

Busbeschreibung

Positioniersystem PSD4xx – EtherNet/IP

EtherNet/IP



halstrup-walcher GmbH
Stegener Straße 10
79199 Kirchzarten

Tel. +49 7661 39 63-0
info@halstrup-walcher.de
www.halstrup-walcher.de

© 2024 | Ts

Das Urheberrecht an dieser Betriebsanleitung verbleibt beim Hersteller. Sie enthält technische Daten, Anweisungen und Zeichnungen zur Funktion und Handhabung des Gerätes. Sie darf weder ganz noch in Teilen vervielfältigt oder Dritten zugänglich gemacht werden.

Die Betriebsanleitung ist Teil des Produkts. Lesen Sie diese Anleitung sorgfältig durch, befolgen Sie unsere Handlungsanweisungen und achten Sie insbesondere auf Sicherheitshinweise. Die Anleitung sollte jederzeit verfügbar sein. Wenden Sie sich bitte an den Hersteller, wenn Sie Teile dieser Anleitung nicht verstehen.

Der Hersteller behält sich das Recht vor, diesen Gerätetyp weiterzuentwickeln, ohne dies in jedem Einzelfall zu dokumentieren. Über die Aktualität dieser Betriebsanleitung gibt Ihnen Ihr Hersteller gerne Auskunft.

Inhaltsverzeichnis

1	Allgemein.....	4
2	Inbetriebnahme	5
	2.1 Einstellen der IP-Adresse	6
	2.2 Einschalten des Gerätes.....	6
	2.3 Auslieferungszustand herstellen (ohne Steuerung)	7
3	EtherNet/IP-Beschreibung.....	8
	3.1 Status LEDs.....	8
	3.2 EtherNet/IP-Schnittstelle	9
	3.3 Konfiguration der Schnittstelle.....	10
	3.3.1 Prozessdaten.....	10
	3.3.2 Azyklische Read- und Write-Requests	10
	3.4 Tabelle der implementierten Parameter-Einträge.....	11
	3.5 Tabelle der geräteabhängigen Min-, Max- und Default-Werte.....	19
	3.6 Prozessdaten-Aufbau	21
	3.6.1 Ausgangsmodul (aus Sicht des EIP-Busmasters)	21
	3.6.2 Eingangsmodul (aus Sicht des EIP-Busmasters).....	21
	3.7 Detaillierte Beschreibung der Status-Bits.....	22
	3.8 Detaillierte Beschreibung der Steuer-Bits	26
	3.9 PKW-Mechanismus	27
4	Funktionsweisen.....	30
	4.1 Positionieren.....	30
	4.2 Arten der Positionierung.....	31
	4.2.1 Positionierfahrt <i>mit</i> Schleifenfahrt.....	31
	4.2.2 Positionierfahrt <i>ohne</i> Schleifenfahrt.....	32
	4.2.3 Handfahrt	32
	4.3 Geschwindigkeit, Beschleunigung und Verzögerung.....	33
	4.4 Maximales Losfahr- und Fahrmoment	33
	4.5 Verhalten bei Blockieren	33
	4.6 Verhalten bei manuellem Verdrehen (Nachregelfunktion).....	34
	4.7 Berechnung der physikalischen Absolut-Position	35
	4.8 Einstellen der Spindelsteigung	38
	4.9 Fahrtabbruch bei Ausfall des Masters.....	38
	4.10 Referenzfahrten.....	39
	4.11 Rückwärtiges Antreiben	40
5	Technische Daten	41
6	Notizen.....	42

1 Allgemein

Diese Busbeschreibung dient der Inbetriebnahme und zur Einbindung des Antriebs in ein Feldbussystem.

Die technischen Daten zu den elektrischen Anschlüssen Ihres Antriebs entnehmen Sie bitte der Anschluss- und Steckerbeschreibung auf der Webseite:

www.halstrup-walcher.de/technischedoku

Bitte suchen Sie nach „PSD“ und wählen Ihren Typ aus, klicken Sie auf „Betriebsanleitungen“ und laden die Anschluss- und Steckerbelegung herunter, die zu Ihrem Bussystem angeboten wird.

2 Inbetriebnahme

 **WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch unsachgemäßen Gebrauch.
Die Installation darf nur durch Fachpersonal erfolgen.**

 **WARNUNG**

**Verletzungsgefahr durch erhitzten Antrieb.
Der Antrieb kann während des Betriebs stark erhitzen.
Lassen Sie den Antrieb abkühlen, bevor Sie ihn berühren.**

 **WARNUNG**

**Quetschgefahr durch rotative Bewegung.
Greifen Sie nicht in den Arbeitsbereich des Antriebs, wenn er sich noch dreht.
Entsprechende Schutzmaßnahmen sind durch den Anwender / Betreiber sicherzustellen.**

 **WARNUNG**

Unsachgemäße Montage kann zur Zerstörung des Antriebs führen.

 **WARNUNG**

**Achten Sie darauf, dass die Zuleitungen nicht eingeklemmt oder gequetscht werden.
Verlegen Sie die Zuleitungen entsprechend den allgemeinen und besonderen örtlichen Verlegevorschriften.
Sofern die Zuleitungen nicht Gegenstand der Lieferung sind, wählen Sie bitte der Anwendung entsprechend geeignete Leitungen aus.**

Betreiben Sie das Positioniersystem nicht, wenn die Zuleitungen erkennbar beschädigt sind.

 **WARNUNG**

Verletzungsgefahr. Bei Funktionsfehlern können hohe Berührungsspannungen auftreten.

Durch die Erdung kann dies vermieden werden.

 **ACHTUNG**

Der Antrieb ist vor übermäßiger Erhitzung zu schützen.

Entsprechende Schutzmaßnahmen sind durch den Anwender / Betreiber sicherzustellen.

 **ACHTUNG**

Das Gehäuse des Antriebs darf auf keinen Fall für Kraftübertragungszwecke, z. B. zum Abstützen, benutzt werden.

2.1 Einstellen der IP-Adresse

Die IP-Adresse kann auf 5 verschiedene Arten vorgegeben werden:

- 1) Adressvergabe über DHCP:
Dazu vor dem Einschalten mit den Adressschaltern die Adresse 99 einstellen.
- 2) Adressvergabe über BOOTP:
Dazu vor dem Einschalten mit den Adressschaltern die Adresse 98 einstellen.
- 3) Die zuletzt vergebene und gespeicherte Adresse verwenden:
Dazu vor dem Einschalten mit den Adressschaltern die Adresse 97 einstellen. IP-Adresse, Netzmaske und Gateway kommen dann aus dem internen EEPROM und werden verwendet, sofern sie $\neq 0$ sind.
- 4) Adresse über Adressschalter fest vorgeben:
Dazu vor dem Einschalten mit den Adressschaltern eine Adresse im Bereich 1 .. 96 einstellen.

Es ergeben sich dann folgende Einstellungen:
 - IP-Adresse = 192.168.1.0 + Wert des Adressschalters
 - Netzmaske = 255.255.255.0
 - Gateway = 0.0.0.0 (nicht verwendet)
- 5) Es wird die zuletzt verwendete Adressvergabemethode verwendet, also die aktuellen Einstellungen des TCP/IP Interface Objekts 0xF5, welche auch nach einem Neustart des Gerätes bestehen bleiben.

Speichern der Adresse:

Bei Varianten mit Adressschaltern kann die aktuell verwendete IP-Adresse (z. B. über DHCP erhalten) fest im EEPROM des Antriebs abgespeichert werden, indem der Adressschalter im eingeschalteten Zustand von einem Wert $\neq 97$ auf 97 gestellt wird.

Im Auslieferungszustand sind evtl. vorh. Adressschalter auf Schalterstellung 0, die Voreinstellung für Attribut „0x03“ des TCP/IP Objekts 0xf5 ist „0x02“ → IP-Vergabe über DHCP „Configuration“.

2.2 Einschalten des Gerätes

Nach Anlegen der Versorgungsspannung kann sofort mit einem Positionier- oder Handfahrauftrag begonnen werden.

Unter folgendem Link finden Sie Informationen zur Montage sowie Anschluss- und Steckerbelegung des Antriebs: www.halstrup-walcher.de/technischedoku

Bitte suchen Sie nach „PSD“ und wählen Ihren Typ aus, klicken Sie auf „Betriebsanleitungen“ und laden die Anschluss- und Steckerbelegung herunter, die zu Ihrem Bussystem angeboten wird.

2.3 Auslieferungszustand herstellen (ohne Steuerung)

Es besteht die Möglichkeit, den Antrieb auch ohne Vorhandensein einer Steuerung in den Auslieferungszustand zu versetzen.

