feldbus-Schnittstelle.....	35
6.8	MOVIKIT®-Laufzeitkontrolle	36
7	Betrieb	37
7.1	Betriebsarten.....	37
7.1.1	Voraussetzung für Taktdiagramme	38
7.1.2	Tippbetrieb	39
7.1.3	Drehzahlregelung	42
7.1.4	Referenzierbetrieb.....	44
7.1.5	Positionierbetrieb Absolut	46
7.1.6	Positionierbetrieb Relativ	48
7.1.7	Positionierbetrieb Modulo – Positive Richtung	51
7.1.8	Positionierbetrieb Modulo – Negative Richtung	53
7.1.9	Positionierbetrieb Modulo - Optimierte Richtung.....	55
7.1.10	Positionierbetrieb Touchprobe	57
7.2	Zusatzfunktionen.....	61
7.2.1	Variable Ruckzeit über Prozessdaten	61
7.2.2	Parameterkanal über Prozessdaten.....	62
7.2.3	Variable Drehmomentbegrenzung Q1	63
7.2.4	Touchprobe-Funktion	64
7.2.5	Bremsentest	65
7.3	Weitere Funktionen.....	68
7.3.1	Hardware-Endschalter	68
7.3.2	Software-Endschalter.....	69
8	Prozessdatenbelegung	70
8.1	Prozessausgangsdaten	70
8.1.1	Steuerwort.....	71
8.1.2	Zusatzfunktionen.....	73
8.2	Prozesseingangsdaten	75
8.2.1	Statuswort	77
8.2.2	Zusatzfunktionen	77
9	Digitaleingänge/Digitalausgänge	80
9.1	Standardbelegung der Digitaleingänge.....	80
9.2	Auslieferungszustand der Digitalausgänge.....	81
9.3	Digitaleingänge/Digitalausgänge konfigurieren.....	81

10	Diagnose.....	83
10.1	MOVIKIT®-Diagnose	83
10.1.1	Prozessdaten prüfen	84
10.1.2	Monitorbetrieb	84
10.1.3	PC-Steuerung	84
11	Anwendungsbeispiele.....	85
11.1	Beispielprojekte.....	85
11.1.1	EtherNet/IP™	85
11.1.2	PROFINET	85
11.2	Parameterkanal.....	85
11.2.1	Parameter lesen.....	85
11.2.2	Parameter schreiben.....	88
12	Fehlermanagement.....	90
12.1	Problembehebung.....	90
12.1.1	Code 32.08: Kommunikation während PC-Steuerung unterbrochen	90
12.1.2	Code 10.02: Softwaremodul nicht kompatibel.....	90
12.2	Fehlercodes	91
12.2.1	Parameterkanal über Prozessdaten.....	91
	Stichwortverzeichnis	93

1 Allgemeine Hinweise

1.1 Gebrauch der Dokumentation

Diese Dokumentation ist Bestandteil des Produkts. Die Dokumentation wendet sich an alle Personen, die Arbeiten an dem Produkt ausführen.

Stellen Sie die Dokumentation in einem leserlichen Zustand zur Verfügung. Stellen Sie sicher, dass die Anlagen- und Betriebsverantwortlichen sowie Personen, die unter eigener Verantwortung mit dem Produkt arbeiten, die Dokumentation vollständig gelesen und verstanden haben. Bei Unklarheiten oder weiterem Informationsbedarf wenden Sie sich an SEW-EURODRIVE.

1.2 Inhalt der Dokumentation

Die Beschreibungen in dieser Dokumentation beziehen sich auf die Soft- und Firmware zum Zeitpunkt der Publikation. Wenn Sie neuere Soft- oder Firmware installieren, kann die Beschreibung abweichen. Kontaktieren Sie in diesem Fall SEW-EURODRIVE.

Die aktuelle Ausgabe der Dokumentation finden Sie auch immer im [Online-Support](#) auf der Website von SEW-EURODRIVE.

1.3 Aufbau der Warnhinweise

1.3.1 Bedeutung der Signalworte

Die folgende Tabelle zeigt die Abstufung und Bedeutung der Signalworte der Warnhinweise.

Signalwort	Bedeutung	Folgen bei Missachtung
⚠ GEFAHR	Unmittelbar drohende Gefahr	Tod oder schwere Verletzungen
⚠ WARNUNG	Mögliche, gefährliche Situation	Tod oder schwere Verletzungen
⚠ VORSICHT	Mögliche, gefährliche Situation	Leichte Verletzungen
ACHTUNG	Mögliche Sachschäden	Beschädigung des Produkts oder seiner Umgebung
HINWEIS	Nützlicher Hinweis oder Tipp: Erleichtert die Handhabung mit dem Produkt.	

1.3.2 Aufbau der abschnittsbezogenen Warnhinweise

Die abschnittsbezogenen Warnhinweise gelten nicht nur für eine spezielle Handlung, sondern für mehrere Handlungen innerhalb eines Themas. Die verwendeten Gefahrensymbole weisen entweder auf eine allgemeine oder spezifische Gefahr hin.

Hier sehen Sie den formalen Aufbau eines abschnittsbezogenen Warnhinweises:

SIGNALWORT!



Art der Gefahr und ihre Quelle.

Mögliche Folge(n) der Missachtung.

- Maßnahme(n) zur Abwendung der Gefahr.

Bedeutung der Gefahrensymbole

Die Gefahrensymbole, die in den Warnhinweisen stehen, haben folgende Bedeutung:

Gefahrensymbol	Bedeutung
	Allgemeine Gefahrenstelle

1.3.3 Aufbau der eingebetteten Warnhinweise

Die eingebetteten Warnhinweise sind direkt in die Handlungsanleitung vor dem gefährlichen Handlungsschritt integriert.

Hier sehen Sie den formalen Aufbau eines eingebetteten Warnhinweises:

⚠ SIGNALWORT! Art der Gefahr und ihre Quelle. Mögliche Folge(n) der Missachtung. Maßnahme(n) zur Abwendung der Gefahr.

1.4 Dezimaltrennzeichen bei Zahlenwerten

Diese Dokumentation verwendet den Punkt als Dezimaltrennzeichen.

Beispiel: 30.5 kg

1.5 Mängelhaftungsansprüche

Beachten Sie die Informationen in dieser Dokumentation. Dies ist die Voraussetzung für den störungsfreien Betrieb und die Erfüllung eventueller Mängelhaftungsansprüche. Lesen Sie zuerst die Dokumentation, bevor Sie mit dem Produkt arbeiten!

1.6 Produktnamen und Marken

Die in dieser Dokumentation genannten Produktnamen sind Marken oder eingetragene Marken der jeweiligen Titelhalter.

1.7 Urheberrechtsvermerk

© 2022 SEW-EURODRIVE. Alle Rechte vorbehalten. Jegliche – auch auszugsweise – Vervielfältigung, Bearbeitung, Verbreitung und sonstige Verwertung ist verboten.

1.8 Mitgeltende Unterlagen

Für alle weiteren Komponenten gelten die dazugehörigen Dokumentationen.

Verwenden Sie immer die aktuelle Ausgabe der Dokumentationen und Software.

Auf der Webseite von SEW-EURODRIVE (www.sew-eurodrive.com) finden Sie eine große Auswahl an Dokumentationen in verschiedenen Sprachen zum Herunterladen. Bei Bedarf können Sie die Dokumentationen in gedruckter und gebundener Form bei SEW-EURODRIVE bestellen.

1.9 Kurzbezeichnung

In dieser Dokumentation gilt folgende Kurzbezeichnung:

Typebezeichnung	Kurzbezeichnung
MOVIKIT® Positioning Drive	Softwaremodul
MOVIKIT® Velocity Drive	Softwaremodul

2 Sicherheitshinweise

2.1 Vorbemerkungen

Die folgenden grundsätzlichen Sicherheitshinweise dienen dazu, Personen- und Sachschäden zu vermeiden und beziehen sich vorrangig auf den Einsatz der hier dokumentierten Produkte. Wenn Sie zusätzlich weitere Komponenten verwenden, beachten Sie auch deren Warn- und Sicherheitshinweise.

2.2 Zielgruppe

Fachkraft für Arbeiten mit Software

Alle Arbeiten mit der eingesetzten Software dürfen ausschließlich von einer Fachkraft mit geeigneter Ausbildung ausgeführt werden. Fachkraft im Sinne dieser Dokumentation sind Personen, die über folgende Qualifikationen verfügen:

- Geeignete Unterweisung
- Kenntnis dieser Dokumentation und der mitgeltenden Dokumentationen
- Für die Nutzung dieser Software empfiehlt SEW-EURODRIVE zusätzlich Schulungen zu den Produkten.

2.3 Netzwerksicherheit und Zugriffsschutz

Mit einem Bussystem ist es möglich, elektronische Antriebskomponenten in weiten Grenzen an die Anlagengegebenheiten anzupassen. Dadurch besteht die Gefahr, dass eine von außen nicht sichtbare Änderung der Parameter zu einem unerwarteten, aber nicht unkontrollierten Systemverhalten führen kann und die Betriebssicherheit, Systemverfügbarkeit oder Datensicherheit negativ beeinflusst.

Stellen Sie sicher, dass insbesondere bei Ethernet-basierenden vernetzten Systemen und Engineering-Schnittstellen kein unbefugter Zugriff erfolgen kann.

Die Verwendung von IT-spezifischen Sicherheitsstandards ergänzt den Zugriffsschutz auf die Ports. Eine Portübersicht finden Sie jeweils in den technischen Daten des verwendeten Geräts.

2.4 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die Softwaremodule werden zur Realisierung von Positionierungsanwendungen (MOVIKIT® Positioning Drive) bzw. von Anwendungen mit Drehzahlvorgabe (MOVIKIT® Velocity Drive) verwendet.

Verwenden Sie die geräteübergreifende Engineering-Software MOVISUITE®, um die Achsen in Betrieb zu nehmen und zu konfigurieren.

Wenn Sie das Produkt nicht bestimmungsgemäß oder unsachgemäß verwenden, besteht die Gefahr von schweren Personen- oder Sachschäden.

3 Projektierungshinweise

3.1 Voraussetzung

Die richtige Projektierung und eine fehlerfreie Installation der Komponenten sind Voraussetzung für eine erfolgreiche Inbetriebnahme und für den Betrieb.

Ausführliche Projektierungshinweise finden Sie in der Dokumentation zu den betreffenden Komponenten.

3.2 Hardware

HINWEIS



Je nach Version des Softwaremoduls wird eine bestimmte Version der Geräte-Firmware vorausgesetzt. Die erste Ziffer der MOVIKIT®-Version bestimmt die minimal erforderliche Version der Geräte-Firmware. Prüfen Sie die Kompatibilität der Softwaremodul-Version und Grundgeräte-Firmware.

Folgende Hardware wird vorausgesetzt:

- MOVIDRIVE® system
- MOVIDRIVE® technology
- MOVITRAC® advanced
- MOVIGEAR® performance
- MOVIMOT® performance
- MOVIMOT® advanced
- MOVIMOT® flexible

3.3 Software

Folgende Software wird vorausgesetzt:

- Engineering-Software MOVISUITE®

Detailliertere Informationen bezüglich der Hardwarevoraussetzungen der einzelnen Softwarekomponenten können Sie der Dokumentation zur jeweiligen Software entnehmen.

3.4 Lizenzierung

Folgende Lizenzen sind verfügbar oder werden vorausgesetzt:

- MOVIKIT® Velocity Drive: Applikationslevel 0 (Standard)
- MOVIKIT® Positioning Drive: Applikationslevel 1

Weitere Informationen zur Lizenzierung erhalten Sie im Dokument "MOVI-C® Softwarekomponenten". Das Dokument ist über die Webseite von SEW-EURODRIVE (www.sew-eurodrive.com) abrufbar.

4 Systembeschreibung

4.1 Modulbeschreibung

Das Softwaremodul MOVIKIT® Velocity Drive wird zur Realisierung von Anwendungen mit Drehzahlvorgabe und fest definierter Feldbus-Schnittstelle verwendet.

Das Softwaremodul MOVIKIT® Positioning Drive bietet den Funktionsumfang des Softwaremoduls MOVIKIT® Velocity Drive und ermöglicht darüber hinaus die Realisierung von Positionierungsanwendungen.

Die Softwaremodule nutzen im Wesentlichen die Grundfunktionalitäten der verwendeten Umrichter, in dem je nach Anwendung die entsprechenden Funktionsbausteine (z. B. FCB 09 Positionsregelung) aktiviert werden. Der nutzbare Funktionsumfang hängt somit vom verwendeten Umrichter ab (z. B. vorhandene Geberrückführung).

Anwendungsbereiche der Softwaremodule sind beispielsweise die Fördertechnik (Fahrwerke, Hubwerke, Schienenfahrzeuge) oder verschiedene Logistik-Anwendungen (Regalbediengeräte, Querverfahrtswagen oder Drehtische).

Zur Inbetriebnahme und Diagnose sind keinerlei Programmierkenntnisse erforderlich, da die Softwaremodule in die Engineering-Software MOVISUITE® integriert sind.

4.2 Funktionen

Die Funktionen im Überblick:

Softwaremodulübergreifend

- Inbetriebnahme über eine grafische Benutzeroberfläche
- Eigener Parameterbaum mit allen zum Betrieb erforderlichen Parametern
- Diagnosemonitor zum Beobachten und Steuern der Achse
- Standardisierte Prozessdaten-Schnittstelle

MOVIKIT® Velocity Drive

Betriebsart: Drehzahlregelung

MOVIKIT® Positioning Drive

Betriebsarten:

- Drehzahlregelung
- Positionierbetrieb (relativ/absolut)
- Referenzierbetrieb
- Tippbetrieb

4.2.1 Zusatzfunktionen

Die Zusatzfunktionen im Überblick:

MOVIKIT® Velocity Drive

- Variable Ruckzeit über Prozessdaten (1 PD)
- Parameterkanal über Prozessdaten (5 PD)
- Variable Drehmomentbegrenzung Q1 (2 PD)

MOVIKIT® Positioning Drive

- Zusatzfunktionen des MOVIKIT® Velocity Drive
- Touchprobe-Funktion/Längenmessung (4 PD)
- Bremsentest (1 PD)

4.3 Funktionsumfang der Prozessdatenprofile

Profil	Funktionsumfang
5 PD	MOVIKIT® Velocity Drive – 5 Prozessdatenwörter für drehzahlveränderliche Anwendungen. Eine Geberrückführung ist nicht zwingend erforderlich.
8 PD	MOVIKIT® Positioning Drive – 8 Prozessdatenwörter für die folgenden Betriebsarten. Um den vollen Funktionsumfang zu verwenden, ist eine Geberrückführung erforderlich. <ul style="list-style-type: none"> • Tippen in FCB 20 Positionsregelung oder FCB 05 Drehzahlregelung HINWEIS: Mit FCB 05 Drehzahlregelung ist eine Geberrückführung nicht zwingend erforderlich. • Drehzahlvorgabe HINWEIS: Eine Geberrückführung ist nicht zwingend erforderlich. • Referenzieren • Positionieren (linear und Modulo) Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Betriebsarten" (→ 37).
+1 PD	Zusatzfunktion – Variable Ruckzeit über Prozessdaten Mit der Zusatzfunktion kann die Ruckzeit vorgegeben werden. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 1 Prozessdatenwort. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Variable Ruckzeit über Prozessdaten" (→ 61).
+5 PD	Zusatzfunktion – Parameterkanal über Prozessdaten Mit der Zusatzfunktion können Umrichterparameter gelesen und flüchtig geschrieben werden. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 5 Prozessdatenwörter. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Parameterkanal über Prozessdaten" (→ 62).

Profil	Funktionsumfang
+2 PD	<p>Zusatzfunktion – Variable Drehmomentbegrenzung Q1</p> <p>Mit der Zusatzfunktion kann das Drehmoment variabel begrenzt werden. Bei Feldbusbetrieb erweitert die Zusatzfunktion die Prozessdatenlänge um 2 Prozessdatenwörter.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Variable Drehmomentbegrenzung Q1" (→ 63).</p>
+4 PD	<p>Zusatzfunktion – Touchprobe/Längenmessung</p> <p>Die Zusatzfunktion ist nur mit MOVIKIT® Positioning Drive verfügbar.</p> <p>Mit der Zusatzfunktion kann bei einem Triggerereignis die erfasste Position und den Triggerzähler ausgelesen werden. Zusammen mit dem Applikationsmodus "420: Touchprobe-Positionierung – Absolute Zielposition" kann bei einem Triggerereignis auf eine Position positioniert werden, die relativ zur Touchprobe-Position vorgegeben wird. Mit der Zusatzfunktion ist auch eine Längenmessung von Stückgut (z. B. Pakete) möglich. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 4 Prozessdatenwörter.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Touchprobe-Funktion" (→ 64).</p>
+1 PD	<p>Zusatzfunktion – Bremsentest</p> <p>Die Zusatzfunktion ist nur mit MOVIKIT® Positioning Drive verfügbar.</p> <p>Mit der Zusatzfunktion kann die Antriebsfunktion FCB 21 Bremsentest verwendet werden. Die Zusatzfunktion wird über den Applikationsmodus "700: Bremsentest" aktiviert. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 1 Prozessdatenwort.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Bremsentest" (→ 65).</p>

4.4 Versionsübersicht

4.4.1 MOVIKIT® Velocity Drive

Version	Änderung
1.1.200.1	<p>MOVISUITE® V2.0</p> <p>Systempaket: 9</p> <p>Release-Datum: August 2018</p> <p>Geräte-Firmware: 3</p>

Version	Änderung
2.0.0.200	MOVISUITE® V2.1 Systempaket: 10 Release-Datum: März 2019 Geräte-Firmware: 4 und 5
	Neue Funktionen: <ul style="list-style-type: none"> MOVIKIT® Handshake: PA 1:15 wird auf PE 1:15 gespiegelt. Timeout-Überwachung zwischen Data-Flexibility und Grundgerät über Heartbeat In (Steuerwort 2, Bit 15) und Heartbeat Out (Statuswort 2, Bit 15) Fehlerkorrekturen:
	Bit PE 1:11 Meldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich" lieferte in Version V1.1 im FCB 05 bei negativer Drehzahl kein gültiges Signal.
3.0.3.200	MOVISUITE® V2.10 Release-Datum: Juli 2020 Geräte-Firmware: ab 6.0
	Neue Funktionen: <ul style="list-style-type: none"> Variable Ruckzeit (1 PD) Parameterkanal über Prozessdaten (5 PD) Touchprobe-Funktion/Längenmessung (4 PD) Änderung:
	Belegung der Digitaleingänge/Digitalausgänge im Auslieferungszustand:
	<ul style="list-style-type: none"> alle DI = "Keine Funktion" alle DO = Digitaleingang – "Keine Funktion" Beim Zuweisen des MOVIKIT® Velocity Drive werden die Digitaleingänge/Digitalausgänge auf "Keine Funktion" parametriert.
6.0.0.200	MOVISUITE® V2.20 Release-Datum: März 2021
	Neue Funktionen: Variable Drehmomentbegrenzung Q1 (2 PD) im MOVISUITE® advanced
	Fehlerkorrekturen:
	Die Digitalausgänge werden bei einem Feldbus-Timeout auf 0 gesetzt.
6.1.0.200	ModuleUpdatePacka-ge V2.21.1 Release-Datum: Juli 2021
	Fehlerkorrekturen: <ul style="list-style-type: none"> Bei MOVITRAC® advanced kann zwischen Antriebsstränge umgeschaltet werden. MOVITRAC® advanced unterstützt die DOs.
9.0.4.200	MOVISUITE® V2.30 Release-Datum: März 2022
	Neue Funktionen: <ul style="list-style-type: none"> Variable Drehmomentbegrenzung Q1 (2 PD) in MOVISUITE® standard Im Steuerwort der Drehmomentbegrenzung wurde ein zusätzliches Bit zur Abschaltung der Drehzahlüberwachung eingefügt.

4.4.2 MOVIKIT® Positioning Drive

Version	Änderung
1.1.200.1 Systempaket: 9 Release-Datum: August 2018 Geräte-Firmware: 3	Feldtestversion. Detailliertere Informationen zu den enthaltenen Funktionen finden Sie im dazugehörigen MOVISUITE®-Handbuch.
2.0.0.200 Systempaket: 10 Release-Datum: März 2019 Geräte-Firmware: 4 und 5	<p>Erste Serienversion.</p> <p>Neue Funktionen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • MOVIKIT® Handshake: PA 1:15 wird auf PE 1:15 gespiegelt. • Timeout-Überwachung zwischen Data-Flexibility und Grundgerät über Heartbeat In (Steuerwort 2, Bit 15) und Heartbeat Out (Statuswort 2, Bit 15) • Applikationsmodus "301: Referenzfahrt – Offset über Feldbus" einstellbar. • Applikationsmodus "101: Tippbetrieb – Drehzahlgeregelt" im Antriebsstrang 2 ohne Geber möglich. • In den Applikationsmodi "100: Tippbetrieb – Positionsgeregt" und "101: Tippbetrieb – Drehzahlgeregelt" werden nur positive Sollwerte zugelassen. Der Sollwert wird betragsmäßig verarbeitet. • PA 1:6 "FCB 09 Relativ – Position übernehmen" wird auf PE 1:6 "Position übernommen" gespiegelt. <p>Korrekturen zur Vorgängerversion:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bit PE 1:11 Meldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich" lieferte in Version V1.1 im FCB 05 bei negativer Drehzahl kein gültiges Signal.
2.1.0.200 MOVISUITE® V2.2	<p>Korrekturen zur Vorgängerversion:</p> <p>Fehlerkorrektur des ersten Takts im Applikationsmodus "401: Relative Positionierung":</p> <p>Beim Wahl der Applikationsmodi 401, 402, 403 oder 404 wird kurzzeitig in den FCB 26 gewechselt, um den Bezugspunkt der relativen Positionierung korrekt zu setzen. Wenn der Antrieb zum Zeitpunkt, an dem der Applikationsmodus 401 gewählt wird, noch in Bewegung ist, wird mit FCB 26 bis zum Stop verzögert. Der Haltepunkt ist Bezugspunkt für die relative Positionierung. Beim Wechseln in den Applikationsmodi 402, 403 und 404 erfolgt keine Bremsverzögerung.</p>

Version		Änderung
3.0.2.200	MOVISUITE® V2.10 Release-Datum: Juli 2020 Geräte-Firmware: ab 6.0	<p>Neue Funktionen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Variable Ruckzeit (1 PD) • Parameterkanal über Prozessdaten (5 PD) • Touchprobe-Funktion/Längenmessung (4 PD) <p>Änderungen:</p> <p>Beim Zuweisen des MOVIKIT® Positioning Drive werden die Eingänge/Ausgänge so parametriert, wie in der MOVIKIT®-Standartbelegung mit Hardware-Endschalter festgelegt ist.</p> <p>HINWEIS: Wenn keine Hardware-Endschalter am Umrichter angeschlossen sind, wird nach Zuweisen des Softwaremoduls der Fehler "E-29.3 HW-Endschalter: Endschalter fehlt" ausgelöst.</p>
6.0.0.200	MOVISUITE® V2.20 Release-Datum: März 2021	<p>Fehlerkorrekturen:</p> <p>Die Digitalausgänge werden bei einem Feldbus-Timeout auf 0 gesetzt.</p>
6.1.1.200	ModuleUpdatePacka- ge V2.21.1 Release-Datum: Juli 2021	<p>Fehlerkorrekturen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bei MOVITRAC® advanced kann zwischen Antriebsstränge umgeschaltet werden. • MOVITRAC® advanced unterstützt die DIOs.
9.0.3.200	MOVISUITE® V2.30 Release-Datum: März 2022	<p>Neue Funktionen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Variable Drehmomentbegrenzung Q1 (2 PD) in MOVISUITE® standard • Im Steuerwort der Drehmomentbegrenzung wurde ein zusätzliches Bit zur Abschaltung der Drehzahlüberwachung eingefügt. • Bremsentest FCB 21 (1 PD)

5 Inbetriebnahme

HINWEIS



In diesem Dokument sind in den folgenden Kapiteln die für dieses Softwaremodul spezifischen Inbetriebnahmeschritte näher erläutert. Detailliertere Informationen und Hinweise zu allen weiteren im Projekt verwendeten Geräte und Softwarekomponenten finden Sie in den jeweils dazugehörigen Dokumentationen.

5.1 Inbetriebnahmeverlauf

Folgendes Schaubild zeigt schematisch den Ablauf der Inbetriebnahme:



18014426711624843

5.2 Projekt anlegen

HINWEIS

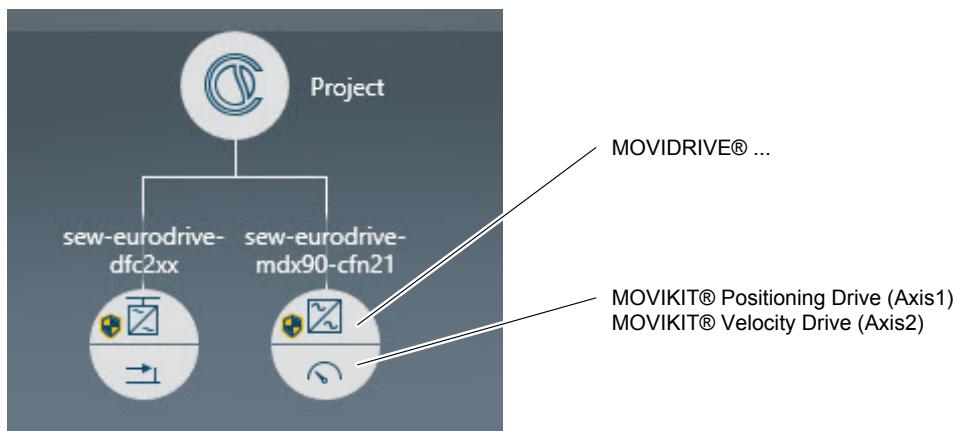


Detailliertere Informationen zur Bedienung der Engineering-Software MOVISUITE® finden Sie in der dazugehörigen Dokumentation.

- ✓ Ein neues MOVISUITE®-Projekt wurde erstellt und ist geöffnet.
- 1. Fügen Sie dem Projekt die benötigten Geräteknoten und Softwaremodule hinzu.
 - ⇒ Siehe dazu "Softwaremodul einfügen" und "Beispielprojekt" sowie die Dokumentationen zu den verwendeten Geräten und Softwaremodulen.
- 2. Konfigurieren Sie die hinzugefügten Geräte bzw. Softwaremodule.
 - ⇒ Beachten Sie die für das MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive spezifischen Erläuterungen zur Konfiguration in diesem Handbuch.
 - ⇒ Detaillierte Informationen zum Konfigurieren der verwendeten Geräte bzw. der verwendeten Softwaremodule in diesem Projekt finden Sie in der jeweils dazugehörigen Dokumentation.

5.2.1 Beispielprojekt

Folgende Abbildung zeigt ein entsprechendes Beispielprojekt:



31224038155

5.3 MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive einfügen

HINWEIS



Detailliertere Informationen zur Bedienung der Engineering-Software MOVISUITE® finden Sie in der dazugehörigen Dokumentation.

HINWEIS



Bei Verwendung der Sollwert-Haltfunktion ist sicherzustellen das die Schleichgeschwindigkeit größer als der eingestellte Stoppssollwert ist. Andernfalls würde die Sollwert-Haltfunktion aktiv und der Antrieb kommt zum stehen.

- ✓ Ein MOVISUITE®-Projekt wurde angelegt und ist geöffnet.
- 1. Klicken Sie auf den leeren Softwaremodul-Bereich des gewünschten Knotens.
⇒ Der Katalog-Bereich klappt auf und die verfügbaren Softwaremodule werden angezeigt.
- 2. Klicken Sie im Katalog-Bereich auf MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive.
⇒ Ein Kontextmenü wird geöffnet.
- 3. Wählen Sie im Kontextmenü über die entsprechende Auswahlliste die Version aus und bestätigen Sie Ihre Auswahl mit [Übernehmen].
⇒ Das MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive wird dem Knoten zugeordnet, die Konfiguration angelegt und die Grundeinstellungen vorgenommen.

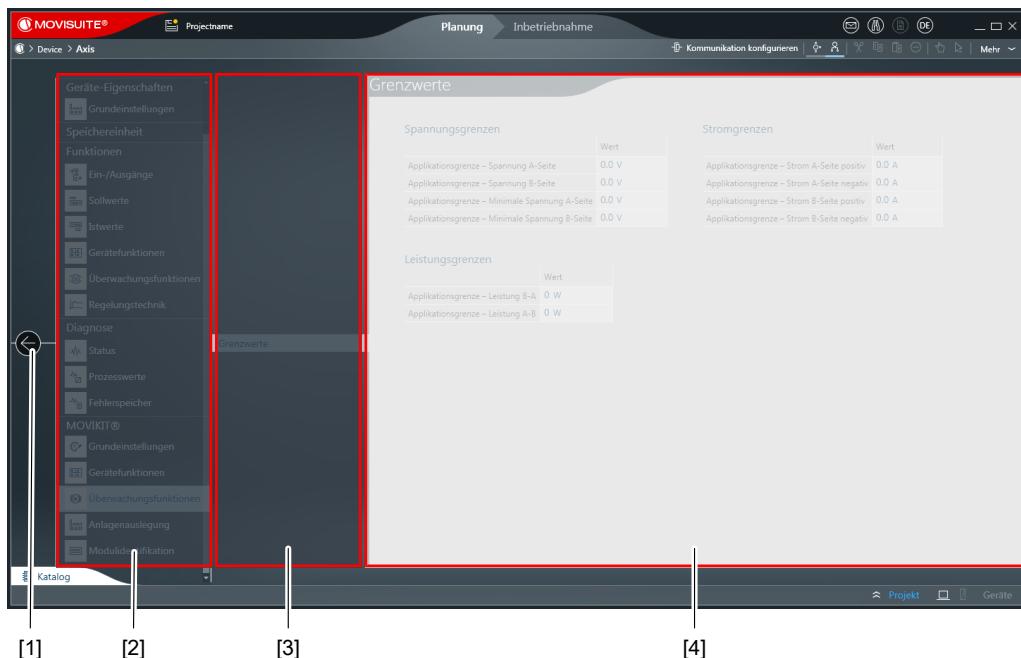
5.4 MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive konfigurieren

HINWEIS



Detailliertere Informationen zur Bedienung der Engineering-Software MOVISUITE® finden Sie in der dazugehörigen Dokumentation.

1. Klicken Sie in MOVISUITE® auf das MOVIKIT® Positioning Drive, Velocity Drive.
 ⇒ Die Konfigurationsmenüs des Softwaremoduls werden angezeigt. Die Konfigurationsmenüs sind im Kapitel "Konfiguration" (→ 20) erläutert.



9007228165413771

- [1] Schaltfläche zum Zurückkehren zur Projektübersicht
- [2] Hauptmenü der Softwaremodul-Konfiguration (Abschnitt MOVIKIT®)
- [3] Untermenüs der Konfiguration
- [4] Einstellungsfelder der jeweiligen Untermenüs

2. Konfigurieren Sie das Softwaremodul über die entsprechenden Einstellungsfelder.

HINWEIS



Das Ändern der Modulkonfiguration ist nur möglich, wenn der Umrichter nicht freigegeben und der Diagnosebetrieb deaktiviert ist.

3. Klicken Sie nach Abschluss der Konfiguration auf die Schaltfläche [1].
 ⇒ Die Projektübersicht wird angezeigt.

5.5 Ansteuerung der Modulschnittstelle prüfen

Verwenden Sie den Diagnosemonitor um die Ansteuerung der Modulschnittstelle zu prüfen. Weitere Informationen zum Diagnosemonitor finden Sie im Kapitel "MOVIKIT®-Diagnose" (→ 83).

6 Konfiguration

In diesem Kapitel sind die Konfigurationsmenüs des Softwaremoduls beschrieben. Klicken Sie zum Öffnen der Konfiguration in MOVISUITE® auf das Softwaremodul.

6.1 Grundeinstellungen

Parametergruppe	Beschreibung
Steuerquelle	
Quelle	Auswahl der Steuerquelle (z. B. Feldbus oder EtherCAT®/SBus ^{PLUS}) <i>Index: 8366.4</i>
Antriebsstrang	
Antriebsstrang 2 anzeigen	Einstellung, ob nur Antriebsstrang 1 oder Antriebsstrang 1 und 2 bearbeitet werden soll. HINWEIS: Antriebsstrang 2 ist nur bei Einachsmodulen verfügbar und kann z. B. zur Realisierung eines Notbetriebs ohne Geberrückführung verwendet werden. Die Anwendereinheiten und das Geschwindigkeitsfenster für die Meldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich" müssen identisch zum Antriebsstrang 1 parametrieren sein. <i>Index: 8347.6 Offset 0, Bit 7</i>
Verwendete Funktionen	
Variable Ruckzeit (1 PD)	<ul style="list-style-type: none"> • Aus • Ein <p>Mit der Zusatzfunktion kann die Ruckzeit vorgegeben werden. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 1 Prozessdatenwort.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Variable Ruckzeit über Prozessdaten" (→ 61).</p> <i>Index: 8347.6 Offset 0, Bit 13</i>
Parameterkanal über Prozessdaten (5 PD)	<ul style="list-style-type: none"> • Aus • Ein <p>Mit der Zusatzfunktion können Umrichterparameter gelesen und flüchtig geschrieben werden. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 5 Prozessdatenwörter.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Parameterkanal über Prozessdaten" (→ 62).</p> <i>Index: 8347.6 Offset 0, Bit 15</i>

Parametergruppe	Beschreibung
Variable Drehmomentbegrenzung Q1 (2 PD)	<ul style="list-style-type: none"> • Aus • Ein <p>Mit der Zusatzfunktion kann das Drehmoment variabel begrenzt werden. Bei Feldbusbetrieb erweitert die Zusatzfunktion die Prozessdatenlänge um 2 Prozessdatenwörter.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Variable Drehmomentbegrenzung Q1" (→ 63).</p>
	<i>Index: 50040.101</i>
Touchprobe 1 (4 PD)	<ul style="list-style-type: none"> • Aus • Ein <p>HINWEIS: Das Konfigurationsmenü wird erst beim Aktivieren der Zusatzfunktion sichtbar.</p> <p>Mit der Zusatzfunktion kann bei einem Triggerereignis die erfasste Position und den Triggerzähler ausgelesen werden. Zusammen mit dem Applikationsmodus "420: Touchprobe-Positionierung – Absolute Zielposition" kann bei einem Triggerereignis auf eine Position positioniert werden, die relativ zur Touchprobe-Position vorgegeben wird. Mit der Zusatzfunktion ist auch eine Längenmessung von Stückgut (z. B. Pakete) möglich. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 4 Prozessdatenwörter.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Touchprobe-Funktion" (→ 64).</p>
	<i>Index: 8347.6 Offset 0, Bit 17</i>
Bremsentest (1 PD)	<ul style="list-style-type: none"> • Aus • Ein <p>Mit der Zusatzfunktion kann die Antriebsfunktion FCB 21 Bremsentest verwendet werden. Die Zusatzfunktion wird über den Applikationsmodus "700: Bremsentest" aktiviert. Die Zusatzfunktion erweitert die Prozessdatenlänge um 1 Prozessdatenwort.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Bremsentest" (→ 65).</p>
	<i>Index: 50000.105</i>
Modulidentifikation	
Modulidentifikation	Modulnamen und Versionskennungen

6.2 Überwachungsfunktionen

6.2.1 Referenzmeldungen

Parametergruppe	Beschreibung
Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich	
Halbe Fensterbreite	Hysterese um den Drehzahl-Sollwert <i>Index:</i> 8324.3
Verzögerungszeit	Verzögerungszeit für den Soll- und Istwertvergleich Die Bedingung für die Meldung muss mindestens für diese Zeit erfüllt sein, damit die Meldung gesetzt wird. <i>Index:</i> 8324.4
Polarität	Festlegung, wann die Meldung gesetzt wird. <ul style="list-style-type: none"> • Meldung bei Istwert = Sollwert • Meldung bei Istwert <> Sollwert <i>Index:</i> 8324.5

6.2.2 Grenzwerte

Parameterbezeichnung	Wert
Applikationsgrenzen	
Geschwindigkeit positiv	Beschränkung der maximalen positiven Geschwindigkeit, mit der die Anlage verfahren werden darf (in Anwendereinheiten). <i>Index:</i> 8357.10
Geschwindigkeit negativ	Beschränkung der maximalen negativen Geschwindigkeit, mit der die Anlage verfahren werden darf (in Anwendereinheiten). <i>Index:</i> 8357.11
Beschleunigung	Beschränkung der maximalen Beschleunigung, mit der die Anlage beschleunigt werden darf (in Anwendereinheiten). <i>Index:</i> 8357.12
Verzögerung	Beschränkung der maximalen Bremsverzögerung, mit der die Anlage gebremst werden darf (in Anwendereinheiten). <i>Index:</i> 8357.13
Ruckzeit	Beschränkung der Ruckzeit (in Millisekunden). Die Ruckzeit wirkt bei den Stop-FCBs sowie im Handbetrieb. Der Positionierungsvorgang verlängert sich um das Doppelte der eingestellten Ruckzeit. <i>Index:</i> 8357.14

Parameterbezeichnung	Wert
Drehmoment	Beschränkung des maximalen Drehmoments, mit dem die Anlage betrieben werden darf (in % des Mоторенномоментов). <i>Index:</i> 8357.15
Ausgangsscheinstrom	Wert, auf den der Umrichterausgangsstrom begrenzt wird (in Ampere). <i>Index:</i> 8357.16
Notstopverzögerung	Verzögerungswert, der bei der Antriebsfunktion FCB 14 Notstop als aktive Rampe verwendet wird. Ein Notstop kann als Reaktion auf einen Fehler programmiert werden. <i>Index:</i> 8357.20
Grenzwerte aus der Inbetriebnahme	
Maximaldrehzahl an der Motorwelle	Bei der Inbetriebnahme aus Motordaten und Getriebedaten berechnete maximal zulässige Drehzahl an der Motorwelle (in Minuten ⁻¹). <i>Index:</i> 8360.9
Maximaldrehmoment an der Motorwelle	Bei der Inbetriebnahme aus Motordaten und Getriebedaten berechnetes maximal zulässiges Drehmoment an der Motorwelle (in Newtonmeter). <i>Index:</i> 8360.11

6.2.3 Kontrollfunktionen

HINWEIS



"Software-Endschalter" sind nur bei Verwendung von MOVIKIT® Positioning Drive verfügbar.

Parametergruppe	Beschreibung
Drehzahlüberwachung	
Aktivierung	Aktivierung der Drehzahlüberwachung <ul style="list-style-type: none"> • Aus • Motorisch • Generatorisch • Motorisch/generatorisch
	<i>Index:</i> 8550.1

Parametergruppe	Beschreibung
Verzögerungszeit	In Beschleunigungsvorgängen und Verzögerungsvorgängen oder bei Lastspitzen kann es zu kurzzeitigen Erreichen der eingestellten Stromgrenze kommen. Ein ungewollt sensibles Ansprechen der Drehzahlüberwachung kann durch die entsprechende Einstellung der Verzögerungszeit verhindert werden. Die Stromgrenze muss für die Dauer der Verzögerungszeit ununterbrochen erreicht sein, bevor die Überwachung anspricht. <i>Index: 8550.2</i>
Faktor Rückstellzeit	Bei Erreichen der Stellgrenze des Drehzahlreglers wird jede Millisekunde ein Zähler für die Verzögerungszeit inkrementiert. Verlässt der Drehzahlregler seine Stellgrenze vor Ablauf der Verzögerungszeit, wird der Zähler wieder abwärts gezählt, bis 0 erreicht wird. Über diesen Parameter kann ein Faktor eingestellt werden, wie schnell der Zähler bei Verlassen der Stellgrenze im Vergleich zum Aufwärtzzählen abwärts gezählt wird. Normalerweise ist dieser Faktor gleich 1, d. h. der Zähler wird jede Millisekunde dekrementiert. Bei einem Faktor von 2 wird der Zählerstand pro Millisekunde um 2 verkleinert, usw. <i>Index: 8550.3</i>
Stoppfunktion	
Verhalten bei Stillstand	Für das Verhalten im Stillstand gibt es Folgende Einstellungsmöglichkeiten: <ul style="list-style-type: none"> • Antrieb bestromt (Bremse offen) • Antrieb nicht bestromt (Bremse geschlossen) Die Stoppfunktion wirkt bei Wegnahme der Freigabe (Stopp mit FCB 13/14), wenn keine Betriebsart angewählt ist (FCB 02) und bei der Sollwert-Haltfunktion. Bei Antrieben ohne Geber wird die Einstellung ignoriert und die Bremsenfunktion ist immer aktiv <i>Index: 8563.1</i>
SW-Endschalter negativ	Position des Software-Endschalters negativ (in Anwendereinheiten). <i>Index: 8572.4</i>
SW-Endschalter positiv	Position des Software-Endschalters positiv (in Anwendereinheiten). <i>Index: 8572.6</i>
Reaktion HW-Endschalter angefahren	<ul style="list-style-type: none"> • Keine Reaktion • Notstopp + Endstufensperre • Notstopp + Endstufensperre mit Self-Reset <i>Index: 8572.1</i>

Parametergruppe	Beschreibung
Reaktion SW-Endschalter angefahren	<ul style="list-style-type: none"> Keine Reaktion Notstopp + Endstufensperre Notstopp + Endstufensperre mit Self-Reset <p><i>Index: 8572.2</i></p>
HW-Endschalter AS1 auch in AS2 verwenden	<p>Für die Überwachung der Hardware-Endschalter werden auch bei Antriebsstrang 2 die Hardware-Endschalter des Antriebsstrangs 1 verwendet. Die Einstellung ist dann sinnvoll, wenn in beiden Antriebssträngen der gleiche Antrieb mit verschiedenen Regleverfahren oder Geberkonfigurationen verwendet wird.</p> <p><i>Index: 8573.7</i></p>

6.3 Antriebsfunktionen

6.3.1 FCB 05 Drehzahlregelung

HINWEIS



Bei geberlosen Achsen muss die Sollwert-Haltfunktion aktiviert und der Stoppsollwert sowie der Start-Offset eingestellt sein. Die Bremse geht dann erst auf, wenn die Betriebsart "Drehzahlregelung" aktiviert und die vorgegebene Solldrehzahl größer als der Stoppsollwert + Start-Offset ist.

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Sollwert-Haltfunktion	
Aktivierung	Aktivieren der Sollwert-Haltfunktion
	<i>Index: 8570.1</i>
Stoppsollwert	<p>Sollwert der Sollwert-Haltfunktion</p> <p>Wenn der Drehzahl-Sollwert den Stoppsollwert unterschreitet, wird der Antrieb gestoppt.</p>
	<i>Index: 8570.2</i>
Start-Offset	<p>Start-Offset der Sollwert-Haltfunktion</p> <p>Eine Freigabe des Antriebs findet erst statt, wenn der Sollwert den Freigabesollwert (Stopp-Sollwert + Start-Offset) überschreitet.</p>
	<i>Index: 8570.3</i>

6.3.2 FCB 09 Positionsregelung

HINWEIS



Konfigurationsmenü nur bei Verwendung von MOVIKIT® Positioning Drive verfügbar.

Parametergruppe	Beschreibung
Zyklusbegrenzung	
Modulo-Minimum	Untere Modulo-Grenze (in Anwendereinheiten). <i>Index: 8357.30</i>
Modulo-Maximum	Obere Modulo-Grenze (in Anwendereinheiten). <i>Index: 8357.31</i>
In Position	
Fensterbreite	Ist der Betrag der Differenz zwischen Istposition und Sollposition kleiner als die Hälfte dieses Werts, wird die Meldung "In Position" gesetzt. <i>Index: 8331.1</i>
Hysterese	Hysterese um die Zielposition. Wird das Positionsfenster verlassen, bleibt die Meldung "In Position" erhalten, bis dieser Wert überschritten ist. <i>Index: 8331.2</i>
Schleppfehler	
Schleppfehlerfenster	Festlegung, ab welchem Schleppfehler der Antrieb einen Fehler meldet (Antriebsstrang 1). Der Parameter "Schleppfehlerfenster" wirkt bei FCB 09 und FCB 26. HINWEIS: Einstellung ist für FCB 09 und FCB 26 gültig. Für z. B. FCB 20 Tippen ist ein eigenes Schleppfehlerfenster vorhanden. <i>Index: 8509.4</i>
Reaktion Schleppfehler Positionierung	Legt fest, wie das Gerät auf einen Schleppfehler (Überschreitung des Schleppfehlerfensters, Index 8509.4) reagiert. Der Parameter "Reaktion Schleppfehler Positionierung" wirkt bei FCB 09, FCB 10 und FCB 26. <i>Index: 8622.3</i>

6.3.3 FCB 12 Referenzfahrt

Parameterbezeichnung	Wert
FCB 12 Referenzfahrt	
Typ	<ul style="list-style-type: none"> Deaktiviert Nullimpuls – Negative Richtung Referenznicken – Negatives Ende Referenznicken – Positives Ende Endschalter positiv Endschalter negativ Referenznicken bündig – Endschalter positiv Referenznicken bündig – Endschalter negativ Referenzieren ohne Referenzfahrt Festanschlag positiv Festanschlag negativ Absolutposition des Gebers
	<i>Index: 8552.1</i>
Auf Nullimpuls referenzieren	Aktivieren oder Deaktivieren der Referenzierung auf den Nullimpuls
	<i>Index: 8552.2</i>
Referenz-Offset	Abweichung des Nocken vom Maschinennullpunkt
	<i>Index: 8552.5</i>
Suchgeschwindigkeit	Suchgeschwindigkeit der Referenzfahrt
	<i>Index: 8552.8</i>
Freifahrgeschwindigkeit	Freifahrgeschwindigkeit der Referenzfahrt
	<i>Index: 8552.9</i>
Beschleunigung	Beschleunigung der Referenzfahrt
	<i>Index: 8552.11</i>
Verzögerung	Verzögerung der Referenzfahrt
	<i>Index: 8552.12</i>
Erweiterte Einstellungen	
Grundstellung anfahren	Aktivieren oder Deaktivieren der Grundstellungs fahrt
	<i>Index: 8552.3</i>
Grundstellung	Grundposition, die nach Ablauf der Referenzfahrt automatisch angefahren wird.
	<i>Index: 8552.7</i>
Grundstellungsgeschwindigkeit	Geschwindigkeit, mit der nach der Referenzierung die Grundstellung angefahren wird.
	<i>Index: 8552.10</i>
Ruckzeit	Ruckzeit der Grundstellungs fahrt
	<i>Index: 8552.13</i>

Parameterbezeichnung	Wert
Geschwindigkeitsumschaltung vor Festanschlag	Einstellung, ob von Suchgeschwindigkeit auf Freifahrtsgeschwindigkeit umgeschaltet wird. <i>Index:</i> 8552.4
Verweildauer am Festanschlag	Verweildauer am Festanschlag <i>Index:</i> 8552.15
Drehmomentgrenze Festanschlag	Begrenzung des Drehmoments beim Referenzieren auf Festanschlag. <i>Index:</i> 8552.14

6.3.4 FCB 20 Tippen

Parameterbezeichnung	Beschreibung
FCB 20 Tippen	
Schleppfehlerfenster	Schleppabstand, ab dem der Fehler "E-42.2 Schleppfehler: Schleppfehler Tippbetrieb" mit der Fehlerreaktion "Endstufensperre" ausgelöst wird.
	<i>Index:</i> 8520.10

6.3.5 FCB 21 Bremsentest

HINWEIS



Das Konfigurationsmenü wird erst sichtbar, wenn die Funktion im Konfigurationsmenü [Grundeinstellungen] unter "Verwendete Funktionen" aktiviert ist.