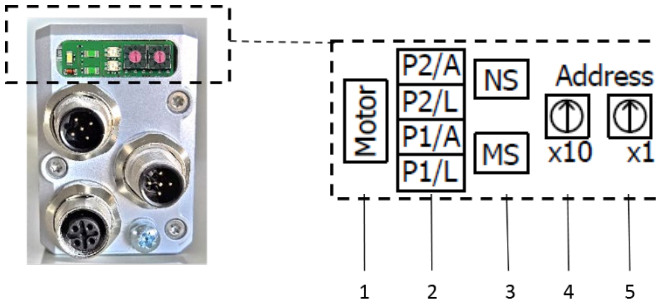
So stellen Sie den Auslieferungszustand her:

- 1) Gerät von der Versorgungsspannung trennen.
- 2) Adressschalter auf 98 stellen.
- 3) Gerät einschalten (Steuer- und Motorspannung).
- 4) Die gelbe LED blinkt jetzt 10 Sekunden lang mit 10 Hertz. Wenn während dieser Zeit die Adresse auf 99 gestellt wird, setzt der Antrieb alle Parameter auf den Auslieferungszustand, speichert diese und fährt die Achse in Mittelstellung.
- 5) Adressschalter auf 00 stellen, um den Auslieferungszustand zu komplettieren.
- 6) Gerät ausschalten.

Der 10-Sekunden-Zeitraum wird vorzeitig beendet, wenn eine Kommunikation aufgebaut wird.

3 EtherNet/IP-Beschreibung

3.1 Status LEDs



Unter dem Verschlussstopfen befinden sich folgende LEDs:		
1	V_Motor	Gelbe LED = Motorversorgungsspannung
2	P1L/A	Grüne LED = Link/Activity
	P2L/A	Grüne LED = Link/Activity
3	MS	Rot/Grün LED = signalisiert den „Module Status“
	NS	Rot/Grün LED = signalisiert den „Network Status“
4	X10	Adressschalter x10
5	X1	Adressschalter x1

Bedeutung der LEDs:

Gelbe LED-Motorversorgungsspannung (V_Motor)	
Aus	Motorspannung zu niedrig oder zu hoch
An	Motorspannung in Ordnung
Blinken mit 0,5 Hz	Motorspannung in Ordnung und Antrieb ist im Auslieferungszustand

Jeder der Ports (P1/P2) hat eine dazugehörige grüne LED („Link/Activity“).

Pro Port (P1/P2) sind folgende Zustände möglich:	
Aus	Keine Verbindung
An	Verbindung besteht, Datenübertragung inaktiv
Blinken mit 10 Hz	Verbindung besteht, Datenübertragung aktiv

Die rot/grün dual-LED MS signalisiert den „Module Status“:	
Aus	Der Antrieb ist nicht eingeschaltet
Blinkt rot/grün	Selbsttest (nur nach dem Einschalten bzw. nach einem Reset)
Blinkt rot	Einfacher (behebbarer) Fehler (z. B. fehlerhafte Konfiguration)
Rot an	Schwerer (nicht behebbarer) Fehler
Blinkt grün	Standby (nicht konfiguriert)
Grün An	Betriebsbereit (d. h. läuft korrekt, IP-Adresse erhalten)

Die rot/grün dual-LED NS signalisiert den „Network Status“:	
Aus	Nicht eingeschaltet bzw. keine IP-Adresse erhalten
Blinkt rot/grün	Selbsttest (nur nach dem Einschalten bzw. nach einem Reset)
Blinkt rot	Timeout einer oder mehrerer Verbindungen
Rot an	Das Gerät hat erkannt, dass eine IP-Adresse bereits von einem anderen Teilnehmer verwendet wird
Blinkt grün	Keine CIP Verbindungen eingerichtet und eine „Exclusive Owner“ Verbindung wurde nicht durch ein „Timeout“ unterbrochen
Grün an	Es wurde mindestens eine CIP Verbindung eingerichtet

3.2 EtherNet/IP-Schnittstelle

Es wird sowohl reine UCMM- als auch die verbindungsorientierte Kommunikation mit Assemblys für die Prozessdaten unterstützt (siehe die zum Gerät gehörende EDS-Datei unter www.halstrup-walcher.de/technischedoku).

Um den Antrieb zu Verfahren müssen Steuerwort („control word“) und Sollwert („target position“) entsprechend gesetzt werden. Diese sind zusammen mit den Ausgangsdaten des Parameterinterfaces im Assem100 gekapselt (SPS-Ausgangsdaten).

Die Rückmeldung des Antriebs (SPS-Eingangsdaten, Assem101) besteht aus einem Status („status word“) und den aktuellen Werten von Drehzahl und Position („actual speed“, „actual position“) sowie den Eingangsdaten des Parameterinterfaces.

Die Parameter (z. B. Solldrehzahl) können auf dreifache Art und Weise gesetzt werden:

- 1) über die Konfiguration beim Verbindungsaufbau (Assem104)
- 2) azyklisch mit Read/Write-Requests
- 3) über das Parameterinterface in den Prozessdaten (Assem100, Assem101)

Die Werte der Parameter sind nichtflüchtig im Antrieb gespeichert. D. h. wenn einzelne (oder alle) Werte nicht konfiguriert werden, arbeitet der Antrieb mit dem gespeicherten Wert.

Im Auslieferungszustand sind Standardwerte hinterlegt, die vielen Anwendungen gerecht werden.

3.3 Konfiguration der Schnittstelle

Vor dem eigentlichen Wert, den ein bestimmter Parameter annehmen soll, muss noch ein Steuerbit übertragen werden, das angibt, ob der Antrieb den Konfigurationswert übernehmen oder ignorieren soll. Wenn der Konfigurationswert ignoriert werden soll, muss dieses Steuerbit auf 0 gesetzt werden, ansonsten wird er übernommen.

Beispiel:

Um die Solldrehzahl in der Konfiguration zu übernehmen, muss das Steuerbit „Sollwert - übernehmen“ (Par. 51) auf 1 gesetzt werden, der Wert in „Sollwert - Wert“ (Par. 52) wird dann als Solldrehzahl übernommen.

Der Vorteil dieser Methode ist, dass bei der Parametrierung im Rahmen des Gerätehochlaufs Parameter aus der Projektierung wahlweise übernommen werden oder alternativ die im EEPROM des Antriebs gespeicherten Werte ihre Gültigkeit behalten. Gesteuert wird dies über das zuvor beschriebene Steuerbit, das in der EDS-Datei für jeden Parameter vorhanden ist und in der Projektierung dargestellt wird.

Inhalt der Konfiguration sind die Parameter 26 bis 110. Die korrespondierenden Steuerbits stehen in den Parametern 25 bis 109.

3.3.1 Prozessdaten

Als Prozessdaten existieren für den EIP-Busmaster ein 16-Byte-Ausgangs-Assembly und ein 16-Byte-Eingangs-Assembly. Mit Hilfe der Prozessdaten können die Positionieraufträge angestoßen und überwacht werden, außerdem können Parameter geschrieben und gelesen werden. Dazu findet der Mechanismus „PKW-Parameterinterface“ Verwendung.

3.3.2 Azyklische Read- und Write-Requests

Auf sämtliche Parameter kann anstatt über das PKW-Parameterinterface auch über azyklische Read- und Write-Requests zugegriffen werden („Get Attribute Single“ / „Write Attribute Single“, Klasse 0x64, Instanz 1). Die Parameternummer beim PKW-Parameterinterface entspricht dabei der Attributnummer bei den azyklischen Read- und Write-Requests.

3.4 Tabelle der implementierten Parameter-Einträge

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Werte-Bereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Steuerwort (über Explicit Request nur schreibbar, wenn keine Prozessdaten-Verbindung besteht)	3	Bit 0: Handfahrt zu größeren Werten Bit 1: Handfahrt zu kleineren Werten Bit 2: Sollwert übergeben Bit 3: Reserviert Bit 4: Freigabe: Die Achse wird nur bei gesetztem Bit verfahren. Bit 5: Reserviert Bit 6: Fahrt ohne Schleife Bit 7: Reserviert Bit 8: Reserviert Bit 9: Reserviert Bit 13: Togglebit Bit 14: Fehlerbit löschen (ab Firmware V3.02)				
Sollwert (über Explicit Request nur schreibbar, wenn keine Prozessdaten-Verbindung besteht)	4	Anzufahrende Sollposition in 1/100 mm (bei einer 4 mm-Spindel und für Defaultwerte von Zähler, (Par. 28 und Nenner, Par. 30).	±31 bit	nein	0	R/W

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Wertebereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Status	8	Bit 0: Sollposition ist erreicht Bit 1: Reserviert Bit 2: Togglebit Bit 3: Reserviert Bit 4: Motor-Spannung vorhanden Bit 5: Positionierung wurde abgebrochen Bit 6: Antrieb läuft Bit 7: Temperaturüberschreitung Bit 8: Fahrt gegen Schleifenrichtung Bit 9: Fehler Bit 10: Positionierfehler (Blockieren) Bit 11: Manuelles Verdrehen Bit 12: Sollwert falsch Bit 13: Motor-Spannung hatte gefehlt Bit 14: Bereichsende positiv Bit 15: Bereichsende negativ	0... FFFFh 16 bit			R
Istdrehzahl	9	Aktuelle Drehzahl in U/min	±15 bit			R
Istwert	10	Aktuelle Istposition in 1/100 mm (bei einer 4 mm-Spindel und für Defaultwerte von Zähler, (Par. 28) und Nenner, (Par. 30)). Schreiben auf diesen Parameter bewirkt, dass die aktuelle Position auf den übertragenen Wert „referenziert“ wird. Schreiben ist nur im Stillstand möglich.	±31 bit	nein		R/W
Iststrom	14	Aktueller Strom in mA	16 bit			R

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Werte-Bereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Max. Fahrstrom letzte Fahrt	15	Maximal aufgetretener Fahrstrom bei der letzten Fahrt (Startphase, während das Losfahrmoment gilt, siehe Par. 66/76, sowie Bremsphase werden nicht berücksichtigt) Wert in mA	16 bit			R
U Steuer	16	Aktuelle Versorgungsspannung der Steuerung in 0,1 V	16 bit			R
U Motor	17	Aktuelle Versorgungsspannung des Motors in 0,1 V	16 bit			R
Geräte-temperatur	18	Temperatur im Geräteinnern in °C	16 bit			R
Adress-schalter	19	Aktuelle Stellung am Adressschalter	16 bit			R
Produktionsdatum	20	Herstellungsjahr und -woche (als Integer-Zahl)	JJWW 16 bit			R
Seriennummer	21	Laufende Geräte-Seriennummer	0... 65.535 16 bit			R
Gerätetyp (als Nummer)	22	Gerätetyp innerhalb der PSD-Reihe als Nummer (z. B. 41105)	16 bit			R
Gerätetyp (als String)	23	Gerätetyp innerhalb der PSD-Reihe als String (z. B. „PSD403-14H“)	16 bit			R
Version	24	Software-Versionsnummer	16 bit			R
Drehsinn	26	0: rechtsdrehend bei größeren Werten (bei Sicht auf die Abtriebswelle) 1: linksdrehend bei größeren Werten Schreiben ist nur im Stillstand möglich.	0 ... 1 16 bit	ja	0	R/W

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Wertebereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Istwertbewertung Zähler	28	Mit diesen Werten kann eine beliebige Anwenderauflösung auf den Antrieb abgebildet werden.	1 ... 10000 16 bit	ja	400	R/W
Istwertbewertung Nenner	30	Bei Zählerfaktor 400 steht im Nennerfaktor die Spindelsteigung / Auflösung Beispiel: Spindelsteigung 1,5 mm mit Auflösung 1/100 mm: Zähler = 400, Nenner = 150 Schreiben ist nur im Stillstand möglich.	1... 10.000 16 bit	ja	400	R/W
Referenzierungswert	32	Wert, um den Sollwerte, Istwerte und Endschalterwerte korrigiert werden. Schreiben ist nur im Stillstand möglich.	±31 bit	ja	0	R/W
Oberes Mapping-Ende	34	Definition des Verfahrbereichs relativ zum Absolutwertgeber. Erlaubte Werte: (Istposition + 3 Umdrehungen) ... (Istposition + 4.029 Umdrehungen) Schreiben ist nur im Stillstand möglich.	±31 bit	ja	siehe Kap. 3.5	R/W
Obere Endbegrenzung	36	Maximal zulässige Sollposition. Erlaubte Werte: (oberes Mapping-Ende - 1.200 .. 1.611.600 * Nenner/Zähler) Bei Varianten mit Hilfsgetriebe verringert sich der Wertebereich entsprechend der Übersetzung.	±31 bit	ja	siehe Kap. 3.5	R/W
Untere Endbegrenzung	38	Minimal zulässige Sollposition. Erlaubte Werte: (oberes Mapping-Ende - 1.200 .. 1.611.600 * Nenner/Zähler) Bei Varianten mit Hilfsgetriebe verringert sich der Wertebereich entsprechend der Übersetzung.	±31 bit	ja	siehe Kap. 3.5	R/W

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Wertebereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Positionierfenster	40	Erlaubte Differenz zwischen Sollwert und Istwert für das „Position erreicht“-Bit. Der maximal einstellbare Wert ändert sich im gleichen Faktor wie die Auflösung. Wert in Schritten	1 ... 100 16 bit Entspricht 0,0025 ... 0,25 Umdrehungen	ja	2	R/W
Schleifenlänge	42	Minimale Anzahl an Schritten, in die der Antrieb in einer vordefinierten Richtung ein Ziel anfährt. Wert in Schritten (0: keine Schleife) Das Vorzeichen gibt die Schleifenrichtung an: positiv: Schleifenfahrt zu größeren Werten negativ: Schleifenfahrt zu kleineren Werten	0,025 ... 10 Umdrehungen oder -0,025 ... -10 Umdrehungen ±31 bit	ja	250	R/W
Nachregeln	46	Nachregeln im Stillstand 0: aus 1: an	0 oder 1 16 bit	ja	0	R/W
Solldrehzahl Posi	52	Zu verwendende Maximaldrehzahl bei Positionierfahrten. Wert in U/min	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Solldrehzahl Hand	58	Zu verwendende Maximaldrehzahl bei Handfahrten. Wert in U/min	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Drehzahlgrenze für Fahrtabbruch	60	Wert in % der Solldrehzahl	30 ... 90 16 bit	ja	30	R/W
Beschleunigung	62	Wert in U/min pro Sekunde	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Verzögerung	64	Wert in U/min pro Sekunde	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Max. Losfahrmoment	66	Wert in cNm	*) 16 bit	ja	*)	R/W

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Wertebereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Max. Fahrmoment	68	Gilt nach Beendigung der Startphase (während der Startphase gilt der Wert aus Par. 66). Wert in cNm	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Max. Haltemoment bei Fahrtende	70	Wert in cNm	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Max. Haltemoment	72	Haltemoment im Stillstand in cNm (nach Beendigung der Phase „max. Haltemoment bei Fahrtende“)	*) 16 bit	ja	*)	R/W
Zeit für Unterschreiten der Drehzahlgrenze für Fahrtabbruch	74	Wert in Millisekunden (siehe auch Par. 60)	50 ... 500 16 bit	ja	200	R/W
Zeitraum für Losfahrmoment	76	Zeit, während der beim Start einer Bewegung das max. Losfahrmoment anliegt. (Wert in Millisekunden, siehe auch Par. 66)	10 ... 1000 16 bit	ja	200	R/W
Dauer des Haltemoments bei Fahrtende	78	Zeitraum nach Fahrtende, in dem das Haltemoment bei Fahrtende anliegt. (Wert in ms, siehe auch Par. 70)	0 ... 1000 16 bit	ja	200	R/W
UMot-Filter	86	Mittelwertzeit für Motorspannungsmessung; in ms	100 ... 1000 16 bit	ja	100	R/W
Freie Register	88 - 106	10 frei verwendbare Register	32 bit	ja	0	R/W

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Wertebereich	gesichert	Auslieferung	R/W
UMot-Grenze	108	<p>Spannungsgrenze für Bit 4 („Motor-Spannung vorhanden“); in 0,1 V.</p> <p>Der Start einer Positionier- oder Handfahrt ist nur möglich, wenn die Motorspannung höher ist als der hier eingestellte Wert. Während der Fahrt darf die Spannung bis auf 17,5 V absinken.</p>	<p>180 ... 240</p> <p>16 bit</p>	ja	185	R/W
Temperaturgrenze	110	Temperaturgrenze °C für Übertemperatur	<p>10 ... 80</p> <p>16 bit</p>	ja	80	R/W
Auslieferungszustand	113	<p>Schreiben einer „-6“: setzt den Antrieb zurück (entspricht dem Aus- und Wiedereinschalten der Steuerspannung)</p> <p>Schreiben einer „-5“: setzt die Werte aller Parameter auf den Auslieferungszustand, speichert die Parameter im EEPROM, anschließend Positionierung auf Messbereichsmitte *) (IP-Adresse, Netzmaske, Gateway und IP-Adressvergabemethode bleiben unbeeinflusst)</p> <p>Schreiben einer „-4“: setzt die Werte aller Parameter auf die zuletzt vom User gespeicherten Werte, anschließend Positionierung auf Messbereichsmitte *) (IP-Adresse, Netzmaske, Gateway und IP-Adressvergabemethode bleiben unbeeinflusst)</p> <p>Schreiben einer „-3“: setzt die Werte aller Parameter auf den Auslieferungszustand, löscht IP-Adresse, Netzmaske, Gateway und IP-Adressvergabemethode und speichert die Parameter im EEPROM</p> <p><i>Fortsetzung auf der nächsten Seite</i></p>	<p>-6 ... -1 oder 1 (beim Schreiben)</p> <p>±15 bit</p>	nein	R/W	Auslieferungszustand