"Erweiterte Einstellungen verwenden" deaktiviert

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Grundeinstellungen (Einstellungen der allgemeinen Testparameter)	
Erweiterte Einstellungen verwenden	Anzeigen und Verwenden der erweiterten Einstellungen. <i>Index:</i> 8521.20, Bit 0
Drehrichtung	Richtung des erzeugten Drehmoments wählen: <ul style="list-style-type: none">• Drehrichtung positiv und negativ• Drehrichtung positiv• Drehrichtung negativ Die Richtungsangaben "positiv" oder "negativ" beziehen sich auf steigende oder fallende Werte des relevanten Gebers in AS1. <i>Index:</i> 8521.1

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Drehmomentvorgabe relativ	<p>Drehmoment des Motors in % Motornennmoment, das zum Testen der Bremse erzeugt werden soll.</p> <p>Es handelt sich um ein relatives Drehmoment mit Bezug auf den Motor. Wenn in der Anwendung ein zusätzliches Lastmoment wirkt, muss dessen Höhe und Richtung bei der Drehmomentvorgabe berücksichtigt werden.</p>
	Index: 8521.3 (Int 32)
Testdauer	<p>Zeitspanne für das Belasten der geschlossenen Bremse mit dem Drehmoment</p>
	Index: 8521.6 (Int 32)
Gemessenes Motordrehmoment relativ	<p>Gemessener Anteil des Drehmoments, der während dem Bremsentest vom Motor aufgebracht wurde. Der Wert wird bei jeder Ausführung des Bremsentests angezeigt.</p>
	Index: 8521.9 (Int 32)
Istwerte (Anzeige Status und Testergebnisse)	
Bremsentest aktiv	<p>Zeigt an, ob der Bremsentest aktiv ist.</p>
	Index: 8521.8, Bit 0
Bremsentest abgebrochen	<p>Zeigt an, ob ein aktiver Bremsentest abgebrochen wurde, z. B. durch Wegnahme der Freigabe, Reglersperre oder Fehlerstatus.</p>
	Index: 8521.8, Bit 1
Testergebnis NOK	<p>Zeigt an, wenn der Bremsentest nicht bestanden wurde, z. B. wegen einer zu großen Bewegung während des Tests.</p>
	Index: 8521.8, Bit 2
Testergebnis OK	<p>Zeigt an, wenn der Bremsentest bestanden wurde und die Bremse das Drehmoment halten konnte.</p>
	Index: 8521.8, Bit 3

"Erweiterte Einstellungen verwenden" aktiviert

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Grundeinstellungen (Einstellungen der allgemeinen Testparameter)	
Erweiterte Einstellungen verwenden	Anzeigen und Verwenden der erweiterten Einstellungen.
	Index: 8521.20, Bit 0

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Drehrichtung	<p>Richtung des erzeugten Drehmoments wählen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Drehrichtung positiv und negativ • Drehrichtung positiv • Drehrichtung negativ <p>Die Richtungsangaben "positiv" oder "negativ" beziehen sich auf steigende oder fallende Werte des relevanten Gebers in AS1.</p>
	Index: 8521.1
Lastmoment ermitteln	<p>Festlegung, ob ein applikatives Lastmoment automatisch vom FCB 21 ermittelt oder vom Anwender als ein konstantes Lastmoment vorgegeben werden soll.</p>
	Index: 8521.23, Bit 0
Lastmoment	<p>Bestehendes applikatives Lastmoment.</p>
HINWEIS: Nur konfigurierbar, wenn "Lastmoment ermitteln" deaktiviert ist.	<p>Die Richtung des Lastmoments wird bei Eingabe über das Vorzeichen definiert (z. B. -20 Nm).</p>
	Index: 8521.24 (Int 32)
Lastmoment prüfen	<p>Festlegung, ob das konfigurierte "Lastmoment" durch eigene Messung vom FCB 21 geprüft werden soll.</p>
HINWEIS: Nur konfigurierbar, wenn "Lastmoment ermitteln" deaktiviert ist.	<p>Index: 8521.30</p>
Zulässige Toleranz Lastmoment	<p>Zulässige Toleranz für das Lastmoment</p>
HINWEIS: Nur konfigurierbar, wenn "Lastmoment prüfen" aktiviert ist.	<p>Der konfigurierte Wert, wird als \pmToleranz beim angegebenen "Lastmoment" berücksichtigt.</p>
	Index: 8521.31 (Int 32)
Testdauer	<p>Zeitspanne für das Belasten der geschlossenen Bremse mit dem Drehmoment</p>
	Index: 8521.6 (Int 32)
Dauer Drehmomentaufbau	<p>Zeitspanne für das Aufbauen des Drehmoments gegen die geschlossene Bremse</p>
	Index: 8521.25 (Int 32)
Dauer Drehmomentabbau	<p>Zeitspanne für das Abbauen des Drehmoments gegen die geschlossene Bremse</p>
	Index: 8521.26 (Int 32)
Test für 2 Bremsen aktivieren	<p>Aktivieren des Testens einer 2. Bremse. Die 2. Bremse wird automatisch nach der 1. Bremse getestet.</p> <p>HINWEIS: Das Testen von 2 Bremsen erfordert eine zusätzliche Verdrahtung zur getrennten Ansteuerung der Bremsen. Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Bremsentest" (→ 65).</p>
	Index: 8521.32, Bit 0
Bremse 1 / Bremse 2 (Einstellungen spezifischer Testparameter für Bremse 1/2)	

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Auswahl Geber	<p>Relevanten Geber wählen, der während der Testung auf eine mögliche Bewegung prüft:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Quelle Istdrehzahl • Quelle Istposition
	Index für Bremse 1: 8521.29 Index für Bremse 2: 8521.59
Quelle Istdrehzahl	<p>Anzeige der aktuellen Geberzuordnung für "Quelle Istdrehzahl" in AS1</p>
	Index: 8565.2
Quelle Istposition	<p>Anzeige der aktuellen Geberzuordnung für "Quelle Istposition" in AS1</p>
	Index: 8565.3
Zulässige Bewegung beim Testen	<p>Zulässige Bewegung während dem Bremsentest Eine Überschreitung des Wertes führt zum Testergebnis NOK.</p>
	Index für Bremse 1: 8521.27 (Int 32) Index für Bremse 2: 8521.57 (Int 32)
Mechanische Lose	<p>Eingabe einer mechanischen Lose. Der Wert wird intern zur Parameter "Zulässige Bewegung beim Testen" addiert.</p>
	Index für Bremse 1: 8521.28 (Int 32) Index für Bremse 2: 8521.58 (Int 32)
Drehmomentvorgabe	<p>Drehmoment zum Testen der Bremse Ein applikatives Lastmoment wird intern von FCB 21 berücksichtigt (ermitteltes Lastmoment oder Wert des Parameters "Lastmoment").</p>
	Index für Bremse 1: 8521.21 (Int 32) Index für Bremse 2: 8521.51 (Int 32)
Drehmomentvorgabe relativ – Anzeigewert	<p>Anzeige des umgerechneten Werts des Parameters "Drehmomentvorgabe" in % Motornennmoment Hier wird ausschließlich die Drehmomentvorgabe ohne Lastmoment berücksichtigt.</p>
	Index für Bremse 1: 8521.22 (Int 32) Index für Bremse 1: 8521.52 (Int 32)
Öffnungszeit der Bremse in AS1	<p>Aktuelle Bremsenöffnungszeit in Antriebsstrang 1</p>
	Index: 8355.3 (Int 32)
Einfallzeit der Bremse in AS1	<p>Aktuelle Bremseneinfallzeit in Antriebsstrang 1</p>
	Index: 8355.4 (Int 32)
Istwerte (Anzeige Status und Testergebnisse, unabhängig von der getesteten Bremse)	

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Bremsentest aktiv	Zeigt an, wenn der Bremsentest aktiv ist. Index: 8521.8, Bit 0
Bremsentest abgebrochen	Zeigt an, wenn ein aktiver Bremsentest abgebrochen wurde z. B. durch Wegnahme der Freigabe, Reglersperre oder Fehlerstatus. Index: 8521.8, Bit 1
Lastmoment ermittelt/vorgegeben	Zeigt an, welches Lastmoment von FCB 21 ermittelt wurde oder vom Anwender im Parameter "Lastmoment" vorgegeben wurde. Index: 8521.11 (Int 32)
Istwerte – Bremse 1 / Bremse 2 (Status und Testergebnisse Bremse 1/2)	
Testergebnis NOK	Zeigt an, wenn der Bremsentest nicht bestanden wurde, z. B. wegen einer zu großen Bewegung während dem Test. Index Bremse 1: 8521.8, Bit 2 Index Bremse 2: 8521.8, Bit 4
Testergebnis OK	Zeigt an, wenn der Bremsentest bestanden wurde und die Bremse das Drehmoment halten konnte. Index Bremse 1: 8521.8, Bit 3 Index Bremse 2: 8521.8, Bit 5
Signal Bremse schließen HINWEIS: Anzeige nur wenn "Test für 2 Bremsen aktivieren" aktiv ist.	Zeigt an, wenn die Bremse zum Testen geschlossen ist. Index Bremse 1: 8521.8, Bit 6 Index Bremse 2: 8521.8, Bit 7
Gemessenes Motordrehmoment	Anteil am Gesamtdrehmoment, das während dem Bremsentest vom Motor aufgebracht wurde. Index Bremse 1: 8521.10 (Int 32) Index Bremse 2: 8521.40 (Int 32)
Gesamtdrehmoment	Drehmoment mit dem die Bremse getestet wurde. Index Bremse 1: 8521.12 (Int 32) Index Bremse 2: 8521.42 (Int 32)
Gemessene Bewegung	Bewegung, die während dem Bremsentest ermittelt wurde. Index Bremse 1: 8521.13 (Int 32) Index Bremse 2: 8521.43 (Int 32)

6.4 Drehmomentbegrenzung

HINWEIS



Das Konfigurationsmenü wird erst sichtbar, wenn die Funktion im Konfigurationsmenü [Grundeinstellungen] unter "Verwendete Funktionen" aktiviert ist.

Parameterbezeichnung	Beschreibung
Drehmomentbegrenzung	
Minimales Drehmomentgrenze	<p>Begrenzung des über die Applikation vorgegebenen Drehmoments</p> <p><i>Index: 8347.6 Offset 2</i></p>
Drehmomentgrenzen aus Profilwertverschaltung verwenden HINWEIS: Nur bei Geräten ab Firmware 9 verfügbar.	<ul style="list-style-type: none"> Aus – Als Drehmomentgrenze wird der Wert verwendet, der im Konfigurationsmenü des Softwaredmoduls [Überwachungsfunktionen] > [Grenzwerte] eingestellt ist . Ein – Als Drehmomentgrenze wird der Wert verwendet, der im Konfigurationsmenü des Umrichters [Funktionen] > [Sollwerte] > [Profilwertverschaltung] eingestellt ist. <p><i>Index: 8563.2 Bit 0</i></p>

6.5 Touchprobe 1

HINWEIS



Das Konfigurationsmenü wird erst sichtbar, wenn die Funktion im Konfigurationsmenü [Grundeinstellungen] unter "Verwendete Funktionen" aktiviert ist.

Parameterbezeichnung	Wert
Status	
Auf Trigger warten	Aktiviert, wenn auf ein Trigger-Ereignis gewartet wird. <i>Index: 8352.2</i>
Trigger ausgelöst	Aktiviert, wenn ein Trigger-Ereignis stattgefunden hat. <i>Index: 8352.2</i>
Erfasster Wert	Position zum Zeitpunkt des Trigger-Ereignisses <i>Index: 8352.3</i>
Trigger	
Quelle	Quelle für das Auslösen des Triggers für die Aufzeichnung eines Signals <i>Index: 8352.10</i>

Parameterbezeichnung	Wert
Ereignis	Auswahl, bei welcher Flankenform getriggert wird: <ul style="list-style-type: none"> • Steigende Flanke • Fallende Flanke • Steigende und fallende Flanke <i>Index: 8352.11</i>
Sensortotzeit steigende Flanke	Totzeit des verwendeten Sensors für steigende Flanke am Triggereingang. Diese Zeit wird bei der Berechnung des Touchprobe-Ereigniswerts eingerechnet. <i>Index: 8352.12</i>
Sensortotzeit fallende Flanke	Totzeit des verwendeten Sensors für eine fallende Flanke am Triggereingang. Diese Zeit wird bei der Berechnung des Touchprobe-Ereigniswerts eingerechnet. <i>Index: 8352.13</i>
Zähler	Zähler der Trigger-Ereignisse. Bei jedem Trigger-Ereignis wird dieser Wert um den Wert 1 inkrementiert. <i>Index: 8352.14</i>
Datenquelle	
Datenquelle	Auswahl der Datenquelle für die Aufzeichnung HINWEIS: Wenn Modulo-Grenzen konfiguriert wurden, muss für den Parameter die Einstellung "Istposition in Anwendereinheiten – Modulo" festgelegt werden. <i>Index: 8352.30</i>
Format PA-Daten	Auswahl des Formats der Prozessdaten: <ul style="list-style-type: none"> • 16 Bit • 32 Bit - BigEndian • 32 Bit - LittleEndian Bei Zugriff auf die PA-Datenwörter wird das Datenformat festgelegt. Die PA-Daten haben 16-Bit-Wortbreite und können über das PA-Datenformat zu einem 32-Bit-Wert zusammengefasst werden. Der Parameter hat bei Datenquellen mit 32-Bit-Wortbreite keine Auswirkung. <i>Index: 8352.31</i>
Prozessdaten – Modulo-Minimum	Modulo-Minimum der Quelle. Wird nur benötigt, wenn die Datenquelle zum Zeitpunkt des Modulo-Umbruchs aufgenommen werden soll. <i>Index: 8352.32</i>
Prozessdaten – Modulo-Maximum	Modulo-Maximum der Quelle. Wird nur benötigt, wenn die Datenquelle zum Zeitpunkt des Modulo-Umbruchs aufgenommen werden soll. <i>Index: 8352.33</i>

Parameterbezeichnung	Wert
Prozessdaten – Totzeit	Totzeit der Prozessdaten. Beim Touchprobe wird der Wert der Datenquelle aufgenommen. Mit dieser Einstellung kann die Laufzeit der Prozessdaten kompensiert werden. <i>Index:</i> 8352.34
Prozessdaten – Zykluszeit	Zykluszeit der Prozessdaten. Beim Touchprobe wird der Wert der Datenquelle aufgenommen. Mit dieser Einstellung kann die Laufzeit der Prozessdaten kompensiert werden. <i>Index:</i> 8352.35

6.6 Ein-/Ausgänge

HINWEIS



Weitere Informationen finden Sie im Kapitel "Digitaleingänge/Digitalausgänge" (→ 80).

Parametergruppe	Beschreibung
Digitaleingänge	Konfiguration der Digitaleingänge. SEW-EURODRIVE empfiehlt, die Standardbelegung mit oder ohne Hardware-Endschalter zu verwenden.
Digitalausgänge	Konfiguration der Digitalausgänge

6.7 Feldbus-Schnittstelle

Parametergruppe	Beschreibung
Feldbus-Schnittstelle	
Prozessdateneingang PI 4	Auswahl der Belegung von PE 4 (Drehmoment, relativer Scheinstrom oder absoluter Scheinstrom) <i>Index:</i> 8347.6, Offset 0, Bit 8, 9
Feldbus-Schnittstelle	Darstellung des Prozessdatenprofils <i>Index:</i> -

6.8 MOVIKIT®-Laufzeitkontrolle

Parametergruppe	Beschreibung
Data-Flexibility Status	
	Information über den aktuellen Betriebszustand der Data-Flexibility-Ebene
Data-Flexibility Steuerung	
Auto start	Aktivieren des automatischen Programmstarts nach Netz-Ein <i>Index: 8348.7</i>
Ctrl	Manuelles Stoppen, Zurücksetzen und Neustarten des Programms <i>Index: 8348.1</i>

7 Betrieb

7.1 Betriebsarten

HINWEIS



Das Softwaremodul MOVIKIT® Velocity Drive verwendet die Betriebsart Drehzahlregelung (200). Die Betriebsart kann beim Einsatz des MOVIKIT® Velocity Drive nicht manuell aktiviert werden.

Betriebsarten des MOVIKIT® Positioning Drive und deren Anwendungsbereiche:

Betriebsart	dezimal	Beschreibung
Tippbetrieb	100	Tippbetrieb – Positionsgeregt (FCB 20) Geberrückführung erforderlich
	101	Tippbetrieb – Dehzahlgeregelt (FCB 05) Geberrückführung nicht erforderlich
Drehzahlvorgabe	200	Drehzahlregelung (FCB 05) Geberrückführung nicht erforderlich
Referenzierbetrieb	300	Referenzfahrt – Offset über Parameter (FCB 12)
	301	Referenzfahrt – Offset über Feldbus (FCB 12)
Positionierbetrieb	400	Absolute Positionierung (FCB 09)
	401	Relative Positionierung (FCB 09)
	402	Modulo-Positionierung – Positive Richtung (FCB 09)
	403	Modulo-Positionierung – Negative Richtung (FCB 09)
	404	Modulo-Positionierung – Optimierte Richtung (FCB 09)
	420	Touchprobe-Positionierung – Absolute Zielposition (FCB 09)
Bremsentest	700	Bremsentest (FCB 21) Betriebsart für die Zusatzfunktion "Bremsentest" (→ 65)

HINWEIS



Für den Betrieb der Funktionsbausteine gelten die in MOVISUITER® durchgeführten Konfigurationen. Die Modulo-Betriebsarten können nur verwendet werden, wenn in der Konfiguration des Softwaremoduls unter [Antriebsfunktionen] > [FCB 09 Positionsregelung] eine Zyklusbegrenzung eingestellt wurde.

HINWEIS



Ab Version 2.1 der Softwaremodule, wird bei der erstmaligen Wahl der Applikationsmodi "401: Relative Positionierung", "402: Modulo-Positionierung – Positive Richtung", "403: Modulo-Positionierung – Negative Richtung" und "404: Modulo-Positionierung – Optimierte Richtung" kurzzeitig in den FCB 26 gewechselt, um den Bezugspunkt der relativen Positionierung korrekt zu setzen.

Wenn der Antrieb zum Zeitpunkt, an dem der Applikationsmodus 401 gewählt wird, noch in Bewegung ist, wird mit FCB 26 bis zum Stopp verzögert. Der Haltepunkt ist Bezugspunkt für die relative Positionierung. Beim Wechseln in die Applikationsmodi 402, 403 und 404 erfolgt keine Bremsverzögerung.

Zur Verdeutlichung der Funktionsweise finden Sie in den folgenden Kapiteln zu jeder Betriebsart ein Taktdiagramm sowie den Prozessablauf mit einer Beschreibung der zu setzenden Signale und der Signalzustände.

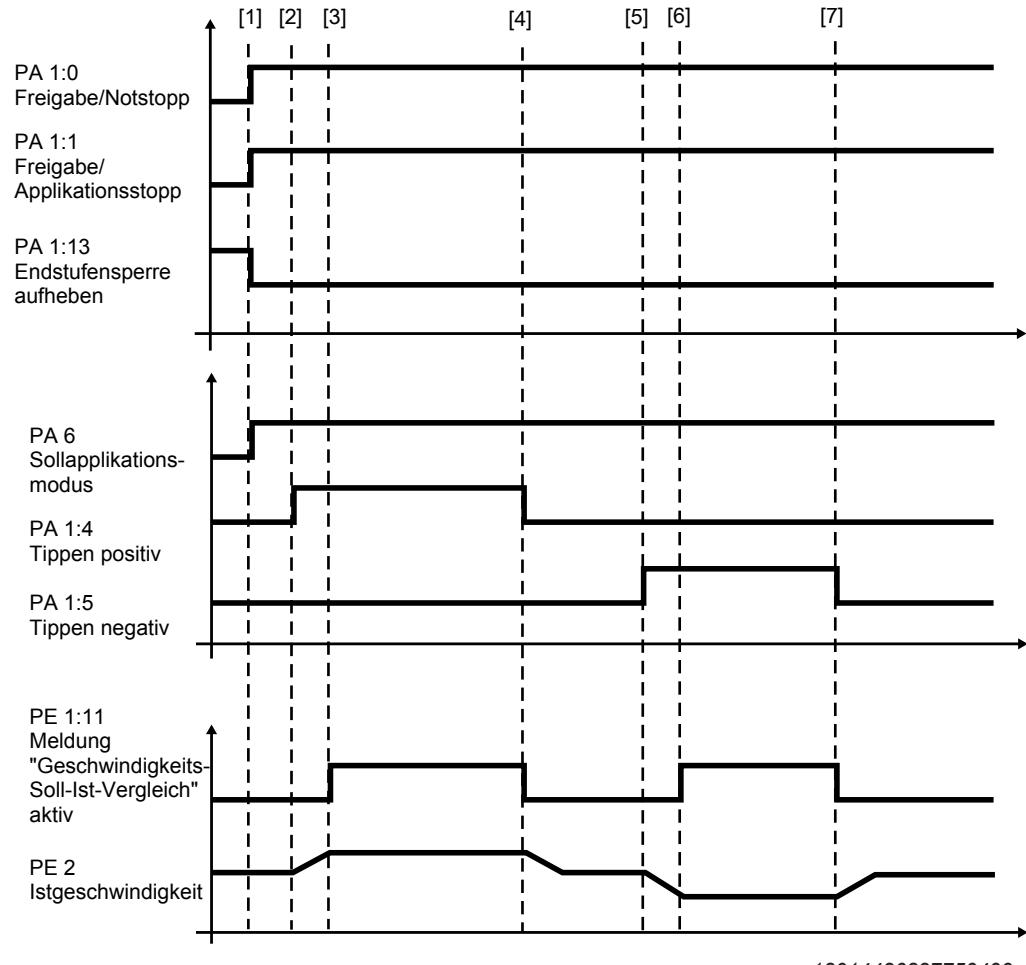
7.1.1 Voraussetzung für Taktdiagramme

Voraussetzung	Prozessdaten	Signalzustand
Betriebsbereit	PE 1:0	"1": Betriebsbereit
STO inaktiv	PE 1:1	"1": STO inaktiv
Kein Fehler vorhanden	PE 1:8	"0": Kein Fehler
Keine Warnung vorhanden	PE 1:9	"0": Keine Warnung
Positionierbetrieb: Achse ist referenziert	PE 1:5	"1": Achse referenziert
Inbetriebnahme korrekt durchgeführt		
Endstufe freigegeben (DI 00 = 1)		

7.1.2 Tippbetrieb

Positionsgeregeltes (100) oder drehzahlgeregeltes (101) Verfahren einer Einzelachse in die positive oder negative Richtung. Wenn keine Bewegungsrichtung oder gleichzeitig beide Bewegungsrichtungen aktiviert sind, bleibt der Antrieb stehen. Ein bereits sich bewegender Antrieb wird verzögert und gestoppt.

Taktdiagramm



Prozessablauf und Signalzustände**HINWEIS**

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp 	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstoprampe
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationss-topp 	PA 1:1	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität) 	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein)
[1]	Aktivieren des Applikations-modus "Tippbetrieb"	PA 6	100/101 (dezimal)
	Übernahme der Dynamikpa-rameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[2] bis [4]	Aktivieren der positiven Tipprichtung	PA 1:4	<ul style="list-style-type: none"> "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollge-schwindigkeit. "0": Verzögerung mit dem über PA 4 vorgegebenen Wert. <p>Applikationsmodus 100: Der Motor wird lagegere-gelt bei Drehzahl 0 gehal-ten.</p> <p>Applikationsmodus 101: Der Motor wird drehzahl-geregelt bei Drehzahl 0 gehalten.</p> <p>Bei Motoren ohne Geber muss die Sollwert-Halt-funktion verwendet wer-den.</p>

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[5] bis [7]	Aktivieren der negativen Tipprichtung	PA 1:5	<ul style="list-style-type: none"> "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. "0": Verzögerung mit dem über PA 4 vorgegebenen Wert. <p>Applikationsmodus 100: Der Motor wird lagegeregt bei Drehzahl 0 gehalten.</p> <p>Applikationsmodus 101: Der Motor wird drehzahlgeregelt bei Drehzahl 0 gehalten.</p> <p>Bei Motoren ohne Geber muss die Sollwert-Haltfunktion verwendet werden.</p>
[3] bis [4] und [6] bis [7]	Wenn sich die Istgeschwindigkeit innerhalb der konfigurierten Fensterbreite befindet, wird die Rückmeldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich" gesetzt.	PE 1:11	<ul style="list-style-type: none"> "1": Meldung "Geschwindigkeit-Soll-Ist-Vergleich" aktiv

7.1.3 Drehzahlregelung

Drehzahlgeregelter Verfahren einer Achse mit oder ohne Geberrückführung. Das Vorzeichen des Geschwindigkeitssollwerts bestimmt die Bewegungsrichtung. Ein positiver Sollwert entspricht der positiven Motordrehrichtung.

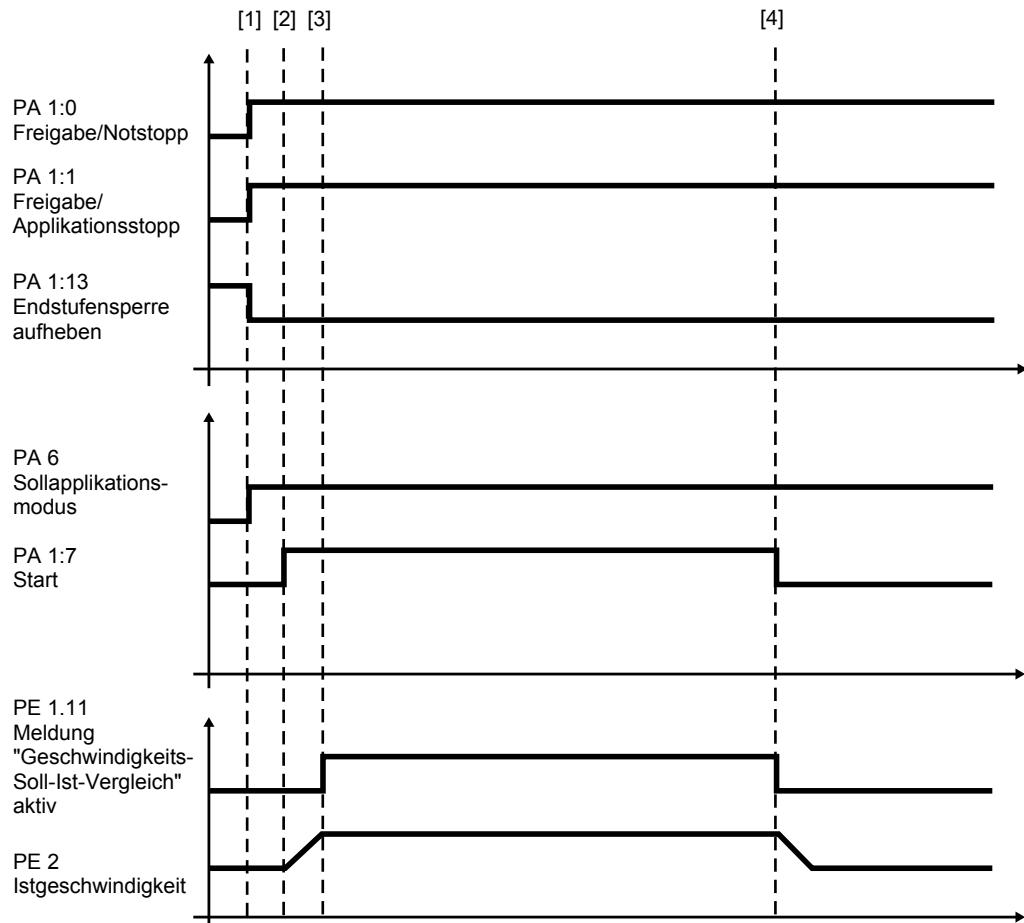
HINWEIS



Im geberlosen Betrieb ist die Überwachung der Software-Endschalter deaktiviert.

Verwenden Sie zur Überwachung des Verfahrbereichs Hardware-Endschalter.

Taktdiagramm



9007227572685835

Prozessablauf und Signalzustände

HINWEIS

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp 	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationss-topp 	PA 1:1	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität) 	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein)
[1]	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrensvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit (vorzeichenbehaftet) Beschleunigung Verzögerung
[2] bis [4]	Start/Stopp der Achse	PA 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. "0": Verzögerung mit dem über PA 4 vorgegebenen Wert. <p>Stillstandverhalten: Der Motor wird drehzahlgeregelt bei Drehzahl 0 gehalten. Bei Motoren ohne Geber muss die Sollwert-Haltfunktion verwendet werden.</p>
[3] bis [4]	Wenn sich die Istgeschwindigkeit innerhalb der konfigurierten Fensterbreite befindet, wird die Rückmeldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich" gesetzt.	PE 1:11	<ul style="list-style-type: none"> "1": Meldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist Vergleich" aktiv

7.1.4 Referenzierbetrieb

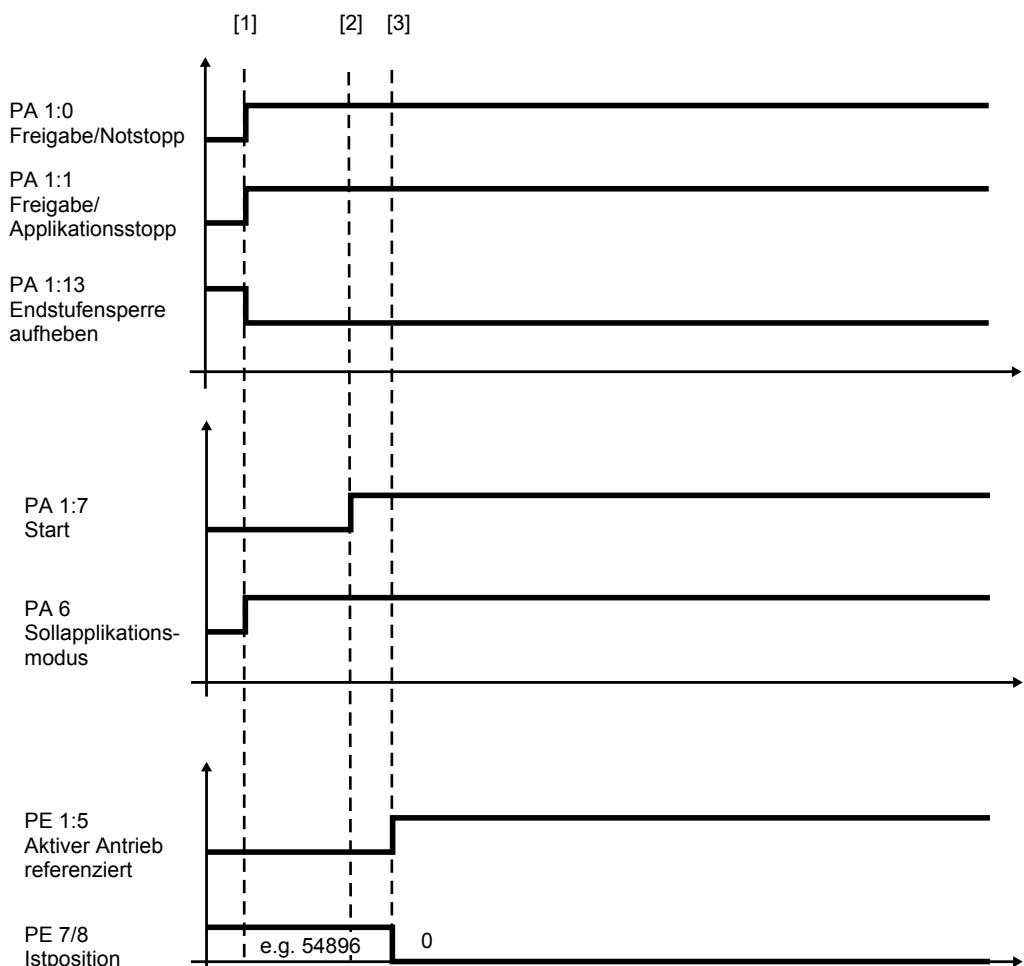
Setzen der Istposition abhängig vom gewählten Referenzfahrttyp (300: Referenzfahrt – Offset über Parameter, 301: Referenzfahrt – Offset über Feldbus) auf den vorgegebenen Referenz-Offset. Im Referenzierbetrieb mit Offset über Feldbus wird der Referenz-Offset über PA 7/PA 8 vorgegeben.

HINWEIS



Der Referenzierbetrieb kann auch bei geschlossener Bremse verwendet werden. Die Endstufensperre darf dabei nicht aufgehoben werden.

Taktdiagramm (Typ - Referenzieren ohne Referenzfahrt)



18014426827751947

Prozessablauf und Signalzustände**HINWEIS**

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

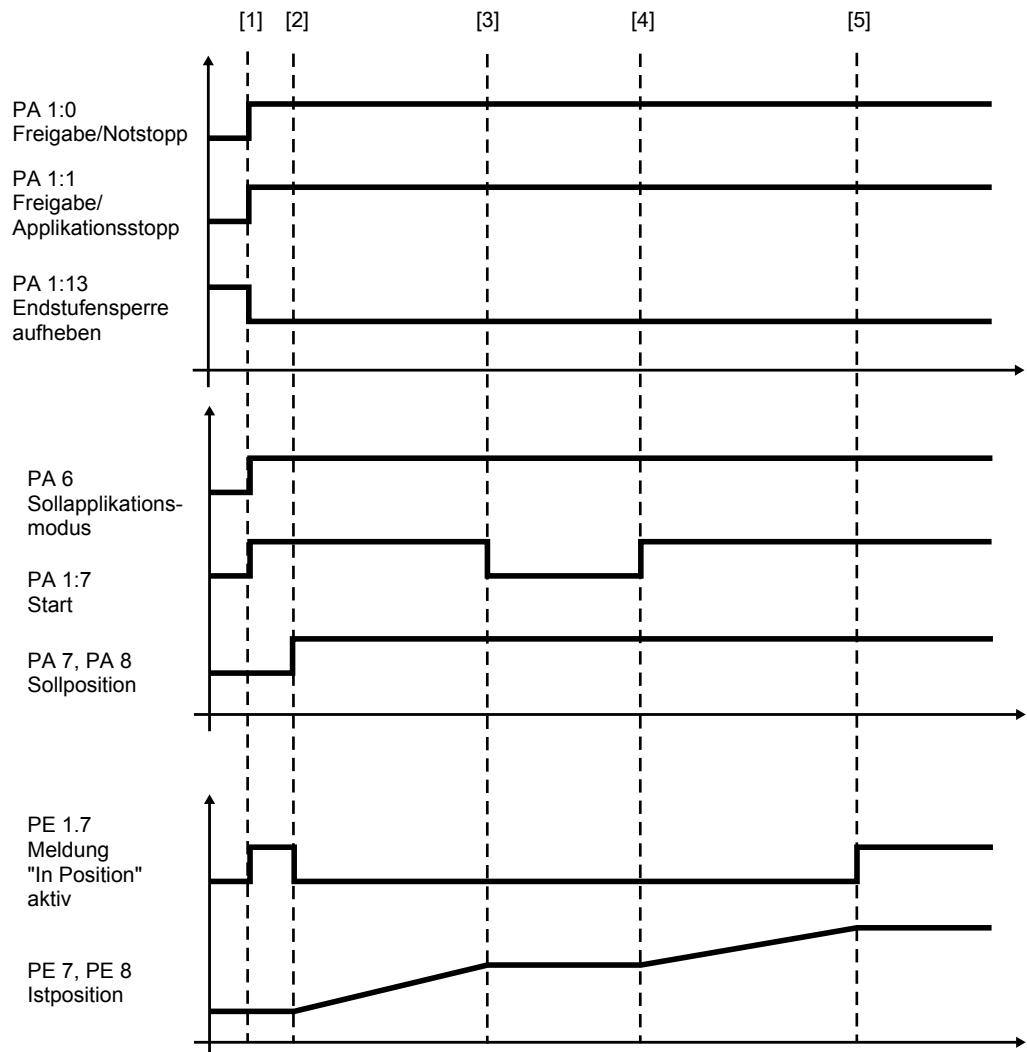
Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp 	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationss-topp 	PA 1:1	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität) 	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein)
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Referenzfahrt"	PA 6	300/301 (dezimal)
[2]	Start/Stopp der Referenzfahrt	PA 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Start der Referenzfahrt "0": Stopp mit Antriebsfunktion FCB 14 Notstopp.
[3]	Meldung "Aktiver Antrieb referenziert"	PE 1:5	<ul style="list-style-type: none"> "1": Aktiver Antrieb referenziert

7.1.5 Positionierbetrieb Absolut

Absolutes Positionieren (400) einer Achse bezogen auf den Maschinennullpunkt (Referenzpunkt). Die Sollposition wird mit Vorzeichen verarbeitet.

- Achstyp "Linear": Sollposition mit Vorzeichenverarbeitung
- Achstyp "Modulo": Sollposition = Modulo-Minimum ≤ Zielposition < Modulo-Maximum

Taktdiagramm (Art der Applikation - Linearachse)



18014426827431179

Prozessablauf und Signalzustände

HINWEIS

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	• PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp	PA 1:0	• "1": Freigabe • "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	• PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationssstopp	PA 1:1	• "1": Freigabe • "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	• PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität)	PA 1:13	• "0": Freigabe Endstufe • "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein).
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Absolute Positionierung"	PA 6	400 (dezimal)
	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[1] bis [3] und ab [4]	Start/Stopp der Achse	PA 1:7	• "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. • "0": Der Motor wird lagegeregt bei Drehzahl 0 gehalten.
[2]	Vorgabe der Sollposition (eine neue Sollposition wird auch während des Verfahrvorgangs übernommen)	PA 7 PA 8	"Sollposition" (High-Word) "Sollposition" (Low-Word)
[1] bis [2] und ab [5]	Wenn die Istposition innerhalb der konfigurierten Fensterbreite ist, wird die Rückmeldung "In Position" gesetzt. Der Antrieb bleibt positionsgeregt stehen.	PE 1:7	• "1": Meldung "In Position" aktiv.

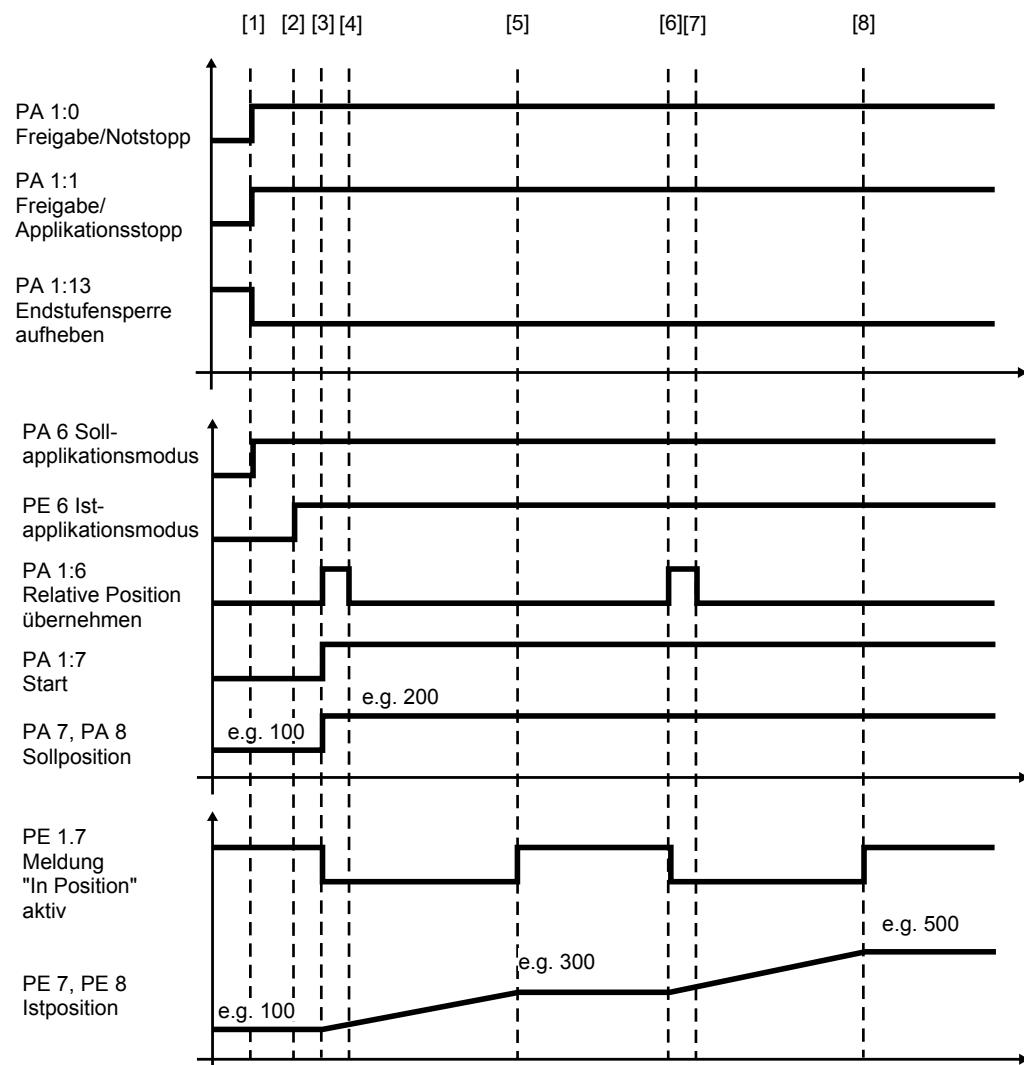
7.1.6 Positionierbetrieb Relativ

Positionieren eines Antriebs relativ zur aktuellen Position (401).

Beispiel: Taktbetrieb an einem Förderband.

- Achstyp "Linear": Sollposition mit Vorzeichenverarbeitung
- Achstyp "Modulo": Sollposition = Modulo-Minimum ≤ Zielposition < Modulo-Maximum

Taktdiagramm (Art der Applikation - Linearachse)



32423499275

Prozessablauf und Signalzustände

HINWEIS

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp 	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationsstopp 		<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität) 	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder Bremse fällt ein).
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Relative Positionierung"	PA 6	401 (dezimal)
[2]	Rückmeldung des Applikationsmodus "Relative Positionierung"	PE 6	401 (dezimal)
[3]	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[3]	Start/Stopp der Achse. Wenn während der Fahrt zum ersten Ziel das Signal "Start" zurückgenommen wird, wird der Antrieb gestoppt und fährt bei erneutem Setzen dieses Signals zum ursprünglichen Ziel weiter.	PE 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Beschleunigung mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. "0": Antrieb wird lagegeregelt bei Drehzahl 0 gehalten.
[3]	Vorgabe der Distanz (Relativposition)	PA 7 PA 8	"Sollposition" (High-Word) "Sollposition" (Low-Word)
[3] bis [4] und [6] bis [7]	Relative Position übernehmen HINWEIS: Die Relativposition wird bei steigender Flanke des Signals einmalig berechnet und gespeichert. Bei erneuter positiver Flanke (auch während der Fahrt zum ersten Ziel) kann die Fahrstrecke um die vorgegebene Relativposition verlängert oder verkürzt werden.	PA 1:6	<ul style="list-style-type: none"> "1": Relative Position übernehmen

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
Bis [3], [5] bis [6] und ab [8]	Wenn die Istposition innerhalb der konfigurierten Fensterbreite ist, wird die Rückmeldung "In Position" gesetzt. Der Antrieb bleibt positionsgeregelt stehen.	PE 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Meldung "In Position" aktiv

HINWEIS

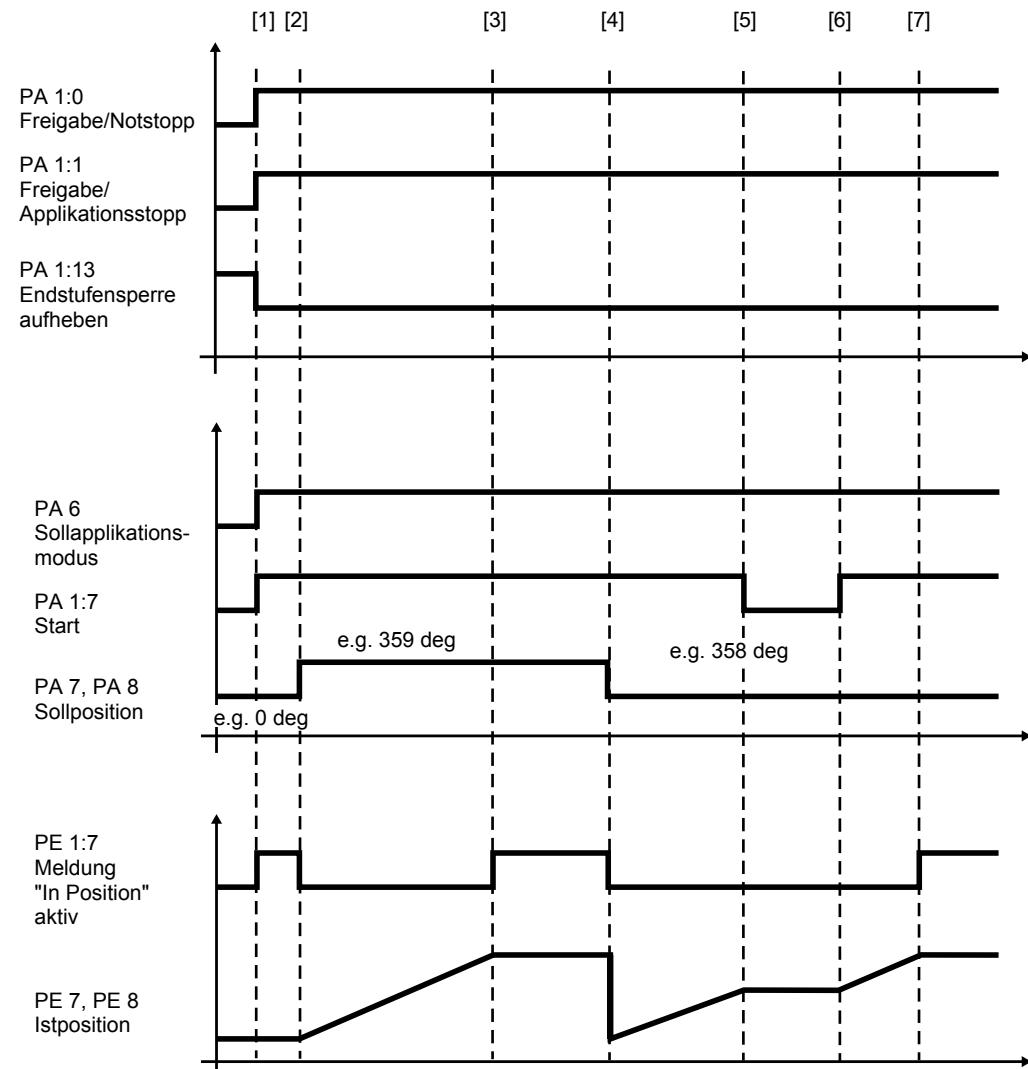
Bei Unterbrechung des Bewegungsablaufes durch Wegnahme der Freigabesignale PA 1:0, PA 1:1 oder PA 1:13 muss der Verfahrvorgang durch Setzen von "Relative Position übernehmen" neu gestartet werden. Dabei wird die Zielposition neu berechnet und gespeichert. Der Antrieb fährt auf eine andere Zielposition als ursprünglich gewünscht. Wenn die Fahrt nicht abgebrochen, sondern lediglich unterbrochen werden soll (unter Beibehaltung der ursprünglichen Zielposition), kann der Antrieb durch Wegnahme des Signals PA 1:7 "Start/Stop" gestoppt werden.

7.1.7 Positionierbetrieb Modulo – Positive Richtung

Absolutes Positionieren (402) eines Antrieb bezogen auf den Modulo-Verfahrbereich.
Die Modulo-Verfahrstrategie ist "positiv".

Achstyp "Modulo": Sollposition = Modulo-Minimum ≤ Zielposition < Modulo-Maximum

Taktdiagramm



9007227573003787

Prozessablauf und Signalzustände**HINWEIS**

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

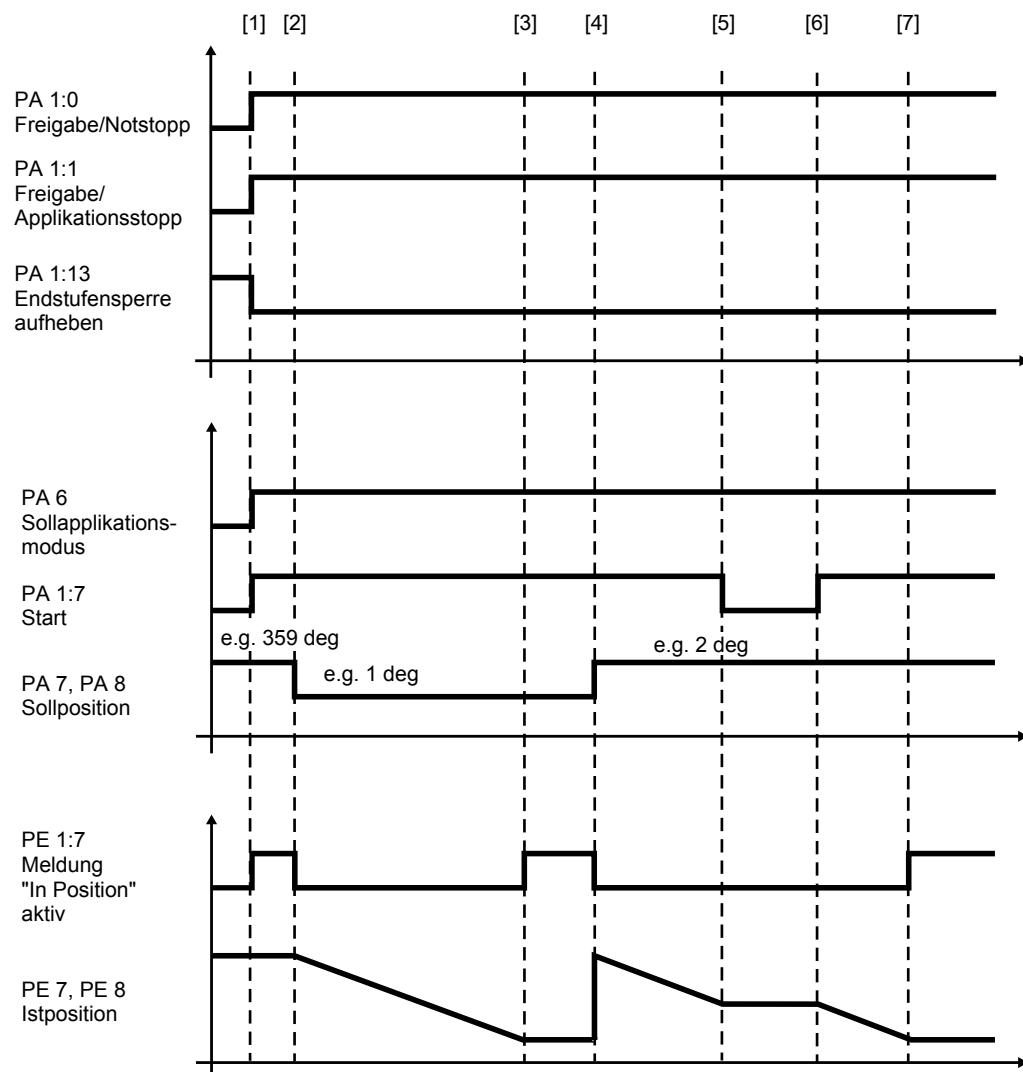
Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp 	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationssstopp 	PA 1:1	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität) 	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein).
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Modulo-Positionierung – Positive Richtung"	PA 6	402 (dezimal)
	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[1] bis [5] und ab [6]	Start/Stopp der Achse	PA 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. "0": Der Motor wird lagegeregt bei Drehzahl 0 gehalten.
[2], [4]	Vorgabe der Sollposition (eine neue Sollposition wird auch während des Verfahrvorgangs übernommen)	PA 7 PA 8	"Sollposition" (High-Word) "Sollposition" (Low-Word)
[1] bis [2], [3] bis [4] und ab [7]	Wenn die Istposition innerhalb der konfigurierten Fensterbreite ist, wird die Rückmeldung "In Position" gesetzt. Der Antrieb bleibt positionsgeregt stehen.	PE 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Meldung "In Position" aktiv

7.1.8 Positionierbetrieb Modulo – Negative Richtung

Absolutes Positionieren (403) eines Antrieb bezogen auf den Modulo-Verfahrbereich.
Die Modulo-Verfahrstrategie ist "negativ".