Bezeichnung	Par.-Nr.	Funktion	Wertebereich	gesichert	Auslieferung	R/W
Auslieferungszustand	113	<p><i>Fortsetzung</i></p> <p>Schreiben einer „-2“: setzt die Werte aller Parameter auf die zuletzt vom User gespeicherten Werte, ohne die Parameter im EEPROM zu speichern (IP-Adresse, Netzmaske, Gateway und IP-Adressvergabemethode bleiben unbeeinflusst)</p> <p>Schreiben einer „-1“: setzt die Werte aller Parameter auf den Auslieferungszustand, ohne die Parameter im EEPROM zu speichern (IP-Adresse, Netzmaske, Gateway und IP-Adressvergabemethode bleiben unbeeinflusst)</p> <p>Schreiben einer „1“: speichert die Parameter im EEPROM Schreiben ist nur im Stillstand möglich.</p>	-6 ... -1 oder 1 (beim Schreiben) ±15 bit	nein	R/W	Auslieferungszustand

*) Im zyklischen Datenaustausch wird das Steuerwort während der Positionierung auf Messbereichsmittle ignoriert (außer es ändert sich). Somit kann eine Mittelstellungsfahrt durch eine Änderung des Steuerworts abgebrochen werden. Vor dem Beauftragen der Mittelstellungsfahrt erteilte Fahraufträge werden nach Beenden der Mittelstellungsfahrt nicht automatisch wieder aufgenommen. (D.h. Steuerwort 0x14 und alter Sollwert führt nicht zum Anfahren dieser Position.)

3.5 Tabelle der geräteabhängigen Min-, Max- und Default-Werte



Hinweis: Die Einstellung des Fahrmoments ist für die Nenndrehzahl der jeweiligen Gerätevariante optimiert. Je mehr die eingestellte Drehzahl von der Nenndrehzahl abweicht, desto größer ist die Abweichung der tatsächlichen Stromaufnahme des Motorstromkreises vom eingestellten Wert.



Hinweis: Die Einstellung des Wertes 0 für das Haltemoment führt zu einer maximalen Stromaufnahme des Motorstromkreises von ca. 50 mA.

Gerätetyp		PSD 401/411 - 5V	PSD 401/411 - 8H/14H	PSD 403/413 - 8H/14H	PSD 422/432 - 8V	PSD 422/432 - 8H/14H
Name	Par.- Nr.	Wertebereich Auslieferung				
Oberes Mapping-Ende*)	34	806.400	806.400	198.498	806.400	806.400
Obere Endbegrenzung*)	36	805.200	805.200	197.298	805.200	805.200
Untere Endbegrenzung*)	38	-805.200	-805.200	-197.299	-805.200	-805.200
Solldrehzahl Positionierfahrt	52	1 ... 800 200	1 ... 500 200	1 ... 250 50	1 ... 1000 200	1 ... 500 200
Solldrehzahl Hand	58	1 ... 800 70	1 ... 500 70	1 ... 250 17	1 ... 1000 70	1 ... 500 70
Beschleunigung	62	1 ... 5000 1000	1 ... 5000 1000	1 ... 1250 250	1 ... 5000 500	1 ... 5000 500
Verzögerung	64	1 ... 5000 2000	1 ... 5000 2000	1 ... 1250 500	1 ... 5000 2000	1 ... 5000 2000
Max. Losfahr- moment	66	30 ... 90 50	30 ... 90 50	115... 350 190	50 ... 240 120	50 ... 240 120
Max. Fahr- moment	68	30 ... 80 40	30 ... 80 40	115... 300 150	50 ... 240 100	50 ... 240 100
Max. Halte- moment bei Fahrtende	70	0 ... 80 30	0 ... 80 30	0 ... 325 120	0 ... 200 70	0 ... 200 70
Max. Halte- moment	72	0 ... 60 20	0 ... 60 20	0 ... 245 80	0 ... 150 50	0 ... 150 50

Gerätetyp		PSD 424/434 - 14H	PSD 426/436 - 14H	PSD 428/438 - 14H	PSD 480/490 - 5V	PSD 480/490 - 8H/14H	PSD 481/491 - 8H/14H
Name	Par.- Nr.	Wertebereich Auslieferung					
Oberes Mapping- Ende*)	34	388.800	256.000	196.683	806.400	806.400	198.498
Obere End- begrenzung*)	36	387.600	254.800	195.483	805.200	805.200	197.298
Untere End- begrenzung*)	38	-387.600	-254.800	-195.483	-805.200	-805.200	-197.298
Solldrehzahl Positionier- fahrt	52	1...482 100	1...317 63	1...250 50	1...800 200	1...500 200	1...250 50
Solldrehzahl Hand	58	1...482 34	1...317 22	1...250 17	1...800 70	1...500 70	1...250 17
Beschleunig- ung	62	1...2411 240	1...1587 150	1...1250 125	1...5000 1000	1...5000 1000	1...1250 250
Verzögerung	64	1...2411 960	1...1587 635	1...1250 500	1...5000 2000	1...5000 2000	1...1250 500
Max. Losfahr- moment	66	100...480 240	150...720 360	195...935 465	9...30 15	9...30 15	26...120 60
Max. Fahr- moment	68	100...480 200	150...720 300	200...935 400	9...30 13	9...30 13	36...120 50
Max. Halte- moment bei Fahrtende	70	0...400 140	0...630 220	0...820 285	0...25 9	0...25 9	0...100 35
Max. Halte- moment	72	0...300 100	0...470 155	0...615 205	0...19 7	0...19 7	0...75 25

*) Die Min.- und Max.-Werte des Parameters können nicht angegeben werden, da sie von der aktuellen Skalierung abhängen. Der Wert gilt für die Standardskalierung (400 Schritte pro Umdrehung).

3.6 Prozessdaten-Aufbau

3.6.1 Ausgangsmodul (aus Sicht des EIP-Busmasters)

Bit	Byte	Bedeutung	Entsprechender Parameterindex
0-15	0-1	Status	8
16-31	2-3	Aktuelle Drehzahl	9
32-63	4-7	Istwert	10
64-79	8-9	PKE	11
80-95	10-11	IND	12
96-127	12-15	PWE	13



Hinweis: Belegung (nicht veränderbar)

3.6.2 Eingangsmodul (aus Sicht des EIP-Busmasters)

Bit	Byte	Bedeutung	Entsprechender Parameterindex
0-15	0-1	Steuerwort	3
16-31	2-3	Reserviert	-
32-63	4-7	Sollwert	4
64-79	8-9	PKE	5
80-95	10-11	IND	6
96-127	12-15	PWE	7



Hinweis: Belegung (nicht veränderbar)

Falls das PKW-Parameterinterface (PKE/IND/PWE) nicht benötigt wird, kann mit Hilfe der EDS-Datei die Datenlänge jeweils von 16 Byte auf 8 Byte reduziert werden. Dazu die Parameter Param1 und Param2 auf den Eintrag „without Parameter Interface“ setzen.



Hinweis: Param1 und Param2 müssen stets denselben Eintrag aufweisen (d. h. beide auf „with Parameter Interface“ oder beide auf „without Parameter Interface“).

3.7 Detaillierte Beschreibung der Status-Bits

Bit 0 Sollposition ist erreicht

wird gesetzt:

- nach erfolgreicher Ankunft an einer übertragenen Sollposition (nicht am Ende einer Handfahrt, außer, wenn die Sollposition gleich der maßgeblichen Endbegrenzung ist)
- nach manuellem Verdrehen im Stillstand, wenn die Istposition wieder innerhalb des Positionierfensters liegt
- nach manuellem Verdrehen im Stillstand, wenn bei aktivierter Nachregelfunktion die Differenz aus Soll- und Istwert betragsmäßig kleiner oder gleich dem Positionierfenster ist

Wenn Bit 0 gleichzeitig mit Bit 10 (Blockieren) gesetzt sein sollte, so hat Bit 0 Priorität!

wird gelöscht:

- nach Übertragen einer Sollposition, wenn die Differenz zum Istwert größer als das Positionierfenster ist (Par. 40)
- durch eine Handfahrt
- bei Übertragen eines ungültigen Sollwerts
- bei manuellem Verdrehen im Stillstand

Bit 1 Reserviert

Bit 2 Togglebit

wird gesetzt:

- wenn Bit 13 des Steuerwortes gesetzt ist

wird gelöscht:

- wenn Bit 13 des Steuerwortes gelöscht ist

Bit 3 Reserviert

Bit 4 Motor-Spannung vorhanden

wird gesetzt:

- wenn die Motor-Versorgungsspannung über der UMot-Grenze (Par. 108) und unter 30 V liegt

wird gelöscht:

- wenn die Motor-Versorgungsspannung unter der UMot-Grenze oder über 30 V liegt

Bit 5 Positionierung wurde abgebrochen

wird gesetzt:

- wenn eine Positionierfahrt durch Wegnahme der Freigabe im Steuerwort oder durch eine ungültige Bitkombination im Steuerwort abgebrochen wird

wird gelöscht:

- bei jedem neuen Fahrauftrag
- bei einer 0 → Flanke des Bits "Fehlerbits löschen" (ab FW V3.02)

Bit 6 Antrieb läuft

wird gesetzt:

- bei sich drehendem Antrieb

wird gelöscht:

- im Stillstand

Bit 7 Temperaturüberschreitung

wird gesetzt:

- wenn die Temperatur im Geräteinnern den Grenzwert aus Par. 110 überschreitet

wird gelöscht:

- wenn die Temperatur im Geräteinnern den Grenzwert um 5 °C unterschreitet

Bit 8 Fahrt gegen Schleifenrichtung

wird gesetzt:

- beim Einschalten bzw. nach Reset (ein evtl. vorhandenes Spiel ist noch nicht herausgefahren)
- beim Beauftragen einer Positionier- oder Handfahrt gegen die Schleifenrichtung

wird gelöscht:

- wenn Parameter Schleifenlänge (Par. 42) = 0 und Positionier- oder Handfahrt beauftragt wird
- nach erfolgreicher Ankunft an einer übertragenen Sollposition in Schleifenrichtung (nicht nach einer Handfahrt)

Bit 9 Fehlerbit

wird gesetzt:

- wenn bei der Positionsberechnung ein internes Problem festgestellt wurde

Bei gesetztem Fehlerbit sind keine Fahraufträge mehr möglich!

wird gelöscht:

- nur durch Zurücksetzen des Antriebs möglich

Bit 10 Positionierfehler (Blockieren)

wird gesetzt:

- wenn eine Positionier- oder Handfahrt aufgrund von Überlastung (Blockieren, starke Schwergängigkeit) abgebrochen wurde

Wenn Bit 0 (Sollposition erreicht) gleichzeitig mit Bit 10 gesetzt sein sollte, so hat Bit 0 Priorität!

wird gelöscht:

- bei jedem neuen Fahrauftrag
- bei einer 0 → Flanke des Bits "Fehlerbits löschen" (ab FW V3.02)

Bit 11 Manuelles Verdrehen

wird gesetzt:

- wenn der Antrieb im Stillstand von außen um mehr als den Wert im Positionierfenster verdreht wird, nachdem zuvor eine Positionierfahrt korrekt beendet wurde

wird gelöscht:

- bei jedem neuen Fahrauftrag
- bei einer 0 → Flanke des Bits "Fehlerbits löschen" (ab FW V3.02)

Bit 12 Sollwert falsch

wird gesetzt:

- wenn ein übertragener Sollwert außerhalb der Endbegrenzung liegt, z.B. verursacht durch den aktuellen Referenzierungswert (Par. 32)
- wenn ein übertragener Sollwert innerhalb der Endbegrenzung liegt, aber der vorgegebene Bereich durch eine notwendige Schleifenfahrt verlassen werden würde

wird gelöscht:

- bei jedem neuen Fahrauftrag
- bei einer 0 → Flanke des Bits "Fehlerbits löschen" (ab FW V3.02)

Bit 13 Motor-Spannung hatte gefehlt

wird gesetzt:

- wenn die Motorspannung beim Beauftragen einer Positionier- oder Handfahrt unter der UMot-Grenze (Par. 108) oder über 30 V liegt
- wenn die Motorspannung während der Fahrt den vorgegebenen Korridor verlässt

wird gelöscht:

- wenn die Motorspannung beim Beauftragen einer Positionier- oder Handfahrt über der UMot-Grenze und unter 30 V liegt
- bei einer 0 → Flanke des Bits "Fehlerbits löschen" (ab FW V3.02)

Bit 14/ Endbegrenzung vorwärts / rückwärts ist angefahren**Bit 15**

wird gesetzt:

- wenn der Endbegrenzungswert per Handfahrt erreicht wird (nicht wenn dieser per Positionierfahrt erreicht wird)
- wenn eine Endbegrenzung so verändert wird, dass die aktuelle Position außerhalb liegt
- wenn der Antrieb im Stillstand durch eine äußere Kraft auf eine Position jenseits des durch die Endbegrenzung definierten Bereichs bewegt wird

wird gelöscht:

- sobald sich der Antrieb wieder innerhalb des durch die Endbegrenzung definierten Bereichs befindet (Ausnahme: Der Antrieb befindet sich nach dem Ende einer Handfahrt noch an der Endbegrenzung innerhalb des Positionierfensters und es wurde noch kein neuer Fahrauftrag gegeben.)

3.8 Detaillierte Beschreibung der Steuer-Bits

Bit 0 Handfahrt zu größeren Werten

Bit 1 Handfahrt zu kleineren Werten

Bit 2 Sollwert übergeben

Der Sollwert in den Prozessdaten wird als neuer gültiger Sollwert akzeptiert, wenn dieses Bit gesetzt ist. Eine gleichzeitig oder später startende Positionierfahrt verwendet diesen Sollwert als neue Sollposition. Soll gleichzeitig mit der Übergabe des Sollwerts die Positionierung sofort starten, ist zusätzlich das Bit 4 („Freigabe“) zu setzen.

Wenn Bit 2 nicht gesetzt ist, wird der Sollwert nicht übernommen. Stattdessen kann eine Positionierfahrt zu dem zuletzt gesendeten und als gültig markierten Sollwert gestartet werden.

Bit 3 Reserviert

muss auf 0 gesetzt sein

Bit 4 Freigabe

Fahrbefehle werden nur bei gesetztem Bit ausgeführt. Bit muss für Positionier-, Hand- und Einschalt Schleifenfahrten gesetzt sein. Wird es während einer Fahrt gelöscht, so wird diese abgebrochen und Statusbit 5 gesetzt („Positionierung wurde abgebrochen“).

Bit 5 Reserviert

muss auf 0 gesetzt sein

Bit 6 Fahrt ohne Schleife

Bei gesetztem Bit werden alle Ziele bei Positionierfahrten direkt angefahren (unabh. vom aktuellen Wert von Par. 42) ohne eventuelle Schleife.

Bit 7-12 Reserviert

müssen auf 0 gesetzt sein

Bit 13: Togglebit

Der Antrieb schreibt dieses Bit immer in das Statuswort Bit 2.
→ Die Steuerung kann erkennen, wann neue Prozessdaten vom Antrieb verarbeitet werden

Bit 14: Fehlerbit löschen

Bei einer 0 → 1 Flanke dieses Bits werden die Fehlerbits 1, 5, 10, 11, 12 und 13 im Statuswort gelöscht (verfügbar ab Firmware V3.02)

Bit 14-15 Reserviert

müssen auf 0 gesetzt sein

3.9 PKW-Mechanismus

Über den PKW-Mechanismus (PKW = „Parameter-Kennung-Wert“) können im zyklischen Datenverkehr Parameterwerte geschrieben und gelesen werden sowie sonstige Werte vom Antrieb abgerufen werden.

Im PKW-Mechanismus erteilt und überträgt der IO-Controller einen Auftrag. Er wiederholt diesen Auftrag zyklisch so lange, bis der Antrieb den Auftrag bearbeitet hat und eine Antwort erteilt hat.

Der Antrieb stellt die Antwort solange bereit, bis der IO-Controller einen neuen Auftrag formuliert. Ein Parameterwert, den der Antrieb als Antwort auf einen Lesezugriff zurücksendet, bezieht sich dabei auf den Zeitpunkt, zu dem der Auftrag erteilt worden ist. D. h. wenn der Verlauf eines Parameterwerts über längere Zeit beobachtet werden soll, muss der IO-Controller nach der Übernahme des aktuellen Parameterwerts einen neuen Auftrag senden. Dies geschieht durch Setzen der Auftragskennung 0 „kein Auftrag“ und anschließendes Warten, bis der Antrieb dies mit Antwortkennung 0 („keine Antwort“) bestätigt. Daraufhin kann derselbe Parameterwert erneut angefordert werden.

Pro Antrieb kann immer nur ein Auftrag in Bearbeitung sein.

PKW-Aufbau:

PKW							
PKE		IND		PWE			
0	1	2	3	4	5	6	7

PKE	Parameterkennung
IND	Index
PWE	Parameterwert

Aufbau der Parameterkennung PKE:

Die Information „Parameterkennung“ (PKE) besteht aus einem Datenwort (Byte 0 und 1 des PKW-Teils), in dem die Art des Auftrags (bzw. der Antwort) und die zugehörige Parameternummer verschlüsselt sind:

Parameterkennung PKE															
Bit. Nr															
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
AK				SPM		Parameternummer (PNU)									

AK	Auftrags- bzw. Antwortkennung
SPM	Toggle-Bit für Spontanmeldung (Funktion nicht implementiert)
PNU	Parameternummer

Die Parameternummer PNU ergibt sich aus obiger Tabelle („Tabelle der implementierten Parameter-Einträge“).