Achstyp "Modulo": Sollposition = Modulo-Minimum ≤ Zielposition < Modulo-Maximum

Taktdiagramm



9007227573032971

Prozessablauf und Signalzustände**HINWEIS**

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

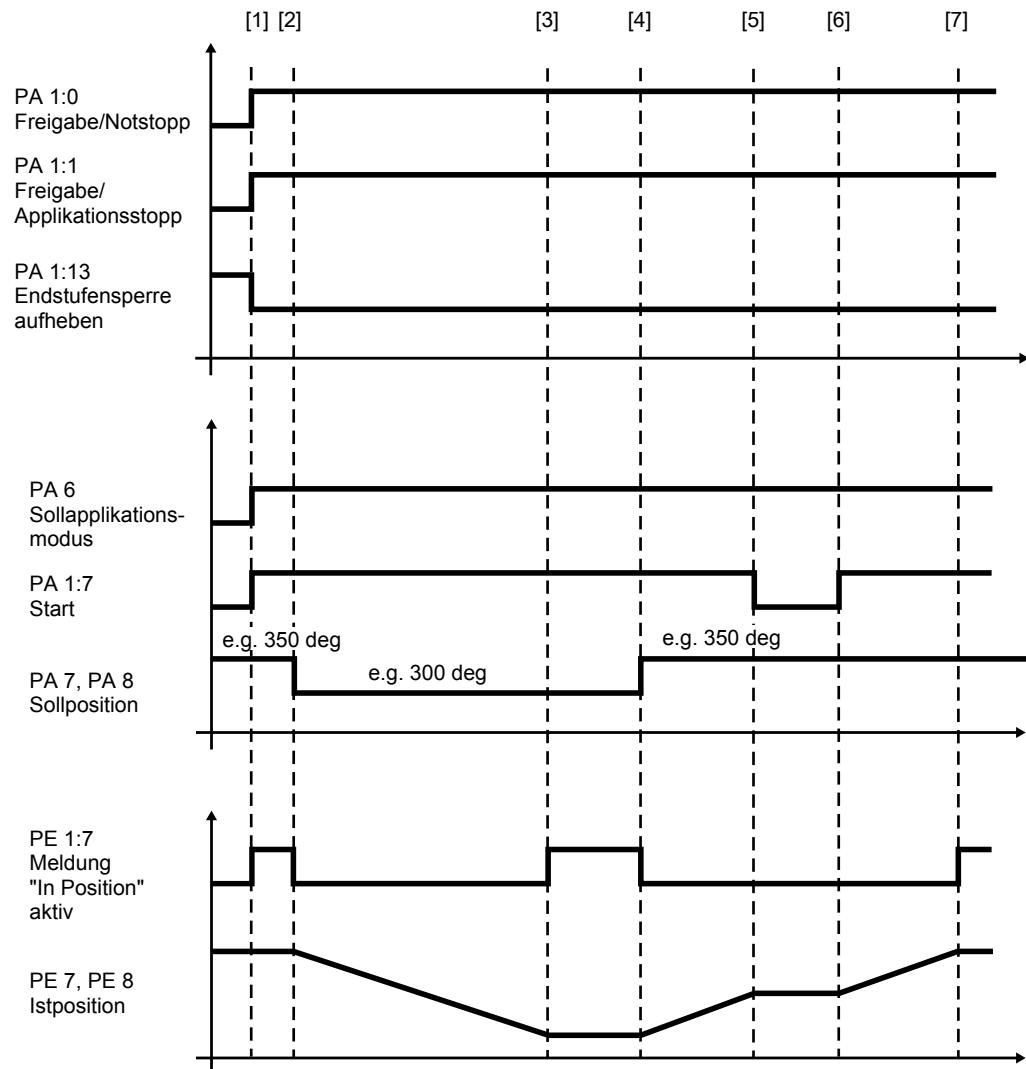
Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	• PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp	PA 1:0	• "1": Freigabe • "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	• PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationssstopp	PA 1:1	• "1": Freigabe • "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	• PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität)	PA 1:13	• "0": Freigabe Endstufe • "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein).
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Modulo-Positionierung – Negative Richtung"	PA 6	403 (dezimal)
	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[1] bis [5] und ab [6]	Start/Stopp der Achse	PA 1:7	• "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. • "0": Der Motor wird lagegeregt bei Drehzahl 0 gehalten.
[2] und [4]	Vorgabe der Sollposition (eine neue Sollposition wird auch während des Verfahrvorgangs übernommen)	PA 7 PA 8	"Sollposition" (High-Word) "Sollposition" (Low-Word)
[1] bis [2], [3] bis [4] und ab [7]	Wenn die Istposition innerhalb der konfigurierten Fensterbreite ist, wird die Rückmeldung "In Position" gesetzt. Der Antrieb bleibt positionsgeregt stehen.	PE 1:7	• "1": Meldung "In Position" aktiv

7.1.9 Positionierbetrieb Modulo - Optimierte Richtung

Absolutes Positionieren (404) eines Antrieb bezogen auf den Modulo-Verfahrbereich.
Die Modulo-Verfahrstrategie ist "kurzer Weg".

Achstyp "Modulo": Sollposition = Modulo-Minimum ≤ Zielposition < Modulo-Maximum

Taktdiagramm



Prozessablauf und Signalzustände

HINWEIS



Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

HINWEIS



Die Drehrichtung in dieser Betriebsart ergibt sich aus der Distanz zur Zielposition.

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp 	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstoprampe
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationssstopp 	PA 1:1	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	<ul style="list-style-type: none"> PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität) 	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder die Bremse fällt ein).
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Modulo-Positionierung – Optimierte Richtung"	PA 6	404 (dezimal)
	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[1] bis [5] und ab [6]	Start/Stopp der Achse	PA 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. "0": Der Motor wird lagegeregelt bei Drehzahl 0 gehalten.
[2] und [4]	Vorgabe der Sollposition (eine neue Sollposition wird auch während des Verfahrvorgangs übernommen)	PA 7 PA 8	"Sollposition" (High-Word) "Sollposition" (Low-Word)
[1] bis [2], [3] bis [4] und ab [7]	Wenn die Istposition innerhalb der konfigurierten Fensterbreite ist, wird die Rückmeldung "In Position" gesetzt. Der Antrieb bleibt positionsgeregt stehen.	PE 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Meldung "In Position" aktiv

7.1.10 Positionierbetrieb Touchprobe

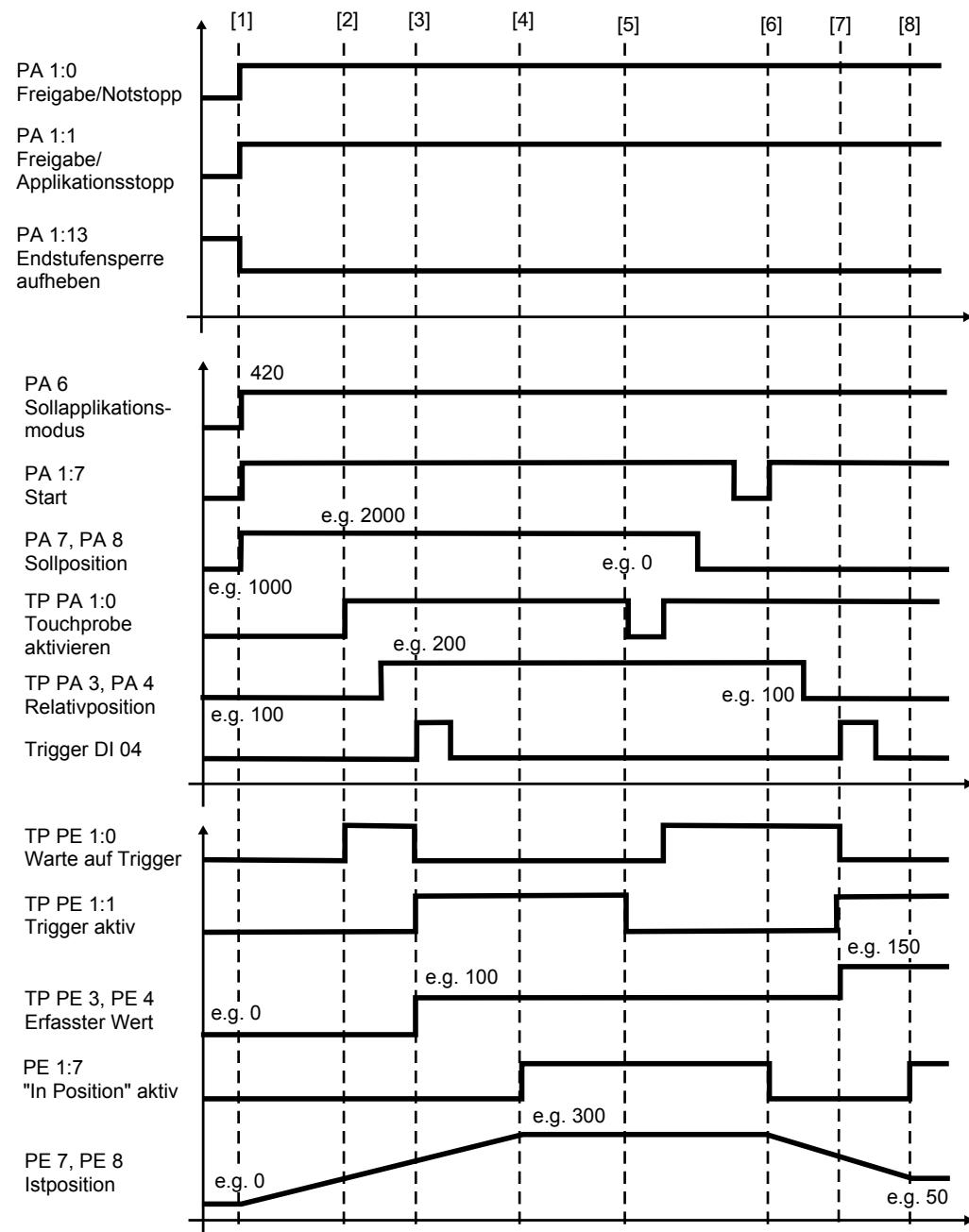
HINWEIS



Die Betriebsart ist nur enthalten, wenn er im Konfigurationsmenü [Grundeinstellungen] unter "Verwendete Funktionen" aktiviert ist. Die Betriebsart ist nur mit Achstyp "Linear" möglich.

Absolutes Positionieren einer Achse auf den Maschinennullpunkt oder relatives Positionieren einer Achse zur Istposition (420). Die Relativposition wird als Betrag verarbeitet und bei aktiverter Zusatzfunktion "Touchprobe-Funktion" (→ 64) und einem Triggerereignis übernommen.

Taktdiagramm



18014430718608907

Prozessablauf und Signalzustände**HINWEIS**

Beachten Sie den Hinweis zum Parameter "Verhalten bei Stillstand" im Konfigurationsmenü des Umrichters [Überwachungsfunktionen] > [Kontrollfunktionen].

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1] Generelle Freigabe	PA 1:0 = "1" Freigabe/Notstopp	PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung mit Notstopprampe
	PA 1:1 = "1" Freigabe/Applikationsstopp	PA 1:1	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Verzögerung entsprechend Applikationsgrenze
	PA 1:13 = "0" Endstufensperre (Signal mit der höchsten Priorität)	PA 1:13	<ul style="list-style-type: none"> "0": Freigabe Endstufe "1": Endstufe gesperrt (Der Antrieb trudelt aus oder Bremse fällt ein).
[1]	Aktivieren des Applikationsmodus "Touchprobe-Positionierung – Absolute Zielposition"	PA 6	420 (dezimal)
	Übernahme der Dynamikparameter (auch während des Verfahrvorgangs)	PA 2 PA 3 PA 4	Sollgeschwindigkeit Beschleunigung Verzögerung
[1]	Start / Stopp der Achse Abhängig davon, ob die Zusatzfunktion "Touchprobe" aktiviert ist und ob ein Trigger erkannt wird, ergeben sich verschiedene Fallunterscheidungen. Siehe dazu "Fallunterscheidung".	PA 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Antrieb beschleunigt mit dem über PA 3 vorgegeben Wert auf die über PA 2 vorgegebene Sollgeschwindigkeit. "0": Der Motor wird lagegeregt bei Drehzahl "0" gehalten.
[2]	Touchprobe aktivieren Mit dem Aktivieren wird die Rückmeldung "Warte auf Trigger" (TP PE 0:0) gesetzt.	TP PA 1:0	<ul style="list-style-type: none"> "0": Es wird kein Triggerereignis ausgewertet "1": Es wird auf ein Triggerereignis gewartet.
[2] bis [3]	Relative Zielposition Übernahme auch während des Verfahrvorgangs und nach Erreichen der Zielposition	TP PA 3 PA 4	"Relativposition" (High-Word) "Relativposition" (Low-Word)

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[3] bis [4] und ab [7]	<p>Trigger</p> <p>Bei erfolgreichem Trigger ergibt sich die neue Zielposition aus der Istposition zum Triggerzeitpunkt (erfasster Wert) und der über TP PA 3, PA 4 vorgegebenen Relativposition. Der Betrag der Relativposition wird bei positiver Verfahrrichtung addiert und bei negativer Verfahrrichtung subtrahiert.</p> <p>Es wird die Rückmeldung "Trigger aktiv" (TP PE 1:1) gesetzt und der Trigger Zähler um 1 erhöht (TP PE 2). Die erfasste Relativposition wird auf über TP PE 3, PE 4 ausgegeben.</p>		Die Erfassung des Triggersignals wird in der Konfiguration eingestellt.
[5] bis [6]	Um nach einem erfolgreichem Trigger-Ereignis eine neue Sollposition anzufahren muss zunächst "Touchprobe aktivieren" auf "0" und dann wieder auf "1" gesetzt werden und danach "Start" eine steigende Flanke aufweisen.		
[4] bis [6] und ab [8]	Wenn die Istposition innerhalb der konfigurierten Fensterbreite ist, wird die Rückmeldung "In Position" gesetzt. Der Antrieb bleibt positionsgeregt stehen. Mit dem Aktivieren des Applikationsmodus wird die Meldung zurückgenommen.	PE 1:7	<ul style="list-style-type: none"> "1": Meldung "In Position" aktiv

Fallunterscheidung

Voraussetzung: Der Applikationsmodus "420:Touchprobe-Positionierung – Absolute Zielposition" ist aktiviert.

Fall 1: Touchprobe nicht aktiviert (TP PA 0:0)

Wird während der Fahrt zum Ziel das Signal "Start" (PA 1:7) zurückgenommen, wird der Antrieb gestoppt und fährt bei erneutem Setzen dieses Signals zur Sollposition (PA 7, PA 8) weiter.

Fall 2: Touchprobe aktiviert (TP PA 1:0), Kein Trigger erkannt (TP PE 1:2)

Wird während der Fahrt zum Ziel das Signal "Start" (PA 1:7) zurückgenommen, wird der Antrieb gestoppt und fährt bei erneutem Setzen dieses Signals zur Sollposition (PA 7, PA 8) weiter. Mit Erreichen der Sollposition wird die Rückmeldung "Kein Trigger erkannt" (TP PE 1:2) gesetzt.

Fall 3: Touchprobe aktiviert (TP PA 1:0), Trigger aktiv (TP PE 1:1)

Wird während der Fahrt zum Ziel das Signal "Start" (PA 1:7) zurückgenommen, wird der Antrieb gestoppt und fährt bei erneutem Setzen dieses Signals zur Sollposition (PA 7, PA 8) weiter. Bei erfolgtem Trigger ergibt sich die neue Zielposition aus der Istposition zum Triggerzeitpunkt (erfasster Wert) und der vorgegebenen Relativposition (TP PA 3, PA 4). Der Betrag der Relativposition (TP PA 3, PA 4) wird bei positiver Verfahrrichtung addiert und bei negativer Verfahrrichtung subtrahiert. Es wird die Rückmeldung "Trigger aktiv" (TP PE 1:1) gesetzt.

7.2 Zusatzfunktionen

Die Zusatzfunktionen werden im Konfigurationsmenü [Grundeinstellungen] unter "Verwendete Funktionen" aktiviert.

7.2.1 Variable Ruckzeit über Prozessdaten

Mit der Zusatzfunktion kann die Ruckzeit vorgegeben werden. Bei Feldbusbetrieb erweitert sich die Prozessdatenlänge um 1 Prozessdatenwort.

⚠ WARNUNG



Unerwartetes Anlagenverhalten durch Änderung der Ruckzeit während der Verzögerung. Bei einer Verringerung des Rucks (Erhöhung der Ruckzeit) während der Verzögerung kann es zum Überfahren der Zielposition kommen.

Tod, schwere Verletzungen oder Sachschaden

- Verändern Sie den Ruck bzw. die Ruckzeit nur im Stillstand.

Bei folgenden Zuständen wirkt die vorgegebene Ruckzeit nicht:

- Bei Aktivieren des Applikationsmodus "0: Stopp" (FCB 02)
- Bei Wegnahme des Signals "Freigabe/Applikationsstopp" (FCB 13)
- Bei Wegnahme des Signals "Freigabe/Notstopp" (FCB 14)
- Bei einer aktiven Fehlerreaktion (FCB 13 oder FCB 14)

In diesen Fällen wirkt die "Ruckzeit" des Umrichters aus dem Konfigurationsmenü [Überwachungsfunktionen] > [Grenzwerte].

HINWEIS



Bei Verwendung der Ruckzeit muss die Sollwert-Haltfunktion aktiviert werden. Nur so ist die Fahrt bis zum Stillstand ruckfrei.

7.2.2 Parameterkanal über Prozessdaten

Alle Geräte des Automatisierungsbaukastens MOVI-C® bieten die Möglichkeit, überzyklische Dienste Parameter zu lesen und zu schreiben. Die Zusatzfunktion "Parameterkanal über Prozessdaten" stellt Dienste zum feldbusunabhängigen Lesen oder Schreiben von Geräteparametern zur Verfügung.

Die Geräteparameter werden flüchtig geschrieben, d. h. die Daten sind nicht netzausfallsicher gespeichert und gehen beim Ausschalten des Umrichters verloren. Nach erneutem Einschalten des Umrichters steht der zuletzt parametrierte Wert wieder zur Verfügung.

Die Zusatzfunktion kann im Konfigurationsmenü [Grundeinstellungen] unter "Verwendete Funktionen" aktiviert werden. Wenn die Zusatzfunktion aktiviert ist, steht in der Konfiguration [Diagnose] das Konfigurationsmenü [Parameterkanal] zur Verfügung:

Parameterkanal			
PC-Steuerung	Parameterkanal über Prozessdaten – Startadresse PA 9:		
	SPS	SPS-Ausgangsdaten	Antrieb
Ausschalten...	PO 9: Parameter channel control word	0x4100	PI 9: Parameter channel status word
Timeout PC-Steuerung [s] 2.000	Bit 8 / 9: Service	Parameter lesen	Bit 8 / 9: Actual service
	Bit 14: Activate	<input checked="" type="checkbox"/>	Bit 15: Error Bit 14: Done Bit 13: Busy
	PO 10: Index	0	PI 10: Actual Index
	PO 11: Sub-Index Offset	0 0	PI 11: Actual Sub-Index Offset
	PO 12/13: Write - Data	0	PI 12 / 13: Read-Data or Error

33275195403

Um den Parameterkanal zu verwenden, sind folgende Informationen zur Belegung der Prozessdaten erforderlich:

- Index, Subindex und Offset des Parameters
- Daten, die gesendet oder gelesen werden sollen

Eine detaillierte Auflistung der verfügbaren Parameterkanal-Prozessdaten finden Sie im Kapitel "Prozessdatenbelegung" (→ 70) bei den Prozesseingangsdaten und Prozessausgangsdaten. Das Verwenden der Zusatzfunktion ist im Kapitel "Anwendungsbeispiele" (→ 85) erläutert.

7.2.3 Variable Drehmomentbegrenzung Q1

Die Zusatzfunktion "Variable Drehmomentbegrenzung Q1" ermöglicht, das Drehmoment variabel zu begrenzen. Das Drehmoment wird auf den Wert des Parameters "Minimale Drehmomentgrenze" aus dem Konfigurationsmenü [Drehmomentbegrenzung] begrenzt. Bei Feldbusbetrieb erweitert sich die Prozessdatenlänge um 2 Prozessdatenwörter.

HINWEIS



Im Applikationsmodus "100: Tippbetrieb – Positionsgeregt" (FCB 20) kann die Schleppfehlerüberwachung nicht deaktiviert werden. Verwenden Sie bei aktiverter Drehmomentgrenze deshalb den Applikationsmodus "101: Tippbetrieb – Drehzahlgeregt" (FCB 05).

Geräte ab Firmware 9

Für Geräte ab Firmware 9 wirkt die Drehmomentbegrenzung Q1 in folgenden Antriebsfunktionen:

- FCB 05 Drehzahlregelung (Tippbetrieb – Drehzahlgeregt)
- FCB 09 Positionsregelung (Positionierbetrieb)
- FCB 12 Referenzfahrt (Referenzierbetrieb)

Wenn im Konfigurationsmenü [Drehmomentbegrenzung] der Parameter "Drehmomentgrenzen aus Profilwertverschaltung verwenden" aktiviert ist, wirkt die Drehmomentbegrenzung Q1 auch in folgenden Antriebsfunktionen:

- FCB 02 Stopp-Standard (Keine Betriebsart aktiviert (Wert "0"))
- FCB 13 Stopp an Applikationsgrenze (Freigabe/Applikationsstopp, Fehlerreaktion)
- FCB 14 Notstopp (Freigabe/Notstopp, Fehlerreaktion)
- FCB 26 Stopp an benutzerdefinierten Grenzen (bei Betriebsartwechsel)

Geräte vor Firmware 9

Für Geräte vor Firmware 9 wirkt die Drehmomentbegrenzung Q1 in folgenden Antriebsfunktionen:

- FCB 05 Drehzahlregelung (Tippbetrieb – Drehzahlgeregt)
- FCB 09 Positionsregelung (Positionierbetrieb)

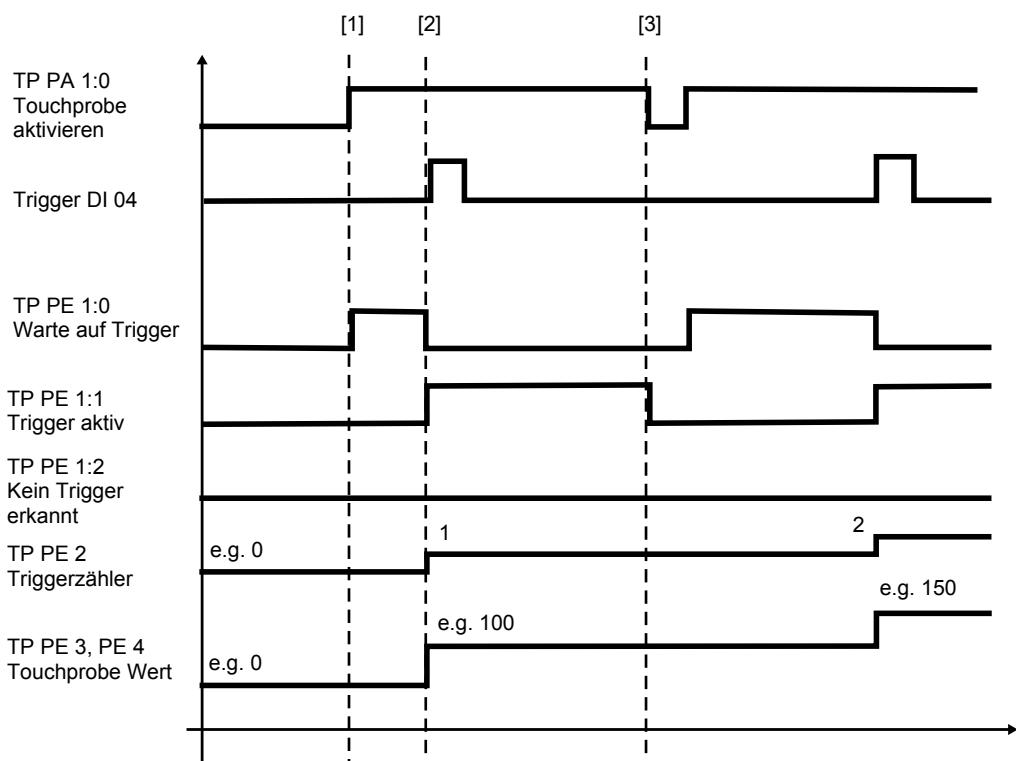
In folgenden Antriebsfunktionen verwendet der Antrieb als Drehmomentgrenze den Wert, der unter [Überwachungsfunktionen] > [Grenzwerte] eingestellt ist:

- FCB 02 Stopp-Standard (Keine Betriebsart aktiviert (Wert "0"))
- FCB 13 Stopp an Applikationsgrenze (Freigabe/Applikationsstopp, Fehlerreaktion)
- FCB 14 Notstopp (Freigabe/Notstopp, Fehlerreaktion)
- FCB 26 Stopp an benutzerdefinierten Grenzen (bei Betriebsartwechsel)

7.2.4 Touchprobe-Funktion

Die Zusatzfunktion "Touchprobe 1" ermöglicht unabhängig von der Betriebsart das Auswerten eines Triggerereignisses. Wenn die Zusatzfunktion aktiviert ist, kann in der Betriebsart "Positionierbetrieb Touchprobe" (→ § 57) bei einem Triggerereignis auf ein zur Istposition relatives Ziel positioniert werden. Bei Feldbusbetrieb erweitert sich die Prozessdatenlänge um 4 Prozessdatenwörter.