Auftragskennung (IO-Controller → Antrieb):

Auftragskennung	Funktion	mögliche Antwortkennung des Antriebs *)	
		positiv	negativ
0	kein Auftrag	0	7
1	Parameterwert anfordern	1 oder 2	
2	Parameterwert ändern (Wort)	1	
3	Parameterwert ändern (Doppelwort)	2	
6	Parameterwert anfordern (Array)	4 oder 5	
7	Parameterwert ändern (Array Wort)	4	
8	Parameterwert ändern (Array Doppelwort)	5	
9	Anzahl der Arrayelemente anfordern	6	

*) Die Spalte „Antwortkennung“ enthält die zum Auftrag gehörenden mögliche Antworten im Falle einer erfolgreichen Ausführung („positiv“) bzw. im Fehlerfall („negativ“).

Antwortkennung (Antrieb → IO-Controller):

Antwortkennung	Funktion
0	keine Antwort
1	Parameterwert übertragen (Wort)
2	Parameterwert übertragen (Doppelwort)
4	Parameterwert übertragen (Array Wort)
5	Parameterwert übertragen (Array Doppelwort)
6	Anzahl der Arrayelemente übertragen
7	Auftrag nicht ausführbar

Subindex IND:

Bei Aufträgen und Antworten, die sich auf Arrayelemente beziehen, enthält das Feld IND den Array-Subindex.

Parameterwert PWE:

Dieses Feld enthält den dem jeweiligen Parameter zugehörigen Zahlenwert.

Bei nicht ausführbaren Aufträgen (d. h. Antwortkennung AK = 7) antwortet der Antrieb mit einem Fehlercode gemäß nachstehender Tabelle:

Fehlercode	Bedeutung
0	unzulässige Parameternummer
1	Parameterwert nicht änderbar
2	untere oder obere Wertgrenze überschritten
3	fehlerhafter Subindex
4	kein Array
5	falscher Datentyp
6	kein Setzen erlaubt (nur rücksetzbar)
17	Auftrag wegen Betriebszustand nicht ausführbar
18	sonstiger Fehler

Bei erfolgreich abgearbeiteten Schreibaufträgen von Parameterwerten (d. h. Auftragskennung AK = 2, 3, 7 oder 8) beinhaltet die Antwort dieselben Daten wie das Lesen dieses Parameterwerts. Die Antwortkennung AK ist dann je nach Datentyp einer der Werte 1, 2, 4 oder 5. Die Parameternummer PNU, der Index IND und der Parameterwert PWE sind so wie im Auftrag vorgegeben. Damit kann nochmals geprüft werden, dass der Antrieb tatsächlich die angeforderten Werte übernommen hat.

4 Funktionsweisen

4.1 Positionieren

Zur Ansteuerung des Antriebs muss dieser zuerst in den zyklischen Datenaustausch überführt werden.

- Sollwert übertragen:
Steuerwort = 0x14 und gewünschter Sollwert
→ Antrieb fährt los
- Abbruch der Fahrt durch Wegnahme der Freigabe:
Steuerwort = 0x00

Wird während der Positionierfahrt ein neuer Sollwert übertragen, dann wird sofort das neue Ziel angefahren. Wenn dafür die Drehrichtung nicht geändert werden muss, geschieht dies ohne Unterbrechung.

Wird während einer Positionierfahrt ein Handfahrt-Kommando gesendet, so wird die Positionierfahrt abgebrochen (Geschwindigkeit wird auf Langsam-Fahrt gedrosselt) und mit der Handfahrt weitergemacht.

Folgende Reihenfolge ist ebenfalls möglich:

Ausgangslage: Freigabe ist nicht gesetzt

- Sollwert übertragen:
Steuerwort = 0x04 und gewünschter Sollwert
- Freigabe setzen:
Steuerwort = 0x10
→ Antrieb fährt los



Hinweis: Positionierfahrten beinhalten ggf. eine „Schleifenfahrt“, die bewirkt, dass das Ziel aus einer definierten Richtung angefahren wird. Die Richtung und Länge der Schleifenfahrt kann vor der Positionierung mit Par. 42 („Schleifenlänge“) auf den gewünschten Wert gesetzt werden. Mit Par. 42 kann die Schleifenfahrt auch deaktiviert werden.

4.2 Arten der Positionierung

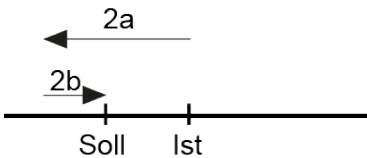
4.2.1 Positionierfahrt mit Schleifenfahrt

Das PSD4xx unterscheidet folgende Fälle bei einem Positioniervorgang.
(Annahme: Richtung, in der jede Sollposition angefahren wird, ist vorwärts):

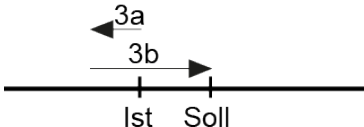
- 1) Neuer Positionswert größer als aktueller:
Position wird direkt angefahren



- 2) Neuer Positionswert kleiner als aktueller:
Es wird 5/8 Umdrehungen weiter zurückgefahren (2a)
und die exakte Position in Vorwärtsfahrt angefahren (2b)



- 3) Neuer Positionswert nach Rückwärtsfahrt ohne Schleifenfahrt:
Die Position wird auf alle Fälle mit einer Vorwärtsbewegung angefahren (3b),
gegebenenfalls wird dazu zunächst 5/8 Umdrehungen rückwärts gefahren (3a)



Nach Erreichen der Sollposition wird diese Position mit dem internen Absolutencoderstand verglichen. Bei einer Abweichung wird das Status-Bit „Fehler“ gesetzt.



Hinweis: Eine Positionierung auf die obere Endbegrenzung (Par. 36) mit einer Schleifenlänge > 0 ist nicht möglich, da der Antrieb hierfür die Endbegrenzung überfahren müsste. Gleiches gilt für die untere Endbegrenzung (Par. 38) bei einer Schleifenlänge < 0 .

4.2.2 Positionierfahrt *ohne Schleifenfahrt*

Der Modus „Positionieren ohne Schleifenfahrt“ dient hauptsächlich zum Fahren kleiner Wege für Feinkorrekturen. Jede Position wird dabei direkt angefahren.



Hinweis: Ein eventuelles Spiel in der angetriebenen Spindel wird dabei NICHT eliminiert.



ACHTUNG: Fahrten, die gezielt eine Blockfahrt nach sich ziehen (z. B. Referenzfahrten auf Block), dürfen nur mit einem reduzierten Drehmoment gestartet werden (Fahrmoment auf Minimalwert).

4.2.3 Handfahrt

Der Antrieb kann manuell betrieben werden (sog. „Handfahrt“). Dies dient einer vereinfachten Inbetriebnahme.

Handfahrt starten:

- Steuerwort übergeben
Steuerwort = 0x11 bzw. 0x12
→ Handfahrt beginnt

Handfahrt beenden:

- Steuerwort übergeben oder Freigabebit zurücksetzen
Steuerwort = 0x10 oder 0x00
→ Handfahrt stoppt



Hinweis: Wird während einer aktiven Handfahrt eine Positionierung gewünscht, muss der Antrieb gestoppt werden (Zurücksetzen des Freigabebits). Die Positionierfahrt kann gestartet werden, sobald der Antrieb steht (Steuerwort = 0x14 und gewünschter Zielwert).

4.3 Geschwindigkeit, Beschleunigung und Verzögerung

Handfahrten werden mit der Maximalgeschwindigkeit aus Par. 58 ausgeführt, Positionierfahrten mit der Maximalgeschwindigkeit aus Par. 52.

Für alle Fahrten gilt die Maximalbeschleunigung aus Par. 62 und die Maximalverzögerung aus Par. 64.

Am Fahrtende wird die Maximalverzögerung während der Annäherung an das Ziel sukzessive verkleinert, um ein harmonisches Einschwingverhalten zu realisieren.

Wird ein Stoppbefehl ausgeführt, so bremst der Antrieb unabhängig vom Wert in Par. 64 mit der maximal möglichen Bremsrampe.

4.4 Maximales Losfahr- und Fahrmoment

Über Par. 66 kann das maximale Losfahrmoment, über Par. 68 das maximale Fahrmoment eingestellt werden.

Das Losfahrmoment ist nach jedem Fahrtbeginn für den Zeitraum in Par. 76 aktiv.



Hinweis: Der Schrittmotor ist auf maximales Drehmoment optimiert. Wird das PSD bei Drehzahlen oberhalb von 400 U/min betrieben, treten Eigenresonanzen bis hin zum Selbstblockieren auf. Bereits durch Hinzufügen einer trägen Masse wird die Eigenresonanz deutlich gedämpft!