Taktdiagramm



32209366027

Prozessablauf und Signalzustände

Nr.	Ablauf	PD	Signalzustände
[1]	Touchprobe aktivieren Mit dem Aktivieren wird die Rückmeldung „Warte auf Trigger“ (TP PE 1:0) gesetzt.	TP PA 1:0	„0“: Es wird kein Triggerereignis ausgewertet „1“: Es wird auf ein Triggerereignis gewartet.
[2]	Trigger Es wird die Rückmeldung „Trigger aktiv“ (TP PE 1:1) gesetzt und der Triggerzähler um 1 erhöht (TP PE 2). Die erfasste Relativposition wird über TP PE 3 und PE 4 ausgegeben.		Die Erfassung des Triggersignals wird in der Konfiguration eingestellt.
[3]	Mit einer positiven Flanke an „Touchprobe aktivieren“ (TP PA 1:0) wird die Touchprobe-Funktion auf ein neues Triggerereignis vorbereitet.	TP PA 1:0	

7.2.5 Bremsentest

Die Zusatzfunktion Bremsentest (Betriebsart 700) ermöglicht das Verwenden der Antriebsfunktion "FCB 21 Bremsentest". Die Antriebsfunktion testet die Funktions- und Leistungsfähigkeit von bis zu 2 Bremsen, in dem sie die geschlossene(n) Bremse(n) getrennt mit einem einstellbaren Drehmoment (statischer Test) belastet.

Der Bremsentest kann ideal auf die applikativen Anforderungen angepasst werden. Als Rückmeldung stehen für jede Bremse das Testergebnis "OK" (bestanden) und "NOK" (nicht bestanden) sowie optional weitere Messwerte zur Verfügung.

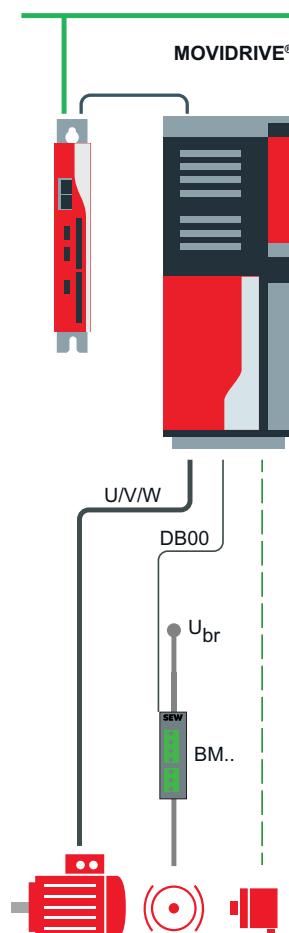
Ein applikatives Lastmoment ist bei der Drehmomentvorgabe zu berücksichtigen. Hierbei kann der Anwender einen Wert vorgeben. Alternativ kann der FCB 21 die aktuelle Lastsituation selbst ermitteln. Dies vereinfacht die Inbetriebnahme und bietet applikativ mehr Flexibilität.

Der FCB 21 funktioniert mit Antriebsstrang 1 (AS1). Eine Geberrückführung (Motor- oder Streckengeber), die zum benötigten Regelverfahren VFC^{PLUS}, CFC oder Servo passt, ist erforderlich.

Bei Ausführung des FCB 21 Bremsentest zur Testung einer Bremse ist die Bremsenansteuerung über DB 0 / DB 00 integriert.

Systembeispiel 1

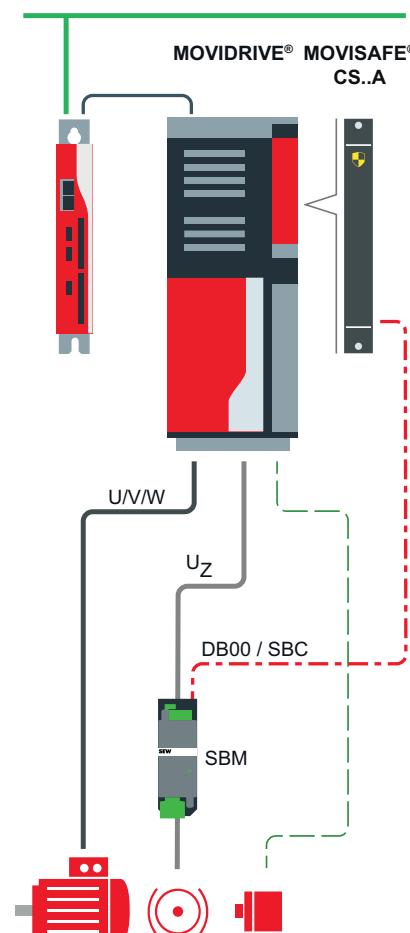
Bremsenansteuerung bei
FCB 21 Bremsentest für eine Bremse



36124940683

Systembeispiel 2

Sichere Bremsenansteuerung bei
FCB 21 Bremsentest für eine Bremse

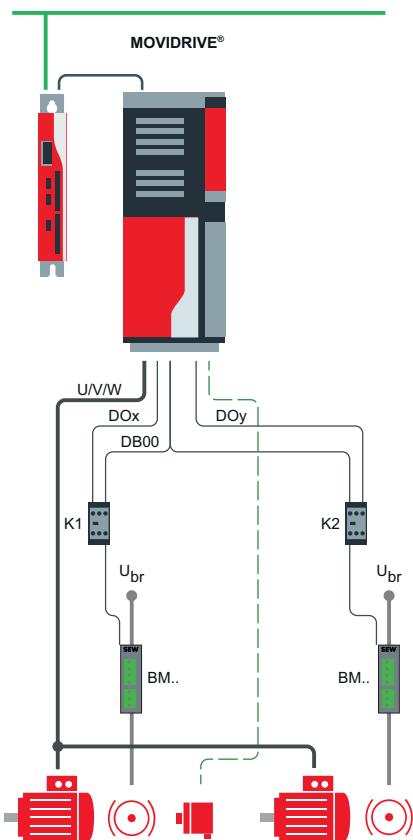


36124938251

Bei Ausführung des FCB 21 Bremsentest zur Testung von zwei Bremsen, werden die beiden Bremsen getrennt getestet. Hierzu ist eine zusätzliche Verdrahtung zur getrennten Ansteuerung der beiden Bremsen erforderlich.

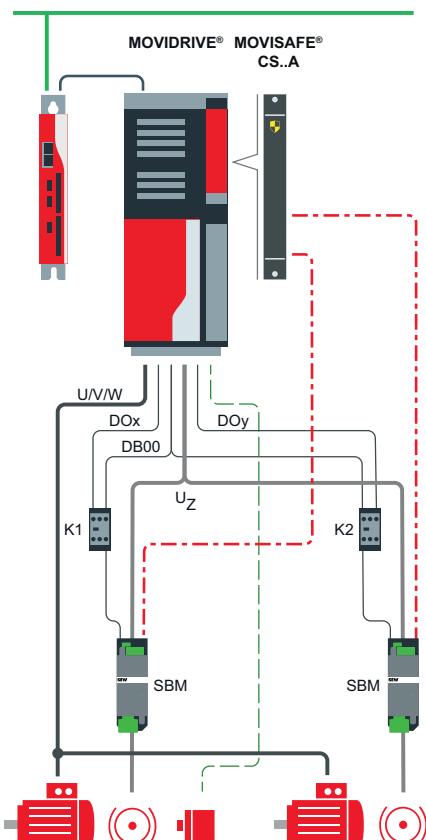
Systembeispiel 3

Bremsenansteuerung bei
FCB 21 Bremsentest für 2 Bremsen



Systembeispiel 4

Sichere Bremsenansteuerung bei
FCB 21 Bremsentest für 2 Bremsen



Die Systembeispiele 3 und 4 zeigen die zusätzlich erforderlichen Relais K1 und K2 im Verlauf der Bremsenansteuerung DB 0 / DB 00. Bei aktivem FCB 21 Bremsentest werden vom FCB 21 die beiden Relais K1 und K2 abwechselnd geschaltet. Dadurch schließt die zu testende Bremse, während die andere Bremse geöffnet bleibt. Die Verdrahtung der Bremsenansteuerung DB 0 / DB 00 ist an den Relais K1 und K2 über Öffner-Kontakte (Low-aktiv) zu führen.

Die Relais K1 und K2 werden über Steuersignale vom FCB 21 angesteuert. Diese können frei zugeordnet werden, z. B. an PE-Daten, Digitalausgänge oder E/A-Erweiterung des Umrichters. SEW-EURODRIVE empfiehlt die Verwendung der Digitalausgänge des Umrichters oder der E/A-Erweiterung.

Ordnen Sie folgende Signale des FCB 21 den gewünschten Digitalausgängen zu:

- Für Bremse 1 (im Beispiel DOx): "FCB 21 Bremsentest – Bremse 1 schließen"
- Für Bremse 2 (im Beispiel DOy): "FCB 21 Bremsentest – Bremse 2 schließen"

Weitere Informationen zum Konfigurieren von Digitaleingänge/Digitalausgänge finden Sie im Kapitel "Digitaleingänge/Digitalausgänge" (→ 80).

Prozessablauf und Signalzustände

Ablauf		PD	Signalzustände
Generelle Freigabe	• PA 1:0 = "1"	PA 1:0	• "1": Freigabe • "0": Aktiver Bremsentest wird abgebrochen.
	• PA 1:1 = "1"	PA 1:1	• "1": Freigabe • "0": Aktiver Bremsentest wird abgebrochen.
	• PA 1:13 = "0"	PA 1:13	• "1": Endstufe gesperrt (Aktiver Bremsentest wird abgebrochen). • "0": Freigabe Endstufe
Betriebsart	Aktivieren des Applikationsmodus "Bremsentest"	PA 6	• 700 (dezimal)
Start/Stopp	Bremsentest starten/stoppen	PA 1:7	• "1": Der Bremsentest wird ausgeführt. Voraussetzung: Antrieb freigegeben und nicht im Fehlerzustand. • "0": Aktiver Bremsentest wird abgebrochen.

Status und Testergebnisse des Bremsentests werden für Bremse 1 und Bremse 2 über ein Prozessdatenwort der Prozesseingangsdaten der Zusatzfunktionen übertragen.

Messwerte können applikativ eingelesen und über zusätzliche Prozessdatenwörter übertragen werden. Wenden Sie sich an den Service von SEW-EURODRIVE.

7.3 Weitere Funktionen

Folgende Funktionen ergänzen die Betriebsarten.

7.3.1 Hardware-Endschalter

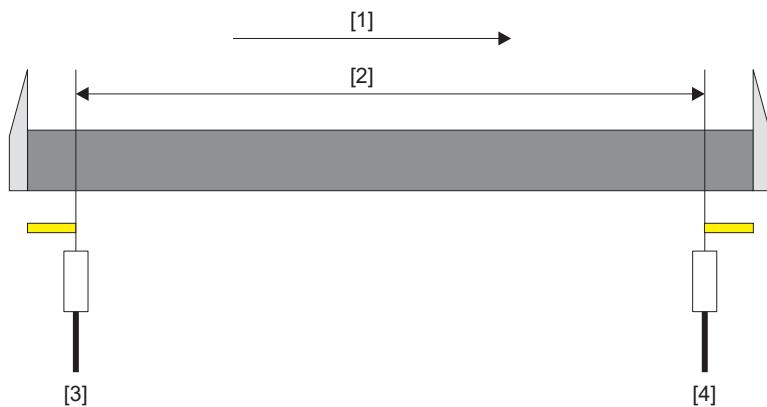
Die Hardware-Endschalter werden an den dafür konfigurierten Digitaleingängen angeschlossen. Die Digitaleingänge werden im Konfigurationsmenü des Softwaremoduls [Ein-/Ausgänge] konfiguriert

Die Nocken der Hardware-Endschalter müssen den Verfahrbereich bis zum Anschlag abdecken.

⚠ VORSICHT



Verwenden Sie nur Hardware-Endschalter mit Öffner-Kontakten (Low-aktiv).



9007227557757579

- [1] Drehrichtung positiv
- [2] Verfahrtweg
- [3] Hardware-Endschalter negativ
- [4] Hardware-Endschalter positiv

HINWEIS



Achten Sie auf die korrekte Zuordnung der Hardware-Endschalter. Dies bedeutet, dass bei Drehrichtung positiv der Hardware-Endschalter positiv und bei Drehrichtung negativ der Hardware-Endschalter negativ angefahren wird.

Hardware-Endschalter freifahren

- ✓ Der Hardware-Endschalter ist angefahren. Das Gerät meldet Fehler 29.1 oder 29.2.
1. Geben Sie den Positions- oder Geschwindigkeitssollwert in Gegenrichtung vor.
 2. Setzen Sie den Fehler zurück.

7.3.2 Software-Endschalter

HINWEIS



Diese Funktion ist nur bei der Verwendung von MOVIKIT® Positioning Drive verfügbar.

Software-Endschalter dienen dazu den Verfahrbereich einer Achse zu begrenzen. Die Überwachung der Software-Endschalter, kann im Konfigurationsmenü des Softwaremoduls bei der Inbetriebnahme aktiviert und konfiguriert werden (siehe "Überwachungsfunktionen" (→ 22)). Die Überwachung der Software-Endschalter setzt voraus, dass der Antrieb referenziert ist.

Wenn die Überwachung der Software-Endschalter aktiviert ist, wird bei einer Überschreitung der konfigurierten Endschalterposition positiv oder Endschalterposition negativ abhängig von der aktiven Betriebsart folgende Reaktion ausgeführt:

- Tippbetrieb – Positionsgeregt (100)

Der Antrieb stoppt mit der über PA 4 vorgegeben Verzögerung auf der Software-Endschalterposition. Wenn die "Fehlerreaktion Endschalter" aktiviert ist, wird die Fehlermeldung "E30.01/02: Endschalter positiv/negativ angefahren" gesetzt.

- Tippbetrieb – Drehzahlgeregelt (101) und Drehzahlregelung (200)

Der Antrieb stoppt mit der eingestellten Notstopprampe, wenn die entsprechende "Fehlerreaktion Endschalter" aktiviert ist. Die Fehlermeldung "E30.01/02: Endschalter positiv/negativ angefahren" wird gesetzt.

- Positionierbetrieb (400 – 404)

Bei einer Zielpositionsvorgabe außerhalb einer Software-Endschalterposition wird bei stehendem Antrieb kein Fahrauftrag ausgeführt. Andernfalls stoppt der Antrieb mit der in den Applikationsgrenzen eingestellten Verzögerung. Die Fehlermeldung "E19.02: Positions-Sollwertverletzung" wird gesetzt.

Fehlermeldungen können mit PA 1.8 "Fehler-Reset" zurückgesetzt werden. Geben Sie zuvor eine Drehrichtung oder Zielpositionsvorgabe in Richtung des gültigen Software-Endschalterbereichs an. Wenn Sie den durch die Software-Endschalter begrenzten Verfahrbereich verlassen möchten, deaktivieren Sie die Software-Endschalter über das Signal PA 1:12.

8 Prozessdatenbelegung

8.1 Prozessausgangsdaten

Folgende Tabelle zeigt die Prozessausgangsdaten von der SPS zum Umrichter bei Ansteuerung über den Feldbus mit 8 Prozessdatenwörtern.

HINWEIS



Die Spalte "V/P" veranschaulicht, ob das entsprechende Prozessdatenwort bzw. Bit nur bei Verwendung von MOVIKIT® Positioning Drive (P) oder auch bei der Verwendung von MOVIKIT® Velocity Drive (V/P) verfügbar ist.

Wort		Bit	V/P	Funktion
PA 1	Steuerwort	0	V/P	Freigabe/Notstopp
		1	V/P	Freigabe/Applikationsstopp
		2	V/P	Reserviert
		3	V/P	Bremse öffnen (ohne Freigabe)
		4	P	Tippen positiv
		5	P	Tippen negativ
		6	P	Relative Position übernehmen
		7	V/P	Start/Stopp mit Feldbusrampe
		8	V/P	Fehler-Reset
		9	V/P	Reserviert
		10	V/P	Antriebsstrang 2 aktivieren
		11	V/P	Reserviert
		12	P	Software-Endschalter deaktivieren
		13	V/P	Endstufensperre aktivieren
PA 2	Sollgeschwindigkeit	0 – 15	V/P	Anwendereinheit
	PA 3	0 – 15	V/P	Anwendereinheit
	PA 4	0 – 15	V/P	Anwendereinheit
PA 5	Digitalausgänge Zur Steuerung über Prozessdaten (siehe "Digitaleingänge/Digitalausgänge" (→ 80))	0	V/P	DO 00 / DIO 01 (Ausgang)
		1	V/P	DO 01 / DIO 02 (Ausgang)
		...	V/P	...
		3	V/P	DO 03
		...	V/P	...
		0 – 15	P	Betriebsart (siehe "Betriebsarten" (→ 37))
PA 6	Sollapplikationsmodus	0 – 15	P	Anwendereinheit
PA 7	Zielposition-High-Wort	0 – 15	P	Anwendereinheit
PA 8	Zielposition-Low-Wort	0 – 15	P	Anwendereinheit

8.1.1 Steuerwort

HINWEIS

Beachten Sie für das Verhalten des Antriebs bei Stillstand die Angaben im Kapitel "Kontrollfunktionen" (→ 23).

Bit	Funktion	PD	V/P	Beschreibung
0	Freigabe/Notstopp	PA 1.0	V/P	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Stopp mit Antriebsfunktion FCB 14 (Notstopp).
1	Freigabe/Applikationsstopp	PA 1.1	V/P	<ul style="list-style-type: none"> "1": Freigabe "0": Stopp mit Antriebsfunktion FCB 13 (Stopp an Applikationsgrenzen).
2	Reserviert	PA 1.2	V/P	-
3	Bremse öffnen (ohne Freigabe)	PA 1.3	V/P	Diese Funktion bei Bedarf über Parameter 8501.2 (Bremse/DynaStop® öffnen bei FCB 01 – Freischalten) freischalten. Bei dezentralen Geräte auch die Einstellung der Hard- und Software DIP-Schalter prüfen.
4	Tippen positiv	PA 1.4	P	Signal zur Bewegung des Antriebs in die positive Richtung im Tippbetrieb.
5	Tippen negativ	PA 1.5	P	Signal zur Bewegung des Antriebs in die negative Richtung im Tippbetrieb.
6	Relative Position übernehmen	PA 1.6	P	Übernahme der relativen Zielposition im Positionierbetrieb Relativ (401). Dieses Signal ist bei allen anderen Applikationsmodi wirkungslos.
7	Start/Stopp mit Feldbusrampe	PA 1.7	V/P	<ul style="list-style-type: none"> "1": Start - Bewegungsfreigabe in allen Betriebsarten außer im Tippbetrieb. Im Referenzierbetrieb ist "Start" auch für das Referenzieren ohne Referenzfahrt erforderlich. "0": Referenzierbetrieb Stopp mit FCB 02 (Standard Stopp) "0": Andere Betriebsarten Verzögerung mit dem über PA 4 vorgegebenen Wert auf Drehzahl 0. Stillstandsverhalten: Der Motor wird je nach Betriebsart drehzahl- oder lagegeregt bei Drehzahl 0 gehalten. Bei Motoren ohne Geber muss die Sollwert-Haltfunktion verwendet werden.
8	Fehler-Reset	PA 1.8	V/P	Zurücksetzen von Fehlermeldungen mit positiver Flanke des Signals.
9	Reserviert	PA 1.9	V/P	-

Bit	Funktion	PD	V/P	Beschreibung
10	Antriebsstrang 2 aktivieren	PA 1.10	V/P	<ul style="list-style-type: none"> "0": Anwahl Antriebsstrang 1 "1": Anwahl Antriebsstrang 2 <p>ACHTUNG! Antriebsstrang 2 ist nur bei Einachsmodulen verfügbar und kann z. B. zur Realisierung eines Notbetriebs ohne Geberrückführung verwendet werden.</p>
11	Reserviert	PA 1.11	V/P	-
12	SW-Endschalter deaktivieren	PA 1.12	P	<p>Wenn Software-Endschalter in der Konfiguration aktiviert und konfiguriert sind ...</p> <ul style="list-style-type: none"> "0": Überwachung der Software-Endschalter aktiviert. "1": Überwachung der Software-Endschalter abgeschaltet.
13	Endstufensperre aktivieren	PA 1.13	V/P	<ul style="list-style-type: none"> „1“ Endstufensperre aktiviert – Einfallen der Bremse oder (wenn keine Bremse vorhanden ist) Austrudeln des Motors. „0“ Endstufensperre inaktiv – Endstufe kann freigegeben werden
14	Standby-Betrieb aktivieren	PA 1.14	V/P	<ul style="list-style-type: none"> „1“ Standby-Betrieb aktiviert. „0“ Standby-Betrieb nicht aktiviert. <p>Der Standby-Betrieb kann nur bei gesperrter Endstufe aktiviert werden.</p>
15	MOVIKIT® Handshake In	PA 1.15	V/P	Dieses Signal wird intern auf das Statuswort Bit 15 (MOVIKIT® Handshake Out) kopiert. Sollte der Kopiervorgang fehlgeschlagen ("Handshake Out" bleibt konstant bei wechselndem "Handshake In" Signal), ist die geräteinterne Bearbeitung des MOVIKIT® Softwaremoduls gestört.

8.1.2 Zusatzfunktionen

HINWEIS



Zu der angegebenen Nummer des Prozessdatenworts muss noch die Anzahl der jeweils davor konfigurierten Prozessdaten addiert werden.

Variable Ruckzeit über Prozessdaten

⚠ WARNUNG



Unerwartetes Anlagenverhalten durch Änderung der Ruckzeit während der Verzögerung. Bei einer Verringerung des Rucks (Erhöhung der Ruckzeit) während der Verzögerung kann es zum Überfahren der Zielposition kommen.

Tod, schwere Verletzungen oder Sachschaden

- Verändern Sie den Ruck bzw. die Ruckzeit nur im Stillstand.

Wort	Bit	Funktion
PA 1 Sollruckzeit		Vorgegebene Ruckzeit in Millisekunden

Parameterkanal über Prozessdaten

Wort	Bit	Funktion
PA 1 Steuerwort	8	"Lese"-Dienst wählen
	9	"Schreib"-Dienst wählen
	14	Funktion ausführen (steigende Flanke)
PA 2 Index		Index des zu lesenden oder schreibenden Parameters
PA 3 Offset	0 – 7	Offset des zu lesenden oder schreibenden Parameters
	8 – 15	Subindex des zu lesenden oder schreibenden Parameters
PA 4/5 Wert		Zu schreibender Wert

Variable Drehmomentbegrenzung Q1

Wort	Bit	Funktion
PA 1 Steuerwort	0	Aktivieren der Drehmomentbegrenzung
	1	Deaktivieren der Drehzahl- und Schleppfehlerüberwachung
	2	Reserviert
	3	Deaktivieren der Drehzahlüberwachung
PA 2 Solldrehmoment	0 – 15	Drehmoment bezogen auf das Motor-Nenndrehmoment (Einheit: 0.1 %)

Touchprobe 1

Wort		Bit	Funktion
PA 1	Steuerwort	0	Funktion aktivieren
PA 2	Reserviert	0 – 15	
PA 3	Relativposition High-Wort	0 – 15	Anwendereinheit
PA 4	Relativposition Low-Wort	0 – 15	Anwendereinheit

Bremsentest

Wort		Bit	Funktion
PA 1	Steuerwort	0 – 15	Reserviert

8.2 Prozesseingangsdaten

Folgende Tabelle zeigt die Prozesseingangsdaten vom Umrichter zur SPS bei Ansteuerung über den Feldbus mit 8 Prozessdatenwörtern.

HINWEIS



Die Spalte "V/P" veranschaulicht, ob das entsprechende Prozessdatenwort bzw. Bit nur bei Verwendung von MOVIKIT® Positioning Drive (P) oder auch bei der Verwendung von MOVIKIT® Velocity Drive (V/P) verfügbar ist.

Wort		Bit	V/P	Funktion
PE 1	Statuswort	0	V/P	"1": Betriebsbereit
		1	V/P	"1": STO inaktiv
		2	V/P	"1": Endstufenfreigabe
		3	V/P	"1": Bremse geöffnet
		4	V/P	"1": Motor dreht (Motorstillstand aktiv)
		5	V/P	"1": Aktiver Antrieb referenziert
		6	V/P	"1": Neue relative Position übernommen
		7	V/P	"1": Meldung "In Position" aktiv
		8	V/P	"1": Fehler
		9	V/P	"1": Warnung Für bestimmte Fehler kann als Fehlerreaktion "Warnung" festgelegt werden. Wird eine Warnung gemeldet, wird sowohl das Bit PE 1.9 als auch der zugehörige Fehlercode in PE 3 angezeigt. Sind eine Warnung und ein Fehler gleichzeitig aktiv, wird nur das Bit PE 1.8 gesetzt und der entsprechende Fehlercode in PE 3 angezeigt.
		10	V/P	"1": Antriebsstrang 2 aktiv
		11	V/P	"1": Meldung "Geschwindigkeits-Soll-Ist-Vergleich aktiv"
		12	V/P	"1": Software-Endschalter inaktiv
		13	V/P	"1": Reserviert
		14	V/P	"1": Standby-Mode aktiv
		15	V/P	MOVIKIT® Handshake Out (Details, siehe MOVIKIT® Handshake In)
PE 2	Istgeschwindigkeit	0 – 15	V/P	Anwendereinheit

Wort		Bit	V/P	Funktion
PE 3	Status Fehler.Subfehler	0 – 15	V/P	<ul style="list-style-type: none"> • Kein Fehler: Anzeige aktueller FCB (Low-Byte) • Gerätefehler: Anzeige Gerätefehlercode • Fehler in Option: Anzeige Fehlercode Option (High-Byte: Fehler, Low-Byte: Subfehler) <p>Weitere Informationen finden Sie im Produkthandbuch des entsprechenden Geräts.</p>
PE 4	Istdrehmoment	0 – 15	V/P	<ul style="list-style-type: none"> • Istdrehmoment bezogen auf das Motor-Nenndrehmoment (Einheit: 0.1 %) • Relativer Scheinstrom bezogen auf den Umrichternennstrom (Einheit: 0.1 %) • Absoluter Scheinstrom (Einheit 0.1 A)
PE 5	Digitaleingänge	0	V/P	DI 00
		...	V/P	...
		7	V/P	DI 07
		...	V/P	...
		9	V/P	DI 09 / DIO 01 (Eingang)
		10	V/P	DI 10 / DIO 02 (Eingang)
		...	V/P	...
		13	V/P	DI 13
		...	V/P	...
PE 6	Istapplikationsmodus	0 – 15	P	Betriebsart. (siehe "Betriebsarten" (→ § 37)).
PE 7	Istposition (High-Word)	0 – 15	P	Anwendereinheit
PE 8	Istposition (Low-Word)	0 – 15	P	Anwendereinheit

8.2.1 Statuswort

Bit	Funktion	PD	V/P	Beschreibung
8	Fehler	PE 1:8	V/P	<ul style="list-style-type: none"> "1": Fehler vorhanden "0": Kein Fehler vorhanden <p>Aktive Fehler können durch Setzen des Signals PE 1:8 "Fehler-Reset" zurückgesetzt werden.</p>
9	Warnung	PE 1:9	V/P	<ul style="list-style-type: none"> "1": Warnung vorhanden "0": Kein Warnung vorhanden <p>Warnungen können durch Setzen des Signals PE 1:8 "Fehler-Reset" zurückgesetzt werden, wenn der Grund für die Warnung nicht mehr existiert. Warnungen, die als Warnungen mit Self-Reset parametriert sind, löschen sich selbst, wenn der Grund für die Warnung nicht mehr existiert. Ein Reset ist in diesem Fall nicht notwendig.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Produkthandbuch des entsprechenden Geräts.</p>
...
12	SW-Endschalter inaktiv	PE 1:12	V/P	<p>Dieses Signal ist aktiv, wenn Software-Endschalter in der Konfiguration aktiviert und konfiguriert sind sowie eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist:</p> <ul style="list-style-type: none"> PA 1:12 ist aktiv Beide Software-Endschalter wurden auf den Wert "0" konfiguriert

8.2.2 Zusatzfunktionen

HINWEIS



Zu der angegebenen Nummer des Prozessdatenworts muss noch die Anzahl der jeweils davor konfigurierten Prozessdaten addiert werden.

Variable Rückzeit über Prozessdaten

Wort	Bit	Funktion
PE 1	Aktive Rückzeit	0 – 15 Aktive Rückzeit in Millisekunden

Parameterkanal über Prozessdaten

Wort		Bit	Funktion
PE 1	Statuswort	8	"Schreib"-Dienst gewählt
		9	"Lese"-Dienst gewählt
		13	Dienst aktiv
		14	Dienst abgeschlossen
		15	Dienst fehlgeschlagen
PE 2	Index		Gewählter Index
PE 3	Offset	0 – 7	Gewählter Offset
	Subindex	8 – 15	Gewählter Subindex
PE 4/5	Wert		Gelesener Wert/"Fehlercode" (→ § 91)

Variable Drehmomentbegrenzung Q1

Wort		Bit	Funktion
PE 1	Statuswort	0	Drehmomentbegrenzung aktiviert
		1	Drehzahl- und Schleppfehlerüberwachung inaktiv
		2	Drehmomentgrenze erreicht
		3	Drehzahlüberwachung inaktiv
PE 2	Istdrehmoment	0 – 15	Aktuelles Drehmoment bezogen auf das-Motornennmoment (Einheit: 0.1 %)

Touchprobe 1

Wort		Bit	Funktion
PE 1	Statuswort	0	Funktion aktiviert Auf ein Triggerereignis warten
		1	Triggerereignis erkannt
		2	Maximale Position erkannt
PE 2	Triggerzähler	0 – 15	Erhöhung um 1 bei jedem Triggerereignis
PE 3	Erfasster Wert High-Wort	0 – 15	Anwendereinheit
PE 4	Erfasster Wert Low-Wort	0 – 15	Anwendereinheit

Bremsentest

Wort	Bit	Funktion
PE 1 Statuswort	0	Bremsentest aktiv
	1	Bremsentest abgebrochen
	2	Bremse 1: Testergebnis NOK
	3	Bremse 1: Testergebnis OK
	4	Bremse 2: Testergebnis NOK
	5	Bremse 2: Testergebnis OK
	6	Bremse 1: Signal Bremse schließen
	7	Bremse 2: Signal Bremse schließen

9 Digitaleingänge/Digitalausgänge

Die Belegung der Digitaleingänge/Digitalausgänge erfolgt in der Konfiguration des Softwaremoduls im Menü "Ein-/Ausgänge". Die Zuordnung kann frei konfiguriert oder mittels vordefinierter Standardbelegungen vorgenommen werden. Dafür stehen die im Kapitel "Digitaleingänge/Digitalausgänge konfigurieren" (→ 81) beschriebenen Einstellungsfelder zur Verfügung.

⚠ WARNUNG



Unerwartetes Anlagenverhalten bei unterbrochener Kommunikation mit der übergeordneten Steuerung.

Tod, schwere Verletzungen oder Sachschaden

- Stellen Sie sicher, dass durch die Digitalausgänge nur Anlagenteile angesteuert werden, durch die keine Gefahrensituationen entstehen können.

9.1 Standardbelegung der Digitaleingänge

Die Digitaleingänge werden beim Verwenden des Softwaremoduls standardmäßig mit folgenden Funktionen belegt:

MOVIKIT® Velocity Drive

Digitaleingang	Funktion
DI 00	Keine Funktion
DI 01	Keine Funktion
DI 02	Keine Funktion
DI 03	Keine Funktion
DI 04	Keine Funktion
DI 05	Keine Funktion
DI 06 (bei DFC)	Keine Funktion
DI 07 (bei DFC)	Keine Funktion
DI 08	Wartungsschalter
DIO 01	Als Eingang konfiguriert, Keine Funktion
DIO 02	Als Eingang konfiguriert, Keine Funktion

MOVIKIT® Positioning Drive

Digitaleingang	Funktion
DI 00	Endstufenfreigabe, falls vorhanden
DI 01	FCB 12 Referenzfahrt – Referenznocken
DI 02	HW-Endschalter positiv AS1
DI 03	HW-Endschalter negativ AS1
DI 04	Eingang Touchprobe
DI 05	Fehler-Reset

9.2 Auslieferungszustand der Digitalausgänge

Die Digitalausgänge sind im Auslieferungszustand mit folgenden Funktionen belegt:

Digitalausgang	Funktion
DB 00	Bremsenausgang
DO 00	Betriebsbereit
DO 01	Endstufenfreigabe
DO 02	Fehler
DO 03	STO aktiv

9.3 Digitaleingänge/Digitalausgänge konfigurieren

In der Konfiguration des Softwaremoduls im Menü "Ein-/Ausgänge" stehen folgende Einstellungsfelder zum Konfigurieren der Digitaleingänge/Digitalausgänge zur Verfügung:

Panel	Content
[1]	MOVKIT®-Standardbelegung der Digitaleingänge MOVKIT®-Standardbelegung verwenden Frei konfigurierbar
[2]	Digitaleingänge Phys. Pegel Funktion DI 00 Endstufenfreigabe DI 01 Keine Funktion DI 02 Keine Funktion DI 03 Keine Funktion DI 04 Keine Funktion DI 05 Keine Funktion DI 06 Keine Funktion DI 07 Keine Funktion
[3]	Digitalausgänge Phys. Pegel Funktion DB 00 Bremsenausgang DO 00 Betriebsbereit DO 01 Endstufenfreigabe DO 02 Fehler DO 03 STO aktiv
[4]	Digitalausgänge DO 00 – DO 03 Frei konfigurierbar

29297932555

Nr.	Beschreibung
[1]	<p>Auswahl einer Standardbelegung für die Digitaleingänge. Die Digitaleingänge sind das Abbild der Eingangsklemmen des angeschlossenen Umrichters und werden über das Prozessdatenwort PE 5 bereitgestellt.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Frei konfigurierbar - Digitaleingänge über die Auswahllisten unter [2] frei konfigurieren. Wurde zuvor bereits eine Standardbelegung angewählt, bleiben deren Funktionen in den entsprechenden Feldern erhalten und die Auswahllisten werden zum Ändern der Funktion entsperrt. • Ja, ohne HW-Endschalter - Standardbelegung für Anwendungen ohne HW-Endschalter verwenden • Ja, mit HW-Endschalter - Standardbelegung für Anwendungen mit HW-Endschalter verwenden • Keine Funktion - Digitaleingänge (DI 01 bis DI 07) mit keiner Funktion belegen
[2]	<p>Auflistung der Digitaleingänge mit Auswahllisten für die Belegung mit einer Funktion und Anzeige des Physikalischen Pegels. Der Digitaleingang DI 00 ist fest mit der Funktion "Endstufenfreigabe" belegt.</p>

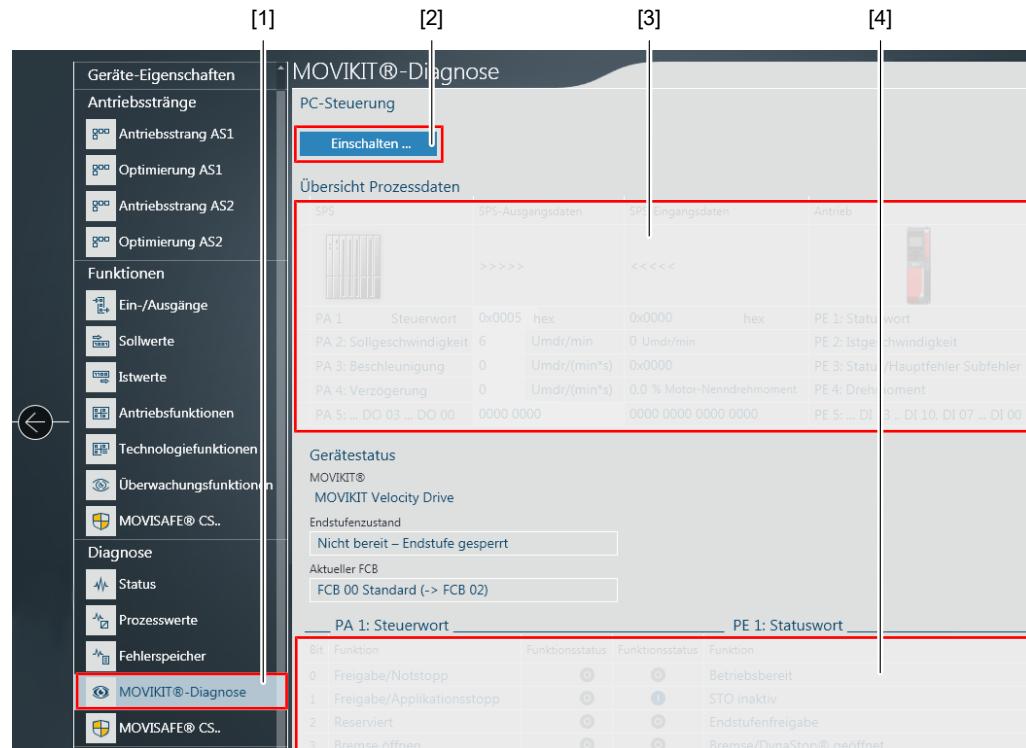
Nr.	Beschreibung
[3]	<p>Auswahl einer Standardbelegung für die Digitalausgänge.</p> <ul style="list-style-type: none"> Frei konfigurierbar - Digitalausgänge über die Auswahllisten unter [4] frei konfigurieren. Wurde zuvor bereits eine Standardbelegung angewählt, bleiben deren Funktionen in den entsprechenden Feldern erhalten und die Auswahllisten werden zum Ändern der Funktion entsperrt. Steuerung über Feldbus - Digitalausgänge werden so belegt, dass sie über das Prozessdatenwort PA 5 angesteuert werden können. Digitalausgänge wie im Auslieferungszustand - Belegung der Digitalausgänge wie im Auslieferungszustand wiederherstellen. Siehe "Auslieferungszustand der Digitalausgänge" (→ 81).
[4]	<p>Auflistung der Digitalausgänge mit Auswahllisten für die Belegung mit einer Funktion und Anzeige des Physikalischen Pegels.</p> <p>Der Digitalausgang DB 00 ist fest mit der Funktion "Bremsenausgang" belegt.</p>

10 Diagnose

10.1 MOVIKIT®-Diagnose

Zur schnellen Inbetriebnahme und Prüfung der Ansteuerung und der Applikation verfügen alle MOVIKIT®-Softwaremodule über einen Diagnosemonitor. Der Diagnosemonitor hat zusätzlich zum reinen Monitorbetrieb auch einen Steuerungsbetrieb, mit dem die Funktionen des Softwaremoduls aus MOVISUITE® gesteuert werden können.

Die Benutzeroberfläche der MOVIKIT®-Diagnose ist folgendermaßen aufgebaut:



- [1] MOVIKIT®-Diagnose-Schaltfläche im Konfigurationsmenü
- [2] Schaltfläche zum Wechseln zwischen "PC-Steuerung" und "Monitorbetrieb"
- [3] Übersicht der Prozessein- und ausgangsdaten
- [4] Bitweise Darstellung von Steuer- und Statuswort

10.1.1 Prozessdaten prüfen

Gehen Sie folgendermaßen vor:

1. Öffnen Sie in MOVISUITE® die Konfiguration des Applikationsumrichters und öffnen Sie unter "Diagnose" das Menü "MOVIKIT®-Diagnose".
 - ⇒ Beim Start ist die MOVIKIT®-Diagnose im Monitorbetrieb.
2. Klicken Sie auf die Schaltfläche [Einschalten] bzw. [Ausschalten], um zwischen PC-Steuerung und Monitorbetrieb zu wechseln.
 - ⇒ Im Monitorbetrieb können die Prozessdaten der Feldbus-Schnittstelle beobachtet werden.
 - ⇒ Im Steuerungsbetrieb (PC-Steuerung) können Werte über die Benutzeroberfläche der MOVIKIT®-Diagnose vorgegeben werden. Die Daten werden automatisch und kontinuierlich an den Umrichter gesendet und wirken sofort.

10.1.2 Monitorbetrieb

Im Monitorbetrieb werden die Sollwerte der überlagerten Steuerung im Bereich "Übersicht Prozessdaten in der Spalte "SPS-Ausgangsdaten" angezeigt. Das Steuer- und Statuswort ist bitweise dargestellt.

10.1.3 PC-Steuerung

Durch das Einschalten der "PC-Steuerung" können Sie den Antrieb ohne Sollwerte der überlagerten Steuerung verfahren. In diesem Zustand können Sie über die aktivierte Sollwertfelder die gewünschten Werte vorgeben.

HINWEIS



Die aktive Kommunikation zwischen PC und Antrieb wird bei eingeschalteter "PC-Steuerung" überwacht. Erhält der Antrieb länger als über den im Parameter "Timeout PC-Steuerung" eingestellten Wert keinen Sollwert, stoppt der Antrieb selbsttätig und generiert den Fehler "F32.08 Kommunikation: Timeout User-Timeout". Bei langsamer Kommunikationsanbindung, kann der voreingestellte Wert von 2.0 Sekunden erhöht werden.

11 Anwendungsbeispiele

11.1 Beispielprojekte

11.1.1 EtherNet/IP™

Ein Beispielprojekt für das Engineering-Tool "Studio 5000 Logix Designer" finden Sie auf der Homepage von SEW EURODRIVE (www.sew-eurodrive.com). Suchen Sie auf der Seite [Online Support] > [Daten & Dokumente] > [Software] nach "Movikit".

11.1.2 PROFINET

Ein Beispielprojekt für das Engineering-Tool "TIA Portal" finden Sie auf der Homepage von SEW EURODRIVE (www.sew-eurodrive.com). Suchen Sie auf der Seite [Online Support] > [Daten & Dokumente] > [Software] nach "Movikit".

11.2 Parameterkanal

11.2.1 Parameter lesen

Folgendes Anwendungsbeispiel zeigt, wie die aktuelle Spannung des Zwischenkreises ausgelesen werden kann.

1. Ermitteln Sie Index, Subindex und Offset des zu lesenden Parameters. Die Werte finden Sie im jeweiligen Parameter-Tooltip in MOVISUITE®. Der Parameter-Tooltip wird beim Überfahren des aktuellen Anzeigewerts des Parameters mit der Maus angezeigt.



9007232530113035

- ⇒ Hier: Index = 8364, Subindex = 160, Offset = kein Offset
 - 2. Schicken Sie den gewünschten Dienst (Read) und die ermittelten Werte für Index, Subindex und Offset über die Prozessdaten an den Antrieb. Das Bit "PA 1.14 Activate" muss dabei auf "FALSE" stehen.
- ⇒ Wenn der Antrieb die richtigen Sollwerte akzeptiert hat, werden die angegebenen Sollwerte über das Statuswort zurückgegeben.

Parameterkanal über Prozessdaten – Startadresse PA 6:			
SPS	SPS-Ausgangsdaten	SPS-Eingangsdaten	Antrieb
PO 6: Parameter channel control word	0x01c8 hex	0x0100 hex	PI 6: Parameter channel status word
Bit 8 / 9: Service	Read	Read	Bit 8 / 9: Actual service
Bit 14: Activate	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>	Bit 15: Error Bit 14: Done Bit 13: Busy
PO 7: Index	8364	8364	PI 7: Actual Index
PO 8: Sub-Index Offset	160 0	160 0	PI 8: Actual Sub-Index Offset
PO 9/10: Write - Data	0	0	PI 9/10: Read-Data or Error

9007232530115979

3. Setzen Sie das Bit PA 1.14 "Activate" auf "TRUE".
- ⇒ Der Antrieb setzt für die Dauer des Dienstes (zwischen 50 bis 200 ms) das Bit PE 1.13 "Busy" auf "TRUE" und löscht das Bit PE 1.14 "Done". Nach Beendigung des Dienstes wird PE 1.13 "Busy" wieder auf "FALSE" und PE 1.14 "Done" auf "TRUE" gesetzt.

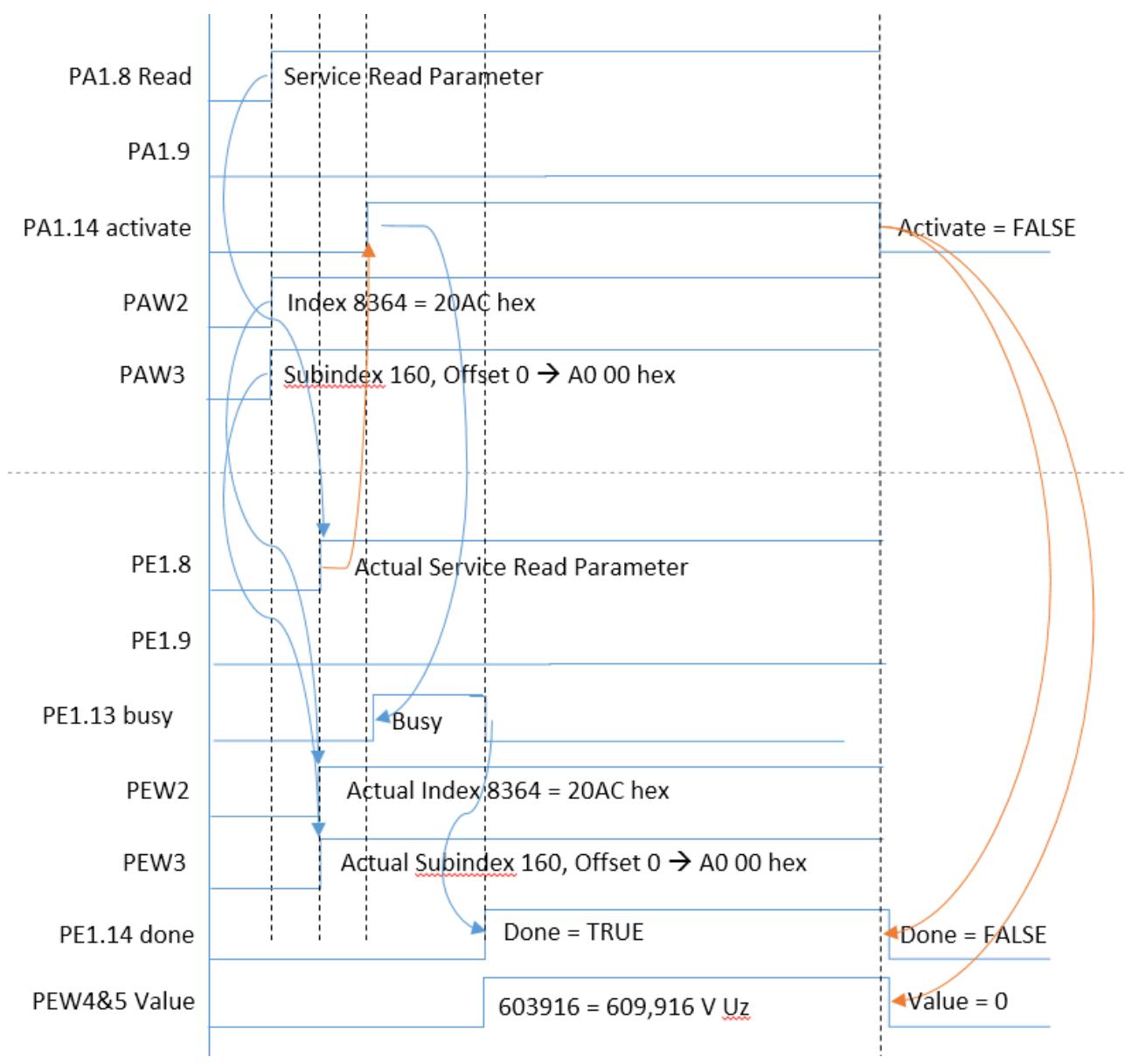
- ⇒ Bei erfolgreicher Durchführung wird über PE 4&5 das Ergebnis (Hier: 606909) und bei fehlerhafter Durchführung der "Fehlercode" (→ 91) angezeigt.