Hinweis: Das Losfahrmoment sollte immer etwas höher als das Fahrmoment sein, da der Antrieb für die Beschleunigungsphase mehr Strom als bei Konstantfahrt benötigt.



Hinweis: Wenn kleine Drehmomentgrenzwerte verwendet werden sollen, muss folgendes bedacht werden: Kleine Fahrmomente sollten nicht in Kombination mit hohen Drehzahlvorgaben benutzt werden, da dies zu instabilem Fahrverhalten führen kann!

4.5 Verhalten bei Blockieren

Wird ein Blockieren erkannt, wird die Fahrt abgebrochen und das Bit „Positionierfehler“ gesetzt. Das PSD4xx steht fortan mit dem gesetzten maximalen Haltemoment (Par. 72).

Neue Fahraufträge können danach ohne weitere Maßnahmen gesendet werden, d.h. die Übertragung einer neuen Sollposition (Änderung des Wertes der Sollposition in den Prozessdaten) startet eine neue Positionierung.

Ausnahme:

Eine Ausnahme besteht, wenn der Sollwert derselbe ist wie zuvor. In diesem Fall ist zunächst die Freigabe wegzunehmen und dann wieder zu setzen (Bit 4 im Steuerwort). Bit 2 („Sollwert übergeben“) muss dabei gesetzt sein. Der Antrieb beginnt dann mit einer neuen Positionierfahrt.



ACHTUNG: Fahrten, die gezielt eine Blockfahrt nach sich ziehen (z. B. Referenzfahrten auf Block), dürfen nur mit einem reduzierten Strom gestartet werden (max. Fahrmoment maximal 10 % des Nennstroms bzw. kleinstmöglicher Wert).

4.6 Verhalten bei manuellem Verdrehen (Nachregelfunktion)

Wenn das PSD4xx im Stillstand nach einer korrekt beendeten Positionierfahrt entgegen der Schleifenrichtung verdreht wird und das Freigabebit (Bit 4 im Steuerwort) sowie das Nachregelbit (Par. 46) aktiviert sind, versucht das PSD4xx den zuvor gesendeten Sollwert wieder anzufahren (Nachregeln). Nach erfolgreichem Nachregeln wird das Bit 0 („Sollposition erreicht“) erneut gesetzt.

Bei Verdrehen in Schleifenrichtung erfolgt kein Nachregeln, es wird nur Bit 11 im Statuswort („Manuelles Verdrehen“) gesetzt und Bit 0 („Sollposition ist erreicht“) zurückgesetzt. Wenn die Schleifenfahrt deaktiviert ist (Par. 42 auf 0), regelt der Antrieb in beiden Richtungen nach.



Hinweis: Bei Verdrehen in Schleifenrichtung erfolgt kein Nachregeln, es wird nur Bit 11 im Statuswort („Manuelles Verdrehen“) gesetzt und Bit 0 („Sollposition ist erreicht“) zurückgesetzt.



Hinweis: Falls der Antrieb im Stillstand kontinuierlich seine Position verliert, startet der Versuch, nachzuregeln genau dann, wenn die Istposition das Positionierfenster gerade verlässt (vorausgesetzt, dass alle oben genannten Bedingungen erfüllt sind). Zu diesem Zeitpunkt muss die Motorspannung im zulässigen Bereich liegen (d. h. Bit 4 im Statuswort gesetzt).

Bei unzulässiger Motorspannung startet kein Nachregeln, stattdessen werden Bit 10 („Positionierfehler“) und Bit 13 („Motor-Spannung hatte gefehlt“) aktiv.

Wenn die Motorspannung erst nach dem Verlassen des Positionierfensters wieder in den zulässigen Bereich eintritt, startet kein erneuter Nachregelversuch. Dies verhindert eine Situation, in der plötzlich ein Antrieb eine Bewegung startet, wenn die Motorspannung eingeschaltet wird.

Wird eine laufende Positionierung oder Handfahrt durch einen Stoppbefehl abgebrochen (Freigabebit im Steuerwort auf 0), so regelt der Antrieb erst wieder nach, wenn ein neuer Fahrauftrag gesendet und korrekt beendet wird.

Durch Wegnahme des Freigabebits und/oder der Nachregelfunktion kann das Nachregeln gänzlich unterbunden werden.

4.7 Berechnung der physikalischen Absolut-Position

Der Stellantrieb PSD4xx besitzt ein absolutes Messsystem mit einem Messbereich von 4.026 Umdrehungen. Dabei kann frei festgelegt werden, in welche Drehrichtung welcher Teil dieser 4.026 Umdrehungen verfahren werden soll.

Die Abbildung des gewünschten Fahrbereichs auf den physikalischen Fahrbereich „Mapping-Ende“ erfolgt über Par. 34.

Im Auslieferungszustand ist der Antrieb auf Position 0, obere Endbegrenzung ist 805.200, untere Endbegrenzung ist -805.200. Das ergibt einen Fahrbereich von ± 2.013 Umdrehungen (± 805.200 Schritte). Wenn der gewünschte Fahrbereich ± 2.013 Umdrehungen nicht überschreitet, braucht also im Auslieferungszustand keine der im folgenden beschriebenen Maßnahmen ergriffen zu werden, um den Fahrbereich einzustellen.

Für die Realisierung beliebiger Fahrwege unabhängig vom Fahrweg, der durch die Einbaulage des Messsystems vorgegeben ist (physikalischen Fahrbereich), gibt es die folgenden beiden Möglichkeiten:

- 1) Die zu verfahrens Achse (z. B. eine Spindel) in die gewünschte Position bringen, den Antrieb mit offenem Klemmring auf die dazu passende Position verfahren, erst dann den Klemmring schließen.

Beispiele:

- a) Die zu verfahrens Achse in die Mittelstellung bringen, den Antrieb im Leerlauf (mit offenem Klemmring) ebenfalls in Mittelstellung fahren (Position 0), dann den Klemmring schließen. Der Antrieb kann nun 2.013 Umdrehungen in jede Richtung fahren (defaultmäßig ± 805.200 Schritte).
 - b) Die zu verfahrens Achse ganz nach links (bzw. unten) bringen, den Antrieb im Leerlauf (mit offenem Klemmring) ohne Schleife an die kleinste Position fahren (Position -805.200), dann den Klemmring schließen. Der Antrieb kann nun 4.026 Umdrehungen nach rechts (bzw. oben) fahren (standardmäßig 1.610.400 Schritte).
 - c) Die zu verfahrens Achse ganz nach rechts (bzw. oben) bringen, den Antrieb im Leerlauf (mit offenem Klemmring) an die größte Position fahren (Position 805.200), dann den Klemmring schließen. Der Antrieb kann nun 4.026 Umdrehungen nach links (bzw. unten) fahren (standardmäßig 1.610.400 Schritte).
- 2) Den Antrieb in beliebiger Position auf die Achse montieren, Klemmring schließen, dann mit Hilfe von Par. 34 den Fahrbereich anpassen. Par. 34 legt das obere Ende des Fahrbereichs fest. Defaultmäßig ist das obere Ende bei +2.016 Umdrehungen (Position 806.400). Wenn nach der Montage des Antriebs der Fahrbereich nicht zur aktuell angezeigten Position passt, kann dieser zwischen +3 Umdrehungen und +4.029 Umdrehungen frei gewählt werden.

Beispiele:

- a) Nach der Montage ist die angezeigte Position 0 (was dem Auslieferungszustand entspricht). Der Verfahrbereich soll ausschließlich nach rechts (bzw. oben) zeigen
→ Oberes Mapping-Ende = Position +4.029 Umdrehungen
→ Par. 34 auf 1.611.600 setzen.
- b) Nach der Montage ist die angezeigte Position 804.000. Der Verfahrbereich soll aber ausschließlich nach rechts (bzw. oben) zeigen
→ Oberes Mapping-Ende = Position +4.029 Umdrehungen
→ Par. 34 auf 2.415.600 setzen.
- c) Nach der Montage ist die angezeigte Position -804.400. Der Verfahrbereich soll aber ausschließlich nach links (bzw. unten) zeigen
→ Oberes Mapping-Ende = Position +3 Umdrehungen
→ Par. 34 auf -803.200 setzen.

Anmerkungen:

- 1) Bei der Berechnung des oberen Mapping-Endes (Par. 34) muss (wie in obigen Beispielen) eine Sicherheitsreserve von 3 Umdrehungen (defaultmäßig 1.200 Schritte) eingehalten werden, weil der höchstmögliche Positionswert 3 Umdrehungen unterhalb des oberen Mapping-Endes liegt. Der kleinstmögliche Positionswert liegt 4.029 Umdrehungen unterhalb des oberen Mapping-Endes.
- 2) Die angegebenen Schrittzahlen bzw. Positionswerte beziehen sich auf folgende Einstellungen, die dem Auslieferungszustand entsprechen:
 - a) Referenzierungswert (Par. 32) = 0
 - b) Istwertbewertung Zähler (Par. 28) = 400
 - c) Istwertbewertung Nenner (Par.30) = 400Diese 3 Parameter beeinflussen die oben angegebenen Schrittzahlen bzw. Positionswerte: Mit dem Referenzierungswert kann eine Verschiebung erreicht werden, mit der Zähler-/Nennerbewertung eine Streckung bzw. Dehnung (s.u.).
- 3) Bei einer Änderung des Drehsinns (Par. 26) werden der Referenzierungswert (Par. 32), das obere Mapping-Ende (Par. 34) und die obere und untere Endbegrenzung (Par. 36 und Par. 38) in Auslieferungszustand gesetzt.
- 4) Bei einer Änderung des oberen Mapping-Endes (Par. 34) wird die obere und untere Endbegrenzung (Par. 38) in Auslieferungszustand gesetzt.
- 5) Bei einer Änderung der Istwertbewertung (Zähler; Par. 28 oder Nenner; Par. 30) werden der Sollwert, der Istwert, der Referenzierungswert, das obere Mapping-Ende, die obere und untere Endbegrenzung, das Positionierfenster sowie die Schleifenlänge neu berechnet.
- 6) Bei einer Änderung des Referenzierungswerts (Par. 32) werden der Sollwert, der Istwert, das obere Mapping-Ende sowie die obere und untere Endbegrenzung neu berechnet.

- 7) Falls der Anwender bei der Parametrierung des Antriebs jegliche automatische Anpassung von Werten vermeiden will, ist die optimale Reihenfolge beim Senden der Parameter die folgende:
- a) Drehsinn (Par. 26)
Istwertbewertung Zähler (Par. 28)
Istwertbewertung Nenner (Par. 30)
 - b) Referenzierungswert (Par. 32)
 - c) Oberes Mapping-Ende (Par. 34)
 - d) Oberer Endschalter (Par. 36),
Unterer Endschalter (Par. 38),
Positionierfenster (Par. 40),
Schleifenlänge (Par. 42)
- 8) Um die Einstellungen dauerhaft im EEPROM zu speichern, ist eine 1 in Par. 113 zu schreiben. Das Abspeichern kann bis zu 1 Sekunde dauern.

Referenzierungswert (Par. 32):

Die Referenzierung wirkt sich auf alle übertragenen Werte aus, d. h. auf Sollwert, Istwert, oberes Mapping-Ende und obere und untere Endbegrenzung

Der Referenzierungswert kann auf zwei Arten gesetzt werden:

- 1) Direkt durch Schreiben des Referenzierungswertes in Par. 32.
- 2) Indirekt durch Schreiben eines Istwertes Par. 10. Dadurch kann dem aktuellen physikalischen Istwert ein beliebiger „tatsächlicher“ Istwert zugeordnet werden. Die sich daraus ergebende Differenz ist dann der Referenzierungswert. Er wird ab sofort bei jedem übertragenen Wert mit eingerechnet und kann unter Par. 32 auch gelesen werden.

Bei einer Änderung des Referenzierungswertes werden automatisch der Sollwert, der Istwert, das obere Mapping-Ende sowie die obere und untere Endbegrenzung neu berechnet.



Hinweis: Die Wegnahme der **Motor**-Versorgungsspannung hat keinerlei Einfluss auf das interne Messsystem.

4.8 Einstellen der Spindelsteigung

Über Par. 28 (Zählerfaktor) und Par. 30 (Nennerfaktor) können beliebige Spindelauflösungen abgebildet werden mittels der Istwert-Bewertungsfaktoren:

$$\text{Anzahl der Schritte pro Umdrehung} = 400 \times \frac{\text{Nennerfaktor}}{\text{Zählerfaktor}}$$

Standardmäßig sind beide Faktoren auf den Wert 400 eingestellt, so dass sich eine Auflösung von 0,01 mm bei einer Spindelsteigung von 4 mm ergibt.

Über den Nennerfaktor lassen sich einfach Spindelsteigung und Auflösung einstellen. Der Zählerfaktor wird hauptsächlich zum Einstellen „krummer“ Auflösungen benutzt.

Beispiele:

Spindelsteigung	Auflösung	Zählerfaktor	Nennerfaktor
4 mm	1/100 mm	400	400
1 mm	1/100 mm	400	100
2 mm	1/10 mm	400	20



Hinweis: Zähler- und Nennerfaktor dürfen Werte zwischen 1 und 10.000 annehmen.

4.9 Fahrtabbruch bei Ausfall des Masters

Wenn die Verbindung zum Master während einer Positionierung unterbrochen wird, kann vom Master eine begonnene Fahrt nicht abgebrochen werden. Um in diesem Fall z.B. einen automatischen Fahrtabbruch zu erzeugen, existiert im Antrieb eine Überwachung der Kommunikation zum IO-Controller. Bei einem Timeout wird ein Fahrtabbruch ausgelöst. Falls bei Wiederherstellung der Verbindung die Prozessdaten gültige Werte beinhalten, fährt der Antrieb ggf. sofort weiter.

4.10 Referenzfahrten

Das Positioniersystem PSD4xx ist mit absolutem Messsystem ausgestattet, deshalb entfällt eine Referenzfahrt beim Einschalten des Antriebs. Sollte in bestimmten Fällen dennoch eine Referenzfahrt auf einen harten Block gewünscht sein (z. B. einmalig bei der Installation des Antriebs an einer Maschine), sollte der Ablauf wie folgt sein:

- 1) Vor dem Beauftragen der Referenzfahrt sind folgende Einstellungen vorzunehmen:
 - a) Max. Fahrmoment (Par. 68) und max. Losfahrmoment (Par. 66) auf 10 % des Maximalwertes setzen, bzw. die kleinstmöglichen Werte setzen.
 - b) Max. Haltemoment (Par. 72) und max. Haltemoment bei Fahrtende (Par. 70) auf 0 setzen.
 - c) Drehzahlgrenze für Fahrabbruch (Par. 60) auf 60 setzen.
 - d) Zeit für Unterschreiten der Drehzahlgrenze für Fahrabbruch (Par. 74) auf 100 setzen. (Die Zeit, während der der Antrieb versucht, den Block zu überwinden, verkürzt sich: Mit den reduzierten Werten wird die Positionierung abgebrochen, wenn die Drehzahl länger als 100 ms unter 60 % der Solldrehzahl bleibt. Standard sind 200 ms und 30 %.)
 - e) Die betr. Endbegrenzung (Par. 38 oder Par. 36) so setzen, dass der Block in jedem Fall deutlich innerhalb der Endbegrenzungen liegt. (Sonst besteht die Gefahr, dass der Block innerhalb des Positionierfensters liegt und somit nicht erkannt wird.)
 - f) Ggf. die Solldrehzahl für Handbetrieb reduzieren (Par. 58).
- 2) Nun die Referenzfahrt als Handfahrt starten (Bit 0 oder 1 im Steuerwort setzen).
- 3) Warten, bis der Antrieb fährt (Bit 6 im Statuswort gesetzt).
- 4) Warten, bis der Antrieb steht und ein Positionierfehler aufgetreten ist (Bit 6 im Statuswort zurückgesetzt, Bit 10 gesetzt).
- 5) Mit denselben Einstellungen Handfahrt in entgegengesetzter Richtung (ein Stück von der Blockstelle wegfahren, so dass sich der Antrieb frei bewegen kann).
- 6) Nun erst die für den Normalbetrieb gewünschten Einstellungen der obigen Parameter vornehmen.

4.11 Rückwärtiges Antreiben

Ein rückwärtiger Antrieb ist je nach Variante bis zu einer bestimmten Geschwindigkeit zulässig.



ACHTUNG: Wenn ein PSD4xx länger als 1-2 Sekunden mit mehr als der zulässigen Geschwindigkeit rückwärtig angetrieben wird, beschädigt dies die interne Schutzdiode und das PSD4xx ist defekt.

Die maximal zulässige Geschwindigkeit entnehmen Sie folgender Tabelle:

Gerätetyp	PSD 401/411 - 5V/8H/14H	PSD 403/413 - 8H/14H	PSD 422/432 - 8V/8H/14H	PSD 424/434 - 14H	PSD 426/436 - 14H
Max. zulässige Geschwindigkeit [U/min]	200	48	200	95	60

Gerätetyp	PSD 428/438 - 14H	PSD 480/490 - 5V	PSD 480/490 - 8H/14H	PSD 481/491 - 8H/14H
Max. zulässige Geschwindigkeit [U/min]	45	200	200	48

5 Technische Daten

Die technischen Daten und die Zeichnung entnehmen Sie bitte dem aktuellen Datenblatt auf der Webseite: www.halstrup-walcher.de/technischedoku

Bitte suchen Sie nach „PSD“ und wählen Ihren Typ aus, klicken Sie auf „Datenblätter“.

Bitte nehmen Sie mit uns Kontakt auf, sollten Sie weitere Angaben benötigen.

6 Notizen