Parameterkanal über Prozessdaten – Startadresse PA 6:			
SPS	SPS-Ausgangsdaten	SPS-Eingangsdaten	Antrieb
PO 6: Parameter channel control word	0x41c8 hex	0x4100 hex	PI 6: Parameter channel status word
Bit 8 / 9: Service	Read	Read	Bit 8 / 9: Actual service
Bit 14: Activate	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="radio"/> <input checked="" type="checkbox"/> <input type="radio"/>	Bit 15: Error Bit 14: Done Bit 13: Busy
PO 7: Index	8364	8364	PI 7: Actual Index
PO 8: Sub-Index Offset	160 0	160 0	PI 8: Actual Sub-Index Offset
PO 9/10: Write - Data	0	606909	PI 9/10: Read-Data or Error

9007232531131659

- ⇒ Solange das Bit PA 1.14 "Activate" auf "TRUE" steht, wird das Ergebnis angezeigt. Das Zurücksetzen des PA 1.14 "Activate" führt zum Zurücksetzen der Bits PE 1.14 "Done" und PE 1.15 "Error" und zur Löschung des zuletzt gelesenen Werts.

Aus der beschriebenen Vorgehensweise ergibt sich folgendes Taktdiagramm:



11.2.2 Parameter schreiben

Folgendes Anwendungsbeispiel zeigt, wie der Festsollwert "Geschwindigkeit 1" geschrieben werden kann.

- Ermitteln Sie Index, Subindex und Offset des zu schreibenden Festsollwerts "Geschwindigkeit 1". Die Werte finden Sie im jeweiligen Parameter-Tooltip in MOVISUITE®. Der Parameter-Tooltip wird beim Überfahren des aktuellen Anzeigewerts des Parameters mit der Maus angezeigt.

Geschwindigkeit		
	AS1	AS2
Geschwindigkeit 1	180 mm/min	180 mm/min
Geschwindigkeit 2	900 mm/min	900 mm/min
Geschwindigkeit 3	1200 mm/min	Menü 4.2.10-3.1-1
Geschwindigkeit 4	1860 mm/min	Index 8354.1
Geschwindigkeit 5	2460 mm/min	Wertebereich Int32
Geschwindigkeit 6	3720 mm/min	Anwendereinheit mm/min

9007232531134731

- Hier: Index = 8354, Subindex = 1, Offset = kein Offset
- Schicken Sie den gewünschten Dienst (Write) und die ermittelten Werte für Index, Subindex und Offset über die Prozessdaten an den Antrieb. Das Bit "PA 1.14 Activate" muss dabei auf "FALSE" stehen.
- Wenn der Antrieb die richtigen Sollwerte akzeptiert hat, werden die angegebenen Sollwerte über das Statuswort zurückgegeben.

Parameterkanal über Prozessdaten – Startadresse PA 6:			
SPS	SPS-Ausgangsdaten	SPS-Eingangsdaten	Antrieb
PO 6: Parameter channel control word	0x02c8 hex	0x0200 hex	PI 6: Parameter channel status word
Bit 8 / 9: Service	Write	Write	Bit 8 / 9: Actual service
Bit 14: Activate	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="radio"/> <input type="radio"/> <input type="radio"/>	Bit 15: Error Bit 14: Done Bit 13: Busy
PO 7: Index	8354	8354	PI 7: Actual Index
PO 8: Sub-Index Offset	1 0	1 0	PI 8: Actual Sub-Index Offset
PO 9/10: Write - Data	1111	0	PI 9/10: Read-Data or Error

9007232531137675

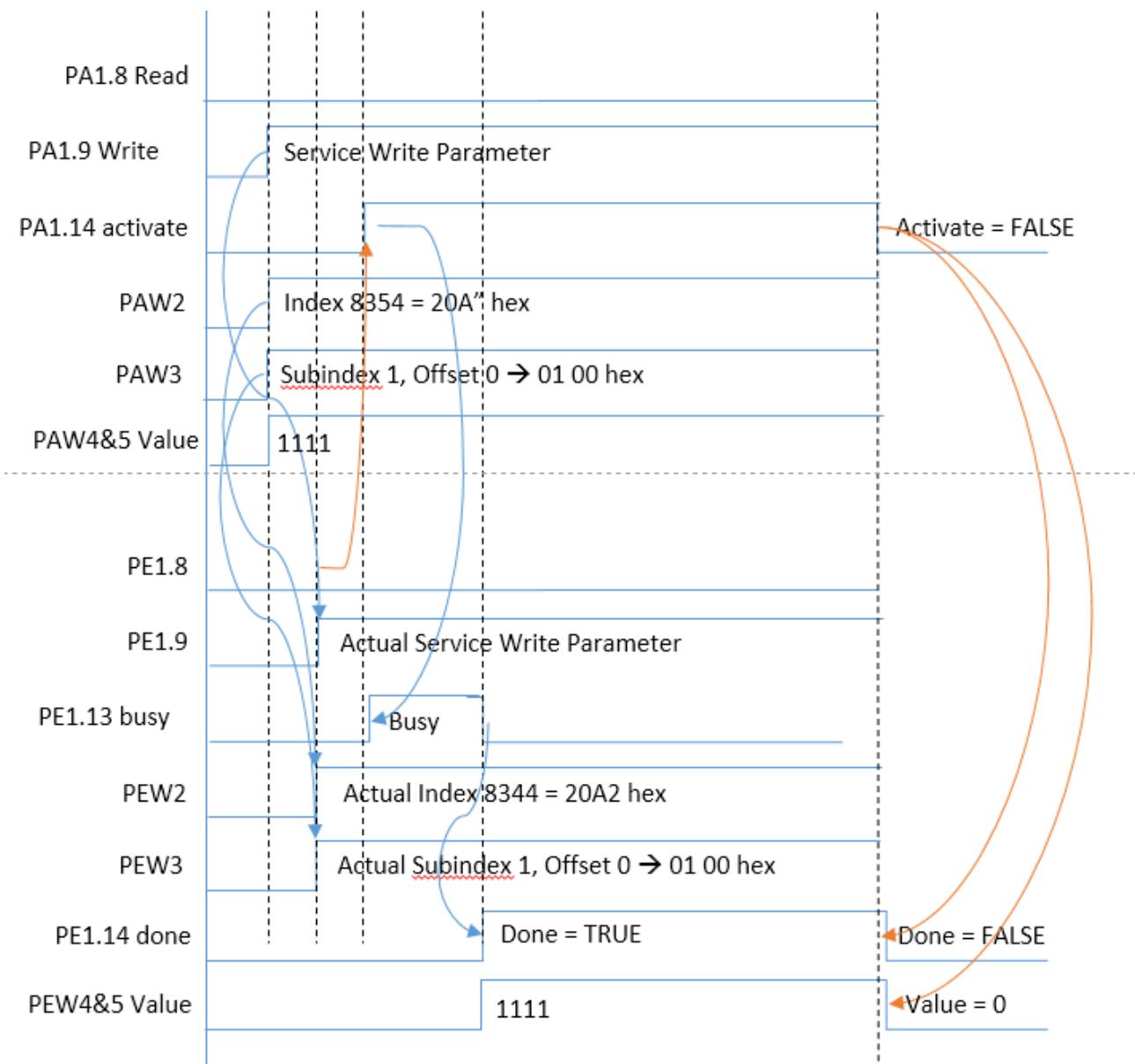
- Setzen Sie das Bit PA 1.14 "Activate" auf "TRUE".
- Der Antrieb setzt für die Dauer des Dienstes (zwischen 50 bis 200 ms) das Bit PE 1.13 "Busy" auf "TRUE" und löscht das Bit PE 1.14 "Done". Nach Beendigung des Dienstes wird PE 1.13 "Busy" wieder auf "FALSE" und PE 1.14 "Done" auf "TRUE" gesetzt.
- Bei erfolgreicher Durchführung wird über PE 4&5 das Ergebnis (Hier: 1111) und bei fehlerhafter Durchführung der "Fehlercode" (→ 91) angezeigt.

Parameterkanal über Prozessdaten – Startadresse PA 6:			
SPS	SPS-Ausgangsdaten	SPS-Eingangsdaten	Antrieb
PO 6: Parameter channel control word	0x42c8 hex	0x4200 hex	PI 6: Parameter channel status word
Bit 8 / 9: Service	Write	Write	Bit 8 / 9: Actual service
Bit 14: Activate	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="radio"/> <input checked="" type="radio"/> <input type="radio"/>	Bit 15: Error Bit 14: Done Bit 13: Busy
PO 7: Index	8354	8354	PI 7: Actual Index
PO 8: Sub-Index Offset	1 0	1 0	PI 8: Actual Sub-Index Offset
PO 9/10: Write - Data	1111	1111	PI 9/10: Read-Data or Error

9007232531204619

- Solange das Bit PA 1.14 "Activate" auf "TRUE" steht, wird das Ergebnis angezeigt. Das Zurücksetzen des PA 1.14 "Activate" führt zum Zurücksetzen der Bits PE 1.14 "Done" und PE 1.15 "Error" und zur Löschung des zuletzt gelesenen Werts.

Aus der beschriebenen Vorgehensweise ergibt sich folgendes Taktdiagramm:



12 Fehlermanagement

12.1 Problembehebung

12.1.1 Code 32.08: Kommunikation während PC-Steuerung unterbrochen

Problem

Beim Verwenden der MOVIKIT®-Diagnose im Modus "PC-Steuerung" wurde die Kommunikation unterbrochen.

Abhilfe

- Prüfen Sie die eingestellte Time-Out-Zeit der MOVIKIT®-Diagnose und erhöhen Sie die Time-Out-Zeit bei Bedarf.

12.1.2 Code 10.02: Softwaremodul nicht kompatibel

Problem

Verwendete Version des Softwaremoduls nicht lauffähig mit der aktuellen Firmware-Version des Geräts.

Abhilfe

- Version des Softwaremoduls gemäß Kompatibilitätsliste anpassen.

12.2 Fehlercodes

12.2.1 Parameterkanal über Prozessdaten

ErrorCode		Bezeichnung	Beschreibung
Highword	Lowword		
01	00	Illegal Type	Datentyp im Datenblock-Header ist unbekannt oder wird nicht unterstützt.
02		Illegal Service	Dienst wird nicht unterstützt.
			Service-Code im Service-Header ist unbekannt oder wird nicht unterstützt.
			Filter im Sequenz-Header wird nicht unterstützt.
03	00	Illegal Service Destination	Service-Destination für Kombination Service/ID nicht verfügbar.
04	00	Illegal ID	Unbekannte Kombination von ID/Sub-ID/Offset
05	00	Sequence Error	Fehler im Ablauf der Sequenz
06		Illegal Device State	Wert im Datenblock liegt außerhalb der erlaubten Wertemenge
			Hardware fehlt
			Parametersperre aktiv
			Konfigurationszustand notwendig
			Initialisierung läuft
			Dataflex läuft
			Auto-Setup aktiv
			PLC-Zustand
			Hashwert-Berechnung läuft
			Daten-Download aktiv
			Inbetriebnahmezustand notwendig
			Energiesparmode aktiv
			Bei aktiver Funktion keine Parametrierung möglich
			Ungültiger Baugruppenzustand
07		Illegal Value	Keine Berechtigung den angeforderten Dienst auszuführen
			Wert zu groß
			Wert zu klein
			Wert ungültig
			Maximale Wertelänge überschritten

ErrorCode		Bezeichnung	Beschreibung
Highword	Lowword		
08		No Permission	Ressource beim Server nicht verfügbar
			Read Only
			Zugriff verweigert
			Zugriff über diese Schnittstelle nicht möglich
			Inkompatibler Parametersatz
			Inkompatible Optionskarten
			Inkonsistenter Parametersatz
09	01	Ressource Error	Maximale Pufferlänge überschritten
	02		Die angegebene Granularität wird nicht unterstützt
	03		Maximale Anzahl von Error-Info Elementen ist überschritten
FF	FF	Internal Error	Interner Softwarefehler

Stichwortverzeichnis

A

Abschnittsbezogene Warnhinweise 6

D

Dezimaltrennzeichen 7

E

Eingebettete Warnhinweise 7

F

Fehlermanagement 90

G

Gefahrensymbole

Bedeutung 7

Grundstellungsfahrt 27

H

Hinweise

Bedeutung Gefahrensymbole 7

Kennzeichnung in der Dokumentation 6

K

Konfiguration 19

Kurzbezeichnung 8

M

Mängelhaftungsansprüche 7

Marken 7

mitgeltende Unterlagen 8

P

Produktnamen 7

Projektierung 10

Prozessdaten

im Diagnosemonitor prüfen 83

S

Sicherheitshinweise

Bussysteme 9

Vorbemerkungen 9

Signalworte in Warnhinweisen 6

U

Unterlagen, mitgeltende 8

Urheberrechtsvermerk 7

W

Warnhinweise

Aufbau der abschnittsbezogenen 6

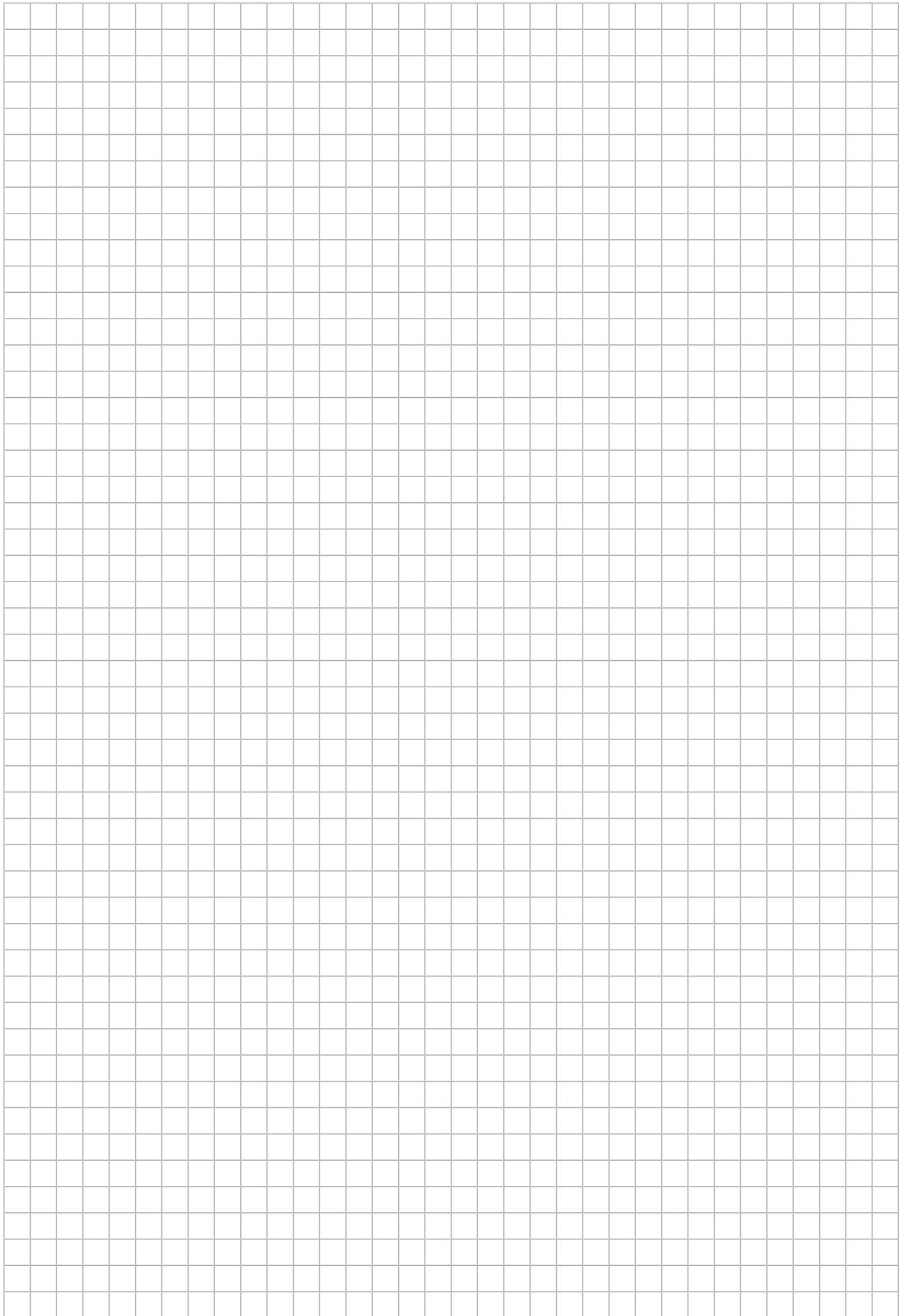
Aufbau der eingebetteten 7

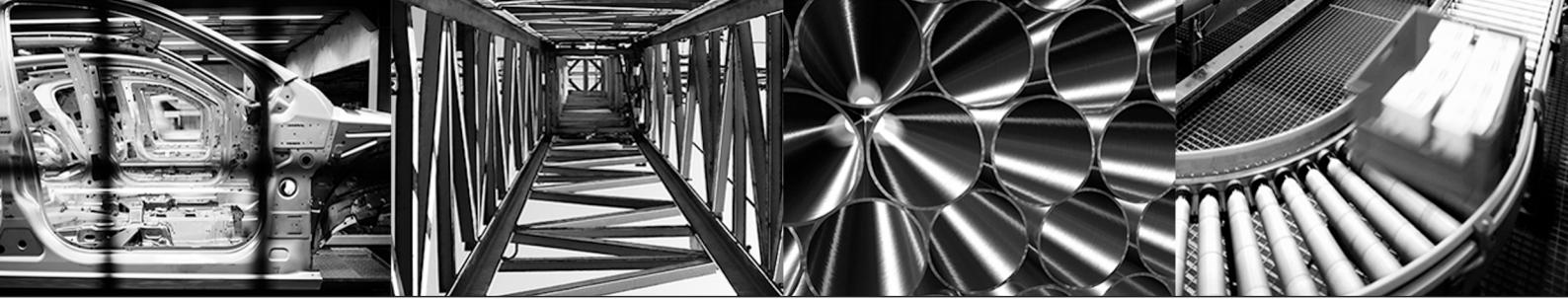
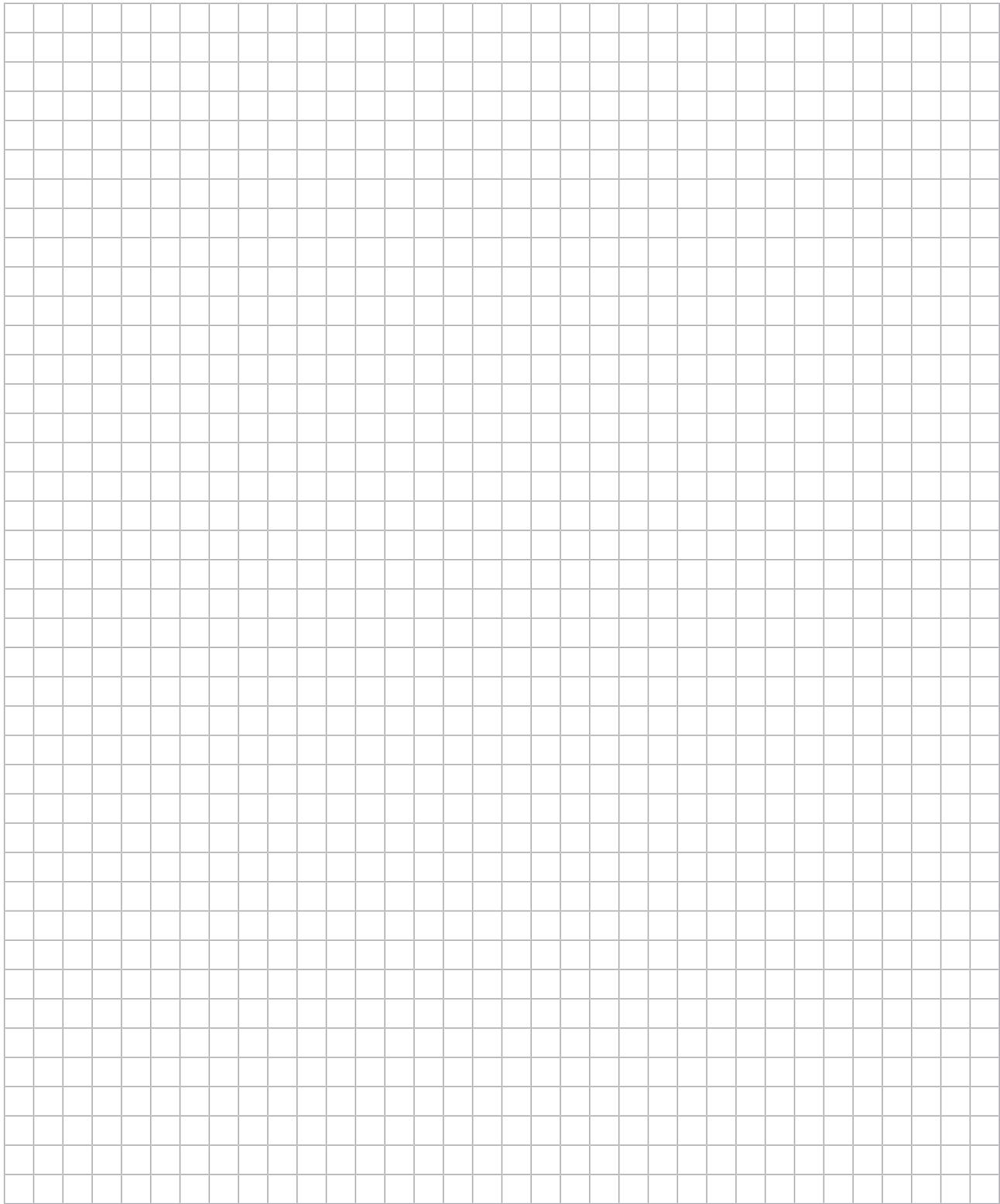
Bedeutung Gefahrensymbole 7

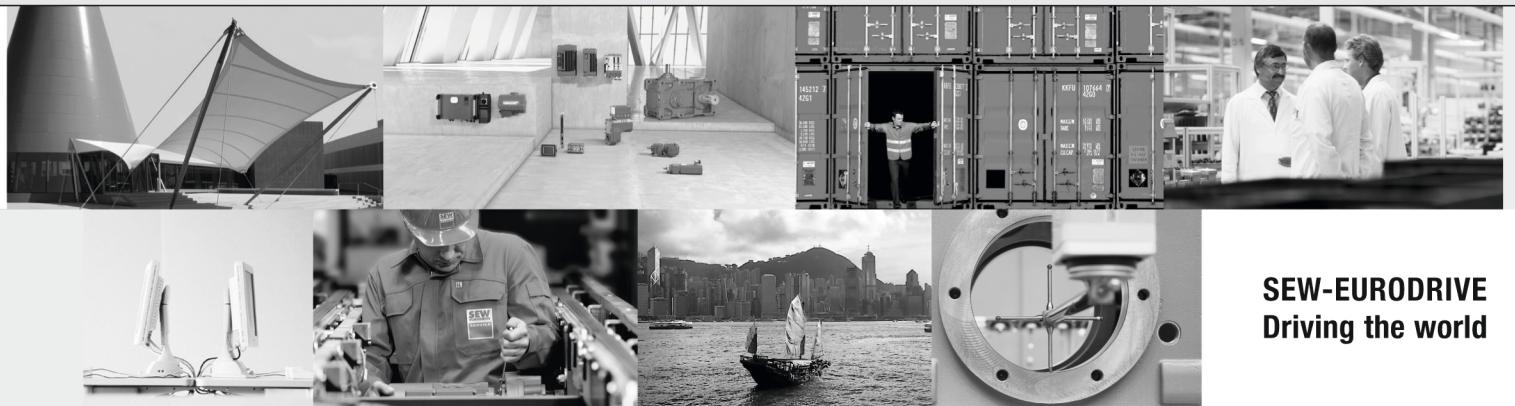
Kennzeichnung in der Dokumentation 6

Z

Zielgruppe 9







SEW-EURODRIVE
Driving the world

**SEW
EURODRIVE**

SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG
Ernst-Bickle-Str. 42
76646 BRUCHSAL
GERMANY
Tel. +49 7251 75-0
Fax +49 7251 75-1970
sew@sew-eurodrive.com
→ www.sew-eurodrive.com